

```
function dx = eng_mount(t, x, M, C, K)
```

تبدیل معادله دیفرانسیل مرتبه ی دوم به مرتبه ی اول با استفاده از متغیرهای حالت

```
dx = x;
```

```
dx(1:6) = x(7:12);
```

```
T = [0;0;0;0;150*sin(50*t);0];
```

T یک گشتاور تحریک (گشتاور میل لنگ) است.

```
dx(7:12) = M\(-K*x(1:6)-C*x(7:12)+T);
```

---

Published with MATLAB® R2015a