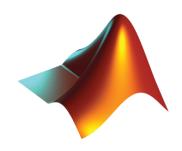


Matlab_Basic

- mech9917@sogang.ac.kr





Download Matlab MECHA



서강대학교 이메일계정을 이용한 아이디생성!

MATLAB, Simulink 및 기타 부가 제품을 사용하는 수 백만의 엔지니어와 과학자들과 함께 복잡한 설계 과제를 해결하십시오.

- 1. 계정 로그인 또는 만들기
- 2. 평가판 패키지 선택
- 3. 다운로드 및 설치

학생이십니까?

30일만 사용할 수 있는 평가판이 아니더라도 소속된 학교에서 MATLAB을 제공 하고 있을 수도 있습니다.

캠퍼스 라이선스 확인

Campus-Wide License

라이선스 확인

캠퍼스 라이선스(Campus-Wide License)로 학생, 교직원, 연구원이MA 니다. 귀하의 학교에서 캠퍼스 라이선스를 사용할 수 있는지 알아보려면

* 필수 정보임

연락처

* 학교명 (한글)

서강대학교

공식 명칭을 입력해 주십시오.

* 이메일

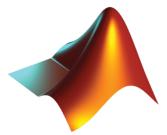
@sogang.ac.kr

라이선스 확인이 가능하도록 공식적인 학교의 이메일 주소를 입력해 주

신청확인







Download Matlab

Q









• **받은메일함** 전체 메일 651 통 / 안읽은 메일 1통

Campus-Wide License

라이선스 문의

Academia

문의하신 사항이 현재 처리 중입니다. 소 Wide License가 적용되는지 여부와 MA' 하는 방법을 안내하는 이메일을 곧 받으

MathWorks 제품에 관심을 가져 주셔서



■ 보낸사람: DoNotReply@notif.mathworks.com ▶ 주소록에 추가

첨부파일이 없습니다.

→ MathWorks^a

축하합니다. 알려주신 이메일 주소를 바탕으로 귀하의 대학/기관에 활성 M Campus-Wide License가 있음을 확인했습니다.

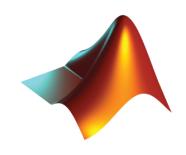
https://www.mathworks.com/academia/tah-portal/sogang-university-6274 MATLAB 및 Simulink를 사용하려면 <u>MathWorks 계정</u>이 필요합니다. 유익한 경험이 되시길 바랍니다.

MathWorks 드림

MathWorks 계정 생성하기

검색

이메일 주소)
	 속한 조직의 MATLAB 라이선스에 액세스하려면 회사나 C 학교의 이메일을 사용하십시오. 	Н
위치	대한민국	~
본인이 소속된 항목을 선택하세요.	대학생 및 대학원생	~
13세 이상이십니까?	◉예 ○아니요	



