Задание 1. Модальный регулятор.

В соответствии с вашим вариантом по **Таблице 1** взять матрицы A и B из **Таблицы 2** и рассмотреть систему

$$\dot{x} = Ax + Bu. \tag{1}$$

Выполнить следующие шаги:

- \bullet Найти собственные числа матрицы A и определить управляемость каждого из них. Сделать вывод об управляемости и стабилизируемости системы.
- Построить схему моделирования системы (1), замкнутой регулятором u = Kx.
- Рассмотреть предложенные в соответствии с вашем вариантом **Таблицей 2** желаемые спектры замкнутой системы (A+BK) и определить, какие из них достижимы, а какие нет. Обосновать выбор.
- Для каждого из достижимых спектров вашего варианта из Таблицы 2:
 - $\circ\:$ Найти соответствующую матрицу регулятора K, приводящий спектр замкнутой системы к желаемому.
 - \circ Определить собственные числа матрицы замкнутой системы (A+BK) и сравнить с желаемым спектром в подтверждение корректности синтеза регулятора.
 - \circ Выполнить компьютерное моделирование и построить графики формируемого регулятором управления u(t) и вектора состояния замкнутой системы x(t) при начальных условиях $x(0) = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}^T$.
- Сопоставить полученные результаты компьютерного моделирования для рассмотренных спектров, оценить возможные сравнительные преимущества и недостатки каждого из них.

- Собственные числа системы, управляемость каждого из них.
- Схема моделирования замкнутой системы.
- Набор выбранных достижимых спектров, для каждого из них:
 - \circ Матрица регулятора K, собственные числа матрицы (A + BK).
 - \circ Графики сигналов u(t) и x(t). Для наглядности рекомендуется разместить все графики u(t) на одной координатной плоскости.
- Листинги аналитических расчетов.
- Выводы.

Задание 2. Наблюдатель полного порядка.

В соответствии с вашим вариантом по **Таблице 1** взять матрицы A и C из **Таблицы 3** и рассмотреть систему

$$\begin{cases} \dot{x} = Ax \\ y = Cx \end{cases} \tag{2}$$

Выполнить следующие шаги:

- ullet Найти собственные числа матрицы A и определить наблюдаемость каждого из них. Сделать вывод об наблюдаемости и обнаруживаемости системы.
- Построить схему моделирования системы (2) с наблюдателем состояния $\dot{\hat{x}} = A\hat{x} + L(C\hat{x} y)$.
- Для каждого из спектров вашего варианта из Таблицы 3:
 - \circ Найти соответствующую матрицу коррекции наблюдателя L, обеспечивающую желаемый спектр.
 - \circ Определить собственные числа матрицы наблюдателя (A+LC) и сравнить с желаемым спектром в подтверждение корректности синтеза наблюдателя.
 - \circ Выполнить компьютерное моделирование с начальными условиями системы $x(0) = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}^T$ и наблюдателя $\hat{x}(0) = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 & -1 \end{bmatrix}^T$. Построить сравнительные графики x(t) и $\hat{x}(t)$, а также график ошибки наблюдателя $e(t) = x(t) \hat{x}(t)$.
- Сопоставить полученные результаты компьютерного моделирования для рассмотренных спектров, оценить возможные сравнительные преимущества и недостатки каждого из них.

- Собственные числа системы, наблюдаемость каждого из них.
- Схема моделирования системы с наблюдателем полного порядка.
- Для каждого из рассмотренных спектров:
 - \circ Матрица коррекции наблюдателя L, собственные числа матрицы (A + LC).
 - \circ Графики сигналов x(t), $\hat{x}(t)$ и невязки e(t). Для повышения наглядности рекомендуется размещать графики x(t) и $\hat{x}(t)$ для одного спектра на одной координатной плоскости.
- Листинги аналитических расчетов.
- Выводы.

Задание 3. Модальное управление по выходу.

