

Modellbildung und Simulation

Einführung in MATLAB

Institut für Technische Mechanik – Teilinstitut Dynamik/Mechatronik



Allgemeines und Lernziele



MATLAB® ist eine höhere Programmiersprache und interaktive Umgebung für numerische Berechnungen, Visualisierung und Programmierung. MATLAB dient zur Datenanalyse, Algorithmen-Entwicklung und zur Erstellung von Modellen und Anwendungen. Mit der Programmiersprache, den Tools und den integrierten mathematischen Funktionen können Sie verschiedene Ansätze ausprobieren und schneller zu einer Lösung gelangen als mit Tabellenkalkulationen oder herkömmlichen Programmiersprachen wie C/C++ oder Java™ (www.mathworks.de)

Lernziele

- Kennenlernen der Benutzeroberfläche
- Verstehen der Programmsyntax
- Anwenden einfacher Befehle
- Numerische Simulation eines Ein-Massen-Schwingers

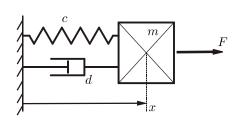
Literatur

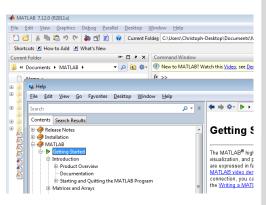
- MATLAB® Hilfe
- Bücher: z.B. über KIT-Bibliothek

Software

MATLAB® kann über die SCC-Webseite bezogen werden.

http://www.scc.kit.edu/produkte/3841.php





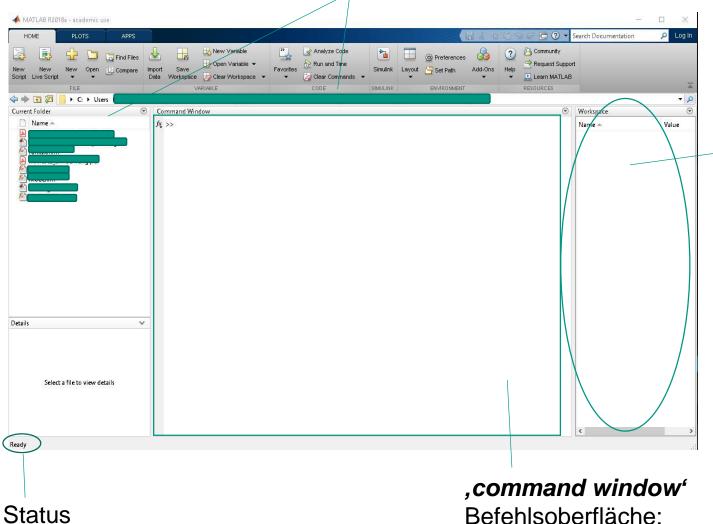


2

Oberfläche

Arbeitsverzeichnis





,workspace^{*} alle Variablen samt Größe, Zahlenformat, usw.

Befehlsoberfläche;

letzte Befehle mit

Command Window



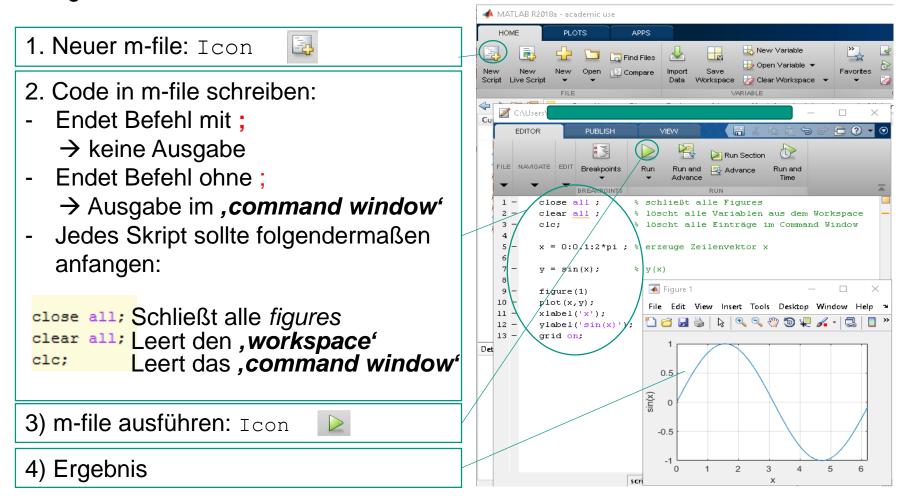
- Jeder Befehl kann direkt über das ,command window' eingeben und ausgeführt werden. Insbesondere können auf die Variablen im ,workspace' zugegriffen werden.
- z.B.

```
Command Window
                                                           Workspace
  >> 3 + 5
                                                           Name -
                                                           ans
                                                           ×
  ans =
                                                           Ш у
        8
  >> x = 3
        3
  >> x + y
  ans =
        5
fx >>
```

