

Blatt 14 - Probeklausur

Prüfungsfach: Einführung in Computational Engineering

Grundlagen der Modellierung und Simulation

Nachname:

Vorname:

Matrikel-Nr.:

Studiengang:

Beginn (Uhrzeit):

Dauer: 60 Minuten

Hörsaal: C205

Datum: 01.02.2010

Bemerkungen:

.....

Note:		
Aufgabe (Punkte)	Punkte	
	Korrektur	Unterschrift
1 (16)		
2 (6)		
3 (4)		
4 (5)		
5 (11)		
6 (11)		
7 (5)		
8 (8)		
Summe (66)		

.....
 Unterschrift

Ich beantrage, dass nach Fertigstellung der Korrektur mein Klausurergebnis im **Webreg**-System veröffentlicht wird. Dabei kann nur ich nach Authentifizierung nur meine eigene Note einsehen.

Gilt nicht für die Probeklausur!

Die insgesamt zu vergebende Punktezahl beträgt **66** Punkte.
Zum Bestehen (Note 4.0) reichen **26** Punkte aus.
Zum Erreichen der Note 1.0 sind maximal **53** Punkte notwendig.

Bitte beachten Sie die folgenden Punkte:

- Die Bearbeitungszeit für diese Probeklausur beträgt 60 Minuten.
- Füllen Sie das Deckblatt vollständig aus. Tragen Sie auf allen Blättern Ihren Namen und Ihre Matrikelnummer ein.
- Dieses Aufgabenheft umfaßt **10** nummerierte Seiten mit Aufgaben. Trennen Sie die Prüfungsbögen nicht auf.
- Verwenden Sie ausschließlich das ausgegebene Papier.
- Lesen Sie die Fragen vor der Beantwortung sorgfältig und in Ruhe durch und beantworten Sie sie genau. Bearbeiten Sie die Aufgaben in für Sie günstiger Reihenfolge.
- Kommentieren Sie alle Ihre Ergebnisse bzw. Rechenschritte **kurz** und **stichwortartig**.
- Als Hilfsmittel zur Klausur sind ein beidseitig handbeschriebenes Blatt DIN A4, eine mathematische Formelsammlung (z.B. Bronstein) und bei Bedarf ein Wörterbuch für Deutsch als Fremdsprache erlaubt.
- Schreiben Sie nur mit Kugelschreiber (blau oder schwarz) und nicht mit rotem oder grünem Stift oder Bleistift.
- Schalten Sie Ihr Mobiltelefon, PDA, o.ä. aus!
- Geben Sie beim Verlassen des Hörsaals alle Prüfungsunterlagen bei der Aufsicht ab.

Viel Erfolg!

Der Fachbereich Informatik misst der Einhaltung der Grundregeln der wissenschaftlichen Ethik großen Wert bei. Mit der Abgabe einer Lösung (Hausaufgabe, Programmierprojekt, Diplomarbeit etc.) bestätigen Sie, dass Sie/Ihre Gruppe die alleinigen Autoren des gesamten Materials sind. Falls ihnen die Verwendung von Fremdmaterial gestattet war, so müssen Sie dessen Quellen deutlich zitiert haben. Weiterführende Informationen finden Sie unter: <http://www.informatik.tu-darmstadt.de/Plagiarismus>.

1. Allgemeine Fragen (16 Punkte)

Hinweis: Für jede richtige Antwort erhält man einen Punkt, jede falsche Antwort führt zu einem Punkt Abzug. Nicht beantwortete Fragen geben weder Punkte noch führen sie zu Punktabzug. Falls Sie in dieser Aufgabe weniger positive Punkte als negative Punkte sammeln, so wird die Aufgabe mit 0 Punkten bewertet, es werden also keine negativen Punkte als Gesamtbewertung dieser Aufgabe vergeben.