В соответствии с вашим вариантом по **Таблице 1** взять матрицы A, B, C и D из **Таблиць 4** и рассмотреть систему

$$\begin{cases} \dot{x} = Ax + Bu \\ y = Cx + Du \end{cases} \tag{3}$$

Выполнить следующие шаги:

- Найти собственные числа матрицы A и определить управляемость и наблюдаемость каждого из них. Сделать вывод об управляемости, стабилизируемости, наблюдаемости и обнаруживаемости системы.
- Построить схему моделирования системы (3), замкнутой регулятором, состоящем из наблюдателя состояния $\dot{\hat{x}} = A\hat{x} + (B + LD)u + L(C\hat{x} y)$ и закона управления и $u = K\hat{x}$.
- Задаться парой достижимых желаемых спектров для регулятора и наблюдателя, обеспечивающих асимптотическую устойчивость замкнутой системы.
- Синтезировать регулятор K на основании выбранного желаемого спектра, определить собственные числа матрицы (A+BK) и сравнить с желаемым спектром для проверки корректности расчетов.
- Синтезировать матрицу коррекции наблюдателя L на основании выбранного желаемого спектра, определить собственные числа матрицы (A + LC) и сравнить с желаемым спектром для проверки корректности расчетов.
- Выполнить компьютерное моделирование с начальными условиями системы $x(0) = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}^T$ и наблюдателя $\hat{x}(0) = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}^T$. Построить график формируемого регулятором управления u(t), сравнительные графики x(t) и $\hat{x}(t)$, а также график ошибки наблюдателя $e(t) = x(t) \hat{x}(t)$.

- Собственные числа системы, управляемость и наблюдаемость каждого из них.
- Схема моделирования системы замкнутой наблюдателем и модальным регулятором.
- Выбранные спектры регулятора и наблюдателя.
- Матрица модального регулятора K, собственные числа матрицы (A + BK).
- Матрица коррекции наблюдателя L, собственные числа матрицы (A + LC).

- Графики сигналов u(t), x(t), $\hat{x}(t)$ и невязки e(t). Для повышения наглядности рекомендуется размещать графики x(t) и $\hat{x}(t)$ на одной координатной плоскости.
- Листинги аналитических расчетов.
- Выводы.

Задание 4. (Необязательное) Наблюдатель пониженного порядка.

В соответствии с вашим вариантом по **Таблице 1** взять матрицы A, B и D из **Таблиць 4** и матрицу C из **Таблиць 5** и рассмотреть систему (3). Выполнить следующие шаги:

- Найти собственные числа матрицы A и определить управляемость и наблюдаемость каждого из них. Сделать вывод об управляемости, стабилизируемости, наблюдаемости и обнаруживаемости системы. Допускается использовать результаты Задания 3.
- Построить схему моделирования системы (3) замкнутой регулятором, состоящем из наблюдателя состояния **пониженного порядка** $\hat{z} = \Gamma \hat{z} Yy + (QB + YD)u$, $\hat{x} = \begin{bmatrix} C \\ Q \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} y Du \\ \hat{z} \end{bmatrix}$ и закона управления и $u = K\hat{x}$. В качестве модального регулятора K использовать синтезированный в Задании 3.
- Задаться желаемым спектром матрицы наблюдателя пониженного порядка Γ , обеспечивающим асимптотическую устойчивость замкнутой системы.
- Синтезировать *матрицу преобразования* Q на основании выбранного желаемого спектра Γ .
- Выполнить компьютерное моделирование с начальными условиями системы $x(0) = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}^T$ и наблюдателя $\hat{x}(0) = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}^T$. Построить графики формируемого регулятором управления u(t), вектора состояния наблюдателя пониженной размерности \hat{z} , сравнительные графики x(t) и $\hat{x}(t)$, а также график ошибки наблюдателя $e(t) = x(t) \hat{x}(t)$.

- Собственные числа системы, управляемость и наблюдаемость каждого из них.
- Схема моделирования системы замкнутой наблюдателем и модальным регулятором.
- Выбранный спектр наблюдателя пониженного порядка.

