



# MATLAB

(aktuální verze R2006b)



# MATLAB

HUMUSOFT s.r.o.

Řídící systémy  
Zpracování signálu  
Zpracování obrazu, zvuku  
Zpracování dat, databáze  
Bioinformatika  
Finance a statistika  
Optimalizace  
Distribuované výpočty ....

Letectví  
Mechanika  
Zpracování signálu  
Zpracování obrazu a videa  
Virtuální realita  
Embedded systémy  
Silnoproud .....

Toolboxy - knihovny

Blocksety

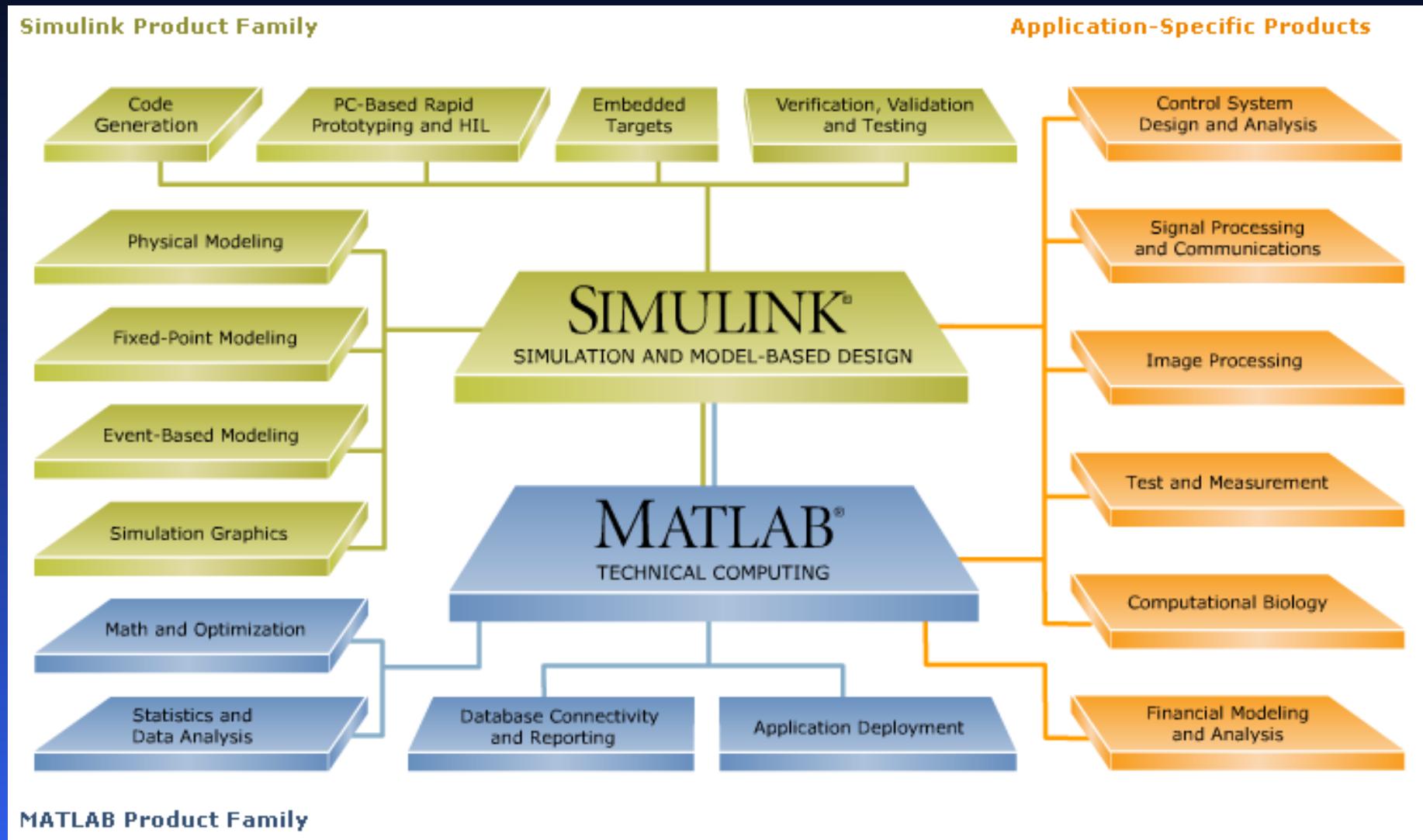
Aplikace v reálném čase

SIMULINK

MATLAB

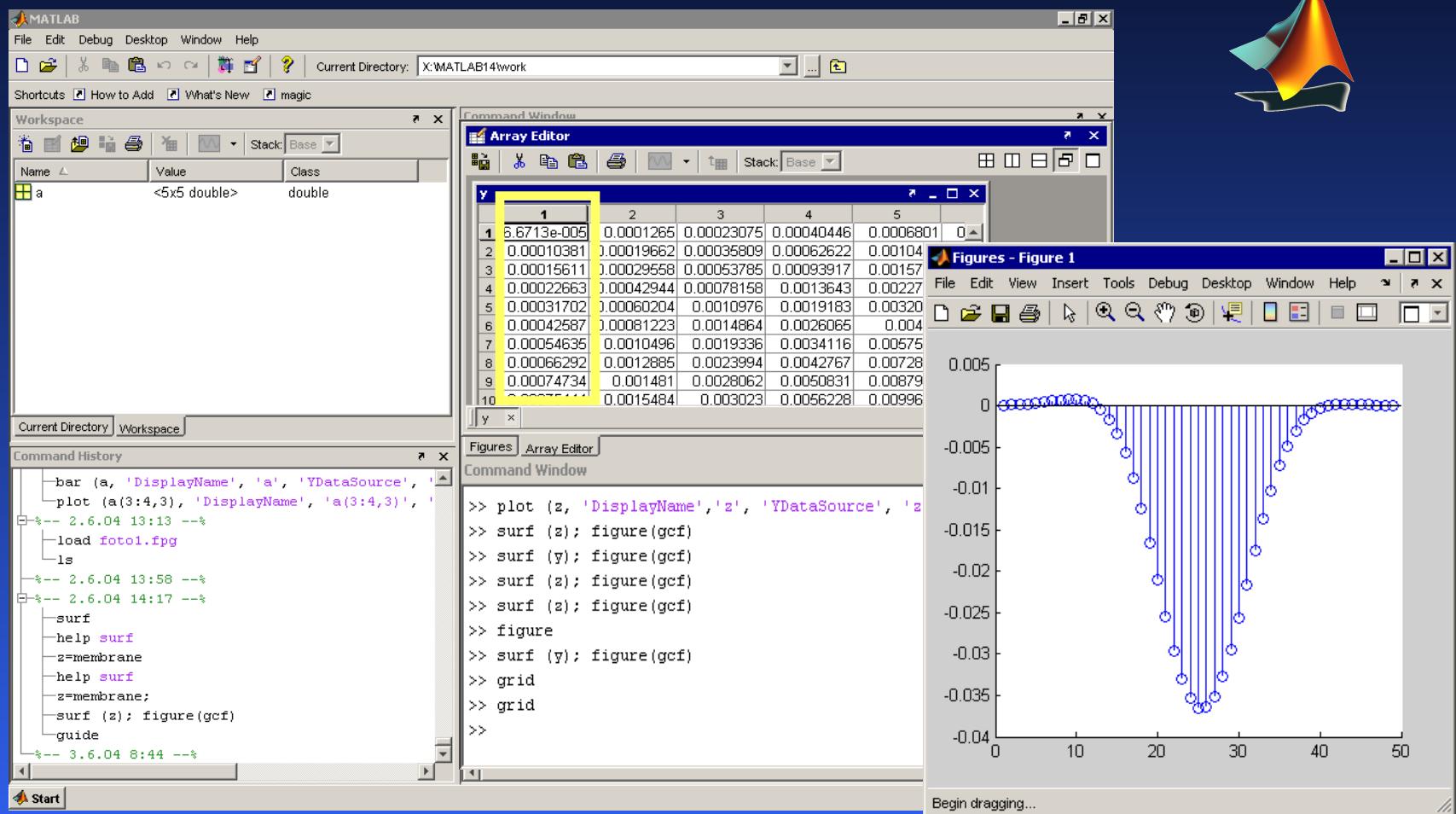
MATLAB Compiler







## Základní prostřední MATLABu



The screenshot shows the MATLAB desktop environment with several open windows:

- Workspace**: Shows a variable **a** as a **<5x5 double>** of class **double**.
- Command Window**: Displays MATLAB commands and their output. A portion of the command history is shown below:

