

# Einführung in Matlab - Einheit 2

## Programmieren

Jochen Schulz

Georg-August Universität Göttingen 

## 1 Programmieren mit MATLAB

- Motivation
- Function-Files

## 2 Programmieren - Teil II

- Schleifen
- Bedingungen
- Rekursionen

## 1 Programmieren mit MATLAB

- Motivation
- Function-Files

## 2 Programmieren - Teil II

- Schleifen
- Bedingungen
- Rekursionen

# Zwei-Punkt-Randwert-Aufgabe

Suche eine Funktion

$$u : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R},$$

so dass

$$\begin{aligned} -u''(x) &= f(x), & x \in (0, 1) \\ u(0) &= u(1) = 0 \end{aligned}$$

Lösen mit Finite-Differenzen-Verfahren

Diskretisierung:  $0 = x_0 < \dots < x_n = 1$  mit  $x_i = \frac{i}{n}$

# Implementierung in MATLAB

$n = 101$ ,  $f \equiv 1$

```
>> x = 0:(1/101):1;  
>> x_i = x(2:101);  
>> A = diag(2*ones(1,100),0)...  
      +diag(-1*ones(1,99),-1)...  
      +diag(-1*ones(1,99),1);  
>> F = (1/101)^2*ones(100,1);  
>> z_i = A\F;  
>> z = [0; z_i; 0];  
>> plot(x,z,'r*-');
```

## Probleme:

- Bei jeder Änderung von  $n$  muss alles erneut im interaktiven Modus eingegeben werden.
- Abrufen der Befehle bei späteren Sitzungen ist kaum möglich.
- Bei komplexen Algorithmen wird es unübersichtlich.

**Ausweg:** Die Befehlsfolge wird in einer Datei abgelegt. MATLAB arbeitet dann sukzessive die einzelnen Kommandos ab.

# randwertaufgabe.m

```
%-----  
%      randwertaufgabe.m  
%  
%  berechnet mit Finiten Differenzen die Lösung u von  
%  -u''=f in (0,1), u(0)=u(1)=0  
%  
%  Gerd Rapin          1.11.2003  
%-----  
  
% Anzahl Stützstellen  
n = 5;  
  
% Erzeugen des Gitters  
x = 0:(1/n):1;  
x_i = x(2:n);
```

```
% Aufstellen des lin. Gl.s.  
A = diag(2*ones(1,n-1),0)...  
    +diag(-1*ones(1,n-2),-1)...  
    +diag(-1*ones(1,n-2),1);  
F = (1/n)^2*ones(n-1,1); % rechte Seite für f=1  
  
% Lösen des lin. Gl.s.  
z_i = A\F;  
  
% Darstellen der Lösung  
z = [0; z_i; 0];  
plot(x,z,'r*-');
```



# Erzeugen eines Programms

- Starten des Editors: `>> edit datei_name` öffnet die Datei `datei_name`.
- Speichern der Datei mit Hilfe des Menüs: `File->Save` bzw. `File->Save As`.

**Achtung:** Alle MATLAB-Dateien haben die Endung `'.m'`. Man spricht deswegen auch von *m*-Files.

# Starten von Programmen

- Befindet man sich im selben Verzeichnis wie das Programm `name.m`, so kann man das Programm starten durch Eingabe von `name`.
- Danach durchsucht MATLAB die in `path` angegebenen Verzeichnisse nach dem Programm.
- Mit dem Befehl `addpath pfadname` kann man eigene Suchpfade hinzufügen.
- Durch `rmpath pfadname` kann man Suchpfade entfernen.

# Graph eines Polynoms

## Aufgabe:

Zeichnen Sie den Graphen eines Polynoms

$$p(x) = \sum_{i=0}^N a_i x^i, \quad a_i \in \mathbb{R}$$

## Problem:

Zu Werten  $(x_i)_{i=1}^n$  muß man  $(p(x_i))_{i=1}^n$  berechnen, d.h. Funktionswerte müssen sehr oft berechnet werden.

## Lösung:

Es gibt Funktionen in MATLAB.

