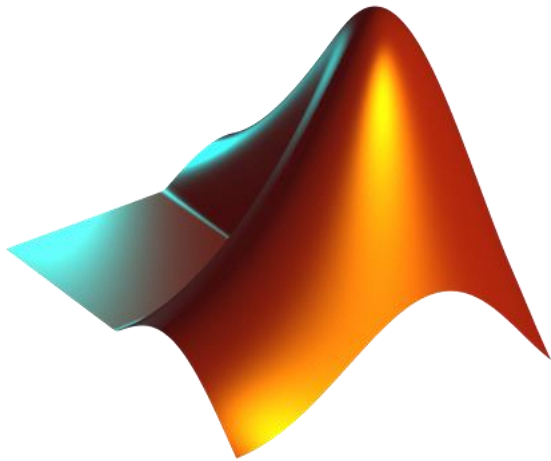


# Programowanie w zastosowaniach inżynierskich

Obliczenia symboliczne



# Obliczenia numeryczne i symboliczne

**Obliczenia numeryczne** – metody rozwiązywania problemów matematycznych wykorzystujące wyłącznie działania na liczbach. Uzyskiwane wyniki na ogół są przybliżone, jednak zazwyczaj dokładność obliczeń może być dobrana do potrzeb.

**Obliczenia symboliczne** – metody rozwiązywania problemów matematycznych wykorzystujące operacje na symbolach. Uzyskiwane rozwiązania mają postać równań lub funkcji opisujących dokładne rozwiązanie problemu.

## Rozwiązanie numeryczne

## Rozwiązanie symboliczne

równanie algebraiczne  $x^2 + 2x + a = 0$

$x$  niewiadoma,  $a$  parametr

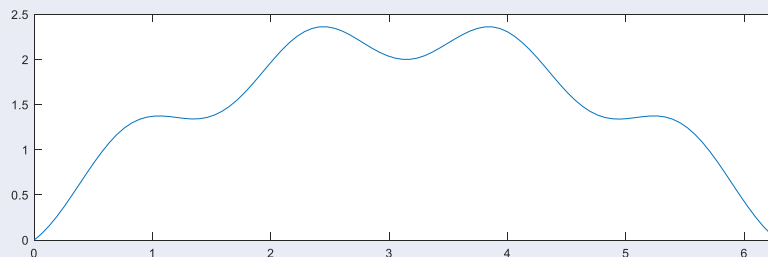
dla  $a = 5$ :  $x_1 \approx -3,44949$ ,  $x_2 \approx 1,44949$

$$x = \pm\sqrt{1-a} - 1$$

równanie różniczkowe  $\dot{y}(t) = \sin(at) + \cos(bt)$ ,  $y(0) = 0$

$y(t)$  niewiadoma funkcja,  $a, b$  parametry

dla  $a = 4$  i  $b = 0.5$  w czasie  $t \in [0, 2\pi]$



$$y(t) = \frac{1}{a} - \frac{\cos(at)}{a} + \frac{\sin(bt)}{b}$$

**Symbolic Math Toolbox** udostępnia zestaw funkcji do przeprowadzania obliczeń symbolicznych. Najważniejsze zastosowania:

- algebra liniowa,
- rachunek różniczkowy i całkowy,
- rozwiązywanie równań algebraicznych i różniczkowych,
- upraszczanie i transformacja wyrażeń matematycznych.

## Tworzenie obiektów symbolicznych

<i>Instrukcja</i>	<i>Przykład</i>	<i>Opis</i>
<code>syms n1 n2 ... nN</code>	<code>syms a b c</code>	Tworzy skalarne zmienne symboliczne o nazwach określonych przez $n1, n2, \dots, nN$
<code>syms n1 n2 ... nN set</code>	<code>syms q w real</code>	Tworzy skalarne zmienne symboliczne przypisując im ograniczenia wyspecyfikowane przez <i>set</i> , dozwolone wartości: <i>real, positive, integer, rational</i>
<code>syms fun(v1,v2,...,vN)</code>	<code>syms f(x,y)</code>	Tworzy symboliczną funkcję <i>fun</i> oraz symboliczne zmienne $v1, v2, \dots, vN$ reprezentujące jej argumenty
<code>n = sym('n')</code>	<code>x=sym('x')</code>	Tworzy skalarną zmienną symboliczną o nazwie <i>n</i>
<code>n = sym('n', set)</code>	<code>q=sym('q', real)</code>	Tworzy skalarną zmienną symboliczną z ograniczeniami
<code>v = sym(num)</code>	<code>f=sym(1/7)</code>	Konwertuje wartość numeryczną <i>num</i> na symboliczną wartość numeryczną

**Wyrażenie symboliczne** jest dowolnym wyrażeniem zawierającym zmienne symboliczne. Do budowy takich wyrażen mogą być wykorzystane standardowe operatory i wbudowane funkcje Matlab-a.