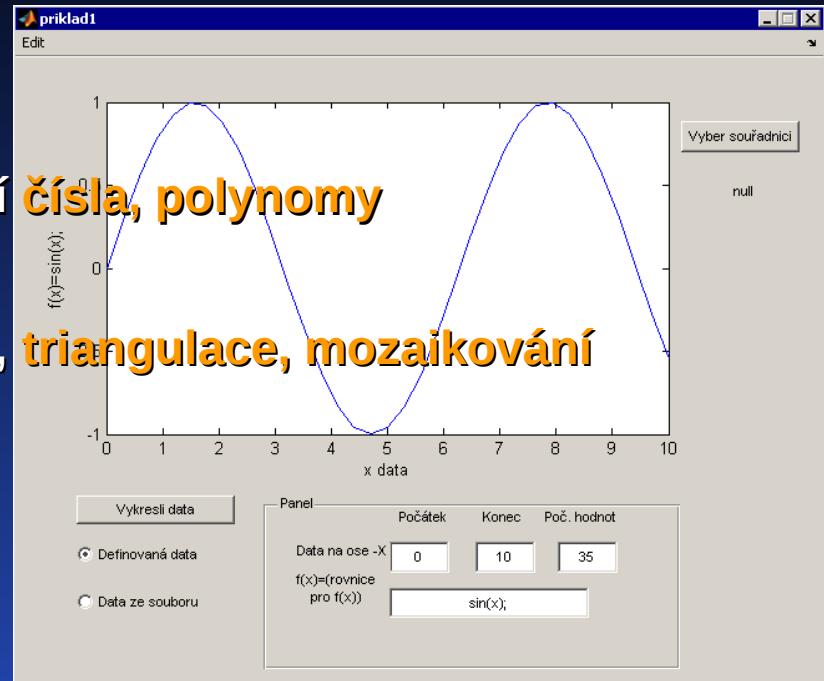
```
bar (a, 'DisplayName', 'a', 'YDataSource', 'y')
plot (a(3:4,3), 'DisplayName', 'a(3:4,3)', 'z')
%--- 2.6.04 13:13 --%
load foto1.fpg
ls
%--- 2.6.04 13:58 --%
%--- 2.6.04 14:17 --%
surf
help surf
z=membrane
help surf
z=membrane;
surf (z); figure(gcf)
guide
%--- 3.6.04 8:44 --%
```
- Array Editor**: A table showing the values of matrix **y**. The first few rows are highlighted with a yellow box:

	1	2	3	4	5
1	6.6713e-005	0.0001265	0.00023075	0.00040446	0.0006801
2	0.00010381	0.00019682	0.00036809	0.00062622	0.00104
3	0.00015611	0.00029558	0.00053785	0.00093917	0.00157
4	0.00022663	0.00042944	0.00078158	0.0013643	0.00227
5	0.00031702	0.00080204	0.0010976	0.0019183	0.00320
6	0.00042587	0.00081223	0.0014864	0.0026065	0.004
7	0.00054635	0.0010496	0.0019336	0.0034116	0.00575
8	0.000666292	0.0012885	0.0023994	0.0042767	0.00728
9	0.00074734	0.001481	0.0028062	0.0050831	0.00879
10	0.000775111	0.0015484	0.003023	0.0056228	0.00996
- Figures - Figure 1**: A 3D surface plot titled "Figure 1". The vertical axis ranges from -0.04 to 0.005, and the horizontal axes range from 0 to 50. The plot shows a complex, oscillatory surface.



- Některé funkce v MATLABu

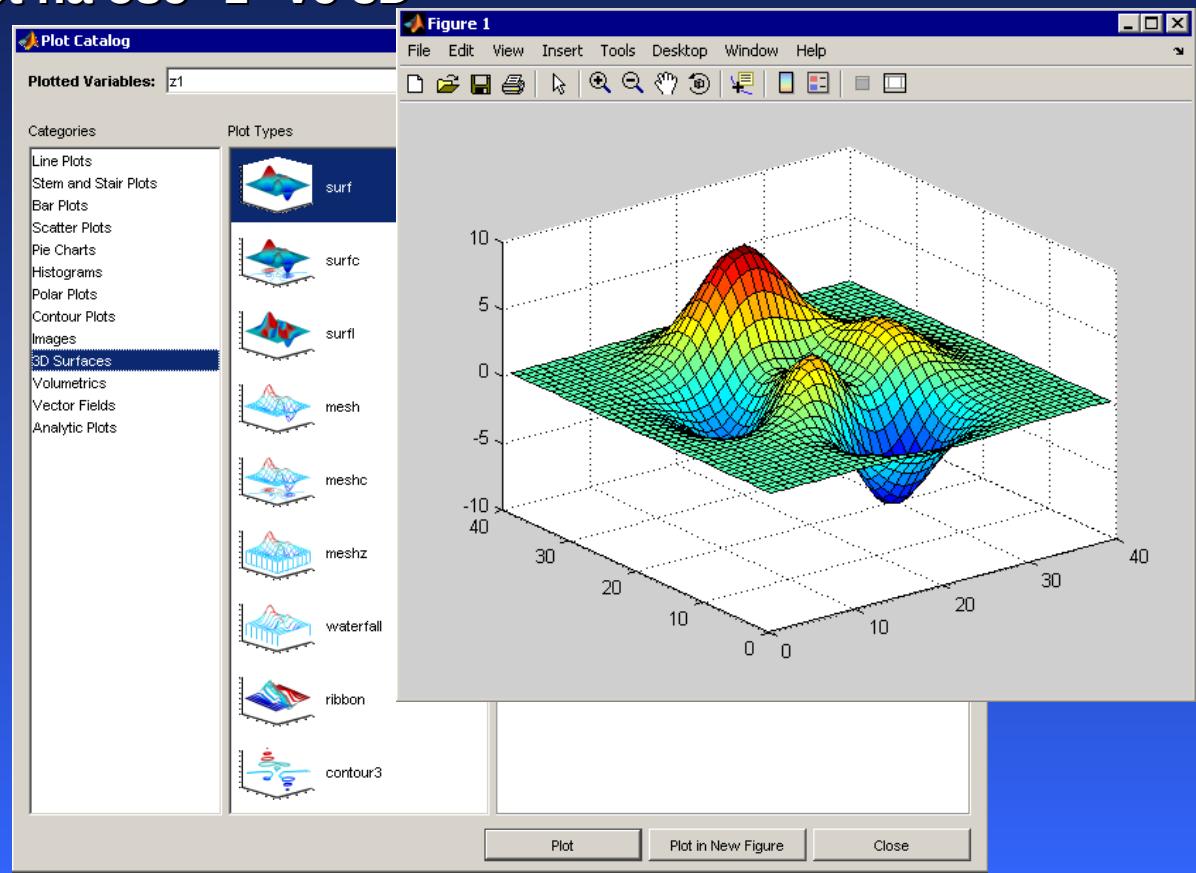
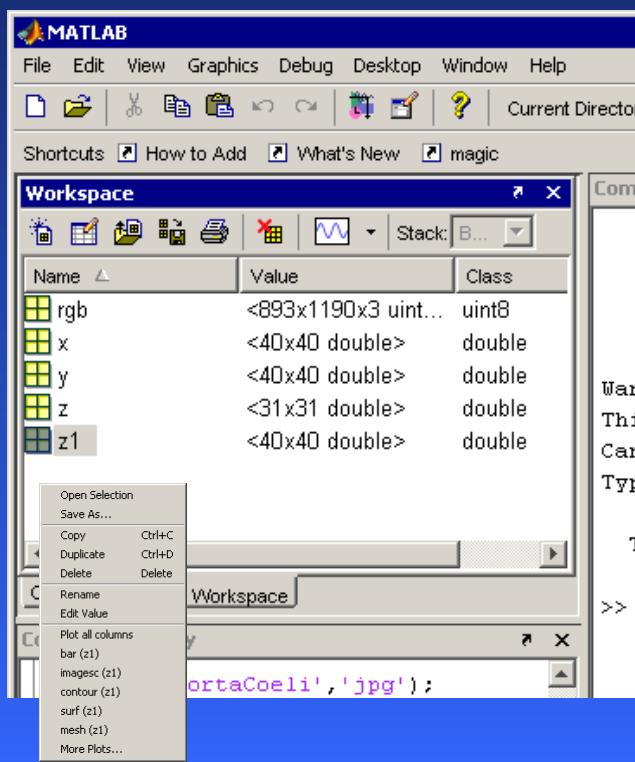
- práce s maticemi, lineární algebra
- trigonometrické funkce, logaritmy, vlastní čísla, polynomy
- analýza dat a Fourierovy transformace
- interpolace (1D, 2D a 3D), konvexní obaly, triangulace, mozaikování
- řešení ODE
- grafické funkce, 2D a 3D grafy
- vstupy a výstupy v MATLABu
- podpora audio video, animace



- Programování a vytváření aplikací v MATLABu
- Nástroje pro ladění programu, textový editor
- Publishing kódu do formáru HTML, XML, LaTeX, DOC a PPT
- Optimalizace kódu, kontrola kódu

