

# Introdução à programação com MATLAB

Parte I: Introdução

Fabricio Fernández

fabriciof@puc-rio.br

#### Sumário

Introdução

Interface de usuário de MATLAB

Variáveis e Funções

**Matrizes e Vetores** 

**Operações com Matrizes e Vetores** 

índices das Matrizes e Vetores

Variáveis do espaço de trabalho

Chamando Funções

**Gráficos 2D** 

Programação e Scripts

Definição de Funções

Resolução de Sistemas de Equações Lineares

Resolução de Sistemas de Equações Algébrico

**Exemplo: Tensões Principais** 



# Arquivos fontes e apresentação



#### Links de download

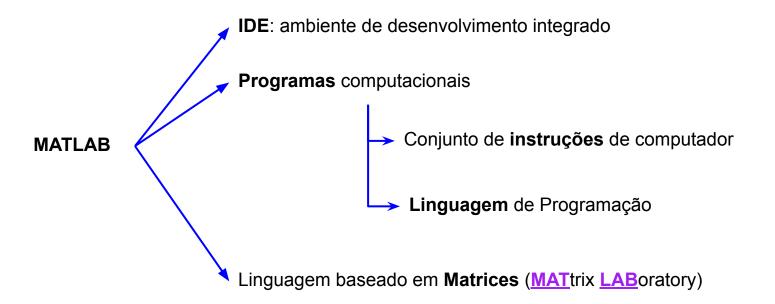
https://github.com/fabricix/introduction-to-matlab

Instalação usando o comando git (opcional)

git clone https://github.com/fabricix/introduction-to-matlab.git

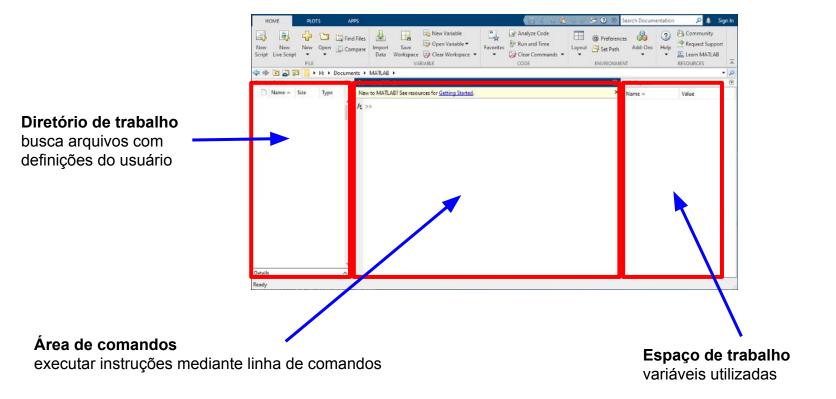
# Introdução





#### Interface de usuário de MATLAB





# Variáveis e Funções

PUC

MATLAB permite criar variáveis e chamar funções.

- Inicía variável 'a' com valor 1

- Inicía variável 'b' com valor 1

$$>> c = a + b$$

- Inicía variável 'c' com variáveis 'a' e 'b'

$$\Rightarrow$$
 d = cos(a)

- Inicía variável chamando à função 'cosseno'

- Imprime valor do 'seno' de 'a'

$$\Rightarrow$$
 c = a\*b

- Redefine variável 'c' com variáveis 'a' e 'b'

#### **Matrizes e Vetores**

# PUC

#### Todas as variáveis são matrizes multidimensionais

# **Criação de Matrizes e Vetores**

$$\Rightarrow$$
 a = [1 2 3 4]

- Matriz de 1x4

- Matriz de 3x3

$$\Rightarrow$$
 z = zeros(5,1)

- Matriz de zeros de 5x1

# **Operações com Matrizes e Vetores**



- Matriz aleatória de 3x3

- Operação por elemento

- Operação por elemento

% transpose(a)

- Transposta

- Inversa

- Operação Matricial

- Operação por elemento

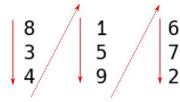
#### índices das Matrizes e Vetores



- Matriz de inteiros de 3x3

- Valor do elemento de 'a' na fila 3 na coluna 2

- Valor do elemento de 'a' na posição 6



#### índices das Matrizes e Vetores



>> a(1:2,2)

>> a(:,3)

- Valores de 'a' em todas as filas da coluna 3

 $\begin{array}{cccc}
\rightarrow & 8 & & 1 \\
\rightarrow & 3 & & 5 \\
\rightarrow & 4 & & 9
\end{array}$ 

