

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,f₀,n)

Eingabeparameter: *t, f₀, 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.

LÖSUNG:

Funktionsaufruf:

```
clc
clear all

f0 = 100;
t = 0:0.0001:0.03;
n = 13;
Rechteck(t, f0, n)
```

Funktion Rechteck:

```
function Rechteck( t, f0, n )
% berechnet eine Rechteckschwingung mit Hilfe
% der Synthese einzelner Sinusschwingungen
rect = 0;

    for i = 1:n
        rect = rect+(1/(2*i-1))*sin(2*pi*(2*i-1)*f0*t);
    end

plot(t, rect)
grid
xlabel('t, s');
ylabel('Amplitude');
text = ['Rechteckfunktion aus ', num2str(n, '%d'), ' Sinusschwingungen'];
title(text);end
```

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

LÖSUNG:

Funktionsaufruf:

[sum1, sum2] = Summe ([1 2 -2 4 5 -8 2 -10])

Funktion summe:

```
function [sum_pos,sum_neg] = Summe( v )
%berechnet die Summe aller positive Vektorelemente als sum_pos und aller
negative Vektorelemente als sum_neg.
sum_pos = 0;
sum_neg = 0;
for i = 1:length(v)
    if v(i)>=0
        sum_pos = sum_pos + v(i);

    else
        sum_neg = sum_neg + v(i);

    end
    i=i+1;
end
end
```

Grafische Darstellungen. 3D

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

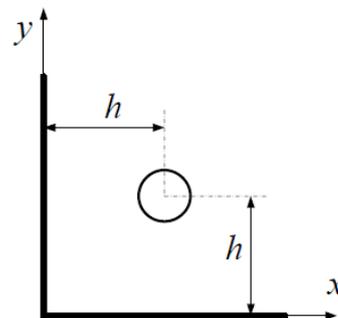
Gegeben:

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

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

$$\epsilon_r = 20$$

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



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.

LÖSUNG:

```

% Potentialfeld zwischen einem dielektrischen Winkel
% und parallelem langen geladenen Leiter
clc
clear all
x=0:0.2:50;
y=0:0.2:50;
tau = 0.2e-9;
Er = 8.854e-12;
E0 = 20;
h = 20e-3;

[X,Y]=meshgrid(x,y);
p1=sqrt((X-2).^2+(Y-2).^2);
p2=sqrt((X+2).^2+(Y-2).^2);
p3=sqrt((X-2).^2+(Y+2).^2);
p4=sqrt((X+2).^2+(Y+2).^2);
PHI=-(tau/(2*pi*Er*E0))*log(p1.*p2.*p3.*p4./(4*h^4));

contour3(X,Y,PHI,100)
xlabel('x, m')
ylabel('y, m')
title('Potentialfeld zwischen Dielektrikum und Leiter')
    
```

Potentialfeld zwischen Dielektrikum und Leiter