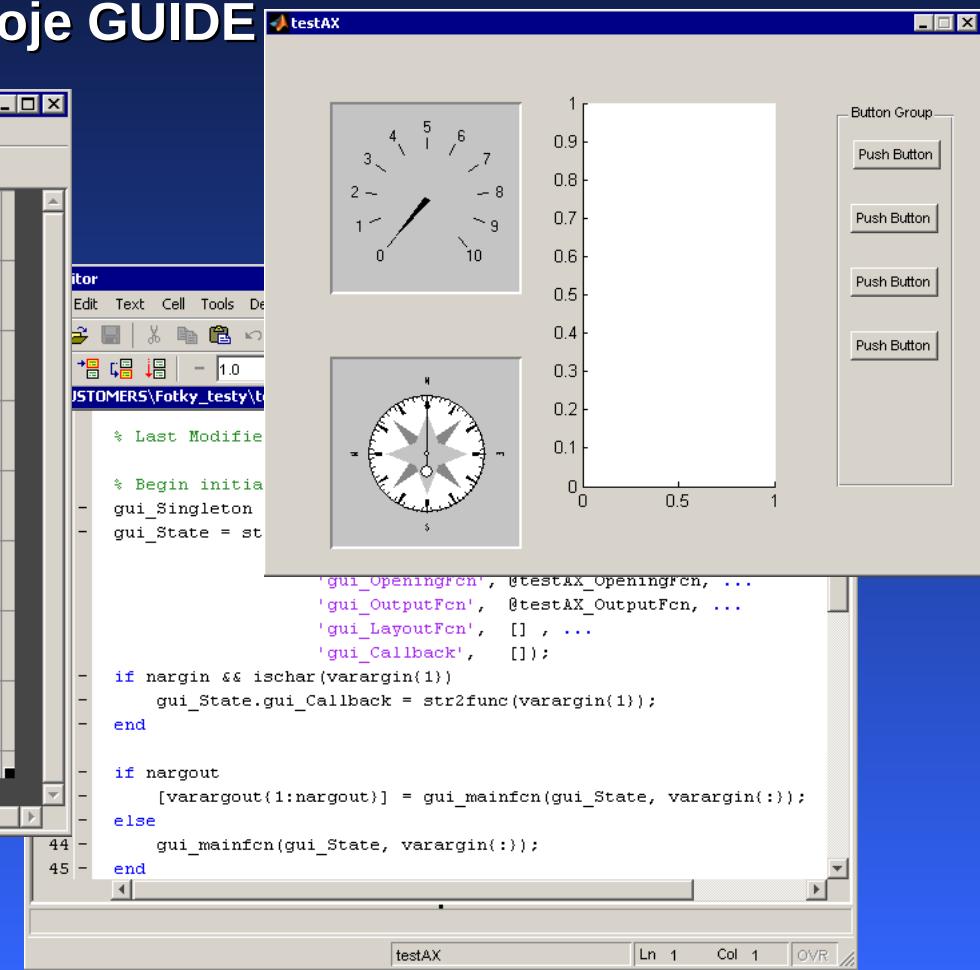
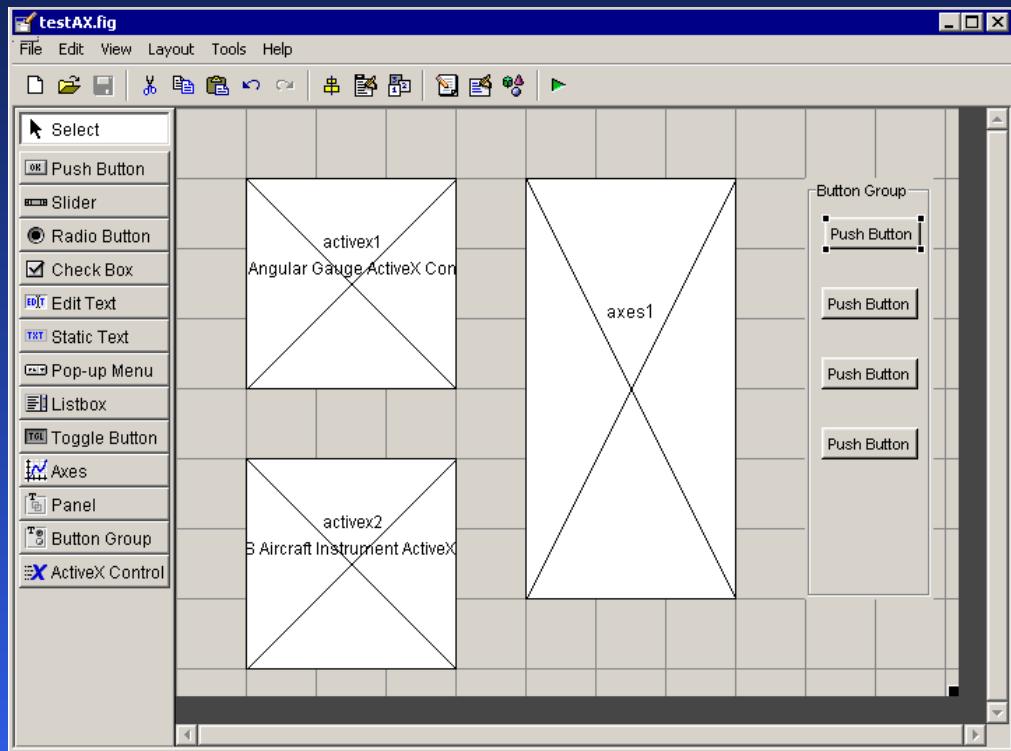


- Jednoduché kreslení grafů ve 2D a 3D z příkaz. řádky
  - 2D grafy, odečet dat, prokládání dat
  - 3D grafy, kreslení povrchů a sítí
  - barevné rozlišení hodnot na ose "z" ve 3D
  - "obchodní" grafika





- Uživatelské aplikace
  - "ruční" zápis do M-souborů
  - využití specializovaného nástroje GUIDE





- **MATLAB Compiler umožňuje vytvářet:**
  - samostatné aplikace (Stand Alone Applications)
  - sdílené knihovny C/C++
  - moduly add-ins do Excelu
  - .COM objekty
  - .NET aplikace
- **Rozšiřování samostatných aplikací na jiné PC**
  - na PC spouštějící aplikaci nutno instalovat MCR
  - instalační soubor **MCRInstaller.exe**  
Soubor je umístěn v adresáři:  
**<matlabroot>\toolbox\compiler\deploy\win32**
- **Závěr**
  - cokoliv můžeme počítat v MATLABu zvládá ML Compiler
  - aplikace nejsou licenčně omezeny

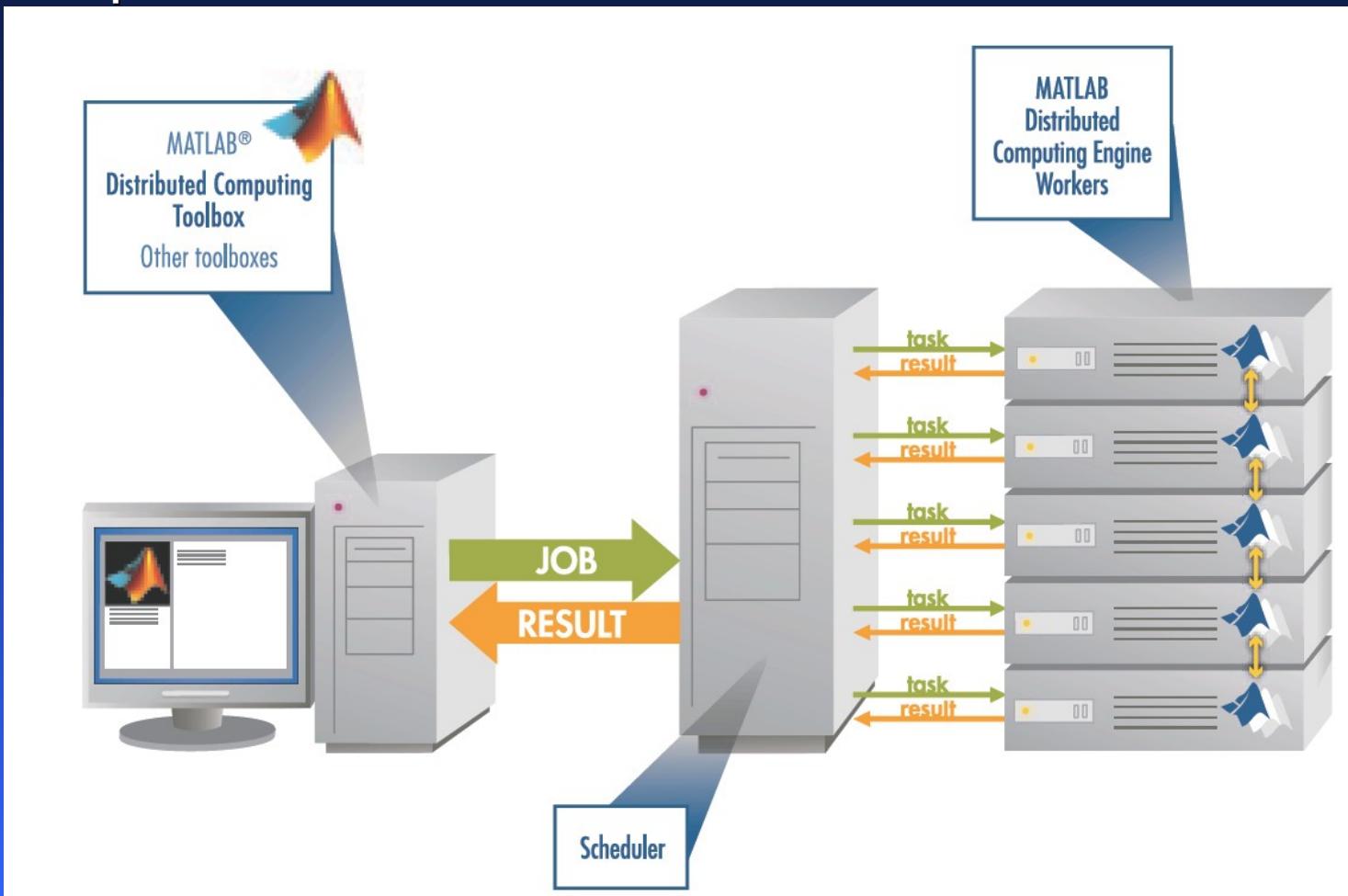


# Toolboxy - výběr

HUMUSOFT s.r.o.