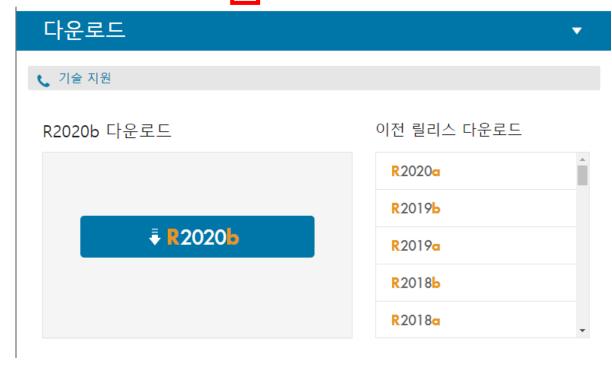
Download Matlab MECHA



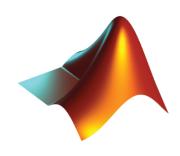
내 소프트웨어



- ④ 추가 라이선스 연결
- ④ 평가판 받기

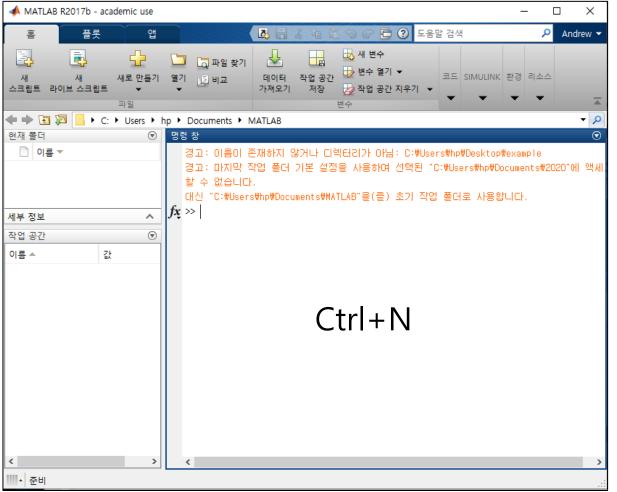


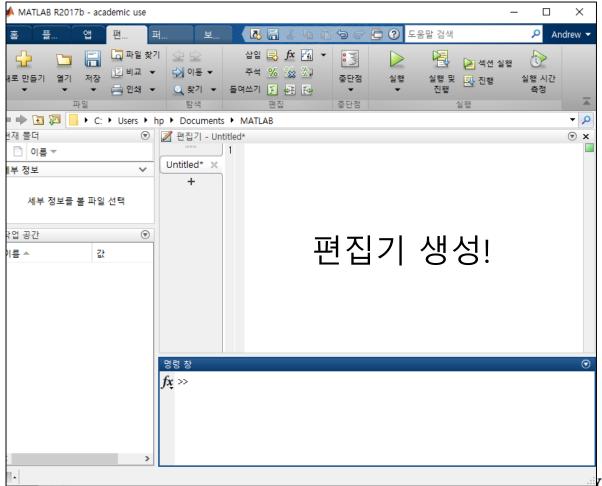


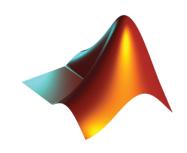


Starting Matlab







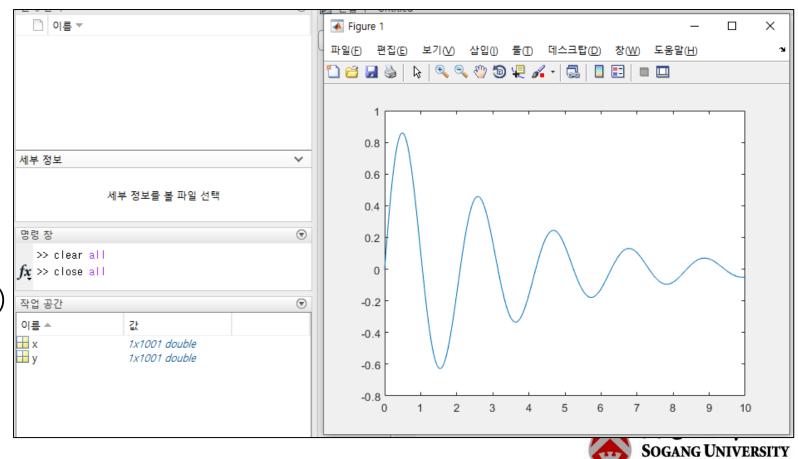


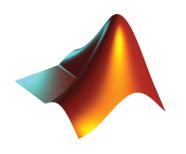
작업 공간 초기화



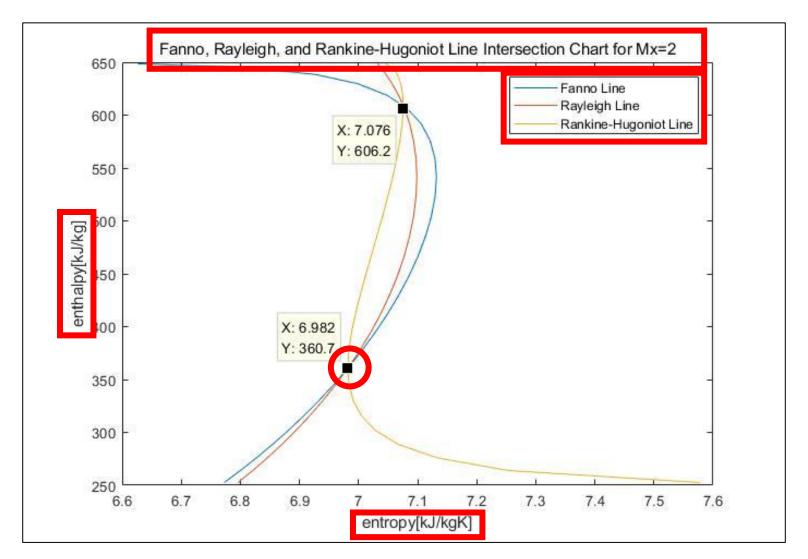


- clear all: 작업 공간 초기화
- close all: 열려 있는 창(Figure 등)
 모두 닫기
- clc:명령 창 지우기

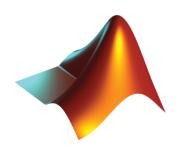




Plotting 2-D Graphs MECHA Sogang University Robotics Team







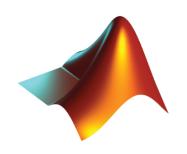
Matrix and Array



- Matlab의 모든 변수는 배열의 형태로 저장됨.
- 배열은 행과 열, 또는 각각의 행과 열로 정렬된 수의 나열
- 0차원 배열: x=1 이라 하면 x=[1]과 같이 저장.
- 1차원 배열(벡터): a=[1:0.2:2] -> a=[1,1.2,1.4,1.6,1.8,2] (행벡터)
- 1차원 열벡터의 경우 세미콜론(;)으로 원소 구분 [1;2;3]
- 2차원은 [1,2,3;4,5,6]

```
(1) (11.21.41.61.82)
\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}
\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \end{pmatrix}
```





Matrix and Array



- 배열의 덧셈과 뺄셈은 각 성분끼리 더하고
 뺀다 (배열의 차원이 서로 같아야 함!)
- 배열의 곱셈...은 성분끼리 곱하지 않는다.
- 1x3 배열(정방행렬이 아닌 배열)끼리는 곱 할 수 없다!
- 성분끼리 곱하려면 '*' 대신 '.*' 을 씀

