

Fakultät für Technik Bereich Informationstechnik

Rechnergestützte Mathematik

MATLAB / Octave

Kurzreferenz



1 Allgemeine Kommandos

1.1 Allgemeine Informationen und Hilfe

help Online-Hilfe, Text erscheint direkt im Workspace

doc Ausführliche Online-Hilfe im Help-Browser (nur MATLAB)

format Ausgabeformat festlegen

clc Löscht das Kommandofenster

1.2 Arbeiten mit dem Workspace

whos Liste der vom Nutzer angelegten Variablen

clear Variablen löschen

load Variablen aus Datei ladensave Variablen in Datei speichern

2 Vektoren und Matrizen

2.1 Matrizen und Vektoren erzeugen

[] Eckige Klammern zur Definition von Vektoren und Matrizen

Spaltenvektor: $\mathbf{x} = [1; 2; 3]$ Zeilenvektor: $\mathbf{x} = [1 2 3]$

Matrix zeilenweise: M = [1 2 3; 4 5 6]

: Vektoren aus Zahlenfolgen

x1:x2 Zeilenvektor [$x1 \ x1 + 1 \ x1 + 2 \ \cdots \ x2$] **x1:dx:x2** Zeilenvektor [$x1 \ x1 + dx \ x1 + 2dx \ \cdots$]

zeros Matrix aus Nullen
ones Matrix aus Einsen

diag Erzeugen einer Diagonalmatrix

eye Einsmatrix (Diagonalelemente 1, sonst 0)
rand Matrix mit gleichverteilten Zufallszahlen
randn Matrix mit normalverteilten Zufallszahlen

linspace Vektor bestehend aus linear verteilten Elementen

logspace Vektor bestehend aus logarithmisch verteilten Elementen

meshgrid Erzeugen von Matrizen für 3D-Plots



2.2 Zugriff auf Teilvektoren und -matrizen

() Indizieren der Elemente

 \mathbf{x} (3) 3. Element des Vektors x

 \mathbf{x} ([1 4]) 1. und 4. Element des Vektors x

 \mathbf{x} (3:end) 3. bis letztes Element des Vektors x

M(1, 2) Element in der 1. Zeile und 2. Spalte der Matrix *M*

M(1, 2:4) Elemente in der 1. Zeile und 2. bis 4. Spalte der Matrix M

Doppelpunkt zum Zugriff auf Spalten und Zeilen einer Matrix

 $\mathbf{A}(\mathbf{k},:)$ k-te Zeile der Matrix A

A(:,k) k-te Spalte der Matrix A

2.3 Lineare Algebra

size Dimension (Anzahl der Zeilen und Spalten) einer Matrix

length Dimension (Anzahl der Elemente) eines Vektors

' Transponieren einer Matrix

det Determinante einer quadratischen Matrix

inv Inverse einer quadratischen Matrix

eig Eigenwerte und Eigenvektoren einer quadratischen Matrix

rank Rang einer Matrix

diag Vektor mit den Diagonalelementen einer Matrix trace Spur der Matrix (Summe der Diagonalelemente)

\ Lösen von linearen Gleichungssystemen: $A \cdot x = b \iff x=A \setminus b$

cross Kreuzprodukt zweier Vektoren (mit je 3 Elementen)

poly Charakteristisches Polynom einer Matrix

(Eigenwerte sind die Lösung des charakteristischen Polynoms)

expm Matrixexponential funktion: $e^A = I + A + \frac{1}{2!}A^2 + \frac{1}{3!}A^3 + \cdots$



3 Operatoren und spezielle Zeichen

3.1 Arithmetische Operatoren und Matrixoperatoren

Zuweisung: B = A speichert die Elemente von A in B

+ Addition

Subtraktion

Multiplikation von Skalaren, Matrixmultiplikation

. * Elementweise Multiplikation

^ Potenzieren Skalaren und Matrizen ($A^2 = A \cdot A$)