- **Distributed Computing Toolbox**

- umožňuje koordinovat a provádět nezávislé výpočty v MATLABu současně na clusteru počítačů

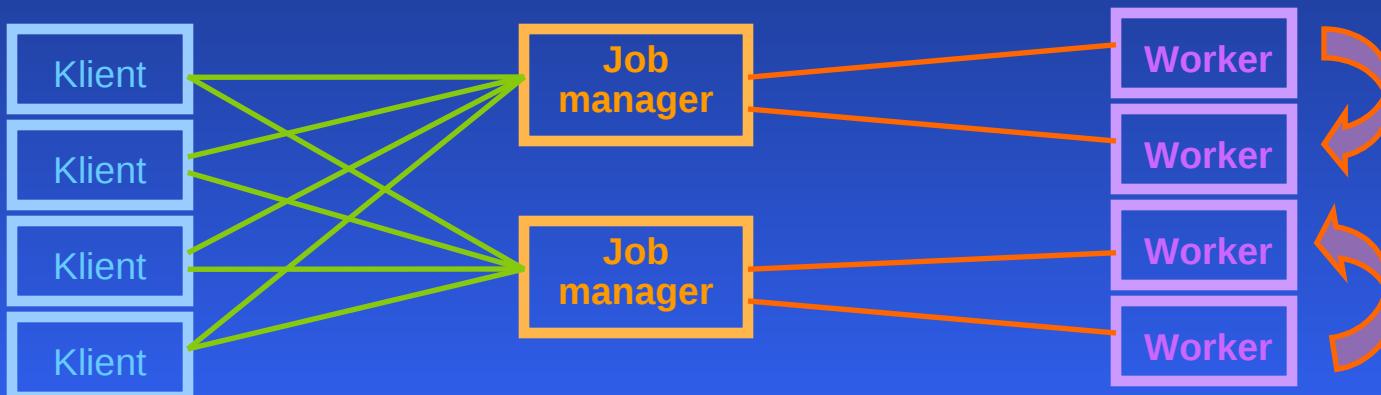




# Toolboxy - výběr

HUMUSOFT s.r.o.

- Klient spouští ze svého PC job - počítaná úloha
  - uživatel rozdělí job na menší segmenty (tasky) pomocí *Distributed Computing Toolbox*
  - MATLAB *Distributed Computing Engine* zajistí výpočet úlohy (job a segmenty) a vrací výsledky klientovi
  - Job manager (část Distributed Computing Engine) koordinuje provedení jobu a tasků a rozesílá je na jednotlivé workery (procesory)
- Podpora platforem Windows, UNIX a MAC
- Klient, job manager a worker nemusí pracovat na stejné platformě, podpora heterogenních clusterů a kombinace 32 a 64-bitových strojů
- Interaktivní paralelní Command prompt P>>





- **Database Toolbox**

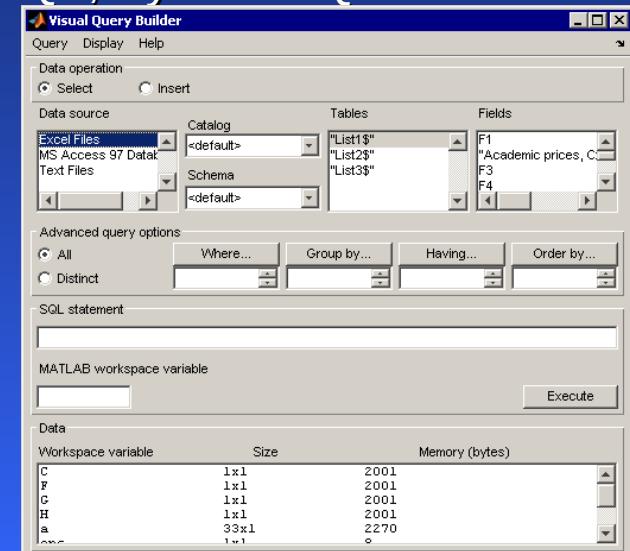
- import a export dat mezi MATLABem a jinými databázemi
- DT propojuje MATLAB a databázi pomocí funkcí MATLABu
- komunikace přes VQB (Visual Qury Buildr)
- DT umožňuje současně pracovat s více databázemi
- komunikace s databázemi
  - IBM DB2, Informix, Ingres, Microsoft Access, Microsoft Excel, Microsoft SQL, ServerMySQL, Oracle, PostgreSQL, Sybase SQL Server, Sybase SQL Anywhere

- **Ovladače pro Windows**

- Open Database Connectivity (ODBC)
- Java Database Connectivity (JDBC)

- **Ovladače pro Unix**

- Java Database Connectivity (JDBC)



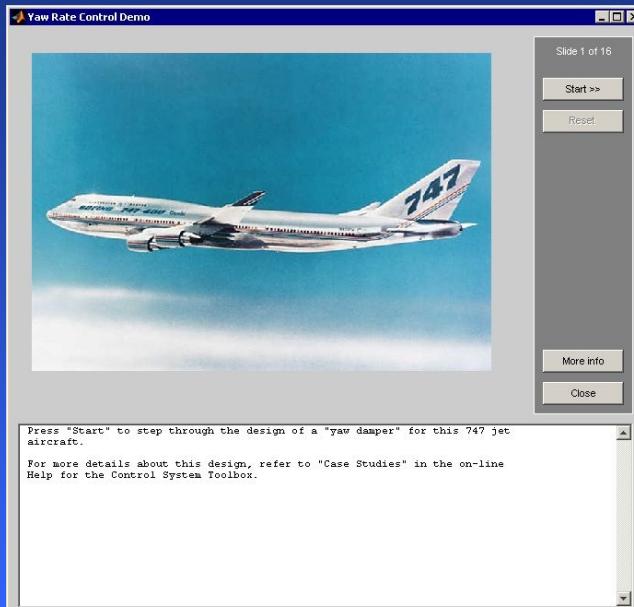


# Toolboxy - výběr

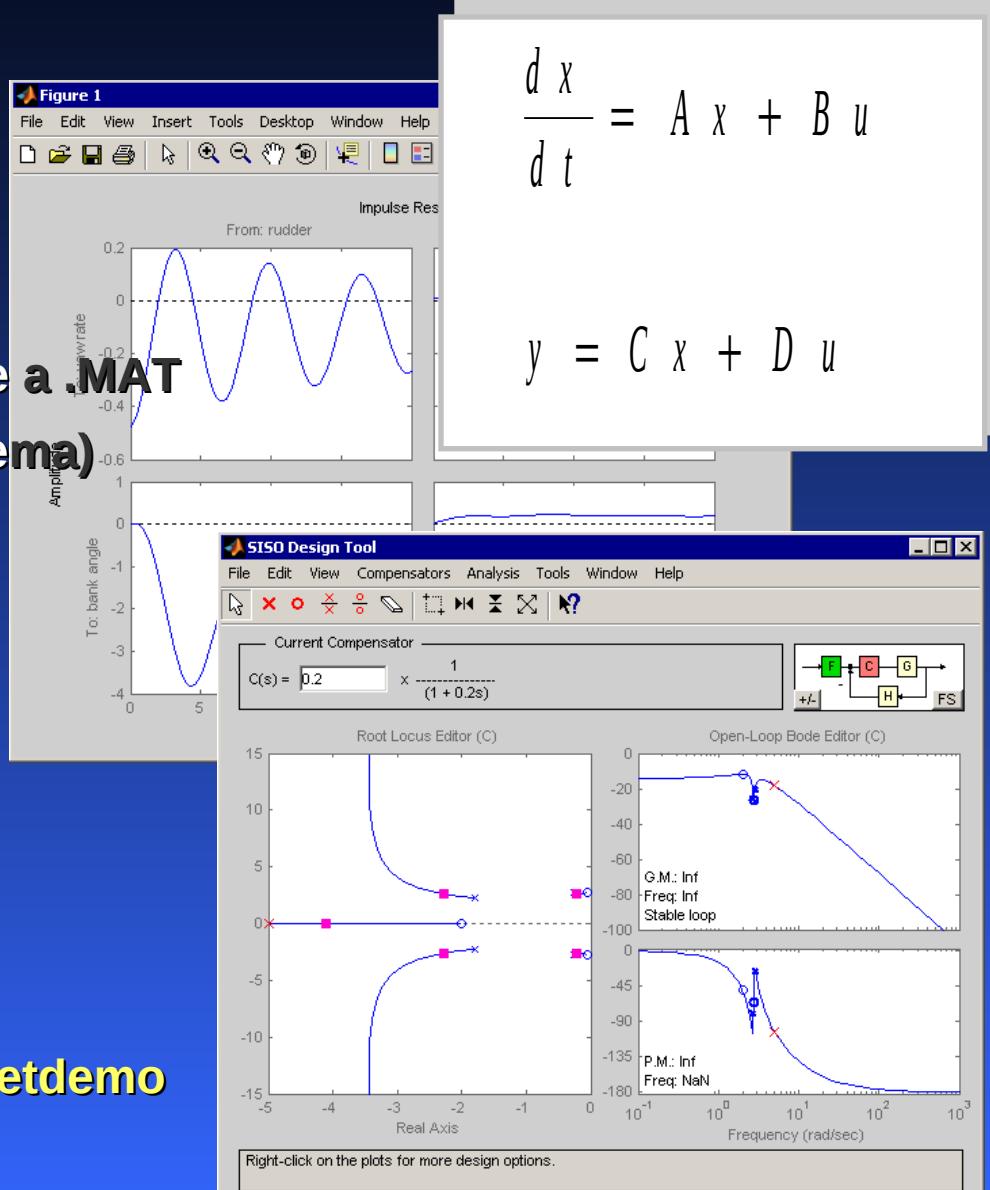
HUMUSOFT s.r.o.

