

```
%%  
%将simulink模型线性化,得到状态空间模型  
[A,B,C,D]=linmod('lmod1')  
%将状态空间模型转换为传递函数  
[b,a]=ss2tf(A,B,C,D)  
%%  
%输出6个传递函数  
printsys(b(1,:),a)  
printsys(b(2,:),a)  
printsys(b(3,:),a)  
printsys(b(4,:),a)  
printsys(b(5,:),a)  
printsys(b(6,:),a)
```