#### índices das Matrizes e Vetores



- Redefine 'a' com valores de 1 a 10

- Redefine 'a' com valores de 1 a 10 cada 2

# Variáveis do espaço de trabalho



>> whos

- Variáveis no espaço de trabalho

>> save my\_workspace.mat

- Guarda o espaço de trabalho atual

>> clear

- Apaga todas as variáveis do ambiente

>> clc

- Limpa o terminal

>> load my\_workspace.mat

- Carrega um espaço de trabalho

# **Chamando Funções**



- Máximo valor dos elementos de 'A'

- Máximo valores dos elementos de 'A' e 'B'

$$\Rightarrow$$
 maxA = max(A)

- Define uma variável com o máximo de 'A'

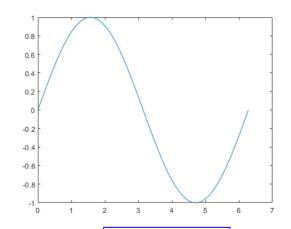
- Imprime texto no terminal de comandos

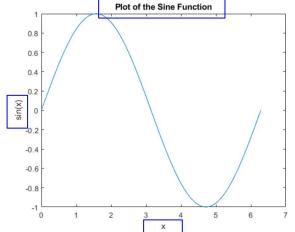
- Imprime variável no terminal de comandos

#### **Gráficos 2D**

```
>> x = 0:pi/100:2*pi;
>> y = sin(x);
>> plot(x,y)
```

```
>> xlabel('x')
>> ylabel('sin(x)')
>> title('Plot of the Sine Function')
```



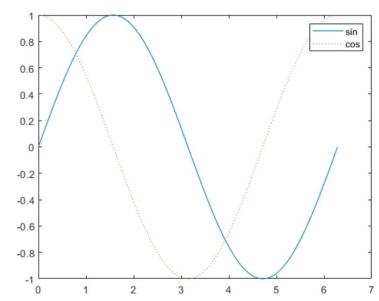




#### **Gráficos 2D**

```
PLIC
```

```
x = 0:pi/100:2*pi;
y = sin(x);
plot(x,y)
hold on
y2 = cos(x);
plot(x,y2,':')
legend('sin','cos')
hold off
```



# Programação e Scripts

Um script é um arquivo com diversos instruções e funções.

#### Um script de MATLAB tem extensão .m

```
>> edit p1_1_plotar_seno.m
```

% número de pontos a plotar n = 100;% início da variável independente (inicio:incremento:fim) x = 0:2\*pi/n:2\*pi;% cálculo da função seno em cada valor do vetor x  $y = \sin(x);$ % plota a função plot(x,y); % coloca títulos nos eixos xlabel('x'); ylabel('y'); % mostra nome dos dados legend('sin(x)') % define título da figura title('Figura que mostra a função y=sin(x)')



- Cria/edita um arquivo

- Executa o script

```
>> p1_1_plotar_seno
```

# Resolução de Sistemas de Equações Lineares



# Sistema de equações lineares

Equação Matricial

Matriz dos coeficientes

Vetor termos independentes

$$\vec{x} = A^{-1}\vec{b}$$

$$\vec{x} = A^{-1}\vec{b} \qquad A = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix} \qquad \vec{b} = \begin{pmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_m \end{pmatrix}$$

$$\vec{b} = \left( \begin{array}{c} b_1 \\ \vdots \\ b_m \end{array} \right)$$

# Resolução de Sistemas de Equações Lineares (1)

$$\begin{cases} 2x + y + z = 2 \\ -x + y - z = 3 \\ x + 2y + 3z = -10 \end{cases} A \cdot \vec{x} = \vec{b} \longrightarrow \vec{x} = A^{-1}\vec{b}$$



```
>> edit p1_2_sistema_linear_1.m
```

- Cria/edita um arquivo

```
% matriz dos coeficientes
A = [2 1 1; -1 1 -1; 1 2 3];

% vetor termos lado direito
b = [2; 3; -10];

% inverte a matriz para obter x = A^-1*b
x = inv(A)*b;

% mostra o resultado
disp(x);
```

# Resolução de Sistemas de Equações Lineares (2)

$$\begin{cases}
 2x + y + z = 2 \\
 -x + y - z = 3 \\
 x + 2y + 3z = -10
 \end{cases}
 A \cdot \vec{x} = \vec{b}$$



```
>> edit p1_3_sistema_linear_2.m
```

