## matlab 기본

matlab 종료 : quit, exit

도움말: demo, help

저장: save & load, diary

현재 선언된 변수들: who, whos

## matrix 기본

A = [1 2; 3 4]; 2\*2 행렬

 $B = [1 \ 2]$ 

3 4];

B도 2\*2 행렬임

$$A(1,2) = 2$$

1<sup>st</sup> row 2<sup>nd</sup> column

A(3) = 2

3<sup>rd</sup> 원소

colon operator (:) -> 앞뒤로 없으면 전체를 의미

 $1:8=1\sim 8$ 

x : y : z = x를 z로 y씩 더해서

transpose (')

pi, i, j, Inf, zeros, ones, eye, size

user input

z = input('enter anything');

z = input() 불가능 z = input('') 가능

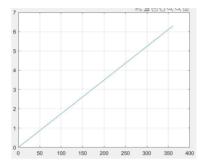
## assignment #1

1. (1) Generate a table degrees to radians. 0,10,360 degree = 0:10:360;

radian = 0:pi/18:2\*pi;

(radian = degree/180\*pi;)

(2) Plot degree and radian. plot(degree, radian),grid



- 2. Practice Prob. I by using (1) m-file, (2) load& save commands, and (3) diary command
- (1) 위에 세줄 m file로 저장 command window에서 m file 이름 실행 -> 그림 나옴
- (2) save degree, save radian -> mat 파일로 저장됨 clear 이후 load degree, load radian plot(degree, radian),grid 실행하여 확인
- (3) 입력 후 diary mydiary로 저장 txt 파일 변환 or edit window에서 확인 (?)

## output option

format 소수점 자릿수 바꿈 bank 2자리

+ 양수 +, 음수 -, 0 빈칸

출력 함수 disp, fprintf

fprintf("%4.3f",1234.55);

-> 1234.550

%a.bf는 전체자리수는 a, 소수점 b자리 까지 반올림을 의미한다. 전체자리수는 공백을 포함한다. 이미 a보다 크면 무시

## array operation

ex) 
$$a = \begin{bmatrix} 2 & -1 & 5 & 0 \end{bmatrix}$$
  $b = \begin{bmatrix} 3 & 2 & -1 & 4 \end{bmatrix}$ 

$$(1)$$
 c = b + a - 3;  $[2 -2 1 1]$ 

(2) 
$$c = a./b; [0.6667 -0.5 -5 0]$$

(3) 
$$c = 2.*a + a.^b; [12 -1 10.2 0]$$

$$(4) c = 2.^b + a; [10 3 5.5 16]$$

(5) 
$$c = 2*b/3.*a; [4 -1.333 -3.333 0]$$

plotting: plot, semilogx, semilogy, loglog

multiple plots : 그래프 2개 이상 그리기

(1) plot(x,y,z,w) -> y = f(x), w = g(z) 한번에 그려줌

```
(2)
f(:,1) = h(x')
f(:,2) = g(x')
plot(x,f) -> h,g 나타남
f(1,:) = h(x)
f(2,:) = g(x)도 가능
subplot(i,j,k) : i*j 크기 창에 k 번째에 그림 그려줌
assignment #2
x = input('');
y = input('');
time = x:y;
velocity = 0.00001.*time.^3 - 0.00488.*time.^2
+ 0.75795.*time + 181.3566;
acceleration = 3 - 0.000062.*velocity.^2;
subplot(1,2,1),plot(time, velocity), title('Time-
Velocity'),grid;
subplot(1,2,2),plot(time, acceleration),
title('Time-acceleration'), grid;
complex number functions
conj(x): x의 켤레복소수(conjugate)
real(x): x의 실수부분
imag(x): x의 허수부분
```

abs(x): x의 절대값(원점으로부터 거리) angle(x) = atan2(imag(x),real(x)) x축과 이루는 각 radian임

x to polar : r = abs(x),  $\theta = angle(x)$ 

## polar plot

theta = 0 : 2\*pi/100 : 2\*pi; r = sin(2\*theta); polar(theta, r),grid

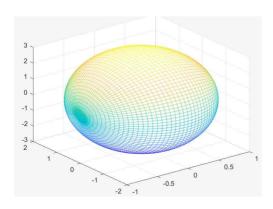
Sketch the quadric surface with equation

$$x^2 + \frac{y^2}{4} + \frac{z^2}{9} = 1$$

theta = [0:2\*pi/100:2\*pi];

alpha = [0:2\*pi/100:2\*pi];

[theta\_grid,alpha\_grid]=meshgrid(theta,alpha); mesh(sin(theta\_grid),2.\*sin(alpha\_grid).\*cos(theta\_grid),3. \*cos(alpha\_grid).\*cos(theta\_grid));



## polynomial function

#### functions of two variables

meshgrid(x,y): x,y의 가능한 모든 순서쌍

[x\_grid, y\_grid] = meshgrid(x,y)로 저장

3차원 그림 : mesh, surf

contour : 등고선 그린다

meshc: mesh + contour

## data analysis functions

max, min, mean, median, cumprod, sort, std, hist 각 column 마다 실행, row 1개면 row 기준으로

for, while, if

for ~ end, while ~ end, if ~ elsief(붙임) ~ else ~ end

## logical functions

2.