. ^ Elementweises Potenzieren

Lösen von linearen Gleichungssystemen: $A \cdot x = b \iff x=A \setminus b$

/ Division von Skalaren (und linksseitige Div für das Lösen von LGS)

./ Elementweise Division bei Matrizen

3.2 Vergleichsoperatoren

== Gleich

~= Ungleich

< Kleiner als

<= Kleiner oder gleich

> Größer als

>= Größer oder gleich

3.3 Logische Operatoren und Funktionen

Konvention für logische Größen: true=1, false = 0

& AND Logisches UND| OR Logisches ODER~ NOT Logisches NICHT

XOR Logisches Exklusiv-ODER

any Aussage wahr, wenn mindestens ein Element ungleich 0 ist

all Aussage wahr, wenn alle Elemente ungleich 0 sind

3.4 Spezielle Variablen und Konstanten

Achtung: die Konstanten können ohne Fehlermeldung überschrieben werden!

ans Letztes Rechenergebnis

eps Genauigkeit der Gleitkommarechnung

pi $\pi \approx 3,141592 \dots$ i oder j Imaginäre Einheit

inf unendlich, z. B. bei 1/0

Nan Not a Number: Ergebnis bei nicht definierten Operationen, z. B. 0/0



4 Elementare mathematische Funktionen

4.1 Trigonometrische Funktionen

sin Sinus (Argument in Radiant)
sind Sinus (Argument in Grad)

asin Arkussinus (Ergebnis in Radiant)
asind Arkussinus (Ergebnis in Grad)
cos Kosinus (Argument in Radiant)

cosd Kosinus (Argument in Grad)

acos Arkuskosinus (Ergebnis in Radiant)
acosd Arkuskosinus (Ergebnis in Grad)
tan Tangens (Argument in Radiant)

tand Tangens (Argument in Grad)

atan Arkustangens (Ergebnis in Radiant)atand Arkustangens (Ergebnis in Grad)

atan2 Arkustangens für vier Quadranten (Ergebnis in Radiant)

atan2 (y, x) liefert den Winkel des Punktes (x, y)

atan2d Arkustangens für vier Quadranten (Ergebnis in Grad)

4.2 Exponentialfunktionen und Logarithmen

exp Exponentialfunktion

logNatürlicher Logarithmus (zur Basis e)log10Dekadischer Logarithmus (zur Basis 10)

sqrt Wurzel

4.3 Komplexe Rechnung

real Realteil

imag Imaginärteil

abs Absolutwert (Betrag)

angle Phasenwinkel

conj komplex konjugierter Wert

4.4 Runden und Rest

Runden in Richtung 0: fix(-1.9 = -1)fix(1.9) = 1fix Abrunden: floor(-1.9) = -2floor(1.9) = 1floor ceil Aufrunden: ceil(-1.9) = -1ceil(1.9) = 2Runden: round(1.4) = 1round(1.5) = 2round

mod Modulo: Rest nach der Division

5 Grafik

5.1 Einfache 2D-Grafik

plot Graphische Darstellung in kartesischen Koordinaten basierend auf Vektoren

mit den x- und den y-Werten.

figure Neues Grafikfenster erzeugen

close Grafikfenster schließen (close all schließt alle Grafikfenster)

ezplot Einfaches Plotten von Funktionen

semilogx Wie plot, jedoch mit logarithmischer x-Achsesemilogy Wie plot, jedoch mit logarithmischer y-Achse

loglog Wie plot, jedoch mit logarithmischer x- und y-Achse

polar Wie plot, jedoch Daten und Darstellung in Polarkoordinaten

grid Gitterlinien einzeichnen

hold Hält die aktuelle Grafik, um weitere Plots dazuzuzeichnen

5.2 Mehr zum Plot-Befehl

plot(x, y) Die Werte in y wird den Werten in x dargestellt, die Punkte

werden dabei mit Linien verbunden.

x = 0:0.1:2*pi; y = sin(x); plot(x, y)

plot(x1,y1,x2,y2) Es werden mehrere Kurven ein einem Koordinatensystem dar-

gestellt. Die x-Werte müssen nicht identisch sein.

x1 = 0:0.1:2*pi; y1 = sin(x1);

x2 = 0:0.25:8; $y2 = x2.^2;$

plot(x1, y1, x2, y2)

plot(x, y, S) String S definiert für jedes x-y-Paar Farbe und Linientyp

plot(x, y, 'm', x, y, 'ro')

Linie durchgezogen in Magenta, Stützstellen als rote Kreise

Farbe r rot m magenta g grün c cyan

b blau **k** schwarz

Linientyp – durchgezogen . Punkte

: punktiert o Kreise

. - strichpunktiert + Kreuze

-- gestrichelt * Sterne



5.3 3D-Grafik

Darstellung einer Funktion in kartesischen Koordinaten basierend auf Vektoplot3

ren mit den x-, y- und z-Werten.

Erzeugen von Matrizen mit den x- und y-Werten für 3D-Flächen meshgrid

Zeichnen eines 3D-Gitters basierend auf 3 Matrizen mit den Daten für die x-, mesh

y- und z-Werte

Wie mesh, jedoch wird eine Fläche gezeichnet surf

ezsurf Einfaches Plotten von Funktionen zweier Veränderlicher

Wie mesh, jedoch werden die Höhenlinien als 2D-Grafik gezeichnet contour

contourf Wie contour, jedoch werden die Bereiche zwischen den Höhenlinien far-

big ausgefüllt.

Balken mit Farblegende für Höhenlinien colorbar Pfeildarstellung, z. B. für Gradienten quiver

5.4 Achsen und Beschriftungen

xlim Festlegen des Wertebereiches in x-Richtung Festlegen des Wertebereiches in y-Richtung ylim Festlegen des Wertebereiches in z-Richtung zlim Festlegen der Wertebereiche aller Achsen axis

Beschriftung der x-Achse xlabel Beschriftung der y-Achse ylabel Beschriftung der z-Achse zlabel

clabel Beschriftung der Höhenlinien

Polynome

Polynome werden als Vektoren mit den Polynomkoeffizienten definiert:

 $a_n x^n + a_{n-1} x^{n-1} + \dots + a_1 x + a_0 \Rightarrow [an \dots a1 a0]$

Polynom aus gegebenen Nullstellen Vektor: poly

> charakteristisches Polynom Matrix:

Berechnung aller (auch komplexer) Wurzeln (Nullstellen) eines Polynoms roots

Polynommultiplikation conv

Polynomdivision deconv

Partialbruchzerlegung residue

Differentiation polyder Integration polyint

Kurvenanpassung (Least Squares) eines Polynoms an gegebene Daten polyfit

polyval Berechnung eines oder mehrerer Werte eines Polynoms



7 Zeichenketten (Strings)

Zeichenketten werden in einfachen Hochkommas (') definiert.

disp Ausgabe eines Strings

sprintf Erzeugen eines Strings aus Text und Zahlen (vergleichbar fprintf aus C)

strcmp Stringvergleich

str2num String in Zahl umwandeln num2str Zahl in String umwandeln

dec2hex Ganzzahlige Dezimalzahl in String mit Hexadezimalzahl umwandeln hex2dec String mit Hexadezimalzahl in ganzzahlige Dezimalzahl umwandeln

8 Datenanalyse

8.1 Grundlegende Funktionen

sum Vektor: Summe der Vektorelemente

Matrix: Vektor mit den Spaltensummen

cumsum Vektor: Vektor mit der kumulative Summe der Vektorelemente

Matrix: Matrix mit den kumulativen Summen der Spalten

min Vektor: kleinste Komponente des Vektors

Matrix: Vektor mit den kleinsten Komponenten der Spalten

max Vektor: größte Komponente des Vektors

Matrix: Vektor mit den größten Komponenten der Spalten

mean Vektor: Arithmetischer Mittelwert des Vektors

Matrix: Vektor mit den arithmetischen Mittelwerten der Spalten

find Findet Indizes der Elemente einer Matrix, die von Null verschieden sind

sort Vektor: sortieren der Vektorelemente

Matrix: sortieren der Spaltenvektoren

8.2 Integration und Differentiation von Daten

diff Differenz zweier aufeinanderfolgender Vektorwerte

gradient Ableitung von 3D-Daten in x- und y-Richtung trapz Numerische Integration, liefert Ergebnis

cumtrapz Numerische Integration, liefert Vektor mit allen Zwischenwerten

8.3 Interpolation

linear: lineare Interpolation
spline: Spline-Interpolation

spline Spline-Interpolation. Alternative zu interp1

ppval Berechnung eines oder mehrerer Werte eines abschnittsweise definierten

Polynoms, wie es von interp1 oder spline erzeugt werden kann



9 Skripte und Funktionen

9.1 Skripte

Skriptname.m Textdatei mit Sammlung von MATLAB-Befehlen

Skriptname Aufruf des Skripts

8 Beginn eines Kommentars

9.2 Ablaufstrukturen

if Bedingte Ausführung elseif if Bedingung

else Anweisungen % mehrere Anweisungen möglich

elseif Bedingung % optional

Anweisungen

else % optional

Anweisungen

end

switch Bedingte Ausführung

case switch Ausdruck % Skalar oder String

otherwise case Ausdruck_wert

Anweisungen % mehrere Anweisungen möglich

case Ausdruck wert

Anweisungen

otherwise Ausdruck wert % optional

Anweisungen

end

for Zählschleife

for index = Werte % index nimmt nacheinander alle

% Elemente von Werte an

Anweisungen % mehrere Anweisungen möglich

end

while Kopfgesteuerte Schleife

while Bedingung % Bedingung wird zu Beginn

% geprüft

Anweisungen % mehrere Anweisungen möglich

end

break Abbruch der for oder while-Schleife



9.3 Benutzerdefinierte Funktionen

Funktionen werden in der Regel als eigene Datei definiert. Diese muss in der denselben Namen wie die Funktion haben. Ausnahme sind inline-Funktionen und anonyme Funktionen

function Deklaration des Funktionskopfs

return Vorzeitiger Rücksprung aus der Funktion (vor Funktionsende)
inline Definieren einfacher Funktionen in einer Zeile ohne eigene Datei

→ bessere Methode sind anonyme Funktionen

 $f = inline('3*sin(x.^2)')$

@ Function Handle zur Übergabe einer Funktion an eine andere

(z. B. fzero, fminsearch, ode45)

Handle auf anonyme Funktion $f = @(x) 3*sin(x.^2)$

10 Numerische Methoden für Funktionen

Die zu integrierende bzw. zu differenzierende Funktion muss als MATLAB-Funktion definiert sein. Übergabe des Funktionsnamens erfolgt mit dem Function Handle @.

10.1 Integration

quad Numerische Integration (Quadratur) mit der Simpson-Regel

Wird bei neueren MATLAB-Versionen durch integral erstetzt.

10.2 Nullstellen und Extrema

fzero Nullstellensuche

fminbnd Minimumsuche für Funktion mit einer Variablen, mit Randminima

fminsearch Minimumsuche für Funktionen mit mehreren Variablen

OCTAVE: Package optim muss geladen sein: pkg load optim

optimset Definieren der Optionen für fzero, fminbnd, fminsearch

10.3 Lösen von Differentialgleichungen

ode45 Lösung von gewöhnlichen Differentialgleichungen. Für spezielle Probleme

(z. b. steife Differentialgleichungen, Randwertproblem, partielle DGL) gibt es

noch zahlreiche weitere Solver.

odeset Definieren der Optionen für ode45