- Матрица преобразования Q.
- Графики сигналов u(t), $\hat{z}(t)$, x(t), $\hat{x}(t)$ и невязки e(t). Для повышения наглядности рекомендуется размещать графики x(t) и $\hat{x}(t)$ на одной координатной плоскости.
- Листинги аналитических расчетов.
- Выводы.

Контрольные вопросы для подготовки к защите:

- 1. Как записывается в общем виде матричное уравнение типа Сильвестра? Каковы критерии существования единственного невырожденного решения?
- 2. Что такое модальный регулятор? В чем заключается его идея и особенности?
- 3. Какие методы синтеза модального регулятора вам известны?
- 4. Что такое «стабилизируемая система»? Какие критерии стабилизируемости вам известны?
- 5. Можно ли синтезировать модальный регулятор для не полностью управляемой, но стабилизируемой системы? Как именно и какие существуют ограничения на такой регулятор?
- 6. Что такое наблюдатель? Каковы могут быть его задачи?
- 7. Зачем в структуре наблюдателя полного порядка присутствует матрица коррекции L? Почему в общем случае нельзя использовать цифровую копию системы для задач наблюдателя?
- 8. Какие методы синтеза наблюдателя полного порядка вам известны?
- 9. Что такое «обнаруживаемая система»? Какие критерии обнаруживаемостти вам известны?
- 10. Можно ли синтезировать наблюдатель для не полностью наблюдаемой, но обнаруживаемой системы? Как именно и какие существуют ограничения на такой наблюдатель?
- 11. В чем заключается идея наблюдателя пониженного порядка?

Таблица 1: Распределение Заданий по Вариантам

	Зада	RNH	Задания				Зада	RNH
Вариант	1 и 2	3 и 4	Вариант	1 и 2	3 и 4	Вариант	1 и 2	3 и 4
1	№ 1	№ 6	11	№ 6	№ 11	21	№ 11	№ 1
2	№ 2	№ 7	12	№ 7	№ 12	22	№ 12	№ 2
3	№ 3	№ 8	14	№ 8	№ 13	24	№ 13	№ 3
4	№ 4	№ 9	14	№ 9	№ 14	24	№ 14	№ 4
5	№ 5	№ 10	15	№ 10	№ 15	25	№ 15	№ 5
6	№ 1	№ 11	16	№ 6	№ 1	26	№ 11	№ 6
7	№ 2	№ 12	17	№ 7	№ 2	27	№ 12	№ 7
8	№ 3	№ 13	18	№ 8	№ 3	28	№ 13	№ 8
9	№ 4	№ 14	19	№ 9	№ 4	29	№ 14	№ 9
10	№ 5	№ 15	20	№ 10	№ 5	30	№ 15	№ 10

Таблица 2: Исходные данные для Задания 1 (номера 1-5)

Nº	A	В	Варианты спектра $\sigma(A+BK)$
1	$\begin{bmatrix} 3 & 5 & 4 \\ -2 & -4 & -5 \\ 2 & 2 & 3 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 2 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$	
2	$\begin{bmatrix} 5 & 2 & 7 \\ 2 & 1 & 2 \\ -2 & -3 & -4 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 3 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix}$	
3	$\begin{bmatrix} 3 & 4 & 2 \\ -4 & -5 & -4 \\ 4 & 4 & 3 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} -3\\7\\-7 \end{bmatrix}$	
4	$\begin{bmatrix} 7 & 0 & 10 \\ 4 & -1 & 4 \\ -4 & -2 & -7 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$	
5	$\begin{bmatrix} 5 & 6 & 3 \\ -6 & -7 & -6 \\ 6 & 6 & 5 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$	

Таблица 2: Исходные данные для Задания 1 (номера 6-10)

Nº	A	В	Варианты спектра $\sigma(A+BK)$
6	$\begin{bmatrix} 11 & -2 & 13 \\ 6 & -1 & 6 \\ -6 & -1 & -8 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 2 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$	
7	$\begin{bmatrix} 5 & 8 & 5 \\ -6 & -9 & -8 \\ 6 & 6 & 5 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 2 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$	
8	$\begin{bmatrix} 13 & 0 & 15 \\ 6 & 1 & 6 \\ -6 & -3 & -8 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 3 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix}$	
9	$\begin{bmatrix} 4 & 6 & 4 \\ -4 & -6 & -6 \\ 4 & 4 & 4 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 4 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$	
10	$\begin{bmatrix} 4 & 1 & 6 \\ 2 & 0 & 2 \\ -2 & -2 & -4 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 2 \\ -2 \\ 2 \end{bmatrix}$	