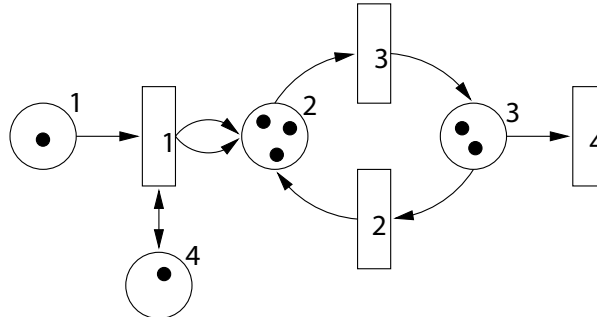
- | | | |
|----------------------------------|---------------------------------|---|
| <input type="checkbox"/> richtig | <input type="checkbox"/> falsch | Sowohl die Systemparameter als auch der Systemzustand eines Systemmodells ändern sich während eines Simulationslaufs. |
| <input type="checkbox"/> richtig | <input type="checkbox"/> falsch | Die Genauigkeit einer Simulation ist unabhängig von den Eingabedaten. |
| <input type="checkbox"/> richtig | <input type="checkbox"/> falsch | Negativ exponentielle Verteilungsfunktionen sind die einzigen stetigen Verteilungsfunktionen, die gedächtnislos sind. |
| <input type="checkbox"/> richtig | <input type="checkbox"/> falsch | Zu jeder Inzidenzmatrix $W = W^+ - W^-$ läßt sich genau ein dazugehöriges Petri-netz angeben. |
| <input type="checkbox"/> richtig | <input type="checkbox"/> falsch | Kanten eines Petrinetzes verlaufen nur zwischen Plätzen und Transitionen. |
| <input type="checkbox"/> richtig | <input type="checkbox"/> falsch | Der Vorwärtsdifferenzenquotient zur Näherung der ersten Ableitung einer Funktion einer unabhängigen Variablen lautet: $f'(x) \approx \frac{f(x+h)-f(x)}{h}$ und bei Auswertung auf heutigen Computern gilt: Je kleiner h ist, desto genauer ist die Näherung. |
| <input type="checkbox"/> richtig | <input type="checkbox"/> falsch | Das Integrationsverfahren nach Heun löst Differentialgleichungen mit Unstetigkeiten auch ohne explizite Schaltfunktion. |
| <input type="checkbox"/> richtig | <input type="checkbox"/> falsch | Jedes nicht autonome Differentialgleichungssystem kann auf ein autonomes Differentialgleichungssystem ohne Änderung der Problemdimension transformiert werden. |
| <input type="checkbox"/> richtig | <input type="checkbox"/> falsch | Die Differentialgleichung $\dot{x}(t) = \sin(x(t))$ ist autonom. |
| <input type="checkbox"/> richtig | <input type="checkbox"/> falsch | Die Gleichgewichtspunkte eines dynamischen Systems hängen von den Anfangswerten ab. |
| <input type="checkbox"/> richtig | <input type="checkbox"/> falsch | Das explizite Euler-Verfahren mit adaptiver Schrittweitensteuerung löst mit geringem Rechenaufwand steife Differentialgleichungen. |
| <input type="checkbox"/> richtig | <input type="checkbox"/> falsch | In Scilab lassen sich Differentialgleichungen mit Unstetigkeiten nur mit spezieller Schaltfunktion numerisch korrekt lösen. |
| <input type="checkbox"/> richtig | <input type="checkbox"/> falsch | Die Gleichgewichtslage heißt dann stabil, wenn eine durch eine kurz andauernde und nicht zu große Störung verursachte Abweichung aus dieser Lage im Laufe der Zeit gegen Null strebt. |
| <input type="checkbox"/> richtig | <input type="checkbox"/> falsch | Jede reelle Zahl zwischen 1 und 10 kann im IEEE 754-Zahlformat dargestellt werden. |
| <input type="checkbox"/> richtig | <input type="checkbox"/> falsch | Eine Funktion $f(x) = x^3$ ist für $\ x\ \leq 1$ gut konditioniert. |

☐ richtig ☐ falsch

Die Konditionszahl eines Problems hängt nicht vom Algorithmus ab, der zur Lösung des Problems verwendet wird.

2. Petrinetze (6 Punkte)

In dieser Aufgabe betrachten wir folgendes Petrinetz:



- (a) Bezeichnen Sie in obigem Petrinetz die Plätze mit p_1, p_2, p_3, p_4 und die Transitionen mit t_1, t_2, t_3, t_4 . Beachten Sie, dass die Indizes schon vorgegeben sind. Geben Sie den aktuellen Zustand des Petrinetzes an.

Antwort: (2 Punkte)

- (b) Im obigen Petrinetz gibt es keine Beschränkungen an die Markenzahl in den Plätzen. Welche Transitionen können im aktuellen Zustand schalten? Geben Sie jeweils den Zustand nach dem Schalten der Transition an (immer ausgehend vom obigen Zustand).

Antwort: (2 Punkte)

- (c) Kann das gegebene Petrinetz verklemmen? Wenn ja, dann geben Sie eine Schaltfolge vom Ausgangszustand zu einem Zustand an, in dem das Netz verklemmt ist. Wenn nein, dann begründen Sie warum keine Verklemmung möglich ist.

Antwort: (2 Punkte)

3. *Grundbegriffe zur Modellierung und Simulation (4 Punkte)*

- (a) Was ist ein Modell? Geben Sie eine allgemein gültige Definition an.

