

Einführung in Matlab und Python - Einheit 8

Schnittstelle zu C

Jochen Schulz

Georg-August Universität Göttingen 

1 Einführung

2 MATLAB: Schnittstelle zu C

- C aus MATLAB
- MATLAB aus C

3 Python: Schnittstelle zu C

Warum Schnittstellen zu C?

- **Wiederverwendung:** Große bereits existierende C-Programme können von aus gestartet werden, ohne dass sie als *m*-Files neugeschrieben werden müssen.
- **Performance:** Bottleneck Berechnungen (in der Regel Schleifen), die in MATLAB nicht schnell genug laufen, können aus Effizienzgründen in z.B. C neu programmiert werden.
- **Stärken vereinen:** Man kann aus C-Programmen heraus, den Befehlsumfang von MATLAB nutzen (z.B. einfaches Erstellen von Grafiken).

1 Einführung

2 MATLAB: Schnittstelle zu C

- C aus MATLAB
- MATLAB aus C

3 Python: Schnittstelle zu C

Es gibt 2 Möglichkeiten, MATLAB mit C zu verbinden.

- **Das Einbinden von C-Funktionen in MATLAB**

Dies geschieht durch die sogenannten **mex-Dateien**. Sie bestehen aus 2 Teilen

- Schnittstellen-Routine zwischen C und MATLAB (Gateway).
- *eigentliche C-Funktion*

- **Das Einbinden von MATLAB-Funktionen in C**

Hier bindet man passende Bibliotheken ein: die sogenannte **Engine**.

1 Einführung

2 MATLAB: Schnittstelle zu C

- C aus MATLAB
- MATLAB aus C

3 Python: Schnittstelle zu C

Erstellen von Mex-Funktionen

- Um eine Mex-Datei `mex_beispiel.c` ausführbar zu machen, kompiliere man es durch

```
mex mex_beispiel.c
```

- Die Befehlseingabe kann sowohl im Command Window von MATLAB als auch in einem beliebigen terminal (unter Linux) erfolgen (Pfad beachten).
- Die Funktion kann dann in MATLAB aufgerufen werden als sei sie ein normales m-File.

Erstellen von Mex-Funktionen

- Mex-Dateien verhalten sich genau wie m-Files oder built-in Funktionen.
- Mex-Dateien sind plattform-abhängig.
- Die Plattform ist an der Endung zu erkennen:
 - `mexasp` (Alpha)
 - `mexglx` (Linux)
 - `mexsol` (Solaris)
 - `dll` (Windows)

Optionen von mex

- Auswählen des Default-Compilers durch

```
mex -setup
```

- Es ist auch möglich, von Fall zu Fall verschiedene Compiler zu benutzen. Aufruf:

```
mex filename -f optionsfile
```

Beispiele: `lccengmatops.bat` (MATLAB-Compiler, Windows),
`gccopts.sh` (gcc, Linux)

- Weitere Informationen zum Aufruf von `mex`:

```
mex -help
```

Linken mehrere Files

- Beim Erzeugen von mex-Routinen ist es möglich verschiedene Objekt- und Bibliothek-Files zu kombinieren.

Beispiel:

```
mex circle.c square.obj rectangle.c  
      shapes.lib
```

erzeugt unter Windows die ausführbare Datei `circle.dll`.

- Benutzen von Befehlen wie `make` ist möglich.
- Dateien werden am Ende durch `mex` zusammengebunden.

Aufbau von mex-Files

Sie bestehen aus 2 Teilen:

- Gateway Routine
- eigentliche C-Funktion

Aufruf der Gateway-Funktion:

```
void mexFunction(  
    int nlhs, mxArray *plhs[],  
    int nrhs, const mxArray *prhs[])
```

Gateway Routine

- MATLAB Arrays für die Output Argumente zu erzeugen:

```
mxCreat
```

- Zeiger auf die neuerzeugten MATLAB-Arrays setzen:

```
plhs[0], [1], ..
```

- Daten aus

```
prhs[0], [1], ..
```

lesen:

```
mxGet
```

- Aufruf der C-Unterroutine mit den Input- und Output-Zeigern (`prhs`, `plhs`) als Funktionsparameter.