$$\mathsf{AB} = \begin{pmatrix} a_{11} \ a_{12} \\ a_{21} \ a_{22} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} b_{11} \\ b_{21} \\ b_{22} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11} b_{11} + a_{12} b_{21} \\ a_{21} b_{11} + a_{12} b_{21} \\ a_{21} b_{11} + a_{22} b_{21} \\ a_{21} b_{12} + a_{22} b_{22} \end{pmatrix}$$

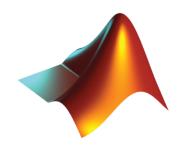
$$\mathsf{AB} = \begin{pmatrix} a_{11} \ a_{12} \\ a_{21} \ a_{22} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} b_{11} \ b_{12} \\ b_{21} \ b_{22} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11} b_{11} + a_{12} b_{21} & a_{11} b_{12} + a_{12} b_{22} \\ a_{21} b_{11} + a_{22} b_{21} & a_{21} b_{12} + a_{22} b_{22} \end{pmatrix}$$

$$\mathsf{AB} = \begin{pmatrix} a_{11} \ a_{12} \\ a_{21} \ a_{22} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} b_{11} \ b_{12} \\ b_{21} \ b_{22} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11} b_{11} + a_{12} b_{21} & a_{11} b_{12} + a_{12} b_{22} \\ a_{21} b_{11} + a_{22} b_{21} & a_{21} b_{12} + a_{22} b_{22} \end{pmatrix}$$

$$\mathsf{AB} = \begin{pmatrix} a_{11} \ a_{12} \\ a_{21} \ a_{22} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} b_{11} \ b_{12} \\ b_{21} \ b_{22} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11} b_{11} + a_{12} b_{21} & a_{11} b_{12} + a_{12} b_{22} \\ a_{21} b_{11} + a_{22} b_{21} & a_{21} b_{12} + a_{22} b_{22} \end{pmatrix}$$