Antwort: (1 Punkt)

- (b) Nennen Sie zwei wesentlichen Fehlerquellen, die im Rahmen der Validierung einer Simulationsstudie untersucht werden müssen.

Antwort: (1 Punkt)

- (c) Welche Möglichkeiten zur Klassifikation von Modellen anhand der Beschreibung i.) des Zustandsverlaufs und ii.) des zeitlichen Verlaufs kennen Sie?

Antwort: (1 Punkt)

- (d) Nennen Sie mindestens 2 Ursachen in dynamischen Systemen, die zu Unstetigkeiten im Verlauf der Zustände führen können.

Antwort: (1 Punkt)

4. Steife Differentialgleichungen (5 Punkte)

Betrachten Sie folgendes Differentialgleichungssystem:

$$\dot{\mathbf{x}}(t) = \begin{pmatrix} -101 & 100 \\ 100 & -101 \end{pmatrix} \mathbf{x}(t), \quad \mathbf{x}(0) = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

- (a) Lösen Sie das System analytisch mit dem gegebenen Anfangswert.

Antwort: (4 Punkte)

- (b) Geben Sie den Steifigkeitskoeffizienten an.

Antwort: (1 Punkt)

5. Lösen von Gleichungssystemen (11 Punkte)

Für die Funktion

$$f(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} \frac{1}{3} \cdot x_1^3 - 3 \cdot x_2 \\ \sin(x_1) + 0.5 \cdot x_2 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2$$

soll der Vektor $\mathbf{x} = (x_1, x_2)^T$ so bestimmt werden, dass $f(\mathbf{x}) = (0, 0)^T$ gilt.

- (a) Das gestellte Problem lässt sich mit dem Fixpunkt-Verfahren lösen. Beschreiben Sie die wesentlichen Merkmale des Fixpunkt-Verfahrens.

Antwort: (3 Punkte)

- (b) Stellen Sie die Iterationsvorschrift für das gestellte Problem mit dem Fixpunkt-Verfahren auf.

Antwort: (2 Punkte)

- (c) Die Konvergenz-Eigenschaft des Fixpunkt-Verfahrens kann mit Hilfe eines zusätzlichen Faktors verbessert werden. Benennen Sie diesen und begründen Sie die Verbesserungseigenschaft.

Antwort: (1.5 Punkte)

- (d) Beschreiben Sie in wenigen Stichpunkten ein in der Vorlesung beschriebenes spezielles Fixpunkt-Verfahren zur Lösung sowie je zwei Vor- oder Nachteile gegenüber dem allgemeinen Fixpunkt-Verfahren.

Antwort: (3 Punkte)

- (e) In die Berechnung des bekannten Verfahrens aus (5d) geht die Jacobi-Matrix ein. Nennen Sie 3 Möglichkeiten, die den Aufwand zur Berechnung der Jacobi-Matrix reduzieren können.

Antwort: (1.5 Punkte)

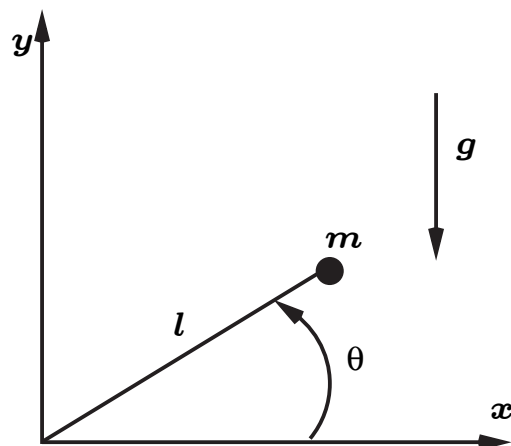
6. Stabilität eines Pendels (11 Punkte)

Betrachtet wird ein Pendel mit einer punktförmigen Masse m , die an einem starren, masselosen Stab der Länge l aufgehängt ist. Für die Auslenkung $\theta_1 = 0$ hänge das Pendel senkrecht nach unten. Die Schwingungen des Pendels seien gedämpft mit der Reibungskonstanten d .

Die ein solches Pendel beschreibende Bewegungsgleichung lautet

$$\begin{pmatrix} \dot{\theta}_1(t) \\ \dot{\theta}_2(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \theta_2 \\ -\frac{d}{ml^2}\theta_2 - \frac{g}{l}\sin(\theta_1) \end{pmatrix}$$

mit stationären Lösungen für $\theta_{s_1}^T := (\theta_1, \theta_2) = (0, 0)$ und $\theta_{s_2}^T := (\theta_1, \theta_2) = (\pi, 0)$. ($m, g, l, d > 0$)



- (a) Wie lauten die um die Gleichgewichtslagen θ_{s_1} und θ_{s_2} linearisierten Systeme?

