

## Einführung in die Modellierung

### Übung 4

#### Funktionen. Kontrollstrukturen

1. Eine Rechteckfunktion kann aus der Synthese einzelner Sinusschwingungen gewonnen werden.

$$rect = \sum_{i=1}^n \frac{1}{2i-1} \cdot \sin(2 \cdot \pi \cdot (2i-1) \cdot f_0 \cdot t)$$

Schreiben Sie eine Funktion *Rechteck*, die eine Rechteckschwingung mit Hilfe dieser Synthese erzeugt und grafisch darstellt.

function Rechteck (t,f<sub>0</sub>,n)

Eingabeparameter: t, f<sub>0</sub>, n

Ausgabeparameter: keine

Verwenden Sie für die Berechnung der Rechteckschwingung eine Schleife und testen Sie unterschiedliche Anzahl der Harmonischen n. Fügen Sie Beschriftungen, Achsenskalierungen und Gitternetzlinien hinzu. Funktionsaufruf soll aus einem separaten m-File erfolgen.

2. Schreiben Sie eine Funktion *Summe*, die die Summe aller positive Vektorelemente als sum\_pos und aller negative Vektorelemente als sum\_neg berechnet.

function [sum\_pos,sum\_neg] = Summe (v)

Eingabeparameter: v

Ausgabeparameter: sum\_pos, sum\_neg

#### Grafische Darstellungen. 3D

3. Stellen Sie das Potentialfeld zwischen einem dielektrischen Winkel und einem langen geladenen Leiter grafisch dar.

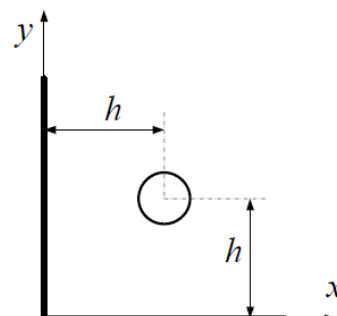
Gegeben:

$$h = 20 \text{ mm}$$

$$\lambda = 0,2 \frac{\text{nAs}}{\text{m}}$$

$$\epsilon_r = 20$$

$$\epsilon_0 = 8,854 \cdot 10^{-12} \frac{\text{As}}{\text{Vm}}$$



Nach dem Spiegelungsprinzip kann das Potentialfeld im Inneren des dielektrischen Winkels wie folgt beschrieben werden:

$$\varphi = -\frac{\lambda}{2\pi\epsilon_r\epsilon_0} \cdot \ln\left(\frac{p_1 p_2 p_3 p_4}{4h^4}\right)$$

mit  $p_i$  – Potentialfeld in ausgewählten Punkten:

$$p_1 = \sqrt{(x-2)^2 + (y-2)^2}$$

$$p_2 = \sqrt{(x+2)^2 + (y-2)^2}$$

$$p_3 = \sqrt{(x-2)^2 + (y+2)^2}$$

$$p_4 = \sqrt{(x+2)^2 + (y+2)^2}$$

Stellen Sie die Funktion für  $x = y$  im Bereich von 0 bis 50 m mit Hilfe des `contour3(X,Y,PHI,100)` Diagramms. Fügen Sie Beschriftungen, Achsenskalierungen und Gitternetzlinien hinzu.