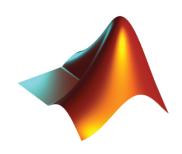
$$\mathsf{AB} = \begin{pmatrix} a_{11} \ a_{12} \\ a_{21} \ a_{21} \ a_{22} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} b_{11} \ b_{12} \\ b_{21} \ b_{22} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11} b_{11} + a_{12} b_{21} & a_{11} b_{12} + a_{12} b_{22} \\ a_{21} b_{11} + a_{22} b_{21} & a_{21} b_{12} + a_{22} b_{22} \end{pmatrix}$$

$$\begin{array}{c} (1\,2\,3) \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = 1 \times 1 + 2 \times 2 + 3 \times 3 = (14) \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times (1\,2\,3) = \begin{pmatrix} 1\,2\,3 \\ 2\,4\,6 \\ 3\,6\,9 \end{pmatrix} \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = error \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2$$



Calculating Matrices MECHA Matrices Mechanism Matrices Mechanism M

- x: 0부터 0.1 간격으로 10까지, 총 101개의 성분을 가진 벡터 생성(1x101)
- y=0.5x^2-3*x+1라는 x와 y의 관계식에 의한 y값 정하기
- 자세히 보면 x.^2와 같이 x오른쪽에 .이 있음-> 우리가 원하는 x의 제곱
 은 배열의 각 성분을 두번 곱한 것이므로 .^를 사용해야 함.
- x^2는 1x101 배열끼리 곱한다는 의미가 되므로 오류 발생.



Line Specifier

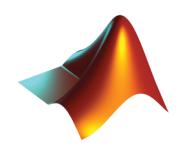


```
x=[0:0.1:10];
y=0.5*x.^2-3*x+1;
plot(x,y,'-m');
```

- plot(x,y): 파란색 실선이 표식 없는 점들을 연결(default)
- plot(x,y,'r'): 빨간 실선으로 연결
- plot(x,y,'—y'): 노란 파선으로 연결
- plot(x,y,'*'): 데이터 점들을 선 없이 *로 표시

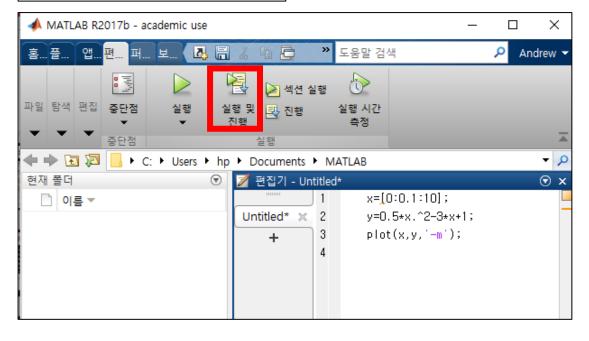
Description	Resulting Line	
Solid line		
Dashed line		
Dotted line		
Dash-dotted line		
No <mark>line</mark>	No <mark>line</mark>	
	Solid line Dashed line Dotted line Dash-dotted line	

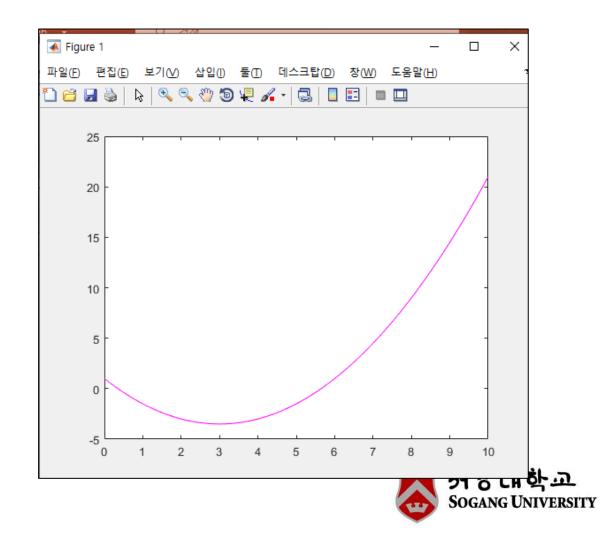
Option	Description	Equivalent RGB Triplet
'red' or 'r'	Red	[1 0 0]
'green' or 'g'	Green	[0 1 0]
'blue' or 'b'	Blue	[0 0 1]
'yellow' or 'y'	Yellow	[1 1 0]
'magenta' or 'm'	Magenta	[1 0 1]
'cyan' or 'c'	Cyan	[0 1 1]
'white' or 'w'	White	[1 1 1]
'black' or 'k'	Black	[0 0 0]
'none'	No color	Not applicable

