更正：

4（1）中的矩阵更正为：

⇒ ⇐

6（1）更正为：

系统可用下列微分方程描述，零初始条件下，求单位阶跃输入作用下系统的延迟时间、上升时间及调节时间（5%）。

（）

⇒ ⇐

⇒ ⇐

⇒ ⇐

12（2）按按友矩阵/能控标准型实现，更正为

⇒ ⇐