Таблица 2: Исходные данные для Задания 1 (номера 11-15)

Nº	A	В	Варианты спектра $\sigma(A+BK)$
11	$\begin{bmatrix} 7 & 10 & 5 \\ -10 & -13 & -10 \\ 10 & 10 & 7 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix}$	
12	$\begin{bmatrix} 17 & -5 & 20 \\ 10 & -3 & 10 \\ -10 & 0 & -13 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$	
13	$\begin{bmatrix} 5 & 6 & 4 \\ -4 & -5 & -6 \\ 4 & 4 & 5 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 4 \\ -7 \\ 7 \end{bmatrix}$	
14	$\begin{bmatrix} 12 & -1 & 14 \\ 6 & 0 & 6 \\ -6 & -2 & -8 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 11 \\ 7 \\ -7 \end{bmatrix}$	
15	$\begin{bmatrix} 8 & 1 & 11 \\ 4 & 0 & 4 \\ -4 & -3 & -7 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} -1 \\ -3 \\ 3 \end{bmatrix}$	

Таблица 3: Исходные данные для Задания 2 (номера 1-5)

$N_{ar{o}}$	A	C^T	Варианты спектра $\sigma(A+LC)$
1	$\begin{bmatrix} 25 & 8 & -20 & 13 \\ -38 & -11 & 30 & -18 \\ 40 & 13 & -33 & 21 \\ 38 & 12 & -32 & 19 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 7 \\ 2 \\ -5 \\ 3 \end{bmatrix}$	
2	$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 1 \\ -26 & -7 & 20 & -11 \\ 0 & 1 & -1 & 2 \\ 16 & 4 & -14 & 8 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} -1\\0\\1\\-1 \end{bmatrix}$	
3	$\begin{bmatrix} -5 & 0 & 4 & -1 \\ -34 & -9 & 26 & -14 \\ -8 & -1 & 5 & -1 \\ 18 & 4 & -16 & 9 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$	
4	$\begin{bmatrix} -40 & 16 & 9 & -7 \\ -64 & 25 & 14 & -12 \\ -26 & 11 & 7 & -3 \\ 48 & -18 & -14 & 8 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} -7\\ -2\\ 5\\ -3 \end{bmatrix}$	
5	$\begin{bmatrix} 35 & 10 & -28 & 17 \\ -22 & -7 & 18 & -12 \\ 56 & 17 & -45 & 27 \\ 34 & 12 & -28 & 17 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 7 \\ 2 \\ -5 \\ 3 \end{bmatrix}$	

Таблица 3: Исходные данные для Задания 2 (номера 6-10)

Ŋ <u>ō</u>	A	C^T	Варианты спектра $\sigma(A+LC)$
6	$\begin{bmatrix} 20 & 5 & -16 & 9 \\ 6 & 1 & -4 & 1 \\ 32 & 9 & -25 & 14 \\ 8 & 4 & -6 & 4 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} -1\\0\\1\\-1 \end{bmatrix}$	
7	$\begin{bmatrix} 25 & 6 & -20 & 11 \\ 14 & 3 & -10 & 4 \\ 40 & 11 & -31 & 17 \\ 6 & 4 & -4 & 3 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$	
8	$\begin{bmatrix} 35 & 9 & -28 & 16 \\ 4 & 0 & -2 & -1 \\ 56 & 16 & -44 & 25 \\ 18 & 8 & -14 & 9 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} -7 \\ -2 \\ 5 \\ -3 \end{bmatrix}$	
9	$\begin{bmatrix} 25 & 40 & 18 & -30 \\ -17 & -27 & -13 & 20 \\ -10 & -14 & -7 & 14 \\ -7 & -10 & -6 & 9 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix}$	
10	$\begin{bmatrix} 25 & 40 & 16 & -30 \\ -9 & -14 & -6 & 10 \\ -5 & -8 & -4 & 8 \\ 6 & 10 & 3 & -7 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} -7\\-11\\-5\\9 \end{bmatrix}$	

