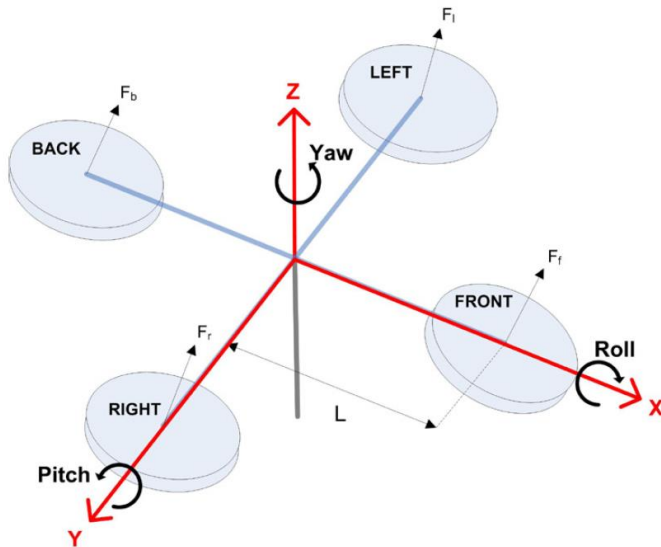


# Lageregelung eines Quadcopters

## Modellierung und Parameteridentifikation

- Definition von Experimenten zur Parameteridentifikation
- Implementierung und Durchführung am Quadcopter
- Modellvalidierung



## Reglerentwurf

- LQ-Regler
- MPC
- Reglerentwurf mit Control Allocation, Fault-tolerant control

**Kontakt:** [Martin Kirchengast](#)

Hinweis: Die genaue Aufgabenstellung wird individuell festgelegt, abhängig davon ob die Arbeit im Rahmen eines Masterprojekts oder einer Masterarbeit durchgeführt wird.