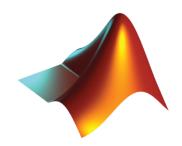


Plotting 2-D Graphs MECHA Sogang University Robotics Team

```
x=[0:0.1:10];
y=0.5*x.^2-3*x+1;
plot(x,y,'-m');
```







Plotting 2-D Graphs MECHA Sogang University Robotics Team

```
DWDocuments#2021#MECHA#Seminar#matlab_basic01.m

1 - x=[0:0.1:10];

2 - y=0.5*x.^2-3*x+1;

3 - w=10*exp(-0.1*x).*cos(x);

4 - plot(x,y,'-m',x,w,'--r');

5 - title('Mecha Matlab Seminar');

6 - xlabel('x-axis title#lambda');

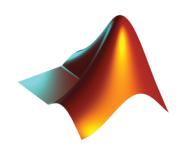
7 - ylabel('y-axis title#Omega');

8 - legend('polynomial','damping');

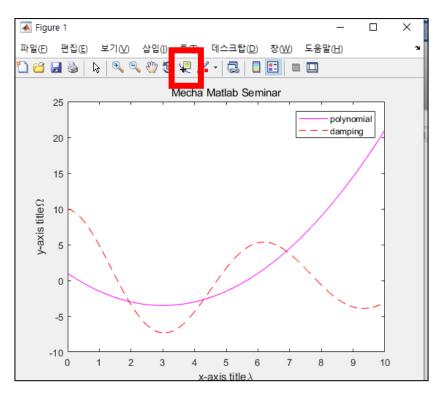
9 |
```

- ▶ title('그래프 제목')
- xlabel('x축 제목')
- ylabel('y축 제목')
- 범례: legend('첫 번째 plot제목','두 번째 제목')
- ₩lambda: 소문자 람다(λ) 삽입
- ₩Omega: 대문자 오메가(Ω) 삽입

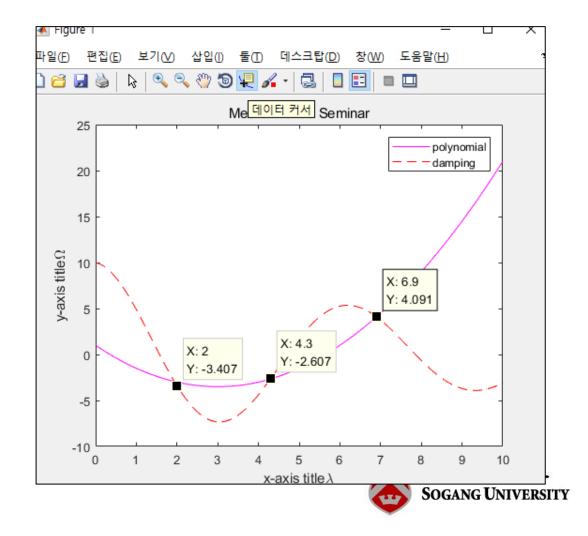


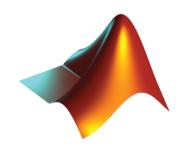


Plotting 2-D Graphs MECHA Graphs Sogang University Robotics Team

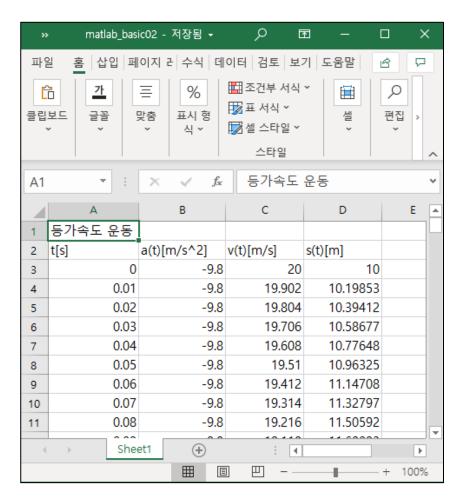


- 데이터 커서 클릭
- Shift누른 채로 그래프 위 점 클릭





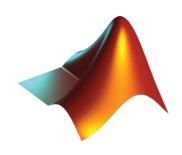
Plotting from Excel MECHA Sogang University Robotics Team



