

Пример выполнения задания

В работе 1 получена линеаризованная модель подвижного объекта вида:

$$\dot{x} = Ax + Bu + Hf \quad (1)$$

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \quad H = \begin{bmatrix} 0 \\ -0.5 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$B = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 5.75e-6 & 5.75e-6 & 5.75e-6 & 5.75e-6 & 5.75e-6 & 5.75e-6 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1.01e-4 & 5.51e-5 & 5.51e-5 & -1.01e-4 & -5.51e-5 & -5.51e-5 \\ -1.6e-3 & 1.6e-3 & -1.6e-3 & 1.6e-3 & -1.6e-3 & 1.6e-3 \\ 0 & 8.6e-5 & 8.6e-5 & 0 & -8.6e-5 & -8.6e-5 \end{bmatrix}$$