- **Control System Toolbox**

- LTI modely, LTI viewer (ltiview)
- SISO, MIMO modely
- zjišťování charakteristik modelu
- import, export dat do Workspace a .MAT
- návrh SISO (Root Locus --> schema)



jetdemo



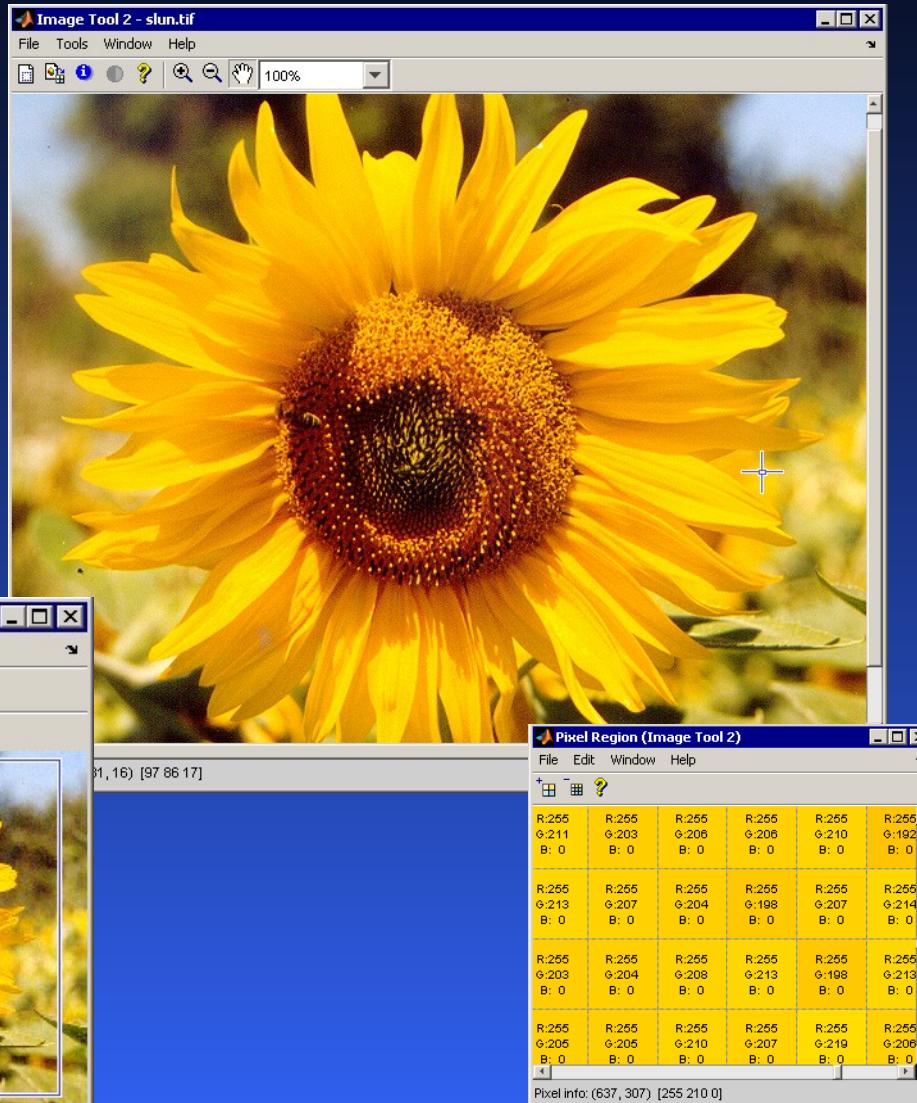


# Toolboxy - výběr

HUMUSOFT s.r.o.

- **Image Processing Toolbox**
  - speciální transformace obrazu
  - morfologické operace
  - lineární filtrace a návrh filtrů
  - transformace
  - analýza a vylepšení obrazu
  - registrování obrazu
  - oprava neostrého obrazu

**>> imtool**  
**>> landsatdemo**  
**>> edgedemo**  
**>> qtdemo**





# Toolboxy - výběr

HUMUSOFT s.r.o.

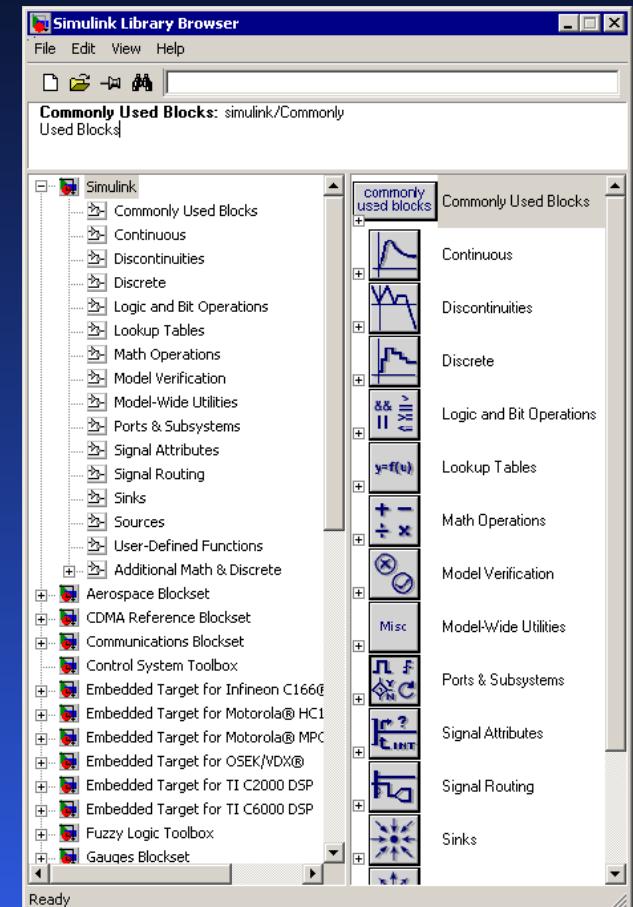
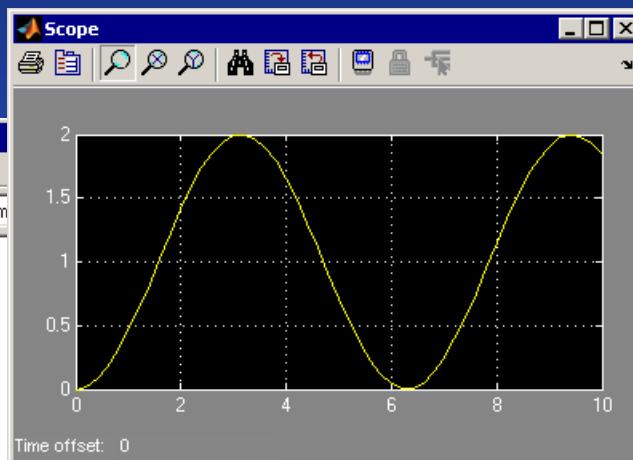
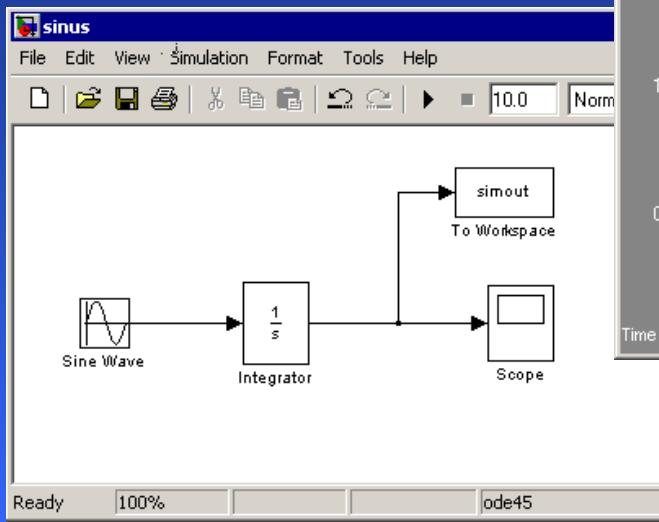
## Další toolboxy:

