% Aufgabe 3.1



Aufgabe 3.1 Alte Rechenaufgabe

```
% Drei Reisende finden, waehrend sie zusammen so dahingehen, einen Ranzen
% mit 73 Gulden.
% Sie stellen fest, dass diese 73 Gulden zusammen mit der
% Barschaft der ersten beiden das Doppelte dessen sind, was
% der erste und dritte und der zweite und dritte gemeinsam bei sich haben.
% Diese 73 Gulden ergeben aber auch mit dem Besitz des ersten und dritten
% das Dreifache dessen, was der zweite und dritte und der erste und zweite
% mit sich fuehren.
% Und schliesslich ergeben diese 73 Gulden zusammen mit der Barschaft des
% zweiten und dritten das Vierfache dessen, was der erste und zweite
% und der erste und dritte zusammen bei sich tragen.
% Wie viele Gulden besitzt jeder?
% Setzen Sie dieses Skript mit Ihrer Lösung fort.
% Geben Sie die Ergebnisse in Sätzen aus (Strings benutzen).
% Testen Sie anschließend die Ergebnisse und geben Sie auch diese
% Antworten aus.
echo off
% Loesungsvorschlag:
% Umformunng der Gleichungen:
% B1 + B2 + 4*B3 = 73
% 2*B1 + 6*B2 + 2*B3 = 73
% 8*B1 + 3*B2 + 3*B3 = 73
% In Matlab Vektor-Matrix-Schreibweise: A*x=b
A = [1 \ 1 \ 4 \ ; \ 2 \ 6 \ 2 \ ; \ 8 \ 3 \ 3];
b = 73*[1;1;1];
% Test: Berechnung der Determinante und Ausgabe
% da = det(A);
% disp(['Determinante von A ist ' num2str(da)]);
% Lösung des Gleichungssystems
x = A b;
% Ausgabe der Ergebnisse für die Barschaften
for i=1:length(x)
disp(['Barschaft des ' num2str(i) '. Reisenden: ' num2str(x(i))]);
end
disp('----');
% Test der Ergebnisse
disp('Test der Ergbnisse: Einsetzen in 1. Gleichung: ');
disp([num2str(x(1)), ' + ', num2str(x(2)), ' + 4*', num2str(x(3)),...
  ' = ', num2str(x(1)+x(2)+4*x(3))]);
disp('----');
disp('Test der Ergbnisse: Einsetzen in 2. Gleichung: ');
disp(['2*', num2str(x(1)), ' + 6*', num2str(x(2)), ' + 2*', ...
 num2str(x(3)), ' = ', num2str(2*x(1)+6*x(2)+2*x(3))]);
disp('-----');
disp('Test der Ergbnisse: Einsetzen in 3. Gleichung: ');
disp(['8*', num2str(x(1)), ' + 3*', num2str(x(2)), ' + 3*', ...
 num2str(x(3)), ' = ', num2str(8*x(1)+3*x(2)+3*x(3))]);
```



Aufgabe 3.2 Widerstandsnetzwerk

```
% Aufgabe 3.2
% Kirchhoffsche Regeln
\mbox{\ensuremath{\$}} Sortieren der Gleichungen nach I1...I5, U,V,W auf rechte Seite bringen
용
% Gleichungssystem der Struktur A*x=b mit
% x = [I1 I2 I3 I4 I5]'
% Parameter, zum Spielen auch Veraendern!
R = 300;
v = 300;
v = 300;
W = 200;
% Matrix A
            12 13 14
                         15
      I1
A = [ 1
            -1
                 1
                     0
                           -1
            0
       0
                 1
                      1
                           -1
       0
            0
                 R
                      0
                           R
     3*R
            R
                 0
                     0
                           0
       0
            -R
                 -R 2*R
                           0];
b = [0 ; 0 ; W ; U+V ; -V-W];
% Lösung
x = A b;
% Alternative:
% x = inv(A)*b;
% Ausgabe
for i=1:5
    disp(['Strom I'
                      num2str(i) ' = ' num2str(x(i)) ' A']);
```



zu Aufgabe 3.3 Exzentrischer Stoß

```
% Aufgabe 3.3
% Exzentrischer Stoss benoetigt Funktion fmat33
close all; clear all;
% Globale Parameter (auch in Funktion fmat33 verfügbar)
global M a b
% Modellparameter:
%[kg]; [m];
              [m];
                      [kg];
                            [m/s];
M=1; a=0.4; s=0.3;
                       m=2;
                              v=10; e=0.1;
% Umsortieren der Gleichungen in A*x=b; Vektor der rechten Seite: b
b = [0 ; 0 ; m*v*(1+e) ; 0 ; 0];
% Matrix ist vom zu varierenden Parameter s abhängig. Deshalb Matrix
% und Lösung für s=0.3 aus Funktion fmat33
x=fmat33(s);
disp('Für s = 0.3 m lauten dei Unbekannten:')
% Ausgabe. Lösungsvektor x = [Om1 Om2 pa pb pc]
disp(['Omega1 = 'num2str(x(1))]);
disp(['Omega2 = 'num2str(x(2))]);
disp(['deltapa = ' num2str(x(3))]);
disp(['deltapb = ' num2str(x(4))]);
disp(['deltapc = ' num2str(x(5))]);
disp('Für 0 < s < a sind die unbekannten Größen im Graphen angegeben')</pre>
% Variation von s zwischen 0 und a
s = 0 : 0.01 : a ;
om1=zeros(0,length(s));
om2=om1; dpa=om1; dpb=om1; dpc=om1;
for i=1:length(s)
    x=fmat33(s(i));
    om1(i)=x(1);
    om2(i)=x(2);
    dpa(i)=x(3);
    dpb(i)=x(4);
    dpc(i)=x(5);
end
% plot der Größen in zwei Subplots - in zwei Zeilen, in eine Spalte
row = 2; col = 1;
subplot(row,col,1)
plot(s,om1,s,om2,'linewidth',1.5);
grid on
title('Winkelgeschwindigkeiten');
xlabel('');
ylabel('omega [rad/s]');
legend('om1','om2');
subplot(row,col,2)
plot(s,dpa,s,dpb,s,dpc,'linewidth',1.5);
grid on
title('Kraftstoesse');
xlabel('s[m]');
ylabel('dp [Ns]');
legend('dpa','dpb','dpc');
```



function x=fmat33(s)

% feste Parameter sind global definiert

global M a b

 $x=A\b;$

 $\ \mbox{\ensuremath{\$}}\ \mbox{\ensuremath{$Geh\"{o}$rt}}\ \mbox{\ensuremath{zur}\ \mbox{\ensuremath{A}_3_3$_Kugel_Stoss.m}$ end



