
ЛР №7 «Управляемость и наблюдаемость»

Отчет

Студент
Кирилл Лалаянц
R33352
336700
Вариант - 11

Преподаватель
Пашенко А.В.

Факультет Систем Управления и Робототехники

ИТМО

09.02.2024

Содержание

1	Вводные данные	1
1.1	Цель работы	1
1.2	Задание 1. Одноканальная система в форме вход-выход.	2
1.2.1	Теория	2
1.2.2	Программная реализация	2
1.2.3	Результаты	2
2	Заключение	3
2.1	Выводы	3

1 Вводные данные

1.1 Цель работы

В этой работе пройдет изучение управляемости и наблюдаемости систем.

1.2 Задание 1. Одноканальная система в форме вход-выход.

1.2.1 Теория

1.2.2 Программная реализация

1.2.3 Результаты

2 Заключение

В этой работе были изучены управляемости и наблюдаемости систем.

2.1 Выводы

- 1.