

中国神学院大学

University of Chinese Academy of Sciences

11. 试证·系统(A,B)能性的主要新是共和 =XA,XB=0,则发有X=0
证明: ①首允证明从亳性:
已知不统任,的能控;
由已知条件 XB=0, LAXB=0,
f Ax = xA, $AxB = XAB = 0$
同理可得 AxB=XAB=0, XAB=0, XAB=0
由无纹(A,B)能控型的能性延延及Qc=[B.ABA"]满来.
1.X=0. 故处至此得证。
②其次证明之分性,
去AX=XA, XB=0, 则X=0.
·在X[B, AB, AndB]=0. ([XB, XAB, X]=[0, 0, 0],
改有 Birconk [B, AB, 4n-1B] =n.
1名红(A.B) 能坯.
,





中国种学院大学

University of Chinese Academy of Sciences

14. 试证明系统([co],[b]) 能控的范操并是:(A,B)能控且[co]行满秩。
2知HBNEE,且[4]行满秩.
又打大庄彦 [SI-4 0 B],
②证明处理生.
三知系统([to],[B])能控·
则 YSEC, 有 [SI-A, B] 行满般, 故而 (A, B) 能蛀.
当5=0叫有[一个0]行满铁,即[个3]分满铁.
红上版标,不见([to o][b]) 单柱的之型条件(A,B) 年柱且[to b]分满秋。





中国种学院大学

University of Chinese Academy of Sciences

20. 这主我 x=Ax+By 为不定全轮柱,取下=[Ti, Ti]非奈平下的列构或Xc的 基底 A=TAT, B=T-B. LEDA: dim Xc[A, B] = dim Xc[Â, B] = N, ∀ 10 € XCEA,B] 由 20=T2, 有 2=T-1/x。 サー T-1=[FT], F2各列名FXNC. xo = T-1xo = [F, xo] 由Xc[A, B] = span [Ini], 無可得 % EXc[A, B] ts而 Xcra = 1 xol xo=Tâ, xo EXcra B] (2) 奉例记码比变换X=Tx 码XMH,图映照的XMG,图] 新 A= [-2 17 B= [2] 2) XCFA, B7 = Span [2] XNCFA, B7 = [-] 选取一台[1]度性天美的引[0] 到下=[2] 数丁一=[-2] $\hat{B} = \Gamma^{-1}_{B} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$ 1 X < [A, B] = Span[0], XNC[A, B] = Span[1] $\pm x = T\hat{x}$ $\hat{x} = T\hat{x} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -2 & 1 \end{bmatrix} \cdot X_{NC}[A, B] = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \notin X_{NC}[A, B]$





中国种学院大学

University of Chinese Academy of Sciences

(3)岩T=[T, Ta], T.各列构成Xc的基层, Ta的到构成Xnc的基层 化=T分将
XNC[A.B] 政烈XNC[A, B]
AF: T=[T, Iz] T, 6Xc Tz EXNc, X=T2
$T^{-1} = \overline{L}_{E_{1}}^{E_{1}}$
而「TI」可得 FI EXc. FI EXWC
型 $\hat{x} \in X_{NC}$ 由 $\hat{x} = T\hat{x}$,有 $\hat{x} = T^{-1}\hat{x} = \begin{bmatrix} F_1^T \\ F_2^T \end{bmatrix} \hat{x} = \begin{bmatrix} O \\ F_1^T \end{bmatrix}$
故而 x=[Fitz] EXNC[A.B],
1. XNC[AB] = { x X=Tx, x ∈ XNC[AB] }
$\frac{1}{1} \frac{1}{1} \frac{1}$
•



张丹华202014728006



中国种学院大学

University of Chinese Academy of Sciences

22. 求出下列翰威系统的秘控规范型及变换阵.

$$\dot{\chi} = \begin{bmatrix} -1 & -2 & -2 \\ 0 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \chi + \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \end{bmatrix} u, \quad y = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 \end{bmatrix} \chi$$

$$A = \begin{bmatrix} -1 & -2 & -2 \\ 0 & -1 & 1 \end{bmatrix}, B = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}, C = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

故液单转入系统的特征多项动;

$$\Delta(s) = \det(sI - A)$$

故而不致的鬼技规范型为

$$\dot{\vec{x}} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{bmatrix} \vec{x} + \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} u$$

而交换件
$$P = \begin{bmatrix} A^2b & Ab & b \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ a_2 & 1 & 0 \\ a_1 & a_2 & 1 \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} -4 & -4 & 2 \\ 2 & 1 & 0 \\ -1 & 3 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