- Curve Fitting
- Aerospace
- Data Acquisition
- SimBiology
- Database
- Filter Design
- Statistics
- Mapping
- Fix - Point
- Fuzzy Logic
- Signal Processing
- Optimization
- Systém Identification
- OPC
- Financial
- Financial Derivatives
- Bioinformatics
- Image Acquisition
- Neural Network
- RF Toolbox
- Finacial
- Mapping
- PDE
- Robust Control
- Spline
- Symbolics
- Wavelet
- a další



- **Simulace, modelování a analýza dynamických systémů**
  - lineární a nelineární systémy
  - systémy spojité, diskrétní a hybridní
  - systémy mohou být "multirate"
  - základem jsou funkční schéma s bloky
  - Simulink obsahuje 14 knihoven s bloky

### Příklad:





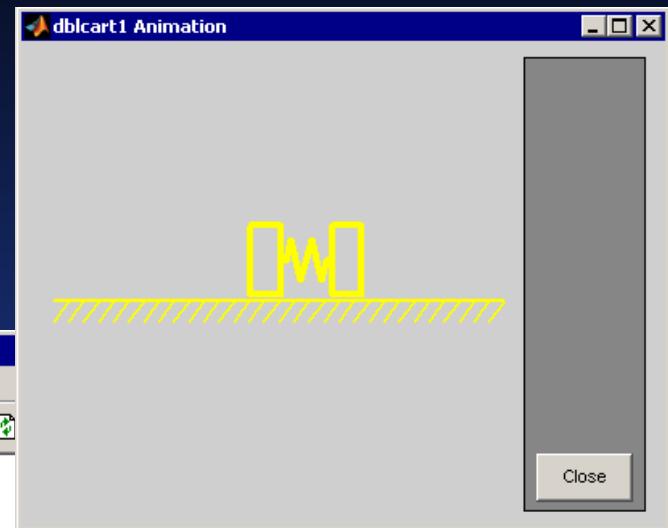
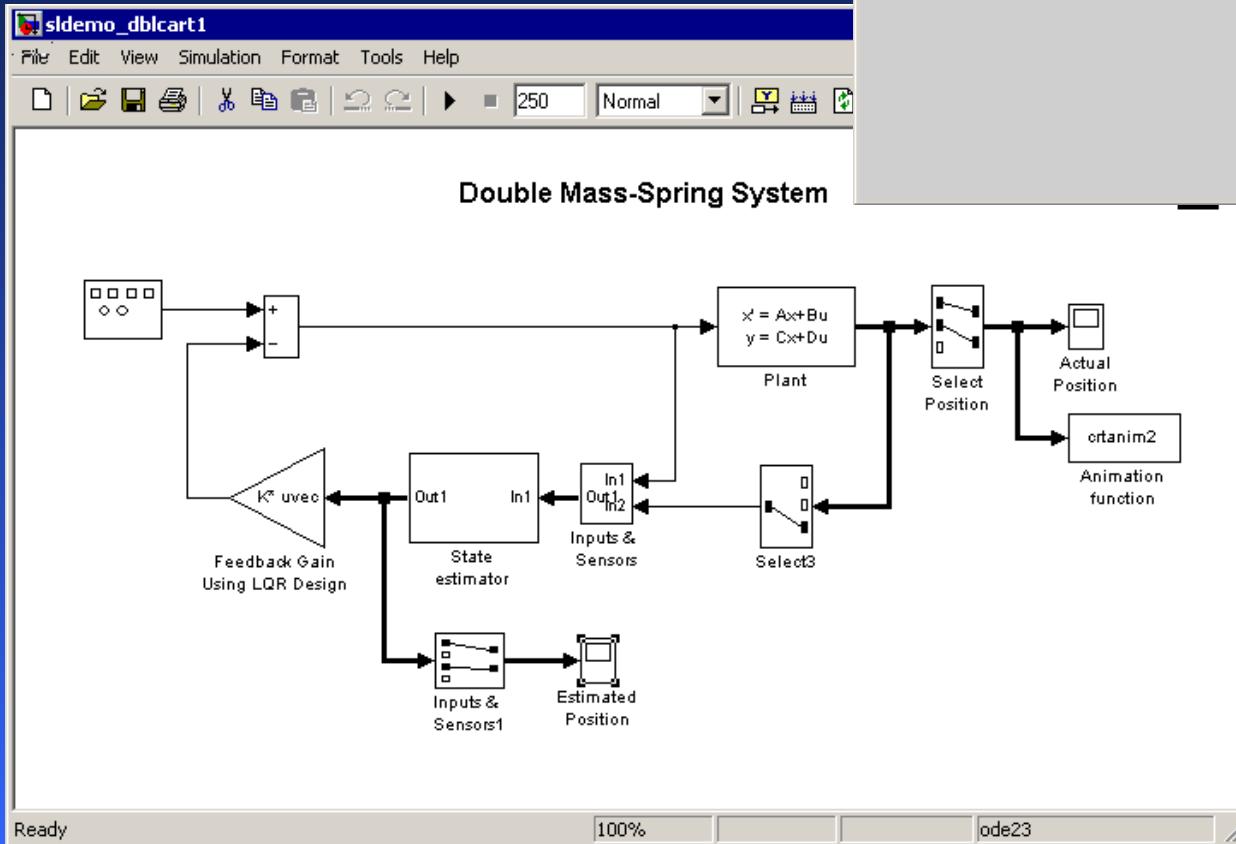
# Simulink

HUMUSOFT s.r.o.

- **Příklad: sldemo\_dblcart1**

Systém pružina a dvě závaží

- periodicky se mění buzení
- použit LQR regulátor a odhad stavu
- animace

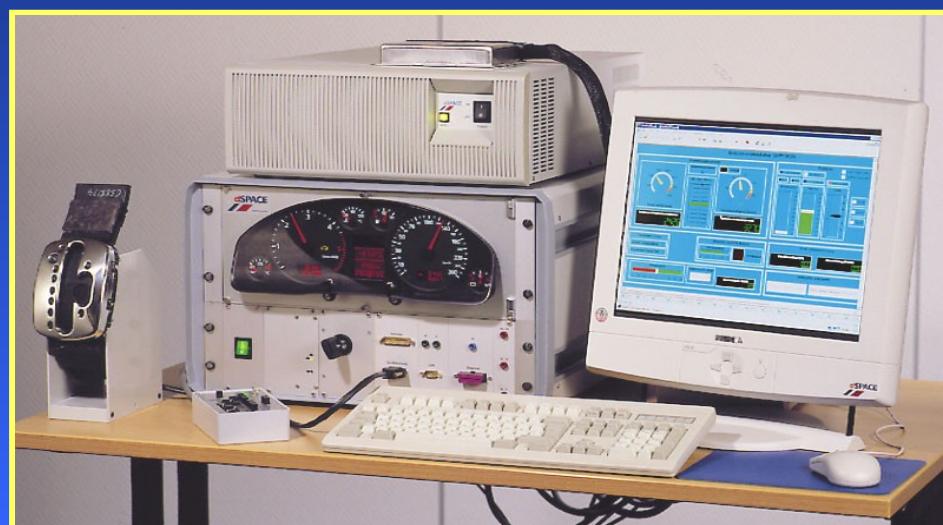




- **Vývojové a řídicí systémy pro simulace v reálném čase**
  - Rapid prototyping
  - Simulace Hardware-in-the-loop (HIL)
- **Tvorba fyzických prototypů nahrazena prací s digitálním modelem fyzikálních vlastností komponent a výrobků**
- **V simulované řídicí smyčce je zapojen skutečný hardware**
- **Simulační modely pracující v reálném čase, PC vybavené hardwarem pro styk s reálnými komponenty systému umožňují simulaci a testování různých kombinací modelovaných / skutečných subsystémů a řídicích jednotek**
- **K dispozici existuje řada modelů komponent a interagujících systémů**
  - Dynamika vozidla
  - Pohonné jednotky
  - Pneumatiky
  - Okolí, ....