(1) f = [1 -5 2 8];

roots(f); -> 4 2 -1

```
any(x) : 각 column마다 0이 아닌수가 있으면 1
all(x): 각 column마다 모든수가 0이 아니면 1
isnan(x): nan이면 1 아니면 0
isfinite(x): infinite or nan 이면 0 아니면 1
isempty(x): empty면 1 아니면 0
ex) b = [1 \ 0 \ 4; \ 0 \ 0 \ 3; \ 8 \ 7 \ 0]
any(b) = [1 \ 1 \ 1]
find(b) = [1 \ 3 \ 6 \ 7 \ 8]'
all(any(b)) = 1
any(all(b)) = 0
isfinite(b(:,3)) = [1 \ 1 \ 1]'
any(b(1:2, 1:3)) = [1 \ 0 \ 1]
assignment #3
1.
(1) theta = 0:pi/100:2*pi;
r = 0.5 .* theta ./ pi;
(2) polar(theta, r)
```

```
x = -2 : 0.1 : 5;
plot(x,polyval(f,x)),grid
(2) h = [1 -3 4 0 -4 4];
roots(h); -> -1 나머지 허근
x = -2 : 0.1 : 2;
plot(x,polyval(h,x)),grid
user written functions
```

```
function r = rect(x)
r = zeros(size(x)); -> r을 x와 같은 크기의 0 행렬을 만듬
set1 = find(abs(x) <= 0.5); -> set1은 값을 1로 설정해야하
는 x들
r(set1) = ones(size(set1)); -> 1로 설정
```

## assignment #4

```
step(x) = 0 (x<0), 1 otherwise
function y = step(x)
y = ones(size(x));
set1 = find(x<0);
y(set 1) = 0;
```

```
ramp(x) = 0 (x<0), x otherwise
function y = ramp(x)
y = zeros(size(x));
set1 = find(x>=0);
y(set1) = x(set1);
g(x) = 0 (x<0), \sin(pi/2*x) (x in [0,1]), 1 otherwise
function y = g(x)
y = \sin(pi * x/2);
set1 = find(x<0);
set2 = find(x>1);
y(set 1) = 0;
y(set2) = 1;
matrix operation
transpose = A'
dot product = dot(A,B)
multiplication = A*B
(A.*B = 배열의 각 원소를 곱해준거 size 같아야됨)
generating matrix
rand(n): n by n random matrix
magic(n): 마방진
hilb(n): for문 예시로 나온거 h(i,j) = 1/i+j-1
pascal(n): 파스칼 삼각형
```

toeplitz(x,y) : first column x, first row y인 대각선 원소 모두 같은 행렬 (세로 우선)

compan([다항식]) : 동반행렬

vander(x) : 맨 오른쪽 column 값 = 1, 오른쪽에서 2번째 column 값 = x

오른쪽에서 왼쪽으로 v(i,j) = v(i,j+1) \* x(i)

### matrix function

rank, inv, det, eig [Q, D] = eig(A) Q = eigen vectors, D = eigen values(대각 선)

## assignment #5

```
1. function y = pascal(x)
for i = 1:x
     for j = 1:x
           if i == 1 || j == 1
                 y(i,j) = 1;
            else
                 y(i,j) = y(i,j-1) + y(i-1,j);
            end
      end
end
2. function y = vander(x)
s = size(x,2);
for i = 1:s
     for j = s:-1:1
           if j == s
                 y(i,j) = 1;
            else
                 y(i,j) = y(i,j+1) * x(i);
            end
      end
end
```

- 3.  $A = [4 \ 3 \ 0; \ 3 \ 6 \ 2; \ 0 \ 2 \ 4];$
- $(1) \operatorname{eig}(A); \rightarrow 1.26 \ 4 \ 8.74$
- (2) [Q D] = eig(A); -> Q = [x1 x2 x3]
- (3) C = charpoly(A); (특성 다항식)

roots(C); (eig(A)와 비교해보면 같다.)

(4) A\*Q - Q\*D

매우 작은 값이 나타남

## matrix manipulation

rot90(A) : A 반시계로 90도 돌림

rot90(A,n) : 반시계로 90n도 돌림

fliplr(A): flip left right

flipud(A): flip up down

reshape(A,n,m) : A를 n\*m 행렬로 reshape

diag(A,k) : A의 k 번째 대각선 원소들 가운데에서 위로

0,1,2...

triu(A): A의 uppertriangle

triu(A,k): k번째 대각선위로만 가져옴

tril(A) : A의 lowertriangle

주대각선 = 0

위 = 1.2.3...

아래 = -1,-2,-3...

# assignment #6 모르겠음 assignment #7

(1)

$$A : i1 + i3 = i2$$

$$top : 2i1 + 2i2 = 16$$

bot : 
$$2i2 + 3i3 = 0$$

out : 
$$2i1 - 3i3 = 16$$

$$[5 \ 3 \ -2]$$

(2)

$$A : i2 = i1 + i3$$

$$top : 2i1 + 4i2 = 20$$

bot : 
$$4i2 + 2i3 = 20$$

 $[2 \ 4 \ 2]$ 

## assignment #8

(1)

$$x1 + 380 = x2 + 430$$

$$x2 + 540 = x3 + 420$$

$$x3 + 470 = 420 + 400$$

$$420 + 450 = x1 + x4$$

[280 230 350 590]

$$x1 + a1 = x2 + b1$$

$$x2 + a2 = x3 + b2$$

$$x3 + a3 = x4 + b3$$

$$x4 + a4 = x1 + b4$$

$$\begin{bmatrix} 1-1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x1 \\ x2 \\ x3 \\ x4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b1-a1 \\ b2-a2 \\ b3-a3 \\ b1+b2+b3+b4-a1-a2-a3-a4 \end{bmatrix}$$

system consistend <-> b가 range of A에 속해야함 따라서 맨 밑에 식은 0이 되어야 함.

#### assignment #9

(2) 2 1 0 0

(3)

4:17 11 0 0

6:134 93 0 0

8:1057 747 0 0

conjecture : i + j가 홀수면 V\_i ~ V\_j 경로가 없을것이다

(4)

3:0054

5:003536

7:00269292

아니다 odd length의 경우 i+j가 짝수면

V\_i ~ V\_j 경로가 없다.