- xlsread('filename.xlsx','셀 범위')
- ex. A3:A143과 같이 첫 셀과 마지막 셀 사이 콜론(:)
 을 넣는다.

```
2 - t=xlsread('matlab_basic02.xlsx','A3:A143');
3 - a=xlsread('matlab_basic02.xlsx','B3:B143');
4 - v=xlsread('matlab_basic02.xlsx','C3:C143');
5 - s=xlsread('matlab_basic02.xlsx','D3:D143');
```

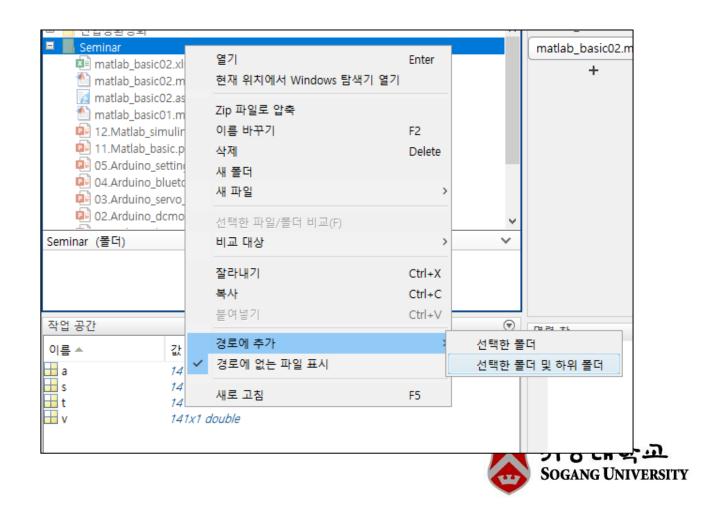


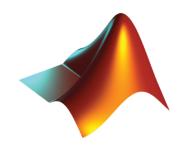


Import Path



- Matlab에 반드시 엑셀 파일이 저장된 경로 추가를 해야 엑셀 데이터를 읽 을 수 있음
- Matlab의 폴터 탭에서 엑셀 파일이 저장된 폴더 우클릭->경로에 추가



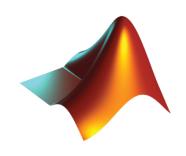


Subplot, Grid, Axis MECHA Sogang University Robotics Team

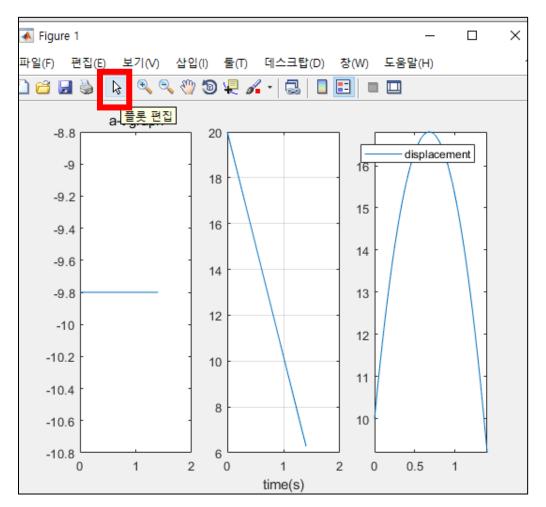
```
clear all; close all; clc;
        t=xlsread('matlab_basicO2.xlsx','A3:A143');
        a=xlsread('matlab_basic02.xlsx','B3:B143');
        v=xlsread('matlab_basic02.xlsx','C3:C143');
        s=xlsread('matlab_basicO2.xlsx','D3:D143');
        subplot(1.3.1);
        plot(t,a);
        title('a-t graph');
        subplot(1,3,2);
        plot(t,v);
10 -
        grid on;
        xlabel('time(s)');
        subplot(1,3,3);
        plot(t,s);
        axis tight;
        legend('displacement');
```