# Skalare Version

```
function y=ausw_poly1(a,x)
%-----
% ausw_poly berechnet den Funktionswert von
%       $p(x)=a_1 + a_2 x + a_3 x^2 + \dots + a_n x^{(n-1)}$ 
%      INPUT:  a Vektor der Koeffizienten
%              x auszuwertender Punkt
%      OUTPUT: y Funktionswert (y=p(x))
%      Gerd Rapin      1.11.2003
%-----

n = length(a);
aux_vector = x.^(0:n-1);
y = aux_vector*transpose(a);
```

# Vektorielle Version

```
function y = ausw_poly2(a,x)
%-----
% ausw_poly berechnet den Funktionswert von
%       $p(x)=a_1 +a_2 x + a_3 x^2+ \dots +a_n x^{(n-1)}$ 
%      INPUT:  a Vektor der Koeffizienten
%              x Vektor der auszuwertenden Punkte
%      OUTPUT: y Vektor der Funktionswerte
%      Gerd Rapin      1.11.2003
%-----

n = length(a);
k = length(x);
A = repmat(transpose(x),1,n);
B = repmat(0:(n-1),k,1);

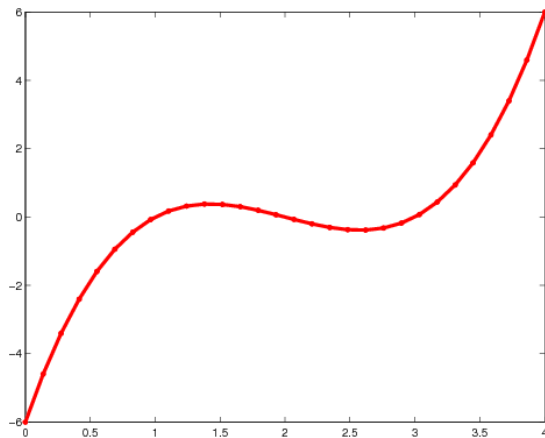
y = (A.^B)*transpose(a);
```

# Plotten des Polynoms

```
%-----  
%      plot_poly.m  
%  
%  zeichnet den Graphen eines Polynoms  
%  
%  
%  Gerd Rapin              1.11.2003  
%-----  
  
% Koeffizienten  
a = [9 0 -10 0 1];  
  
x = linspace(0,4,30); % Betrachte [0,4]  
y = ausw_poly2(a,x);  
  
% Plotten  
plot(x,y,'r*-','LineWidth',3,'MarkerSize',4)
```

# Plotten des Polynoms

$$p(x) = (x-1)(x-2)(x-3)$$



## 1 Programmieren mit MATLAB

- Motivation
- Function-Files

## 2 Programmieren - Teil II

- Schleifen
- Bedingungen
- Rekursionen



# Struktur von Function-Files

Beispiel: 'my-file.m'

```
function [Out_1,...,Out_k]=my-file(In_1,...,In_l)
% Beschreibung der Funktion
..
Out_1=..
..
Out_k=..
```

**Wichtig:** Funktionsname muss identisch sein mit dem Dateinamen.

- Funktionen sind mit Kommentaren zu versehen, was das Programm macht, welche Input- und Output-Argumente es hat, und wann und von wem es erstellt wurde.
- Variablen werden nur lokal gehalten; die Variablen des Workspace sind innerhalb des Workspace nicht verfügbar; im Programm definierte Variablen werden nicht im Workspace gespeichert.
- Soll keine Variable zurückgegeben werden, so besteht die erste Zeile aus

```
function myfile(In_1,...,In_k)
```

- **doc name** startet das grafische Hilfefenster mit einem ausführlichen Hilfetext zu dem jeweiligen Programm.
- **lookfor name** sucht nach dem Stichwort `name` in den Kommentaren zu den Funktionen. Ansonsten kann auch das grafische Hilfefenster zur Rate gezogen werden.
- **what** zeigt die m-Files im aktuellen Verzeichnis an.
- **type name** zeigt den Inhalt von `name.m` im 'Command Window' an.
- **which name** gibt den genauen Pfad an, in dem die Funktion `name.m` gespeichert ist.

# Priorität beim Programmaufruf

- 1 Testet, ob der Name eine Variable ist.
- 2 Testet, ob der Name eine Unterfunktion ist. Eine Unterfunktion ist ein Programm, das in derselben Datei wie der Aufruf steht.
- 3 Testet, ob das Programm im aktuellen Verzeichnis steht.
- 4 Testet, ob der Name eine *private function* ist.
- 5 Testet, ob das Programm im Suchpfad enthalten ist.