Таблица 3: Исходные данные для Задания 2 (номера 11-15)

Nº o	A	C^T	Варианты спектра $\sigma(A+LC)$
11	$\begin{bmatrix} 35 & 56 & 22 & -42 \\ -11 & -17 & -7 & 12 \\ -6 & -10 & -5 & 10 \\ 11 & 18 & 6 & -13 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 7\\11\\5\\-9 \end{bmatrix}$	
12	$\begin{bmatrix} -25 & 17 & 10 & -7 \\ -40 & 27 & 14 & -10 \\ -18 & 13 & 7 & -6 \\ -30 & 20 & 14 & -9 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 3 \\ -2 \\ 2 \\ -1 \end{bmatrix}$	
13	$\begin{bmatrix} -25 & 9 & 5 & 6 \\ -40 & 14 & 8 & 10 \\ -16 & 6 & 4 & 3 \\ -30 & 10 & 8 & 7 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix}$	
14	$\begin{bmatrix} -35 & 11 & 6 & 11 \\ -56 & 17 & 10 & 18 \\ -22 & 7 & 5 & 6 \\ -42 & 12 & 10 & 13 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} -1\\0\\0\\1\end{bmatrix}$	
15	$\begin{bmatrix} -40 & 16 & 9 & 7 \\ -64 & 25 & 14 & 12 \\ -26 & 11 & 7 & 3 \\ -48 & 18 & 14 & 8 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} -3\\2\\-2\\1 \end{bmatrix}$	

Таблица 4: Исходные данные для Задания 3 и Задания 4 (номера 1-5)

$N_{\overline{0}}$	A	В	C	D
1	$\begin{bmatrix} 4 & -2 & 0 & 6 \\ -2 & 4 & -6 & 0 \\ 0 & -6 & 4 & 2 \\ 6 & 0 & 2 & 4 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 5 \\ 7 \\ 1 \\ 9 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 0 & 2 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 1 \\ 4 \end{bmatrix}$
2	$\begin{bmatrix} 2 & 0 & -4 & 2 \\ 0 & 2 & -2 & 4 \\ -4 & -2 & 2 & 0 \\ 2 & 4 & 0 & 2 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 8 \\ 6 \\ 4 \\ 2 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 & 2 \\ -1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 3 \\ 2 \end{bmatrix}$
3	$\begin{bmatrix} 3 & -3 & -5 & 7 \\ -3 & 3 & -7 & 5 \\ -5 & -7 & 3 & 3 \\ 7 & 5 & 3 & 3 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 7 \\ 5 \\ 13 \\ 17 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 & 1 \\ -1 & 3 & 1 & 3 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 1 \\ 3 \end{bmatrix}$
4	$\begin{bmatrix} 5 & -7 & -5 & 1 \\ -7 & 5 & -1 & 5 \\ -5 & -1 & 5 & 7 \\ 1 & 5 & 7 & 5 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 5 \\ 7 \\ 1 \\ 9 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 2 & 2 \\ 1 & 1 & -1 & 1 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 4 \\ 2 \end{bmatrix}$
5	$\begin{bmatrix} 5 & -9 & -7 & 1 \\ -9 & 5 & -1 & 7 \\ -7 & -1 & 5 & 9 \\ 1 & 7 & 9 & 5 \end{bmatrix}$	[3] 3 1 3]	$\begin{bmatrix} 2 & -2 & 2 & 2 \\ -2 & 4 & 2 & 4 \end{bmatrix}$	[4] [1]

Таблица 4: Исходные данные для Задания 3 и Задания 4 (номера 6-10)

