

MiniMathLab Manual

使用者介面分為三大部分：

File	Run	選項區
計算結果 (執行的訊息輸出的區塊)		程式碼 (撰寫程式的區塊)

選項區：

檔案：

開啟：

程式碼

測試資料檔(讀取測試格式)

儲存：

儲存程式碼

儲存計算結果

執行程式(Ctrl + R)

程式語法：

註解：

以#開頭，後面為註解內容。

宣告變數：

格式：

變數名 = 值(, 變數名 = 值...)

or

變數名 = 變數名 =... = 變數名 =值(, 變數名 = 變數名 =...)

純量：

e.g.

`a = -2.67` # a等於 -2.67

`b = g = 2p` # b等於g等於 2π

`c = 3e, d = 4!` # c等於 $3e$ (自然對數底數)，d等於4階層

角度：

純量後以 `a` 結尾，代表是角度型態。

e.g.

`a = 90a` # a是 90° 的角度

向量：

以”[“為開頭，以“, ”做元素(純量)的區隔，最後以”]“結束。

e.g.

`s = 2`

`vec = [1, s, 3]` # `vec`是三維向量，裝了1, `s`純量, 3

矩陣：

和向量宣告相同，但每列以”|”做區隔，且元素可以為向量。行數由第一列的元素數量決定。

e.g.

`vec = [1, 2, 3]`

`mat = [vec, 4 | 2, 4, 6, 8]` # $\text{mat} = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 2 & 4 & 6 & 8 \end{bmatrix}$

集合：

以”{“為開頭，以“, ”做元素的區隔，最後以”}“結束。集合可以包含集合，但集合中所有元素必須是同型別(裝同一種東西)。

e.g.

`vec = [6, 7]`

`set = {[1, 2, 3], [4, 5], vec}` # 裝了三個向量(維度可不相同)的集合

變數指派：

語法同上，但值的型態需和變數一開始的型態一致，而維度大小可以不用一致。也可以由右而左連續指派。

e.g.

`vec = [1, 2, 3]`

```
vec3 = vec2 = vec # 用 vec 初始化 vec2, vec3  
vec = vec2 * 2 # vec 等於兩倍的 vec2
```

多行指令：

直譯器是以每行為單位進行解譯，但如果一行的程式很長想寫成多行來表示呢？例如在宣告矩陣時，往往想要以多列矩形的形式表達。這時，可以在每一行的最後加上反斜線“\”，這告訴解譯器這行程式尚未完成，還要再讀下一行。

e.g.

```
mat = [1, 2, 3\  
       4, 5, 6\ # mat = [1, 2, 3| 4, 5, 6| 7, 8, 9]  
       7, 8, 9]
```

Expression：

Expression 形式如同一般程式語言一樣，可以有複雜的運算式和函數的呼叫。要注意的是基本運算子只支援 $+$ ， $-$ ， $*$ ， $/$ 。但增加了向量的外積運算子“ \times ”(英文字母 \times)，優先序較 $+$ ， $-$ 高。使用時，需要在外積運算子左右兩側加入空白才能判別是外積運算，否則會當成是變數名的一部分。而向量的內積由“ \cdot ”表示。另外，**Expression** 不能單獨存在，單獨存在是沒有意義的，需搭配指派或其他指令。如同 Python，指派不能在 **Expression** 當中發生。

e.g.

```
a = cos(angle([1, 0], [0, 1]) * 2) / 10 * [1, 2| 3, 4]  
# a =  $\begin{bmatrix} -0.1 & -0.2 \\ -0.3 & -0.4 \end{bmatrix}$   
b = asin(mag([1, 0, 0]  $\times$  [0, 0, 1])) # b = 90°  
c = 1 + 3 / 2 - 4 # c = -1.5
```

指令：

格式：

指令名 **arg0**(, **arg1**, **arg2**.....)