Arbeitsweise von mex-Files

- Aufruf in MATLAB:

```
[C,D]=func_beispiel(A,B)
```

Startet `func_beispiel.c`:

```
const mxArray *B,*A;  
A = prhs[0];  
B = prhs[1];  
  
mxArray *C,*D;  
C = plhs[0];  
D = plhs[1];
```

- Ergebnis MATLAB: `plhs[0]` wird in `C` geschrieben, `plhs[1]` wird in `D` geschrieben.

Klassifizierung von Funktionen

Es gibt drei verschiedene Klassen von Funktionen im Zusammenhang mit der Schnittstelle.

- **mex-Funktionen:**

Mex-Routinen interagieren mit der MATLAB Umgebung.

Beispielsweise interpretiert `mexEvalString` einen String im MATLAB Workspace.

- **mx-Funktionen:**

Menge von Funktionen mit denen man MATLAB Arrays erzeugen und manipulieren kann.

- **Engine Funktionen:**

Menge von Funktionen, die das Arbeiten mit der MATLAB-Engine steuern.

Größter gemeinsamer Teiler (ggT)

Berechnung des ggT von natürlichen Zahlen a und b mit Hilfe des euklidischen Algorithmus

Idee: Es gilt $\text{ggT}(a, b) = \text{ggT}(a, b - a)$ für $a < b$.

Algorithmus:

Wiederhole, bis $a = b$

- Ist $a > b$, so $a = a - b$.
- Ist $a < b$, so $b = b - a$

```
function a = ggt(a,b)
%-----
% ggt berechnet den groessten gemeinsamen Teiler (ggT)
% zweier natuerlichen Zahlen a und b
% INPUT: natuerliche Zahlen a
% b
%
% OUTPUT: ggT
%
% Gerd Rapin 11.11.2003
%-----
while (a ~= b)
    if (a > b)
        a = a-b;
    else
        b =b-a;
    end
end
end
```


C-File: ggt.c (Teil I)

```
/* ****  
 *      ggt.c  
 **** */  
#include "mex.h"  
  
void ggt( double    result[], double a, double b);  
  
void mexFunction( int nlhs, mxArray *plhs[],  
                  int nrhs, const mxArray *prhs[] )  
{  
    double *a,*b,*result;  
  
    /* Erzeuge Matrix fuer das Rueckgabe-Argument. */  
    plhs[0] = mxCreateDoubleMatrix(1,1, mxREAL);
```

C-File: ggt.c (Teil II)

```
/* Die pointer fuer die Variablen setzen */
a = mxGetPr(prhs[0]);
b = mxGetPr(prhs[1]);
result = mxGetPr(plhs[0]);
/* Aufruf der ggt Routine */
ggt ( result, *a, *b );
}

void ggt( double result[], double a, double b)
{
    while (a!=b)
    {
        if (a>b)
            a = a - b;
        else
            b = b - a;
    }
    result[0] = a;
}
```

- Einbinden der Header Datei

```
#include "mex.h"
```

- Definieren eines Zeigers `x` auf ein Objekt vom MATLAB-Typ `mxArray`.

```
mxArray *x = NULL;
```

Zeiger vom Typ `mxArray` dienen zur abstrakten Zuweisung von MATLAB-Datenstrukturen.

Erzeugen von Rückgabe-strukturen

- Definieren von `double`-Matrizen

```
mxArray *mxCreateDoubleMatrix(int m, int n,  
                             mxComplexity Flag);
```

m ist die Anzahl von Zeilen, n die Anzahl von Spalten und `Flag` ist entweder `mxREAL` or `mxCOMPLEX`.

- Definieren eines `double`-Skalars mit Wert `value`

```
mxArray *mxCreateDoubleScalar(double value);
```

<code>mxCreateCellArray</code>	Array für Cell-Arrays
<code>mxCreateCharArray</code>	Array von Characters
<code>mxCreateString</code>	String
<code>mxCreateSparse</code>	Sparse Matrix
<code>mxCreateLogicalMatrix</code>	Array für Logicals

Zugriff auf mxArray

```
double *mxGetPr(mxArray *array_zeiger)
```

Rückgabeargument ist ein Zeiger, der auf das erste (reelle) Element des Arrays `*array_ptr` zeigt. Für imaginäre Elemente `mxGetPi`.