- Subplot: 1개의 figure(창)에 여러 개의 독립적인 그래프를 나타내기 위한 것
- subplot(행 개수, 열 개수, n번째 그래프)
- subplot(2,3,5) 2행 3열의 공간 중 5번째
- grid on: 격자 생성
- axis tight: 데이터의 최대,최소에 맞게 축 범위 조 절

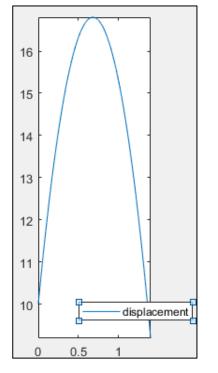


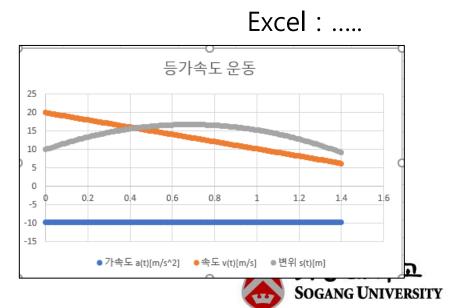


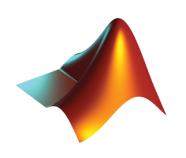
Plotting from Excel MECHA Sogang University Robotics Team



• 플롯 편집으로 확대,축소 및 범례 이동 가능!



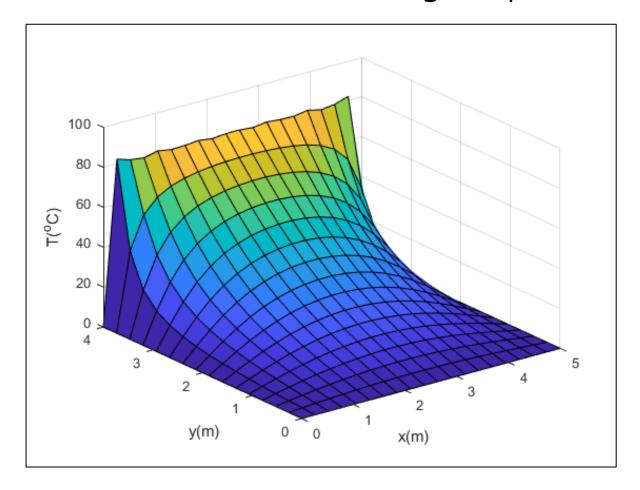




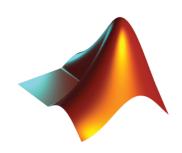
3-D Graphs



Heat transfer at a rectangular plate







3-D Graphs



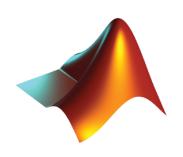
```
1 - x=-3:0.25:3;
2 - y=-3:0.25:3;
3 - [X,Y]=meshgrid(x,y);
4 - Z=1.8.^(-1.5*sqrt(X.^2+Y.^2)).*cos(0.5*Y).*sin(X);
5 - subplot(2,2,1);mesh(X,Y,Z);axis tight;
6 - subplot(2,2,2);surf(X,Y,Z);axis tight;
7 - subplot(2,2,3);contour3(X,Y,Z,15);axis tight;
8 - subplot(2,2,4);contour(X,Y,Z,15);axis tight;
9 |
```

•
$$mesh(x,y,z)$$

- surf(x,y,z)
- 3차원contour: contour3(x,y,z)
- 2차원contour평면도: contour(x,y,z)

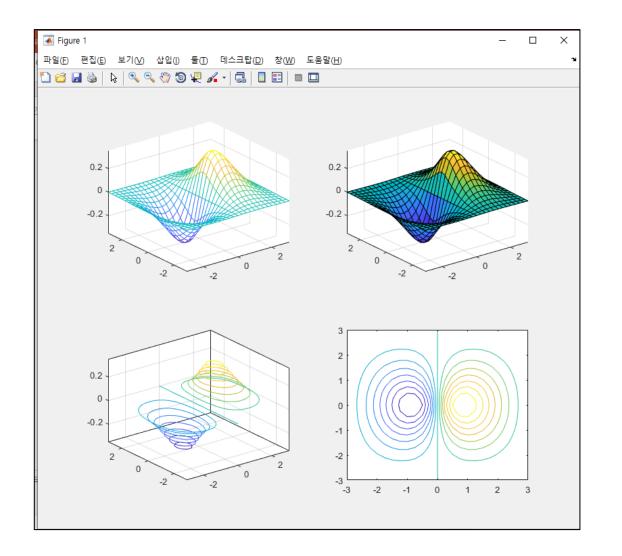
$$z = 1.8^{-1.5\sqrt{x^2 + y^2}}\cos(0.5y)\sin(x)$$