Erzeugung eines m-file (Skript)



Mehrere Befehle können in sog. m.-files gespeichert werden, um dann gemeinsam ausgeführt zu werden.



Matrizen/Array



- Eingabe in eckigen Klammern []
- Einträge einer Zeile durch , oder Leerzeichen getrennt
- Zeilen durch; oder Zeilenumbruch getrennt
- Vektoren sind [1xn] bzw. [nx1] -Matrizen
- Skalare sind [1x1] -Matrizen (Klammern können entfallen)
- Beispiel:

$$\Rightarrow \mathbf{A} = \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{vmatrix}$$

$$\Rightarrow \quad \mathbf{B} = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{bmatrix}$$

Matrizendefinition und -operationen



Leere Matrix:

[nxm]-Matrix mit allen Einträgen =1:

[nxm]-Matrix mit allen Einträgen =0:

[nxm]-Einheitsmatrix:

Zuweisung:

Addition, Subtraktion:

Matrixmultiplikation:

Elementweise Multiplikation / Division:

Inversion einer Matrix:

Transponieren einer Matrix:

Lösung von Ax=B:

A=[]

ones(n,m)

zeros(n,m)

eye(n,m)

a = 1;

C=A+B; C=A-B;

C=A*B;

C=A.*B; =A./B;

inv(A) oder $A^{(-1)}$

A.' oder A', wenn A reell

x=inv(A)*B

Matrizenoperationen



$$a = [a_1, a_2, ..., a_n], b = [b_1, b_2, ..., b_n], c = \langle Skalar \rangle$$

Addition Matrix-Skalar	$a+c = [a_1+c, a_2+c,, a_n+c]$
Multiplikation Matrix-Skalar	$a*c = [a_1*c, a_2*c,, a_n*c]$
Addition Matrix-Matrix	$a+b = [a_1+b_1, a_2+b_2,, a_n+b_n]$
Element. Multiplikation Matrix-Matrix	a.*b= [a ₁ *b ₁ , a ₂ *b ₂ ,, a _n *b _n]
Elementweise Division Matrix-Matrix	$a./b= [a_1/b_1, a_2/b_2,, a_n/b_n]$
Elementweise Potenzieren	a.^b= [a ₁ ^b ₁ , a ₂ ^b ₂ ,, a _n ^b _n]
Matrix Multiplikation	C[n,n]=a[n,m]*b'[m,n] mit
	$c_{ij} = \sum_{k=1}^{m} a_{ik} b_{kj}, i,j=1n$

Matrizenmanipulation



Anfangswert : Schrittweite : Endwert



$$\rightarrow$$
 B = $\begin{bmatrix} 0 & 0.2 & 0.4 & 0.6 & 0.8 & 1 \end{bmatrix}$

Matrizen können aus Submatrizen aufgebaut werden!

$$>> A=[1,2]; B=[3,4];$$

$$\mathbf{C} = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{D} = \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{vmatrix}$$

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

Zeilen- und Spaltenanzahl müssen zueinander passen!

Indizierung



>> A=[1, 2, 3; 4, 5, 6];
$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \end{bmatrix}$$

→ Matrixelement(e) ansprechen: Matrix (Zeilenindex, Spaltenindex)