Nº	A	B	C	D
6	$\begin{bmatrix} 5 & -5 & -9 & 3 \\ -5 & 5 & -3 & 9 \\ -9 & -3 & 5 & 5 \\ 3 & 9 & 5 & 5 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 1 \\ 9 \\ 7 \\ 5 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 & 1 \\ 0 & 4 & 0 & 4 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 2 \\ 3 \end{bmatrix}$
7	$\begin{bmatrix} 2 & 0 & -4 & 2 \\ 0 & 2 & -2 & 4 \\ -4 & -2 & 2 & 0 \\ 2 & 4 & 0 & 2 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 2\\4\\6\\8 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} -2 & 2 & 2 & 2 \\ 2 & 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 3 \\ 1 \end{bmatrix}$
8	$\begin{bmatrix} 3 & -11 & -7 & 5 \\ -11 & 3 & -5 & 7 \\ -7 & -5 & 3 & 11 \\ 5 & 7 & 11 & 3 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 2\\4\\2\\4\end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 2 & -2 & 2 & 2 \\ 2 & 4 & -2 & 4 \end{bmatrix}$	[2] [4]
9	$\begin{bmatrix} 5 & -7 & -5 & 1 \\ -7 & 5 & -1 & 5 \\ -5 & -1 & 5 & 7 \\ 1 & 5 & 7 & 5 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 14\\10\\6\\2 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 3 & 3 \\ 2 & 2 & -2 & 2 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}$
10	$\begin{bmatrix} 4 & -2 & 0 & 6 \\ -2 & 4 & -6 & 0 \\ 0 & -6 & 4 & 2 \\ 6 & 0 & 2 & 4 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 11\\-1\\7\\9 \end{bmatrix}$	$C = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 & 1 \\ 1 & 3 & -1 & 3 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 3 \\ 4 \end{bmatrix}$

Таблица 4: Исходные данные для Задания 3 и Задания 4 (номера 11-15)

$N_{\overline{0}}$	A	В	C	D
11	$\begin{bmatrix} 5 & -5 & -9 & 3 \\ -5 & 5 & -3 & 9 \\ -9 & -3 & 5 & 5 \\ 3 & 9 & 5 & 5 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 2 \\ 6 \\ 6 \\ 2 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 & 1 \\ 1 & 3 & -1 & 3 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix}$
12	$\begin{bmatrix} 3 & -3 & -5 & 7 \\ -3 & 3 & -7 & 5 \\ -5 & -7 & 3 & 3 \\ 7 & 5 & 3 & 3 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 16\\12\\12\\12\\12 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 3 & -1 & 1 & 3 \\ -2 & 2 & 2 & 2 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 4 \\ 3 \end{bmatrix}$
13	$\begin{bmatrix} 3 & -11 & -7 & 5 \\ -11 & 3 & -5 & 7 \\ -7 & -5 & 3 & 11 \\ 5 & 7 & 11 & 3 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 4 \\ 4 \\ 2 \\ 2 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} -3 & 3 & 7 & 7 \\ 2 & 2 & -2 & 2 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 4 \\ 6 \end{bmatrix}$
14	$\begin{bmatrix} 5 & -9 & -7 & 1 \\ -9 & 5 & -1 & 7 \\ -7 & -1 & 5 & 9 \\ 1 & 7 & 9 & 5 \end{bmatrix}$	[1] [5] [3] [5]	$\begin{bmatrix} -2 & 8 & 2 & 8 \\ 2 & -2 & 2 & 2 \end{bmatrix}$	[5] [5]
15	$\begin{bmatrix} 6 & 0 & -12 & 6 \\ 0 & 6 & -6 & 12 \\ -12 & -6 & 6 & 0 \\ 6 & 12 & 0 & 6 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 6\\12\\6\\4 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} -6 & 6 & 6 & 6 \\ 3 & 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 2 \\ 2 \end{bmatrix}$

Таблица 5: Исходные данные для Задания 4

No॒	C	№	C	№	C
1	$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$	6	$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$	11	$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$
2	$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$	7	$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$	12	$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$
3	$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$	8	$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$	13	$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$
4	$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$	9	$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$	14	$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$
5	$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$	10	$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$	15	$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$