## 1 Programmieren mit MATLAB

- Motivation
- Function-Files

## 2 Programmieren - Teil II

- Schleifen
- Bedingungen
- Rekursionen

# Gültigkeitsbereich von Variablen

- **Variablen in Skript-Files** benutzen den globalen Workspace, d.h. bereits vorhandene Variablen können direkt benutzt oder überschrieben werden. Sie sind gültig bis sie explizit gelöscht werden.
- **Variablen in Function-Files** sind nur innerhalb der Funktion definiert und werden bei Verlassen der Funktion gelöscht. Variablen des globalen Workspace können nicht benutzt werden.

## 1 Programmieren mit MATLAB

- Motivation
- Function-Files

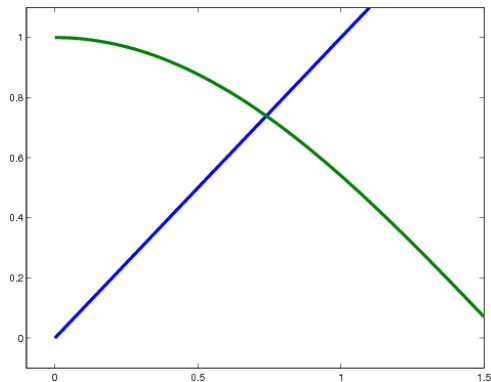
## 2 Programmieren - Teil II

- Schleifen
- Bedingungen
- Rekursionen

# Fixpunkt

Suche ein  $x_f \in \mathbb{R}$  so dass

$$x_f = \cos(x_f)$$



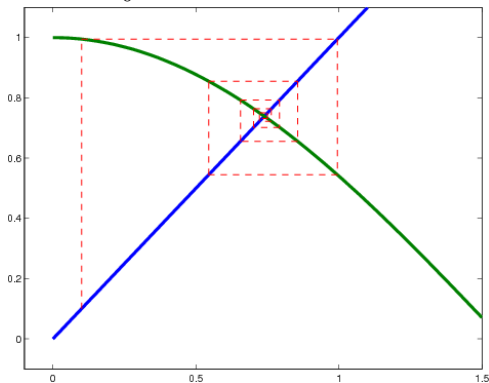


# Fixpunkt-Iteration

## Fixpunkt-Iteration

$$x_{k+1} = \cos(x_k)$$

bei geeignetem Startwert  $x_0$ .



# Implementierung

```
% Plot 1
x = linspace(0,1.5,50);
y = cos(x);
plot(x,x,x,y,'LineWidth',3),
axis([-0.1 1.5 -0.1 1.1]);
hold on;
pause; % stoppt bis eine Taste gedrückt wird
z(1) = 0.1; % Anfangswert
it_max = 10; % Iterationsschritte
for i = 1:it_max
    z(i+1) = cos(z(i));
    plot([z(i) z(i)], [z(i) z(i+1)], 'r--', 'LineWidth', 1);
    pause;
    plot([z(i) z(i+1)], [z(i+1) z(i+1)], 'r--', 'LineWidth', 1);
    hold on;
    pause; % stoppt bis eine Taste gedrückt wird
end;
```

- Durch `figure` wird ein Grafik-Fenster gestartet.
- Mittels `hold on` werden alle Grafiken in einem Fenster übereinander gezeichnet.
- Im Standardmodus wird bei jedem Grafikbefehl die bestehende Grafik gelöscht und durch die neue Grafik ersetzt.
- Mittels `hold off` wird zurück in den Standardmodus gewechselt.

# for - Schleife

```
for variable = Ausdruck  
    Befehle  
end
```

## Bemerkungen:

- Der Ausdruck ist normalerweise von der Form  $i:s:j$ .
- Die *Befehle* werden eingerückt.
- auch weitere Schleifen-Konstrukte wie `while` und `switch` sind verfügbar.

# Beispiele

- Berechne  $\sum_{i=1}^{1000} \frac{1}{i}$

```
>> sum=0; for j=1:1000, sum=sum+1/j; end, sum  
sum = 7.4855
```

- Berechnen dreier Werte

```
>> for x=[pi/6 pi/4 pi/3], sin(x), end  
ans = 0.5000  
ans = 0.7071  
ans = 0.8660
```

- Matrix als *Ausdruck*

```
>> for x=eye(3), x', end  
ans = 1 0 0  
ans = 0 1 0  
ans = 0 0 1
```

