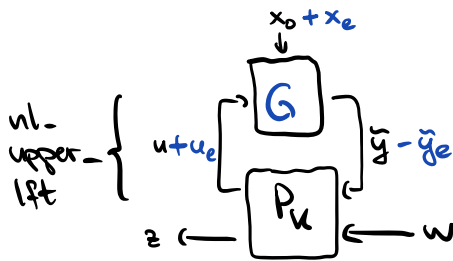
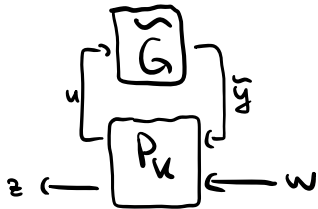
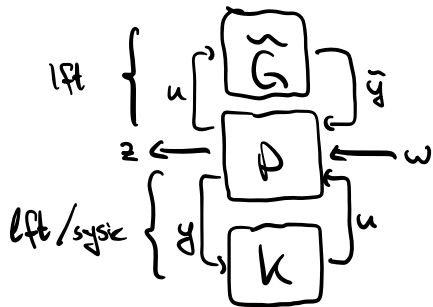


Typisches Anwendungsszenario:

Regler K wird für Linearisierung \tilde{G} entworfen.

Soll aber auch einfach am nichtlinearen System G getestet werden können.



In P wird spezifiziert, wie die gen. dist w auf die Interconnection wirkt und wie der perf. Output auszusehen hat ... P beinhaltet also die ganze Verschaltung. Enthält der Regler ein Vorfilter, z.B. für Tracking, und benötigt daher auch das Referenzsignal, muss P dafür sorgen, dass $y = \begin{pmatrix} r \\ \tilde{y} \end{pmatrix}$ gilt (bspw.).

Dann verbindet man zunächst den Regler K mit der "Konfigurations"-Plant P mithilfe von lft, oder falls möglich baut man P_K direkt mit sysic.

Schließlich schließt man den Regelkreis. Für die Linearisierung \tilde{G} verwendet man lft, für das nichtlineare System G ul-upper-lft.

Für die Simulation benötigt man dann wieder die Funktionen f und h . Das ulmodel-Objekt stellt diese zur Verfügung.