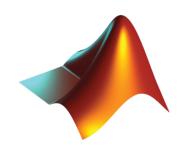


3-D Graphs



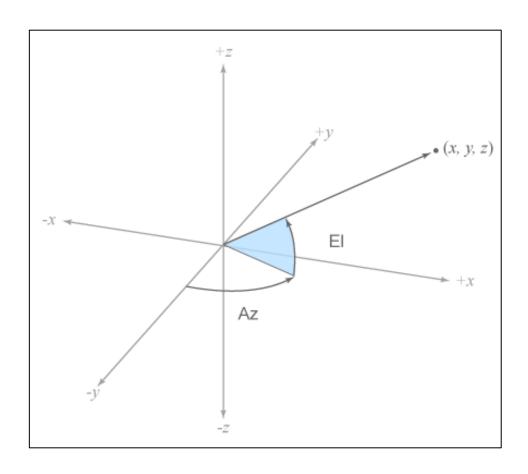






3-D Graph View

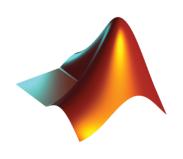




- 방위각(azimuth)과 고도(elevation angle)
- view(az,el)
- view(0,0): x-z 평면에 대한 투영도
- view(90,0): y-z 평면에 대한 투영도

```
x=-3:0.25:3;
y=-3:0.25:3;
[X,Y]=meshgrid(x,y);
Z=1.8.^(-1.5*sqrt(X.^2+Y.^2)).*cos(0.5*Y).*sin(X);
mesh(X,Y,Z); view(90,0); hold on;
```

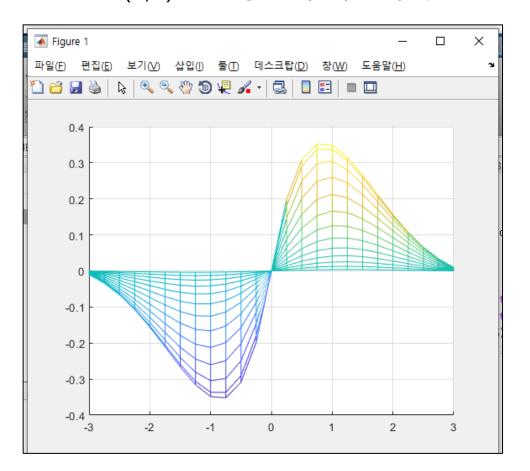




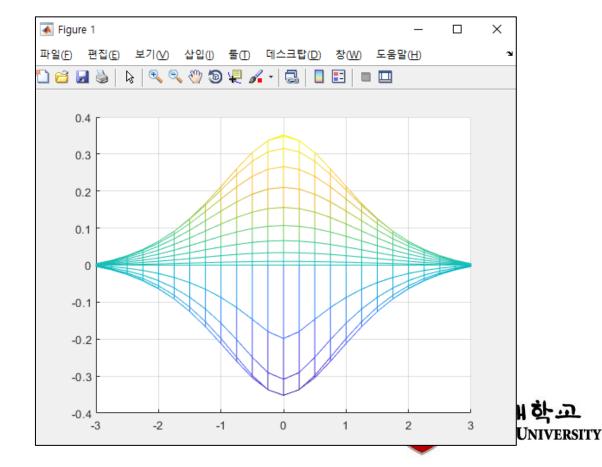
3-D Graph View

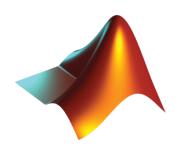


• view(0,0): x-z 평면에 대한 투영도



• view(90,0): y-z 평면에 대한 투영도





Next Seminar