# Vandermonde-Matrix

Berechne zu einem gegebenen Vektor  $x = (x_1, \dots, x_n)$  die Vandermonde-Matrix

$$V := \begin{pmatrix} 1 & x_1 & x_1^2 & \dots & x_1^{n-1} \\ 1 & x_2 & x_2^2 & \dots & x_2^{n-1} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & x_n & x_n^2 & \dots & x_n^{n-1} \end{pmatrix}.$$

# Implementierung II

```
function V = vandermonde2(x)
%-----
% vandermonde2 berechnet die Vandermonde Matrix zu einem
%           Vektor x
%
%           INPUT:
%           x Zeilenvektor
%           OUTPUT:
%           V Vandermonde-Matrix
%   Gerd Rapin      8.11.2003
%-----

n = length(x);

V = zeros(n,n);
for i = 1:n
    for j = 1:n
        V(i,j) = x(i)^(j-1);
    end
end
end
```

## 1 Programmieren mit MATLAB

- Motivation
- Function-Files

## 2 Programmieren - Teil II

- Schleifen
- Bedingungen
- Rekursionen



# Quadratische Gleichung

$$\begin{cases} \text{Suche } x \in \mathbb{R}, \text{ so dass} \\ x^2 + px + q = 0 \end{cases}$$

Fallunterscheidung für  $d := \frac{p^2}{4} - q$ :

- Fall a):  $d > 0$     2 Lösungen:  $x = -\frac{p}{2} \pm \sqrt{d}$
- Fall b):  $d = 0$     1 Lösung:  $x = -\frac{p}{2}$
- Fall c):  $d < 0$     keine Lösung

# Implementierung

```
function [anz_loesungen, loesungen]=quad_gl(p,q)
%-----
% quad_gl berechnet die Loesungen der quadratischen
% Gleichung  $x^2 + px + q = 0$ 
% INPUT: Skalare p
% q
%
% OUTPUT: anz_loesungen Anzahl der Loesungen
% loesungen Vektor der Loesungen
%
% Gerd Rapin 8.11.2003
%-----
d=p^2/4-q; % Diskriminante
```

# Implementierung II

```
% 2 Loesungen
if d>0
    anz_loesungen=2;
    loesungen=[-p/2-sqrt(d) -p/2+sqrt(d)];
end

% 1 Loesung
if d==0
    anz_loesungen=1;
    loesungen=[-p/2];
end

% 0 Loesungen
if d<0
    anz_loesungen=0;
    loesungen=[];
end
```

# Logische Operationen

- Es gibt in MATLAB logische Variablen. Der Datentyp ist *logical*.
- Variablen dieses Typs sind entweder TRUE (1) oder FALSE (0).
- Numerische Werte ungleich 0 werden als TRUE gewertet.

```
>> a = (1<2)
a = 1
>> b = ([ 1 2 3 ] < [ 2 2 2 ])
b =     1     0     0
>> whos
  Name  Size  Bytes  Class
  a      1x1    1   logical array
  b      1x3    3   logical array
```

# Vergleichs-Operatoren

```
>> a=[1 1 1], b=[0 1 2]
```

a == b	gleich	0 1 0
a ~= b	ungleich	1 0 1
a < b	kleiner	0 0 1
a > b	größer	1 0 0
a <= b	kleiner oder gleich	0 1 1
a >= b	größer oder gleich	1 1 0

Bem: 1 = wahre Aussage, 0 = falsche Aussage

Bem: Komponentenweise Vergleiche sind auch für Matrizen gleicher Größe möglich!

# Logische Operatoren

& 	logisches und	~ xor	logisches nicht exklusives oder
	logisches oder		

Beispiele:

```
>> x=[-1 1 1]; y=[1 2 -3];
```

```
>> (x>0) & (y>0)
```

```
ans =
```

```
0      1      0
```

```
>> ~( (x>0) & (y>0))
```

```
ans =
```

```
1      0      1
```

```
>> (x>0) | (y>0)
```

```
ans =
```

```
1      1      1
```

```
>> xor(x>0,y>0)
```

```
ans =
```

```
1      0      1
```

## Einfache Bedingung

```
if  Ausdruck  
    Befehle  
end
```

## Bed. mit Alternative

```
if  Ausdruck  
    Befehle  
else  
    Befehle  
end
```

Die Befehle zwischen `if` und `end` werden ausgeführt, wenn der *Ausdruck* wahr (TRUE) ist. Andernfalls werden (soweit vorhanden) die Befehle zwischen `else` und `end` ausgeführt.