### Příklad:

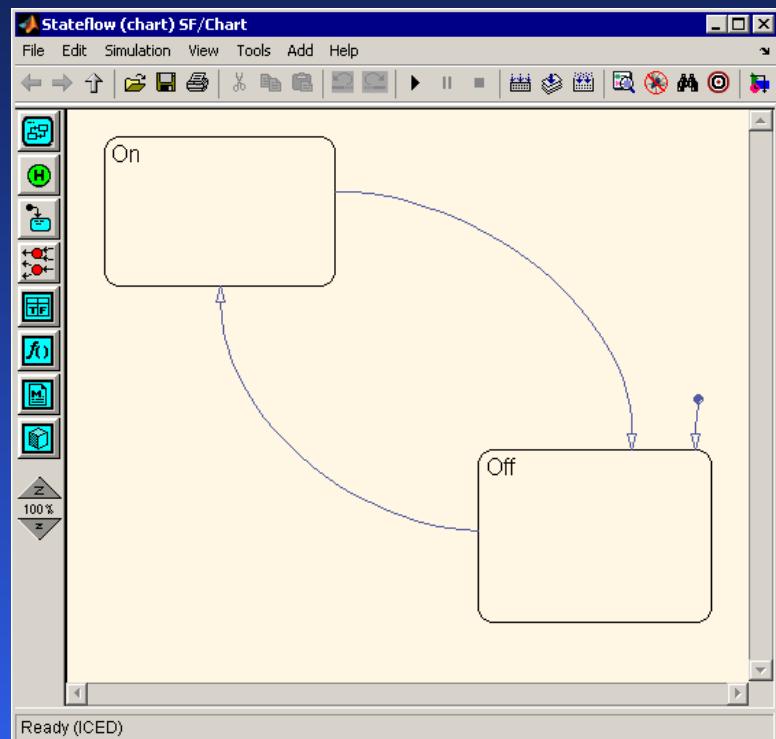
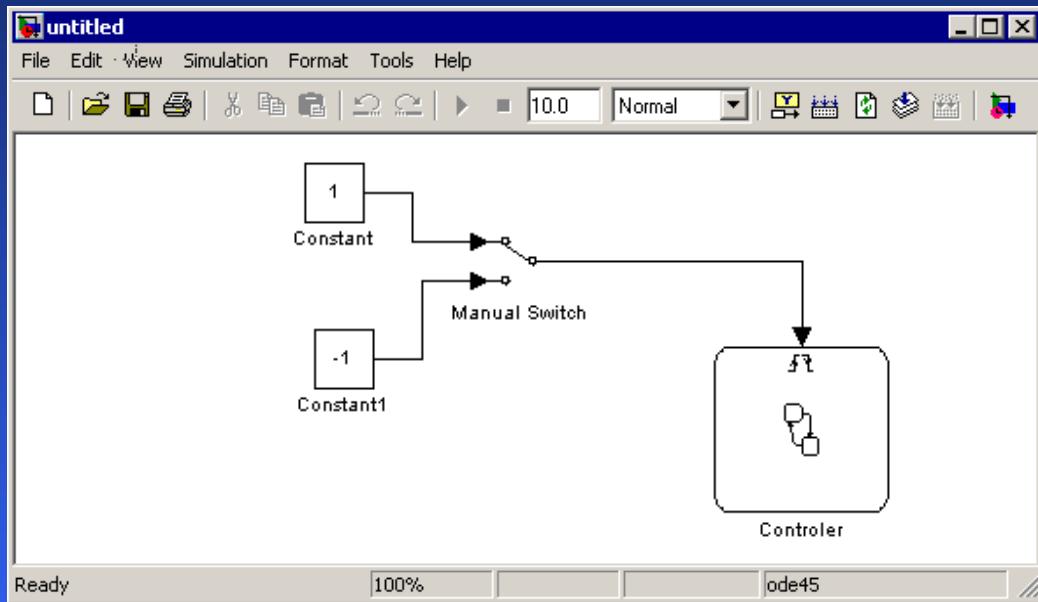
Testování řídicí jednotky automatické převodovky





- **Grafické a vývojové prostředí pro systémy založené na teorii konečných stavů strojů**
  - Stateflow reaguje na událost v systému a na základě této změny mění stav v systému
  - kombinace Stateflow a Simulinku

## Příklad:



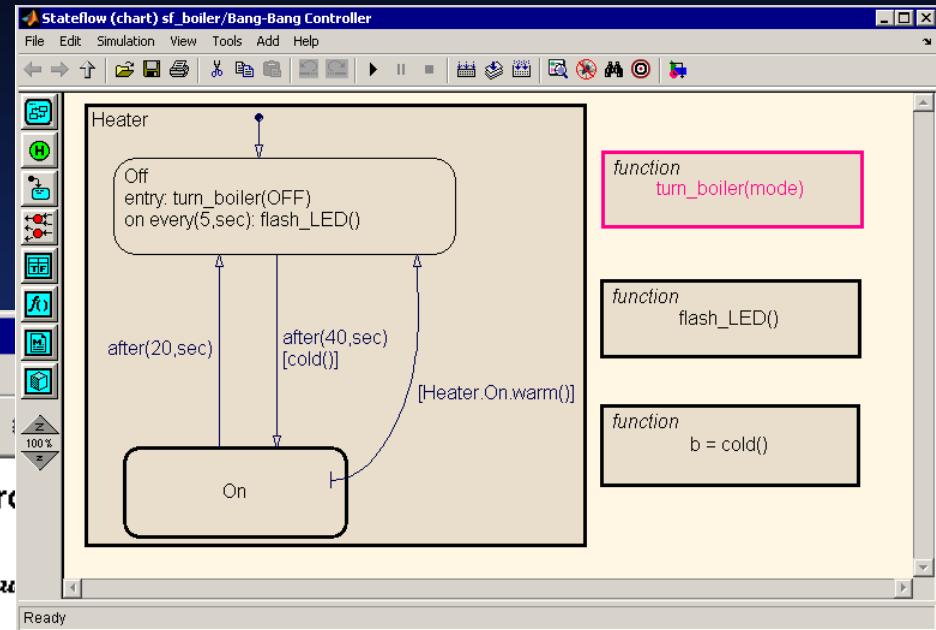
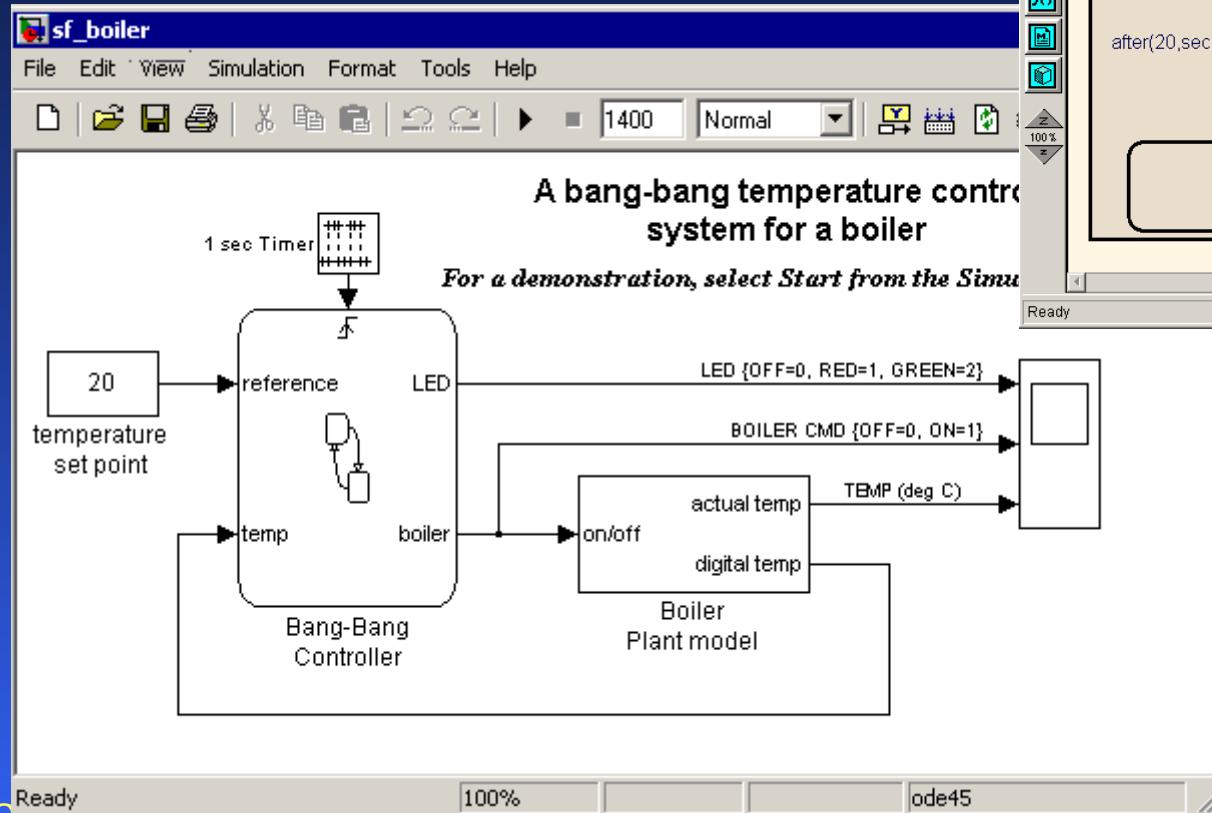


# Stateflow

HUMUSOFT s.r.o.