Es findet keine automatische Überprüfung der Ein- und Ausgabeparameter statt. 2 Möglichkeiten:

- (a) Man versieht die Gateway-Routine mit entsprechenden Abfragen.
- (b) Man kapselt die mex-Routine durch eine MATLAB-Routine, die die Parameter überprüft.

C-File: ggt_2.c (Auszug)

```
/* Ueberpruefen der Anzahl von Argumenten */
if(nrhs!=2) {
    mexErrMsgTxt("Genau 2 Input-Variablen erforderlich");
} else if(nlhs!=1) {
    mexErrMsgTxt("Falsche Anzahl an Output-argumente");
}
/* Input Variablen muessen nichtnegative Double sein.*/
mrows = mxGetM(prhs[0]);
ncols = mxGetN(prhs[0]);
if( !mxIsDouble(prhs[0]) || !(mrows==1 && ncols==1) ){
    mexErrMsgTxt("Erster Eingabeparameter muss
        ein reelles Skalar sein.");
}
mrows = mxGetM(prhs[1]);
ncols = mxGetN(prhs[1]);
if( !mxIsDouble(prhs[1]) || !(mrows==1 && ncols==1) ){
    mexErrMsgTxt("Zweiter Eingabeparameter muss
        ein reelles Skalar sein.");
}
```


- Abfragen der Zeilen- bzw. Spaltenanzahl eines `mxArrays`:

```
int mxGetM(const mxArray *array_zeiger)
int mxGetN(const mxArray *array_zeiger)
```

- Fehlermeldung:

```
mexErrMsgTxt('Fehler....')
```

erzeugt eine entsprechende Fehlermeldung in MATLAB und beendet die Routine.

```
bool mxIsDouble( mxArray *array_zeiger);
```

- wahr(1): wenn `*array_zeiger` eine Matrix mit `double` oder `float` repräsentiert.
- falsch(0): sonst

Weitere Abfragen:

`mxIsComplex`, `mxIsChar`, `mxIsInf`, `mxInt64`, `mxInt32`, `mxIsNaN`.

Mandelbrot-Menge

Die Mandelbrot-Menge ist die Menge von Punkten $c \in \mathbb{C}$ bei denen die Folge $(z_n)_n$, die durch

$$z_0 := c, \quad z_{n+1} = z_n^2 + c, \quad n \in \mathbb{N}$$

definiert ist, beschränkt ist.

- Gilt $|z_n| \geq 2$, so wird die Folge divergieren.
- Wir benutzen dies als Abbruchkriterium.

Mit $z = z_1 + iz_2$, $x = x_1 + ix_2$ und $c = c_1 + ic_2$ ergibt sich aus

$$\begin{aligned} z_1 + iz_2 &= z = x^2 + c = (x_1 + ix_2)^2 + (c_1 + ic_2) \\ &= [x_1^2 - x_2^2 + c_1] + i[2x_1x_2 + c_2] \end{aligned}$$

die Formel

$$z_1 = x_1^2 - x_2^2 + c_1, \quad z_2 = 2x_1x_2 + c_2.$$

Programm - MATLAB

```
MAX_IT = 150;
x1 = linspace(-2.1,0.6,601);
y1 = linspace(-1.1,1.1,401);
C = zeros(length(y1),length(x1));
for i = 1:length(x1)
    for j = 1:length(y1)
        % Berechnen der Folge
        m = 0; a = x1(i); b = y1(j);
        x = a; y = b;
        while (sqrt(x^2+y^2)<2 && m<MAX_IT)
            t = x; x = a+x^2-y^2;
            y = b+2*t*y; m = m+1;
        end;
        C(j,i) = m;
    end
end
C = (1/MAX_IT) * C;
contourf(x1,y1,C,20);
```

Routine - C (Teil I)

```
#include "mex.h"
#include <math.h>

void mandel_c( double result[], double x1[], double y1[],
    int x1_laenge,int y1_laenge);

void mexFunction( int nlhs, mxArray *plhs[],
    int nrhs, const mxArray *prhs[] )
{
    double *a,*b,*result;
    int acol, bcol;

    acol = mxGetN(prhs[0]);
    bcol = mxGetN(prhs[1]);
```