*Ausdruck* ist wahr, wenn alle Einträge von *Ausdruck* ungleich 0 sind.

# While-Schleifen

```
while Ausdruck  
    Befehle  
end
```

Die Befehle werden wiederholt, so lange die Bedingung *Ausdruck* wahr ist. *Ausdruck* ist wahr, wenn alle Einträge von *Ausdruck* ungleich 0 sind.

Beispiel: Berechne  $\sum_{i=1}^{1000} \frac{1}{i}$ .

```
n = 1000; sum = 0; i = 1;  
while (i <= n)  
    sum = sum+(1/i);  
    i = i+1;  
end  
sum
```



# Größter gemeins. 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  $b = b - a$

# Implementierung

```
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
```

# *break and continue*

- Der Befehl `break` verläßt die `while` oder `for`-Schleife.

```
x=1; while 1, xmin=x; x=x/2;  
    if x==0, break, end,  
end, xmin  
  
xmin = 4.9407e-324
```

- Durch `continue` springt man sofort in die nächste Iteration der Schleife, ohne die restlichen Befehle zu durchlaufen.

```
for i=1:10,  
    if i<5, continue, end,  
    x(i)=i; end, x  
  
x = 0 0 0 0 5 6 7 8 9 10
```

## 1 Programmieren mit MATLAB

- Motivation
- Function-Files

## 2 Programmieren - Teil II

- Schleifen
- Bedingungen
- Rekursionen

# Rekursive Funktionen

Rekursive Funktionen sind Funktionen, die sich selbst aufrufen.  
Bei jedem Aufruf wird ein neuer lokaler Workspace erzeugt.

**Beispiel:** Fakultät:  $n! = \text{fak}(n)$

$$\begin{aligned}n! &= n(n-1)! = n \text{ fak}(n-1) \\&= n(n-1) \text{ fak}(n-2) \\&= \dots = n(n-1) \dots 1\end{aligned}$$

```
function res = fak(n)
if (n == 1)
    res = 1;
else
    res = n*fak(n-1);
end
```

```
function fak = fak_it(n)
% fakultaet    berechnet zu einer gegebenen natuerlichen
    Zahl n
%
%            die Fakultaet  $n! := 1*2*...*n$ 
%
%            INPUT: natuerliche Zahl n
%            OUTPUT: Fakultaet fak
%    Gerd Rapin    10.11.

fak = 1;
for i = 1:n
    fak = fak*i;
end;
```

```
% fak_vergleich.m
% iterativ
tic
for i = 1:100
    fak_it(20);
end
time1 = toc;
fprintf('\nZeitverbrauch direktes Verfahren: %f',time1);
% rekursiv
tic
for i = 1:100
    fak(20);
end
time2 = toc;
fprintf('\nZeitverbrauch rekursives Verfahren: %f\n',
    time2);
```



# rekursive Implementierung GGT

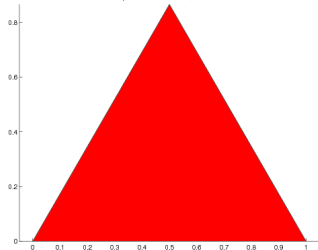
```
function [a,b] = ggt_rekursiv(a,b)
% ggt_rekursiv berechnet den grössten
% gemeinsamen Teiler (ggT)
if a~=b
    if a>b
        a = a-b;
    else
        b = b-a;
    end;
    [a,b] = ggt_rekursiv(a,b);
end;
```

# Sierpinski Dreieck

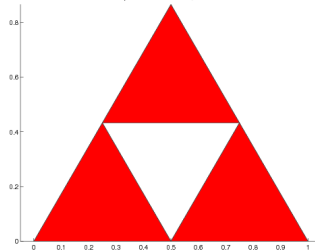
- Wir beginnen mit einem Dreieck mit Eckpunkten  $P_a$ ,  $P_b$  und  $P_c$ .
- Wir entfernen daraus das Dreieck, das durch die Mittelpunkte der Kanten entsteht.
- Die verbliebenden drei Dreiecke werden der gleichen Prozedur unterzogen.
- Diesen Prozess können wir rekursiv wiederholen.
- Das Ergebnis ist das Sierpinski Dreieck.

