Einführung in Matlab Einheit 7 Schnittstelle zu C

Jochen Schulz

Georg-August Universität Göttingen



2. September 2009

Aufbau

Schnittstelle zu C

2 Mex-Dateien

3 C-Programme mit MATLAB

Schnittstellen in MATLAB

- MATLAB läßt sich mit anderen Programmiersprachen kombinieren.
- Die Verknüpfung geschieht über sogenannte Schnittstellen.
- Es existieren Schnittstellen zu C, Fortran und Java.
- Über diese Schnittstellen werden in der Regel Kommandos und insbesondere Daten übermittelt.

Warum Schnittstellen zu C?

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

Schnittstellen 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: der eigentlichen C-Funktion und einer Schnittstellen-Routine zwischen C und MATLAB.
- Das Starten eines MATLAB-Fensters aus einem C-Programm heraus.
 Hier bindet man passende Bibliotheken ein.

Aufbau

Schnittstelle zu C

2 Mex-Dateien

3 C-Programme mit MATLAB

Erstellen von Mex-Funktionen

ullet Um eine Mex-Datei $\max_beispiel.c$ 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 xterm (unter Linux) erfolgen.
- 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: mexaxp (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)

 \bullet Durch \max —help erhält man weitere Informationen zum Aufruf von $\max.$

Linken mehrere Files

Beim Erzeugen von mex-Routinen ist es möglich verschiedene Objekt- und Bibliothek-Files zu kombinieren. Das Beispiel erzeugt unter Windows

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

die ausführbare Datei $\ {\rm circle.dll}$. Benutzen von Befehlen wie ${\rm make}$ ist möglich. Dateien werden am Ende durch ${\rm mex}$ zusammengebunden.

Aufbau von mex-Files

Sie bestehen aus 2 Teilen: Einer Gateway Routine und der eigentlichen C-Funktion. Aufruf der Gateway-Funktion:

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

Gateway Routine

- Benutzen Sie mxCreate Funktionen, um die MATLAB Arrays für die Output Argumente zu erzeugen. Setzen Sie plhs [0],[1], ... auf die Zeiger von den neuerzeugten MATLAB-Arrays.
- Benutzen Sie die mxGet Funktionen, um die Daten von prhs [0],[1], ... zu lesen.
- Aufruf der *C*-Unterroutine mit den Input- und Output-Zeigern als Funktionsparameter.

Arbeitsweise von mex-Files

- Aufruf 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 $\max EvalString$ 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 gemeins. Teiler (ggT)

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

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

Algorithmus:

Wiederhole, bis a = b

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

MATLAB

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

```
/* Assign pointers to each input and output. */
  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;
```

Erklärungen

Einbinden der Header Datei

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

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

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

Zeiger vom Typ $\max Array$ 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);
```

Weitere Erzeuger

mxCreateCellArray	Array für Cell-Arrays
mxCreateCharArray	Array von Characters
mxCreateString	String
mxCreateSparse	Sparse Matrix
mxCreateLogicalMatrix	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.

Abfangen von Fehler

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 zwei 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]);
 n cols = mxGetN(prhs[1]);
 if (!mxIsDouble(prhs[1]) || !(mrows==1 && ncols==1)) {
   mexErrMsgTxt("Zweiter Eingabeparameter muss
     ein reelles Skalar sein.");
```

Befehle

• Abfragen der Zeilen- bzw. Spaltenzahl 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.

Typ-Abfragen

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

ist wahr (1), falls durch * $array_zeiger$ eine Matrix mit double oder float repräsentiert werden, sonst ist der Rückgabewert 0.

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

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

definiert ist, beschränkt ist.

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

Reelle Darstellung

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

$$z_1 + iz_2 = z = x^2 + c = (x_1 + ix_2)^2 + (c_1 + c_2)$$

= $[x_1^2 - x_2^2 + c_1] + i[2x_1x_2 + c_2]$

die Formel

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

Programm - MATLAB

```
MAX IT = 150;
x1 = linspace(-2.1, 0.6, 601);
v1 = linspace(-1.1, 1.1, 401);
C = zeros(length(y1), length(x1));
for i = 1: length(x1)
  for i = 1: length (v1)
    % Berechnen der Folge
    m = 0; a = x1(i); b = y1(j);
    x = a; y = b;
    while (\operatorname{sqrt}(x^2+y^2)<2 \& \operatorname{m} XX IT)
       t = x; x = a+x^2-v^2;
       v = b+2*t*v: m = m+1:
    end;
    C(i,i) = m:
  end
end
C = (1/MAX \text{ 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 acols, bcols;
    acols = mxGetN(prhs[0]);
    bcols = 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);
/* Assign pointers to each input and output. */
a = mxGetPr(prhs[0]);
b = mxGetPr(prhs[1]);
result = mxGetPr(plhs[0]);
/* Aufruf der Routine */
mandel_c ( result, a, b, acols, bcols);
```

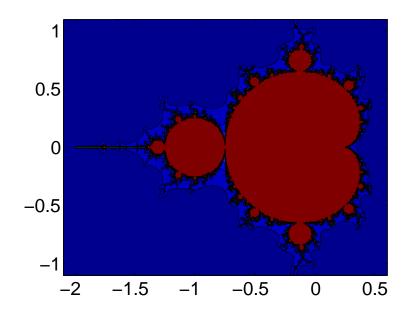
Routine - C (Teil III)

```
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 \text{ laenge}; i++)
       for (j = 0; j < v1 \text{ laenge}; j++)
         /* Berechnen der Folge */
         while (\operatorname{sqrt}(x^*x+y^*y)<2 \& \operatorname{m<MAX_IT})
         result[i*v1 laenge+j] = m;
```

Aufruf aus MATLAB

```
MAX IT = 150;
tic;
x1 = linspace(-2.1, 0.6, 201);
v1 = linspace(-1.1, 1.1, 401);
C = \text{mandel\_c}(x1, y1);
disp('Benoetigte Zeit')
toc;
C = (1/MAX_IT) * C;
% Plotten der Funktion
contourf(x1, y1, C, 20);
```

Die Mandelbrotmenge



Aufbau

Schnittstelle zu C

2 Mex-Dateien

3 C-Programme mit MATLAB

Kompilieren unter Linux

Befehle und Pfade gelten für MATLAB 7 (R2009a).

- Einbinden der Shared Libraries (nur Linux)
 - Bourne Shell

```
LD_LIBRARY_PATH=/usr/local/matlab2009a/bin/glnx86/:\
/usr/local/matlab2009a/sys/os/glnx86:$LD_LIBRARY_PATH
export LD_LIBRARY_PATH
```

C-Shell

```
setenv LD_LIBRARY_PATH \
$MATLAB/bin/glnx86/:$LD_LIBRARY_PATH
```

• Kompilieren von test.c

Kompilieren unter Windows

Aufruf in MATLAB von

```
\max -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.

hilbert1.c

```
#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;
    mxArrav *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< lange; i++)
   printf ( "%d. Eigenwert %g \n" , i+1,Dreal[i] );
mxDestroyArray(x m);
mxDestroyArray(d);
```

Erklärungen

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

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

• Freigeben des Speichers (Wichtig!)

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

Beispielprogramm

- 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 *v, /* 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*v[i]);
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)

```
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");
                   ----- Start MATLAB engine */
  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, "v m", v 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;
```