

```
clear; clc;
A=[0 1 0;
   0 0 1;
   -1 -5 -6];           %A矩阵
B=[0; 0; 1;];           %B矩阵
p=[-2+4*1j,-2-4*1j,-10]; %极点
K=place(A,B,p)           %反馈增益矩阵
```