In [2]: run franke_oo.py

 x_3

 x_4

xdot =

0 = F(x,xdot) =

$$\begin{bmatrix} -x_3x_4 + \dot{x}_1 \\ -x_4 + \dot{x}_2 \\ -x_5 + \dot{x}_3 \end{bmatrix}$$

P10 $[3 \times 5] =$

 $P00 [3 \times 5] =$

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & -x_4 & -x_3 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -1 \end{bmatrix}$$

 $P10_{roc} [5 \times 2] =$

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

P10_rpinv [5 x 3] =

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

P10_dot [3 x 5] =

 $A0 [3 \times 3] =$

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & -x_4 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

B0 $[3 \times 2] =$

$$\begin{bmatrix} -x_3 & 0 \\ -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}$$

$$B0_loc [1 \times 3] =$$

$$\begin{bmatrix} -1 & x_3 & 0 \end{bmatrix}$$

$$B0_lpinv [2 x 3] =$$

$$\begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix}$$

P11
$$[1 \times 3] =$$

$$\begin{bmatrix} -1 & x_3 & 0 \end{bmatrix}$$

$$P01 [1 \times 3] =$$

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & x_4 \end{bmatrix}$$

$$P11_{roc} [3 x 2] =$$

$$\begin{bmatrix} x_3 & 0 \\ 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

P11 rpinv
$$[3 \times 1] =$$

$$\begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 0 & \dot{x}_3 & 0 \end{bmatrix}$$

A1
$$[1 \times 1] =$$

B1
$$[1 \times 2] =$$

$$\begin{bmatrix} -\dot{x}_3 & x_4 \end{bmatrix}$$

--- Sonderfall 4.7 ------

B1 tilde $[1 \times 1] =$

 $Z1 [3 \times 1] =$

$$\begin{bmatrix} \frac{x_3 x_4}{\dot{x}_3} \\ \frac{x_4}{\dot{x}_3} \\ 1 \end{bmatrix}$$

Z1 lpinv $[1 \times 3] =$

$$[0 \ 0 \ 1]$$

Algorithmus am Ende

Q-matrix =

$$\begin{bmatrix} -1 & x_3 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

G-matrix =

$$\begin{bmatrix}
\frac{1}{\dot{x}_3} (x_3s - \dot{x}_3) & \frac{x_3x_4}{\dot{x}_3} \\
\frac{s}{\dot{x}_3} & \frac{x_4}{\dot{x}_3} \\
0 & 1 \\
\frac{s^2}{\dot{x}_3} & \frac{x_4s}{\dot{x}_3} \\
0 & s
\end{bmatrix}$$

w1 = (-1) dx1+(x3) dx2

w2 = (1) dx3

 $w[0].d^w[1]=0$ <-> Integrabilitätsbedingung für w[0] erfüllt.

w[1].d = 0
<-> Integrabilitätsbedingung für w[1] erfüllt.
 Der Flache Ausgang wurde berechnet:
y2 =

 x_3

In [3]: