

**Лаб. 8. Реалізація методу backstepping для модельних лінійних систем**

**Завдання для самостійного виконання**

**Визначити функцію керування  $u=u(x_1, x_2)$ , що забезпечує стабілізацію нульового розв'язка системи та перевірити результат**

$$\dot{x}_1 = x_1 + x_2,$$

**1.**  $\dot{x}_2 = u.$

$$\dot{x}_1 = x_2,$$

**2.**  $\dot{x}_2 = x_2 + u.$