Routine - C (Teil II)

```
printf("\n Erzeuge (%d x %d)-Matrix \n\n",bcols,acols);

/* Erzeuge Matrix fuer das Rueckgabe-Argument. */
plhs[0] = mxCreateDoubleMatrix(bcols,acols, mxREAL);

/* Die pointer fuer die Variablen setzen. */
a = mxGetPr(prhs[0]);
b = mxGetPr(prhs[1]);
result = mxGetPr(plhs[0]);

/* Aufruf der Routine */
mandel_c ( result, a, b, acols, bcols);
}
```

Routine - C (Teil III)

```
void mandel_c( double result[], double x1[], double y1[],
    int x1_laenge, int y1_laenge)
{
    int MAX_IT = 150;
    int i,j;
    double m,a,b,x,y,t;
    for (i =0; i< x1_laenge; i++)
    {
        for (j = 0; j< y1_laenge; j++)
        {
            /* Berechnen der Folge */
            while (sqrt(x*x+y*y)<2 & m<MAX_IT)
            {
                ...
            }
            result[i*y1_laenge+j] = m;
        }
    }
}
```


Aufruf aus MATLAB

```
MAX_IT = 150;

tic;
x1 = linspace(-2.1,0.6,6010);
y1 = linspace(-1.1,1.1,4010);

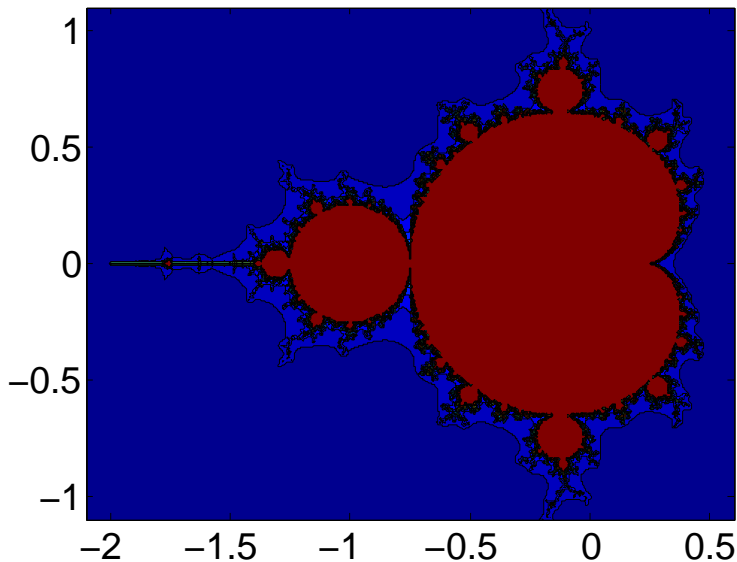
C = mandel_c(x1,y1);

disp('Benötigte Zeit')
toc;

C = (1/MAX_IT) * C;

% Plotten der Funktion
%contourf(x1,y1,C,20);
```

Die Mandelbrotmenge



1 Einführung

2 MATLAB: Schnittstelle zu C

- C aus MATLAB
- MATLAB aus C

3 Python: Schnittstelle zu C

Kompilieren unter Linux

Befehle und Pfade gelten für MATLAB 2011b .

- Bourne Shell

```
export LD_LIBRARY_PATH=/usr/local/matlab2011b/bin/  
glnx86/:/usr/local/matlab2011b/sys/os/glnx86:  
$LD_LIBRARY_PATH
```

```
export LD_LIBRARY_PATH=/usr/local/matlab2011b/bin/  
glnxa64/:/usr/local/matlab2011b/sys/os/glnxa64:  
$LD_LIBRARY_PATH
```

- Kompilieren von `test.c`

```
/usr/local/matlab2011b/bin/mex -f /usr/local/  
matlab2011b/bin/engopts.sh test.c
```

oder

```
./compile test.c ; ./run test
```

- Aufruf in MATLAB von

```
mex -f lccengmatopts.bat datei.c
```

kompiliert die Datei `datei.c`.

- Starten durch Ausführen von `datei.exe`.
- Alternativ ein DOS-Fenster öffnen, ins richtige Verzeichnis wechseln und dort das Programm durch Eingabe von `datei` starten.

