

## Modellbildung und Simulation, Wintersemester 2016/17

Prof. Dr.-Ing. K. Furmans Prof. Dr.-Ing. M. Geimer Dr.-Ing. B. Pritz Prof. Dr.-Ing. C. Proppe

## Übungsblatt Nr. 1

## Thema:

## Einführung in MATLAB©

Zum Einstieg in MATLAB© sind folgende Teilaufgaben zu bearbeiten:

- 1. Erstellen Sie ein Skript. Bevor die Berechnungen losgehen, löschen Sie alles im Workspace und im command window. Schließen Sie alle geöffneten figures.
- 2. Weisen Sie folgende Werte den Parametern zu:

$$a = 1; b = 2; c = 5$$

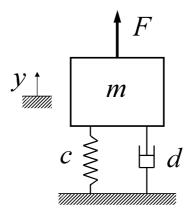
$$A = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 7 \\ 0 & b & c \end{pmatrix}$$

$$v = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 \end{pmatrix}^{T}.$$

$$w = \begin{pmatrix} 0 & 0.01 & 0.02 & \dots & 20 \end{pmatrix}.$$

Außerdem wird noch eine  $3 \times 3$ -Einheitsmatrix I benötigt.

- 3. Berechnen Sie folgende Gleichungen
  - $\bullet$   $B = b \cdot A$
  - $C = A^2$
  - $\bullet$  D = AI
- 4. Lassen Sie sich in einer for-Schleife nacheinander die Werte des Vektors v im command window ausgeben.
- 5. Lassen Sie sich in der zuvor aufgestellten for-Schleife die Werte des Vektors v nur ausgeben, falls der Wert im Intervall [2, 4] liegt. Nutzen Sie dazu eine if-Abfrage.
- 6. Erstellen Sie eine Funktion, die den arithmetischen Mittelwert und die Summe von drei skalaren Werten berechnet. Nutzen Sie die Funktion für die Parameter a, b, c.
- 7. Berechnen Sie  $x(w) = sin(w) + \sqrt{w}$ . Stellen Sie das Ergebnis graphisch dar. Beschriften Sie die Achsen entsprechend.



Zur Ermittlung des dynamischen Verhaltens eines Einmassenschwingers wird dessen Systemantwort y(t) auf die Anregung F(t) simuliert. Die Differentialgleichung des Einmassenschwingers lautet

$$m\ddot{y}(t) + d\dot{y}(t) + cy(t) = F(t),$$

mit den Anfangsbedingungen  $y(t=0\,s)=0,01\,m$  und  $\dot{y}(t=0\,s)=0\,\frac{m}{s}$ . Nutzen Sie die Parameterwerte  $m=1\,kg,\,c=100\,\frac{N}{m},\,d=1\,\frac{Ns}{m}$  und die Zeitspanne  $t=0..10\,s$ . Im Folgenden werden lediglich die freien Schwingungen betrachtet, setzten sie daher F(t)=0. Erstellen Sie ein MATLAB©-Skript, das den zeitlichen Verlauf des Einmassenschwingers wiedergibt.

1. Definieren Sie zunächst die Parameter.

Nutzen Sie als Hilfe für folgende Teilaufgaben die zur Verfügung stehende PowerPoint-Präsentation  $Einf \ddot{u}hrung$  in MATLAB

- 2. Erstellen Sie eine MATLAB-Funktion und benennen Sie diese *Zustandsform*. Formulieren Sie hier die Differentialgleichung in einer passenden Zustandsform.
- 3. Lösen Sie in Ihrem Hauptskript mit Hilfe des ode45()-solvers die in der Funktion Zustandsform aufgestellte Differentialgleichung. Stellen Sie für die numerische Integration des solvers die relative und absolute Fehlertoleranz auf  $10^{-5}$  ein.
- 4. Zeigen Sie graphisch den zeitlichen Verlauf der Systemantwort auf. Achten Sie auf korrekte Achsenbeschriftung und Titel des Graphen.
- 5. Berechnen Sie in einer for-Schleife für die Massen  $m_i = 1, 2, 3, ... 10 \ kg$  jeweils den zeitlichen Verlauf der Systemantwort und schreiben Sie das Ergebnis so in eine Matrix, dass die i-te Zeile der Matrix den zeitlichen Verlauf für die Masse  $m_i$  enthält. Schreiben Sie für jede Zeile jeweils in die erste Spalte den Betrag der Masse. Als Ergebnis sollten Sie eine Matrix der Form

$$Matrix = \begin{pmatrix} m_1 & y_1(t_1) & y_1(t_2) & \dots & y_1(t_n) \\ m_2 & y_2(t_1) & y_2(t_2) & \dots & y_2(t_n) \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ m_i & y_i(t_1) & y_i(t_2) & \dots & y_i(t_n) \end{pmatrix}$$

erhalten.