## Manipulowanie wyrażeniami symbolicznymi

<i>Funkcja</i>	<i>Przykład</i>	<i>Opis</i>
<code>collect(exp, v)</code>	<code>collect((x-5)^2+(y-2)^2, x)</code> $x^2 - 10x + (y-2)^2 + 25$	Grupuje współczynniki zmiennej $v$
<code>expand(exp)</code>	<code>expand(sin(x+y))</code> $\cos(x) * \sin(y) + \cos(y) * \sin(x)$	Rozwija wyrażenie $exp$
<code>fplot(exp, r)</code>	<code>fplot(2*x^2+5, [-3, 3])</code>	Wykreśla funkcję jednej zmiennej opisaną przez $exp$ w przedziale $r$ (dwuelementowy wektor)
<code>poly2sym(c, var)</code>	<code>poly2sym([2, 3, 0, 1], y)</code> $2*y^3 + 3*y^2 + 1$	Tworzy wielomian zmiennej $var$ o współczynnikach określonych wektorem $c$
<code>simplify(exp)</code>	<code>simplify((x^2+5*x+6)/(x+2))</code> $x+3$	Upraszcza wyrażenie $exp$
<code>subs(exp, v1, v2)</code>	<code>subs(1/2+sin(y), y, pi/4)</code> $2^{(1/2)}/2 + 1/2$	Podstawia za zmienną symboliczną $v1$ wartość $v2$ (obiekt symboliczny, liczba) w wyrażeniu $exp$
<code>vpa(exp, d)</code>	<code>vpa(sin(x)+1/7, 5)</code> $\sin(x) + 0.14286$	Wyznacza wartości stałych symbolicznych z dokładnością do $d$ miejsc po kropce

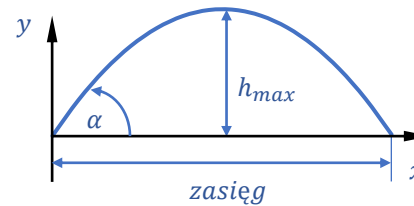
# Rozwiązywanie równań algebraicznych

```
S = solve(eqn, var)
```

funkcja rozwiązuje równanie opisane wyrażeniem *eqn* ze względu na zmienną *var*.

## Przykład. Rzut ukośny

```
>> syms x(t) y(t) v0 a g
>> x(t) = v0*t*cos(a);
>> y(t) = v0*t*sin(a) - g*t^2/2;
>> T = solve(y==0, t)
T =
    0
    (2*v0*sin(a))/g
>> T = T(2);
>> z = subs(x, t, T)
z =
    (2*v0^2*cos(a)*sin(a))/g
>> h = subs(y, t, T/2)
h =
    (v0^2*sin(a)^2)/(2*g)
```



$$x(t) = v_0 t \cos \alpha$$
$$y(t) = v_0 t \sin \alpha - \frac{g t^2}{2}$$

```
% uproszczenie wyrażenia na "z"
```

```
>> z = simplify(z)
```

```
z =
    (v0^2*sin(2*a))/g
```

```
% wyrażenie w czytelnej formie
```

```
>> pretty(z)
```

$$\frac{v_0^2 \sin(2 a)}{g}$$

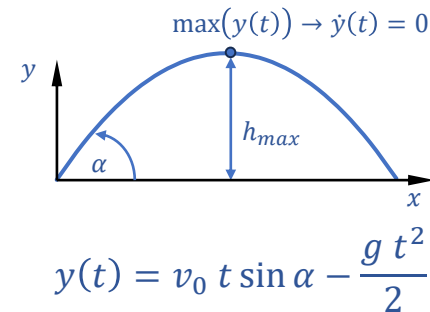
```
Df = diff(f, var, n)
```

wyznacza pochodną funkcji  $f$  rzędu  $n$  ze względu na zmienną  $var$

**Przykład.** Rzut ukośny (alternatywne wyznaczenie  $h_{max}$ )

```
>> syms y(t) v0 a g
>> y(t) = v0*t*sin(a)-g*t^2/2;
>> T = solve(diff(y,t)==0,t)
T =
    (v0*sin(a))/g
>> h = y(T)
h =
    (v0^2*sin(a)^2)/(2*g)
>> pretty(h)
```