# Sierpinski Dreieck

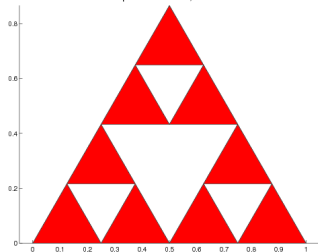
Sierpinski Dreieck, Level =0



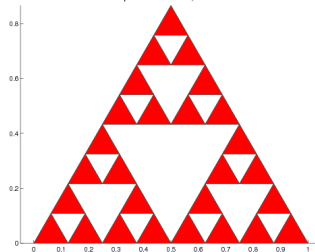
Sierpinski Dreieck, Level =1



Sierpinski Dreieck, Level =2



Sierpinski Dreieck, Level =3



```
% sierpinski_plot.m
level=7;

ecke1=[0;0];
ecke2=[1;0];
ecke3=[0.5; sqrt(3)/2];

figure; axis equal;
hold on;
sierpinski(ecke1,ecke2,ecke3,level);
hold off;
title(['Sierpinski Dreieck, Level =' ...
      num2str(level)], 'FontSize', 16);
```

# Implementierung

```
function sierpinski(ecke1,ecke2,ecke3,level)
% Teilt das Dreieck auf in 3 Dreiecke (level>0)
% Plotten des Dreiecks (level=0)

if level == 0
    fill([ecke1(1),ecke2(1),ecke3(1)],...
        [ecke1(2),ecke2(2),ecke3(2)], 'r');
else
    ecke12 = (ecke1+ecke2)/2;
    ecke13 = (ecke1+ecke3)/2;
    ecke23 = (ecke2+ecke3)/2;
    sierpinski(ecke1,ecke12,ecke13,level-1);
    sierpinski(ecke12,ecke2,ecke23,level-1);
    sierpinski(ecke13,ecke23,ecke3,level-1);

end;
```

# Zeichnen von Polygonen

Ein Polygon sei durch die Eckpunkte  $(x_i, y_i)_{i=1}^n$  gegeben. Dann kann er in MATLAB durch den Befehl

```
fill(x,y,char)
```

dargestellt werden. `char` gibt die Farbe des Polygons an, z.B. rot wäre 'r'.

## Wiederholte Anwendung von Script-Files kann zu Fehlern führen

### Programm

```
% plotte_sin.m

disp(['Plot der Sinus'
     ...
     'Funktion auf [0,10]
     ']);
n = input(['Plot an '
     ...
     'wievielen Punkten?
     ']);
x = linspace(0,10,n);
for i=1:n
    y(i) = sin(x(i));
end;
plot(x,y);
```

### Aufruf

```
>> plotte_sin
Plot der Sinus Funktion auf [0,10]
Plot an wievielen Punkten?20
>> plotte_sin
Plot der Sinus Funktion auf [0,10]
Plot an wievielen Punkten?10
??? Error using ==> plot
Vectors must be the same lengths.

Error in ==> plotte_sin.m
On line 9 ==> plot(x,y);
```

# globale Variablen

Mittels des Befehls `global` können Variablen des globalen Workspace auch für Funktionen manipulierbar gemacht werden.

## Funktion

```
function f=myfun(x)
% myfun.m
% f(x)=x^alpha sin(1/x)

global alpha
f=x.^alpha.*sin(1./x);
```

## Plotten

```
% plot_myfun
global alpha
alpha_w=[0.4 0.6 1 1.5
        2];
for i = 1:length(alpha_w)
    ;
    alpha = alpha_w(i);
    fplot(@myfun,[0.1,1])
    ;
    hold on;
end
hold off;
```



- Alle Programme sollten zu Beginn einen Kommentar enthalten, in dem beschrieben wird, was das Programm macht. Insbesondere sollten die Eingabe- und Ausgabevariablen genau beschrieben werden.
- Vor und nach logischen Operatoren und `=` sollte ein Leerzeichen gesetzt werden.
- Man sollte pro Zeile nur einen Befehl verwenden.
- Befehle in Strukturen, wie `if`, `for` oder `while`, sollten eingerückt werden.

- Die Namen der Variablen sollten, soweit möglich, selbsterklärend sein.
- Verfasst man umfangreiche Programme, so sollten M-Funktionen, die eine logische Einheit bilden in einem separaten Unterverzeichnis gespeichert sein. Die Verzeichnisse können durch `addpath` eingebunden werden.
- Potentielle Fehler sollten, soweit möglich, aufgefangen werden. Speziell sollten die Eingabeparameter der Funktionen geprüft werden.