指令名稱後至少接一個空格，可以接受一至多個參數。

print：

最常使用的指令，將 **Expression** 的結果輸出。

e.g.

```
print 1 + 3 / 2 - 4, asin(mag([1, 0, 0]  $\times$  [0, 0, 1]))
```

輸出：

```
1 + 3 / 2 - 4 =  
Scalar  
-1.5000000
```

```
asin(mag([1, 0, 0] x [0, 0, 1])) =  
Angle  
90.0000000° (0.5000000π)
```

option：

可以調整浮點數的輸出格式，有三種選項可以調整：

w：顯示浮點數最少總寬度，若大於浮點數寬度，會在浮點數左側補上空白。

f：以正常浮點數格式表示，小數要顯示到小數點後第幾位。

e：以科學記號表示，小數要顯示到小數點後第幾位。

格式字母接著一個空白後給予值。值必須為正整數。**f** 或 **e** 值必須小於當前的 **w** 值才會生效。**f** 和 **e** 兩種格式不能並存。設定一次後，之後的輸出皆會照此格式輸出，下一次執行也不必再設定一次。

e.g.

```
option w 10, f 2
```

輸出：

```
Set numeral width to 10  
Set to fixed-point format, floating precision is 2
```

stg：

顯示目前有哪些變數，可依變數型態過濾顯示：

all：所有變數

scls：所有純量變數

agls：所有角度變數

vecs：所有向量變數

mats：所有矩陣變數

sets：所有集合變數

如果變數是經由測資格式所產生出來，那它就會一直存在在記憶體裡，除非使用 **delete** 指令，才能將變數刪除。這意味著，當程式一開始想要使用其變數名時，會因此而不能使用或者覆蓋其原本讀進來的值。

e.g.

```
s = 12
```

```
v1 = [1, 0], v2 = [1, 2, 3]
```

```
stg all, vecs
```

輸出：

```
all variables in the storage:
```

```
v2 = Vector dimension = 3
```

```
v1 = Vector dimension = 2
```

```
s = Scalar
```

```
vector variables in the storage:
```

```
v2 = Vector dimension = 3
```

```
v1 = Vector dimension = 2
```

delete：

刪除變數，使得後續程式可以再使用其變數名宣告變數。

e.g.

```
a = 12, b = 10
```

```
delete a, b #刪除 a, b
```

```
a = [1, 2]
```

集合常數：

所有變數都會被分在各類型的集合裡，而這些集合稱為集合常數。分別為 **scls**, **agls**, **vecs**, **mats**, **sets**。這些變數就各自代表各類型的集合，所以不能當變數名使用，也不能被刪除。可以使用這些變數搭配具迭代功能的函數完成過濾等功能。

e.g.

```
s1 = 1, s2 = 2
```

```
print scls
```

輸出：

```
scls =
```

```
Set of scalars size = 2
```

```
{
```

```
  Scalar
```

```
    1.0000000
```

```
  Scalar
```

```
    2.0000000
```

```
}
```

函數表：

代號	型態
A	角度
S	純量
V	向量
M	矩陣
<T>S	裝 T 型態的集合
N	不回傳，產生額外訊息

類型	對 應 題號	回傳型	函數名稱	說明
純 量	-	S	pow(S, S)	純量指數
	-	S	sqrt(S)	開平方
角 度	-	A	angle(S)	將純量轉成角度(Degree)
	-	S	sin(A)	sin 函數
	-	S	cos(A)	cos 函數
	-	S	tan(A)	tan 函數
	-	A	asin(S)	arc-sin 函數
	-	A	acos(S)	arc-cos 函數
	-	A	atan(S)	arc-tan 函數
向 量	5	S	mag(V)	向量長
	6	V	normlzd(V)	單位向量
	8	S	compnt(V, V)	投影長
	9	V	proj(V, V)	投影
	10	S	tri_area(V, V)	兩向量圍成三角形面積
	11	N	is_pallel(V, V)	兩向量是否平行
	12	N	is_orth(V, V)	兩向量是否垂直
	13	A	angle(V, V)	兩向量夾角
	14	V	plane_norm(V, V)	兩向量組成的面上的法向量
矩 陣	3	S	rank(M)	矩陣的秩
	4	M	transpose(M)	矩陣轉置
	-	M	row_ech(M)	矩陣的列梯形形式
	-	M	solve_linear(M, V)	解線性系統，常數組為向量
	5	M	solve_linear(M, M)	解線性系統，常數組為矩陣
	6	S	det(M)	矩陣的行列式
	7	M	inverse(M)	反矩陣
	12	MS	ul_decom(M)	上下三角矩陣分解，回傳包含這兩矩陣的集合
	-	M	pow(M, S)	矩陣指數，指數須為整數