Erstes Beispiel

- Das C Programm öffnet ein MATLAB Fenster.
- Dort wird eine Hilbert-Matrix erzeugt.
- Die Eigenwerte der Matrix werden berechnet.
- Die Eigenwerte werden grafisch veranschaulicht.

```
#include <stdio.h>
#include "engine.h"

main(int argc, char* argv[])
{
    Engine *ep;
    mxArray *x_m = NULL;

    double n=10;

    printf("\n Open MATLAB engine...\n");
    ep = engOpen(NULL);

    x_m = mxCreateDoubleMatrix(1, 1, mxREAL);
    *mxGetPr(x_m) = n;
```

hilbert1.c (Forts.)

```
engPutVariable(ep,"x_m",x_m);
engEvalString(ep,"a=hilb(x_m)");
engEvalString(ep,"semilogy(eig(a),'*')");

printf("Please press Return \n");
fgetc(stdin);
engClose(ep);
}
```


Umgang mit der MATLAB-Engine

- Einbinden der Bibliothek

```
#include "engine.h"
```

- Anlegen eines Handles für die MATLAB-Engine

```
Engine *ep;
```

- Öffnen der MATLAB-Engine

```
engOpen(NULL)
```

- Schliessen der MATLAB-Engine:

```
engClose(ep);
```

Arbeiten mit der MATLAB-Engine

- Benenne die Variable 'name' in MATLAB. Die Variable wird mit den Daten `werte` versehen.

```
engPutVariable(ep, "name", werte);
```

- Ausführen von MATLAB-Befehlen:

```
engEvalString(ep, "Befehl");
```

Startet das Kommando `Befehl` in der MATLAB-Engine `ep`.

Zweites Beispiel

- Das C Programm öffnet ein MATLAB Fenster.
- Dort wird eine Hilbert-Matrix erzeugt.
- Die Eigenwerte der Matrix werden berechnet.
- Die Eigenwerte werden an das C-Programm zurückgegeben und dort ausgegeben.

hilbert2.c (Teil I)

```
#include <stdio.h>
#include "engine.h"

main(int argc, char* argv[])
{
    Engine *ep;
    mxArray *x_m = NULL;
    mxArray *d = NULL, *le = NULL;
    double *Dreal;
    double laenge;
    int i;

    double n=10;

    printf("\n Open MATLAB engine...\n");
    ep = engOpen(NULL);
```

hilbert2.c (Teil II)

```
x_m = mxCreateDoubleMatrix(1, 1, mxREAL);
*mxGetPr(x_m) = n;

engPutVariable(ep, "x_m", x_m);
engEvalString(ep, "d=eig(hilb(x_m))");
engEvalString(ep, "le=length(d)");

d = engGetVariable(ep, "d");
le = engGetVariable(ep, "le");
```

hilbert2.c (Teil III)

```
Dreal = mxGetPr(d);
laenge = *mxGetPr(le);

engClose(ep);

for (i=0; i<laenge; i++)
{
    printf ( "%d. Eigenwert %g \n" , i+1,Dreal[i] );
}

mxDestroyArray(x_m);
mxDestroyArray(d);
}
```

- Kopieren der Variable d aus dem MATLAB-Workspace in das C-Programm.

```
mxArray *engGetVariable(ep, "d");
```

- Freigeben des Speichers (Wichtig!)

```
mxDestroyArray(mxArray *x_m);
```

- `plot_poisson.c` plottet die Funktion $f(x, y) = \sin(4\pi x) \sin(2\pi y)$ auf $[0, 1] \times [0, 1]$.
- In C betrachten wir das Gitter, das durch Zerlegen der x- und der y-Richtung in 50 Punkten entsteht.
- Dann berechnen wir die Funktionswerte in C.
- Das Gitter und die berechneten Vektoren werden an MATLAB übergeben.
- Dort wird die Lösung mit Hilfe des Befehls `surf` gezeichnet.