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

2. Zeile, 1. Spalte

$$\rightarrow$$
 B = $[4]$

$$>> C = A(:,:)$$

 \rightarrow C = A**ALLE Zeilen, ALLE Spalten**

$$>> D = A(1, :)$$

 \rightarrow D = A(1, :) 1. Zeile, ALLE Spalten

$$\rightarrow$$
 D = $\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \end{bmatrix}$

$$>> D = A(2, 2:3)$$

>> D = A(2, 2:3) 2. Zeile, 2. und 3. Spalte

$$\rightarrow$$
 D = $\begin{bmatrix} 5 & 6 \end{bmatrix}$

→ Vektorelement(e) ansprechen: Vektor (Elementindex)

$$>> A = [1,2,3,4];$$

Element 1 bis 2

$$\Rightarrow$$
 B = $\begin{bmatrix} 1 & 2 \end{bmatrix}$

Element 3 bis Ende

$$\rightarrow$$
 B = $\begin{bmatrix} 3 & 4 \end{bmatrix}$

10

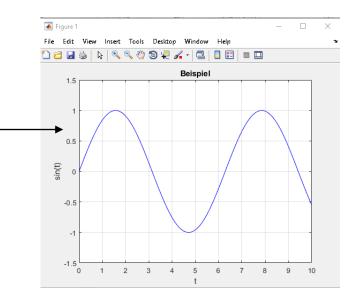
Graphische Darstellung

Karlsruhe Institute of Technology

- Zeichnen von (x_i; y_i)-Wertepaaren
- Linienstil und Farbe:
- Zeichnen von mehreren Kurven:
- Achsenbeschriftung:
- Überschrift / Titel:
- Wertebereich:
- gleiche Skalierung der Achsen:
- Beispiel:

```
>> t=[0:0.1:10]; x=sin(t);
>> plot(t,x,'b')
>> xlabel('t')
>> ylabel('sin(t)')
>> title('Beispiel')
>> axis([0; 10; -1.5; 1.5])
>> grid on; (zeichnet Gitter)
```

```
plot(x,y)
plot(x,y,'option')
plot(x1,y1,'opt1',x2,y2,'opt2')
xlabel('...'); ylabel('...')
title('...')
axis([xmin; xmax; ymin; ymax])
axis equal
```





Kontrollstrukturen



• if-Abfrage:

```
if logischer Ausdruck
  Befehle
elseif logischer Ausdruck
  Befehle
else ← optional
  Befehle
end
```

for-Schleife

for zaehler= start:schrittweite:ende
 Befehle
end

while-Schleife

while logischer Ausdruck
 Befehle
end

Funktionen



Eigenständige Dateien mit der Dateinamen-Erweiterung .m

```
function [Ausgabeliste] = Name(Eingabeliste)
   Kommentare
 Matlab-Code
```

- Name sollte dem Dateinamen entsprechen
- Variablen sind <u>lokal</u> (nur in der Funktion) definiert!
- Funktionen werden in MATLAB® mit ihrem <u>Dateinamen</u> aufgerufen (ohne .m)

```
function [a,b] = FunktionName(x,y)
 a=x+y;
 b=x*y;
```

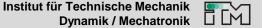
Aufruf der Funkt. "FunktionName" z.B. im , command window' mit x=1, y=2. → Rückgabe A & B >>[A,B] = FunktionName(1,2)A = 3 und B = 2

13

Numerische Integration gewöhnlicher Differentialgleichungen (DGL/engl.: ode)



- in MATLAB® muss dem solver ("Löser") neben Parametern auch die DGL an sich übergeben werden
- Ein Differentialgleichungssystem (DGLS) in Zustandsform $\dot{y}(t) = f(y, t)$ ist vollständig durch seine rechte Seite bestimmt
- DGLS in Zustandsform wie eine Funktion in ein .m-File schreiben (z.B. modell.m)
- Mit dem solver ode45 (es gibt noch weitere solver) ist das DGLS lösbar,
 - Beispiel
 - [T,X] = ode45(@modell,[0 10], [0; 1],a,b,c);
 - Löst das in modell.m gespeicherte DGLS für die Zeit t=0 bis t=10 mit den Anfangsbedingungen [0; 1] (Vektor!) und den Parametern a,b,c
 - Ergebnis: ein Spaltenvektor T, der die Zeitpunkte der Integration enthält und die Lösungsvektoren (Matrix X)
 - Ergebnis: Zeichnen: plot(T,X);



Numerische Integration, Beispiel



■ DGL:
$$m \ddot{x} + d \dot{x} + c x = f \rightarrow \text{Zustandsform: } \begin{bmatrix} \dot{x} \\ \ddot{x} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \dot{x} \\ \frac{1}{m} (f - d \dot{x} - c x) \end{bmatrix}$$

Modellfile

Hauptfile

Parameter definieren

$$m=1; d=0.5; c=10; f=3;$$

Zeitvektor/AB's

Toleranzoptionen für numerisch Integration:

Ode45-Solver

Plotten