

Inhaltsverzeichnis

Formelzeichen und Bezeichnungen	II
1 Einleitende Übersicht	1
2 Approximationsmodelle	3
2.1 Identifikation linearer Modelle.....	3
2.2 Neues Kombinationsverfahren für nichtlineare Modelle	5
3 Anwendungsbeispiele	10
3.1 Nichtlinearer mechanischer Schwinger.....	10
3.2 Elastischer Roboterarm	17
4 Bewertung des neuen Approximationsverfahrens	21
5 Zusammenfassung und Ausblick	24
6 Literaturverzeichnis	25
 Anhang	
A Überbestimmte lineare Gleichungssysteme	27