plot-poisson.c (Teil I)

```
/*-----  
 * -      plot_poisson.c  
 * -----*/  
  
#include <stdio.h>  
#include <math.h>  
#include <string.h>  
#include "engine.h"  
  
#define MAX_ORDER 50  
  
/* Function for plotting data on cartesian grids */  
int plot_graph(  
    double *x,      /* vector of x-values */  
    double *y,      /* vector of y-values */  
    double *z,      /* value at (x[i],y[j]) (row-wise)*/  
    int     x_n,     /* size of array x */  
    int     y_n);   /* size of array y */
```

plot-poisson.c (Teil II)

```
/*-----  
-               main program               -  
-----*/  
main(int argc, char* argv[])  
{  
    double x[MAX_ORDER];  
    double y[MAX_ORDER];  
    double z[MAX_ORDER*MAX_ORDER];  
    int x_n, y_n;  
    int i, j;  
    x_n = 50;  
    y_n = 50;
```

plot-poisson.c (Teil III)

```
for (i=0; i<x_n; i++)
{
    x[i] = (double) i/(x_n-1);
}
for (i = 0; i<y_n; i++)
{
    y[i] = (double) i/(y_n-1);
}
for (i = 0; i<x_n; i++)
{
    for (j = 0; j<y_n; j++)
    {
        *(z+i*j*x_n) = sin(4*3.14159*x[i])*sin(2*3.141459*y[j
        ]));
    }
}
if (plot_graph(x,y,z,x_n,y_n)==0)
    printf("\n Ungueltiger Aufruf von 'plot_graph' \n");
return 0; }
```

plot-poisson.c (Teil IV)

```
/*----- function 'plot_graph' -----*/
int plot_graph(double *x, double *y, double *z, int x_n,
               int y_n)
{
    Engine *ep;
    mxArray *x_m = NULL;
    mxArray *y_m = NULL;
    mxArray *z_m = NULL;
    int i,j;
    if ((x_n ==0) || (y_n==0)) return (int) 0;
    printf("\n Open MATLAB engine...\n");
    if (!(ep = engOpen("\0"))) {
        fprintf(stderr, "\n Can't start MATLAB engine\n");
        return EXIT_FAILURE;
    }
    printf("Create MATLAB arrays...\n");
    x_m = mxCreateDoubleMatrix(1, x_n, mxREAL);
    y_m = mxCreateDoubleMatrix(1, y_n, mxREAL);
    z_m = mxCreateDoubleMatrix(x_n, y_n, mxREAL);
```

plot-poisson.c (Teil V)

```
printf("Copy entries into MATLAB ...\n");
memcpy((void *)mxGetPr(x_m), (void *) x, x_n*sizeof(
    double));
memcpy((void *)mxGetPr(y_m), (void *) y, y_n*sizeof(
    double));
memcpy((void *)mxGetPr(z_m), (void *) z, x_n*y_n*sizeof(
    double));
engPutVariable(ep, "x_m", x_m);
engPutVariable(ep, "y_m", y_m);
engPutVariable(ep, "z_m", z_m);
printf("Execute MATLAB commands...\n");
engEvalString(ep, "[Y,X]=meshgrid(y_m,x_m)");
engEvalString(ep, "surf(X,Y,z_m)");
engEvalString(ep, "xlabel('x')");
engEvalString(ep, "ylabel('y')");
printf("Please press Return \n");
fgetc(stdin);
printf("\n Close MATLAB engine... \n");
engClose(ep); return (int) 1; }
```

1 Einführung

2 MATLAB: Schnittstelle zu C

- C aus MATLAB
- MATLAB aus C

3 Python: Schnittstelle zu C

Cython ist eine Python Spracherweiterung, die es ermöglicht...

- Python code zu kompilieren
- C Funktionen aufzurufen
- Variablen mit C-Typen zu deklarieren.

Sie muss kompiliert werden.

Minimal example

```
cdef extern from "math.h":  
    double sin(double x)
```

Mit `cdef` starten Zeilen die C-Funktionen importieren oder C-Typen deklarieren.

Distutils - Ersetze <extensionname> und <filename>.pyx

```
from distutils.core import setup, Extension
from Cython.Distutils import build_ext

setup(
    cmdclass={'build_ext': build_ext},
    ext_modules=[Extension("<extensionname>", ["<
        filename>.pyx"])]
)
```

Übersetzen in C-Code und kompilieren:

```
python setup.py build_ext --inplace
```

Mandelbrot

mandel_cy 1 loops, best of 3: 11.2 s per loop
python-loop 1 loops, best of 3: 20.7 s per loop
numpy-version?