Antwort: (5 Punkte)

- (b) Begründen Sie analytisch, ob die Gleichgewichtspunkte stabil sind.

Antwort: (6 Punkte)

7. Differentialgleichungen mit Unstetigkeiten (5 Punkte)

Wenn wir versuchen, einen abgeworfenen und danach wiederholt auf dem Boden auftreffenden Ball zu simulieren, stoßen wir schnell auf das Problem von Schaltpunkten, an denen sich das Systemverhalten unstetig ändert. An solchen Punkten würden numerische Standardverfahren alleine falsche Ergebnisse liefern.

Die Bahn eines Balles (mit leichter Dämpfung bei der Reflexion an der Ebene) ist in folgender Skizze veranschaulicht.

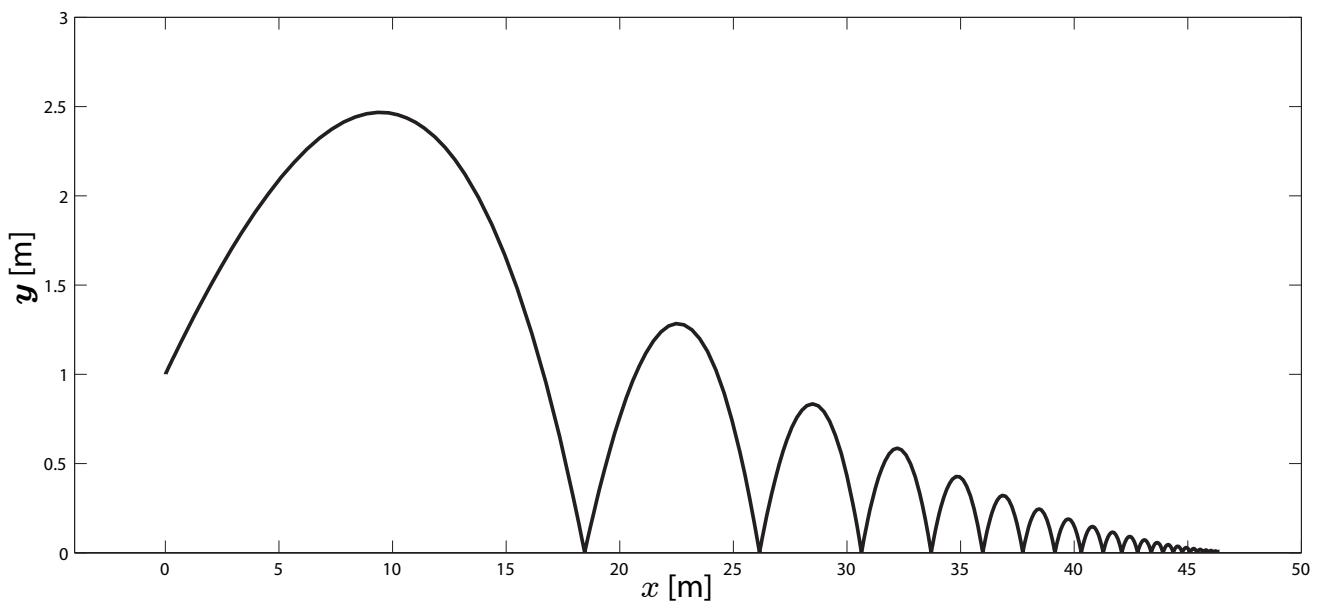


Abbildung 1: Beispiel einer Flugbahn eines geworfenen Balls

- (a) Wie können Unstetigkeitsstellen (Schaltpunkte) in einem Differentialgleichungsmodell mit Hilfe von Schaltfunktionen geeignet charakterisiert werden?

Antwort: (1 Punkt)

- (b) Wann (in welchem Zustand) treten Schaltpunkte im obigen Modell der Bewegung des Balls auf und welche Zustandsgrößen ändern sich an diesen sowie welche bleiben unverändert?

Antwort: (3 Punkte)

- (c) Geben Sie eine Schaltfunktion $q(x, y)$ an, die die Unstetigkeitsstellen in der Bewegung des Balls bestimmt.

Antwort: (1 Punkt)

8. *Zahldarstellung nach IEEE 754 (8 Punkte)*

- (a) Beschreiben Sie die Darstellung normalisierter Gleitpunktzahlen.

Antwort: (3 Punkte)

- (b) Geben Sie kurz in Worten einen Algorithmus zum Addieren zweier normalisierter Gleitpunktzahlen an (zunächst ohne mögliche Sonderfälle als Ergebnis).

Antwort: (3 Punkte)

- (c) In welchen Fällen können Sonderfälle im Ergebnis der Addition zweier IEEE-Zahlen auftreten?

Antwort: (2 Punkte)