- Cria/edita um arquivo

```
% definir x y z como variáveis simbólicas
SYMS X V Z;
% definir cada equação separadamente
eqn1 = 2*x + y + z == 2;
eqn2 = -x + y - z == 3;
eqn3 = x + 2*y + 3*z == -10;
% chamar à função solve
sol = solve(eqn1, eqn2, eqn3);
```

```
% imprimir os resultados
disp("x="+double(sol.x));
disp("y="+double(sol.y));
disp("z="+double(sol.z));
```

# Resolução de Sistemas de Equações Algébrico

$$\begin{cases}
 x^2y^2 &= 0 \\
 x - \frac{y}{2} &= 1.2
 \end{cases}$$



```
>> edit p1_4_sistema_algebrico.m
```

- Cria/edita um arquivo

```
% definir as variáveis simbólicas
syms x y;

% definir equações
eq1 = x^2*y^2 == 0;
eq2 = x-y/2 == 1.2;

% resolver o sistema
[solx,soly] = solve(eq1, eq2);
```

```
% imprimir os resultados
disp("x1="+double(solx(1)));
disp("x2="+double(solx(2)));
disp("y1="+double(soly(1)));
disp("y2="+double(soly(2)));
```

# Definição de Funções

# Funções de um valor de retorno

```
And PUC
```

```
>> edit fn_media.m
```

- Cria/edita um arquivo

```
function ave = fn_media(x)
  ave = sum(x(:))/numel(x);
end
```

- Define uma função

```
>> z = 1:99;
>> fn_media(z)
```

- Define valores de 1 a 99 e calcula a média

# Definição de Funções

Funções de vários valores de retorno

```
>> edit fn_stat.m
```

- Cria/edita um arquivo

```
function [m,s] = fn_stat(x)

n = length(x);

m = sum(x)/n;

s = sqrt(sum((x-m).^2/n));
end
```

- Define uma função

```
>> values = [12.7, 45.4, 98.9, 26.6, 53.1];
>> [ave,stdev] = fn_stat(values)
```

- Uso da função



# **Exemplo: Tensões Principais**

Tensor de tensões

$$oldsymbol{\sigma} = egin{bmatrix} \sigma_{11} & \sigma_{12} & \sigma_{13} \ \sigma_{21} & \sigma_{22} & \sigma_{23} \ \sigma_{31} & \sigma_{32} & \sigma_{33} \end{bmatrix} \equiv egin{bmatrix} \sigma_{xx} & \sigma_{xy} & \sigma_{xz} \ \sigma_{yx} & \sigma_{yy} & \sigma_{yz} \ \sigma_{zx} & \sigma_{zy} & \sigma_{zz} \end{bmatrix} \equiv egin{bmatrix} \sigma_{x} & au_{xy} & au_{xz} \ au_{yx} & \sigma_{y} & au_{yz} \ au_{zx} & au_{zy} & au_{z} \end{bmatrix}$$

Equação característica

$$|\sigma_{ij}-\lambda\delta_{ij}|=egin{array}{cccc} \sigma_{11}-\lambda & \sigma_{12} & \sigma_{13} \ \sigma_{21} & \sigma_{22}-\lambda & \sigma_{23} \ \sigma_{31} & \sigma_{32} & \sigma_{33}-\lambda \ \end{array} |=0$$



### **Exemplo: Tensões Principais**

```
>> edit fn_tensoes_principais_3d.m
```

- Cria/edita um arquivo



- Define uma função

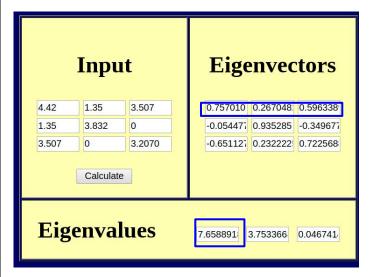
```
% Descrição: computar tensões e direções principais
% Input: tensões [sxx syy szz txy tyz tzx]
% Output: tensões principais 'sp' e direções principais 'npi'
function [sp,ni]=fn_tensoes_principais_3d(s)
     % construir o tensor de 3x3
     stress = [s(1) \ s(4) \ s(6); \ s(4) \ s(2) \ s(5); \ s(6) \ s(5) \ s(3)];
     % computar autovalores e autovetores
     [ni,sp] = eig(stress);
end
```

# **Exemplo: Tensões Principais**



- Uso da função

https://www.continuummechanics.org/techforms/Eigen.html



# Dúvidas

