Einführung in Matlab Lösungen 5

Aufgabe 1:

```
function [m, r1, r2, a] = kreisring(p)
f = [0,0,-pi,pi];
n=size(p,1);
A = [2*p, ones(n,1), zeros(n,1); -2*p, zeros(n,1), -ones(n,1)];
b1=p(:,1).^2+p(:,2).^2;
b=[b1;-b1];
[x,fx]=linprog(f,A,b);
m = x(1:2);
r1 = sqrt(x(1)^2 + x(2)^2 + x(3));
r2 = sqrt(x(1)^2 + x(2)^2 + x(4));
a=fx;
end
und das Skript zur Auswertung
fileID=fopen('kreisring_daten.tex','w');
fprintf(fileID, '\\begin{tabular}{c||c|c|c|c}_\\n');
fprintf(fileID,...
 'Datensatzu&uMittelpunktu&uinnereruRadiusu&uäußereruRadiusu&uFlächeninhalt\\');
fprintf(fileID,'\\hline\\n');
for k = 1:10
    p=xlsread('kreisring_daten.xlsx',k);
    [m,r1,r2,a]=kreisring(p);
    fprintf(fileID,'$%2d$\_&\_$(%3.2f,\_%3.2f)$\_&\_$%3.2f$\_&\_$%3.2f$\_\\\\\\\\,\n',
        k,m(1),m(2),r1,r2,a);
    figure(k);
    plot(p(:,1),p(:,2),'x','MarkerSize',10,'MarkerFaceColor','b');
    hold('on')
    phi=linspace(0,2*pi,100);
    plot(m(1)+r1*cos(phi),m(2)+r1*sin(phi),'r','LineWidth',2);
    plot(m(1)+r2*cos(phi),m(2)+r2*sin(phi),'r','LineWidth',2);
    plot(m(1),m(2),'o','MarkerSize',15,'MarkerFaceColor','r');
    axis('equal')
    hold('off')
fprintf(fileID,'\\end{tabular}');
fclose(fileID);
```

Aufgabe 2:

```
function [x,p,t,x_berechnet,t_verrauscht] = sensor_graphisch(n,epsilon)
% wähle Objekt-und Sensorpositionen
figure(1); clf; xlim([-1 1]); ylim([-1 1]); grid('on'); hold('on');
p=zeros(n,2);
for k=1:n
    title(['Setze_Sensor_', num2str(k)]);
    [x_coord, y_coord] = ginput(1);
    p(k,:)=[x_coord,y_coord];
    plot(x_coord, y_coord, 'bo', 'MarkerSize', 12);
end
title('Setze_Objekt');
[x_coord, y_coord] = ginput(1);
x=[x\_coord, y\_coord, rand(1)];
plot(x_coord, y_coord, 'rx', 'MarkerSize', 15);
% erzeuge tatsächliche und verrauschte Sensorzeiten
t=sensorzeit(x,p);
t_verrauscht = (1+2*epsilon*(rand(size(t))-0.5)).*t;
% berechne Least-Squares-Lösung und plotte berechnete Objektposition
x_berechnet=lsqnonlin(@(x) sensorfunktion(x,p,t_verrauscht),zeros(1,3));
plot(x_berechnet(1), x_berechnet(2), 'ro', 'MarkerSize', 16);
title('Berechnete ∪ Objektposition');
hold('off');
end
```