# Einführung in Computational Engineering Grundlagen der Modellierung und Simulation



Prof. Dr. J. Peters, C. Daniel, M.Sc. und H. van Hoof, M.Sc.

Wintersemester 2013/2014

Lösungsvorschlag der 0. Übung

### Aufgabe 1 System, Modell, Simulation

- a) In der Vorlesung wurden die Begriffe System und Modell eingeführt und näher erläutert. Welche Möglichkeiten zur Klassifikation von Modellen anhand
  - (i) der Beschreibung des Zustands,
  - (ii) des zeitlichen Verlaufs und
  - (iii) der zeitlichen Charakteristik der Zustandsübergänge

werden vorgestellt? Welche weiteren Unterteilungen gibt es bei dynamischen Modellen?

- b) Aus dem System und dem Modell ergibt sich die Simulation.
  - 1. Nennen Sie drei verschiedene allgemeine Beispiele aus der Vorlesung für den Zweck, für den eine Simulation eingesetzt werden könnte.
  - 2. Wie genau müssen die Ergebnisse einer Simulation sein? Gibt es ein Kriterium dafür?
  - 3. Welche Möglichkeiten zur Validierung von Simulation (und Modell) haben Sie kennengelernt?
- c) Sie wollen einen gehenden Menschen simulieren. Nennen sie jeweils drei (physikalische) Größen, die ihnen für Ihr Modell am wichtigsten erscheinen, wenn Sie sich für
  - 1. das Wohlbefinden des Menschen oder für
  - 2. Schäden am Untergrund interessieren.

Begründen Sie dabei kurz Ihre Auswahl.

#### Lösungsvorschlag

- a) (i) Klassifikation anhand der *Art des Zustandsraums*: diskret / kontinuierlich oder Klassifikation anhand der *Art der Zustandsübergänge*: deterministisch / stochastisch
  - (ii) Klassifikation anhand der *Art der Zeitachse*: kontinuierlich / diskret äquidistant / diskret nicht äquidistant / kontinuierlich diskret

(iii) Klassifikation anhand der *zeitlichen Charakteristik der Zustandsübergänge*: zeitdiskret / ereignisdiskret / zeitkontinuierlich

Weiterhin ist z.B. eine Klassifikation anhand der *Art der Dynamik* möglich: instationär ( $\dot{\mathbf{x}} = \mathbf{f}(\mathbf{x})$ ) / stationär ( $0 = \mathbf{f}(\mathbf{x})$ ) / quasi-stationär

- b) 1. Siehe Folie 13: Szenario verstehen & nachvollziehen, optimieren, vorhersagen.
  - 2. Siehe Folie 42: Dies ist immer abhängig von den Eingabedaten und der Problemstellung. Kriterien für die Genauigkeit sind stets problemspezifisch.
  - 3. Siehe Folie 41: Vergleich mit Experimenten, A-posteriori Beobachtungen, Plausibilitäts-Test, Modellvergleich
- c) 1. Mögliche Größen: Außentemperatur, Laufgeschwindigkeit, Elastizität des Bodens, Steigung des Untergrunds, aktuelle Körpertemperatur, Alter des Menschen, Blutdruck, Herzfrequenz, ...
  - 2. Zum Beispiel: die Masse des Menschen, die Druckverteilung an den Fußsohlen, Materialeigenschaften der Schuhe, Bodenbeschaffenheit (Elastizität, Material (Erde/Glas/Parkett), dessen Feuchtigkeit...)

# Aufgabe 2 Wiederholung Differentialgleichungen (wichtig für Kapitel 3 der Vorlesung)

a) Bestimmen Sie die allgemeine Lösung des linearen Differentialgleichungssystems

$$\dot{x}_1(t) = -4x_1(t) - 7x_2(t)$$
$$\dot{x}_2(t) = 2x_1(t) + 5x_2(t).$$

b) Welche spezielle Lösung des Differentialgleichungssystems aus Aufgabenteil a) gehört zum Anfangswert

$$\begin{pmatrix} x_1(0) \\ x_2(0) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -48 \\ 15 \end{pmatrix} ?$$

## Lösungsvorschlag

a) Eigenwerte der Systemmatrix sind  $\lambda_1=3$  und  $\lambda_2=-2$  (ausrechnen über das charakteristische Polynom). Die zugehörigen Eigenvektoren sind  $v_1=(1,-1)^T$  und  $v_2=(7,-2)^T$ . Somit ergibt sich als allgemeine Lösung

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} (t) = c_1 \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} e^{3t} + c_2 \begin{pmatrix} 7 \\ -2 \end{pmatrix} e^{-2t}, \quad c_1, c_2 \in \mathbb{R}.$$

b) Einsetzen von t = 0 in die allgemeine Lösung führt auf das lineare Gleichungssystem

$$\begin{pmatrix} 1 & 7 \\ -1 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -48 \\ 15 \end{pmatrix}$$

mit eindeutiger Lösung  $c_1 = -1.8$ ,  $c_2 = -6.6$ . Die Lösung des AWP ist also

$$\begin{pmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{pmatrix} = -1.8 \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} e^{3t} - 6.6 \begin{pmatrix} 7 \\ -2 \end{pmatrix} e^{-2t} .$$