$$\frac{v_0^2 \sin^2(a)}{2g}$$



# Rozwiązywanie równań różniczkowych

`S = dsolve(eqn, cond)`

Funkcja rozwiązuje równanie różniczkowe `eqn` z warunkami początkowymi `cond`

**Przykład.** Układ masa-sprężyna

```
>> syms x(t)
```

```
>> syms m c k g positive
```

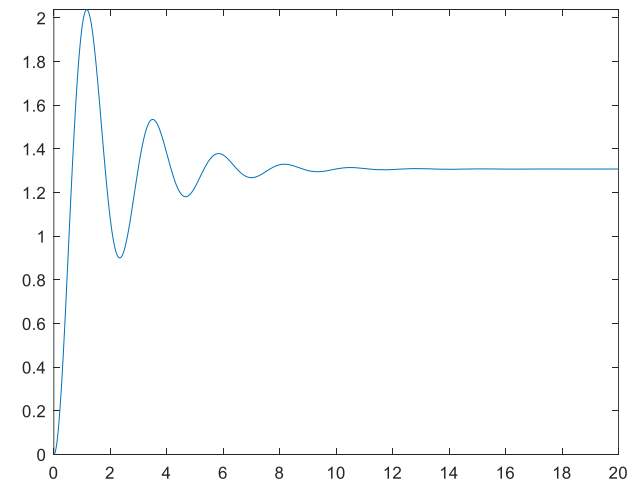
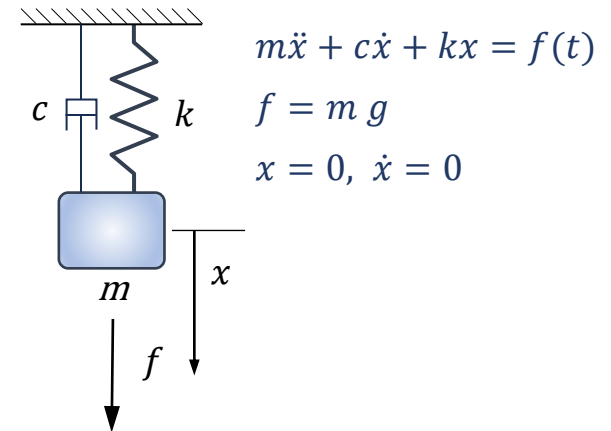
```
>> E = m*diff(x,t,2)+c*diff(x,t)+k*x == m*g
```

```
>> Dx(t) = diff(x(t),t);
```

```
>> X(t) = dsolve(E, [x(0)==0, Dx(0)==0]);
```

```
>> X(t) = subs(X,[m,c,k,g], [2,2,15,9.81]);
```

```
>> fplot(X(t), [0,20])
```



# Obliczenia symboliczne w Live Script

The screenshot displays the MATLAB Live Editor interface for a file named 'D:\Work\mass\_spring.mlx'. The interface is divided into a code editor on the left and a results area on the right.

**Code Editor (Left Pane):**

```
1 syms x(t)
2 syms m c k g positive
3
4 E = m*diff(x,t,2) + c*diff(x,t) + k*x == m*g
5
6 Dx(t) = diff(x(t),t);
7 X(t) = dsolve(E, [x(0)==0, Dx(0)==0])
8
9 X(t) = subs(X,[m, c, k, g], [2, 2, 15, 9.81]);
10
11 fplot(X(t),[0,20])
```

**Results Area (Right Pane):**

The results area displays the symbolic equations derived from the code:

$$E(t) = m \frac{\partial^2}{\partial t^2} x(t) + c \frac{\partial}{\partial t} x(t) + k x(t) = g m$$
$$X(t) = \frac{g m}{k} + \frac{g m e^{-\frac{t(c+\sigma_1)}{2m}}}{2k\sigma_1} (c - \sigma_1) - \frac{g m e^{-\frac{t(c-\sigma_1)}{2m}}}{2k\sigma_1} (c + \sigma_1)$$

where

$$\sigma_1 = \sqrt{c^2 - 4km}$$

A plot of the displacement  $X(t)$  is shown, with the x-axis representing time  $t$  from 0 to 20, and the y-axis representing displacement from 0 to 2. The plot shows a damped oscillation that starts at 0, reaches a peak of approximately 2.0 at  $t \approx 1$ , and then oscillates with decreasing amplitude, eventually settling to a steady-state value of approximately 1.33.

The status bar at the bottom indicates: Zoom: 100%, UTF-8, LF, script, Ln 3, Col 1.