

Simulation des Reglers

1 Modellierung

- Störgrößenmodell
- Unstrukturierte multiplikative Modellfehler

2 H_∞-Reglerentwurf

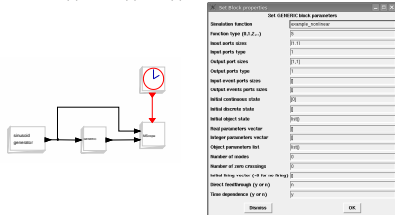
- Der Raum \mathcal{RH}_∞
- H_∞-Standardproblem
- S/KS/T-Problem

3 Simulation des Reglers

- Implementierung des nichtlinearen Modells
- Implementierung der Regelung

Implementierung des nichtlinearen Modells

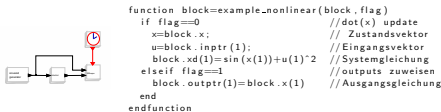
Verwendung des Blocks GENERIC...

Beispiel: $\dot{x}(t) = \sin x(t) + u^2(t) \quad y = x$ 

Implementierung - Generic Block

Implementierung der Regelung

... und Implementierung der Simulationsgleichungen als Scilab-Funktion

Beispiel: $\dot{x}(t) = \sin x(t) + u^2(t) \quad y = x$ 

Die Umrechnung der AbstandsvARIABLEN in die Regelgrößen muss beachtet werden!