- **Příklady:**

- ohřívač vody
- >> sf\_boiler



- **Příklady:**
- výtah
- >> sf\_elevator



# Bloksety - výběr

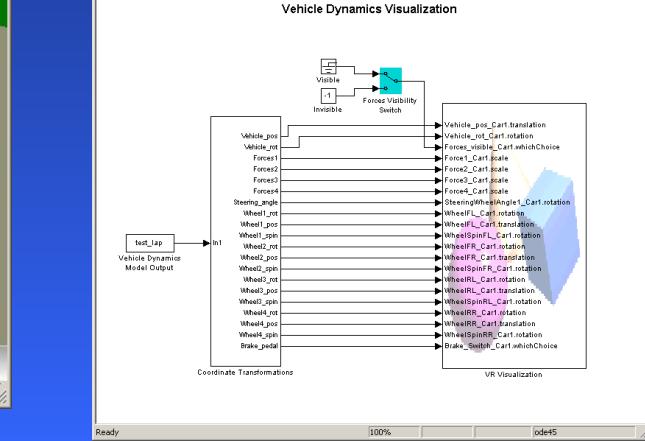
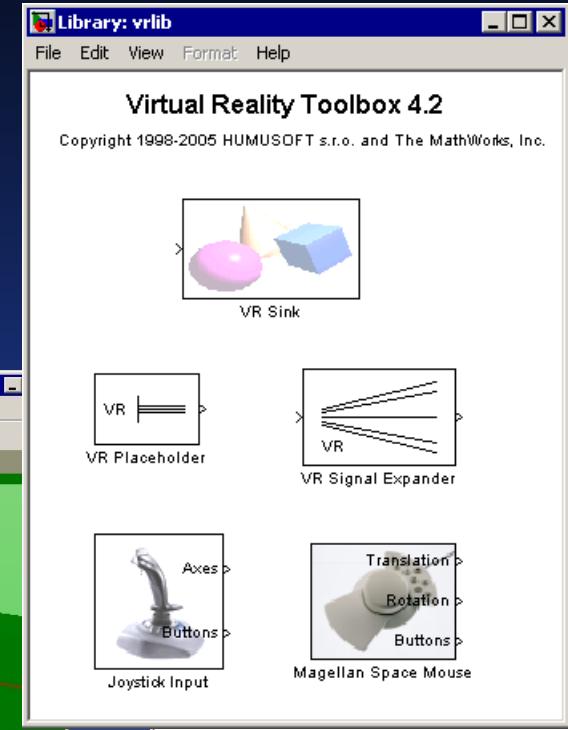
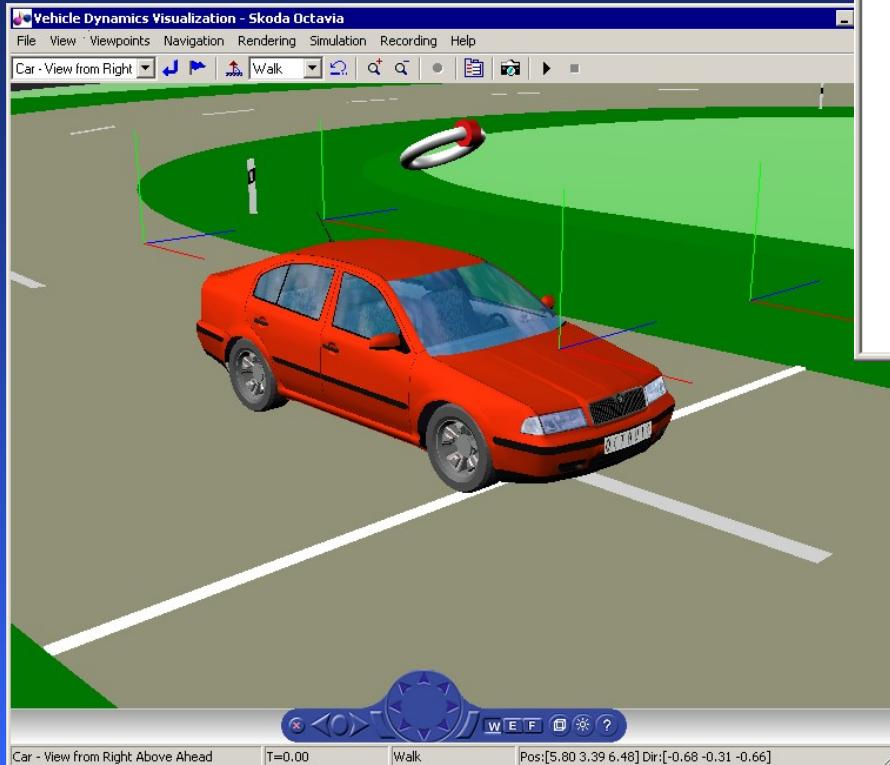
HUMUSOFT s.r.o.

## • Virtual Reality Toolbox

- virtuální svět pomocí VRML
- dynamické systémy, Simulink
- VRML viewer, VRML editor

Příklad:

**>> vr\_octavia**





# Bloksety - výběr

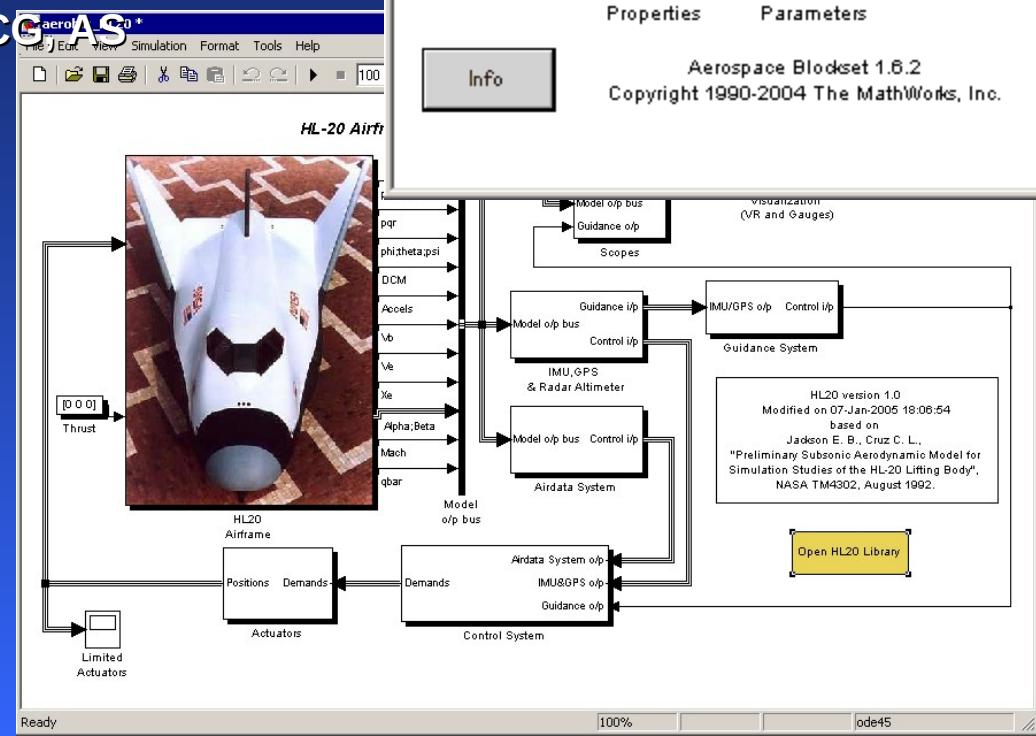
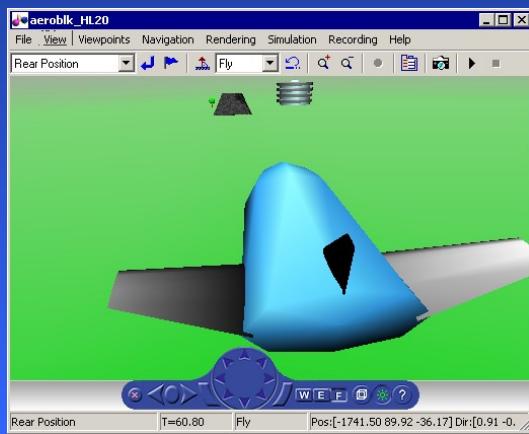
HUMUSOFT s.r.o.

## • Aerospace Blockset

- pohybové rovnice (podélný pohyb, 6DOF)
- pohonné jednotky (turbofan engine)
- posilovače 2. řádu (lineární, nelineární)
- modely standardní atmosféry, turbulence, gravitace
- aerodyn. síly a momenty
- hmotové charakteristiky, CG, AS

**>> aeroblk\_six\_dof**

**>> aeroblk\_HL20**





# Bloksety - výběr

HUMUSOFT s.r.o.

## Video and Image Processing Blockset

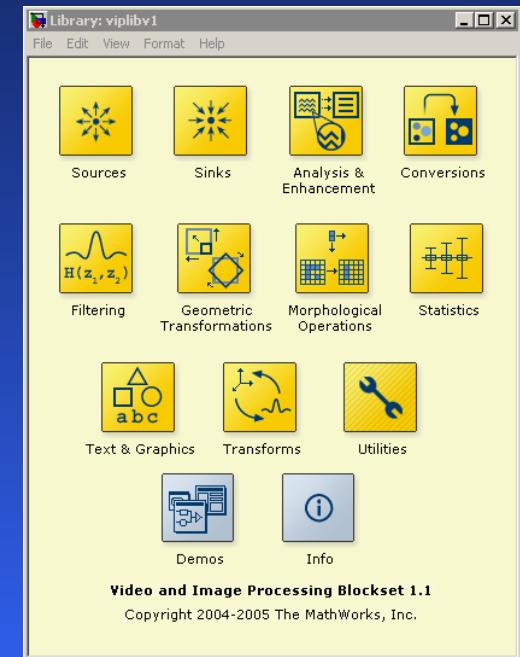
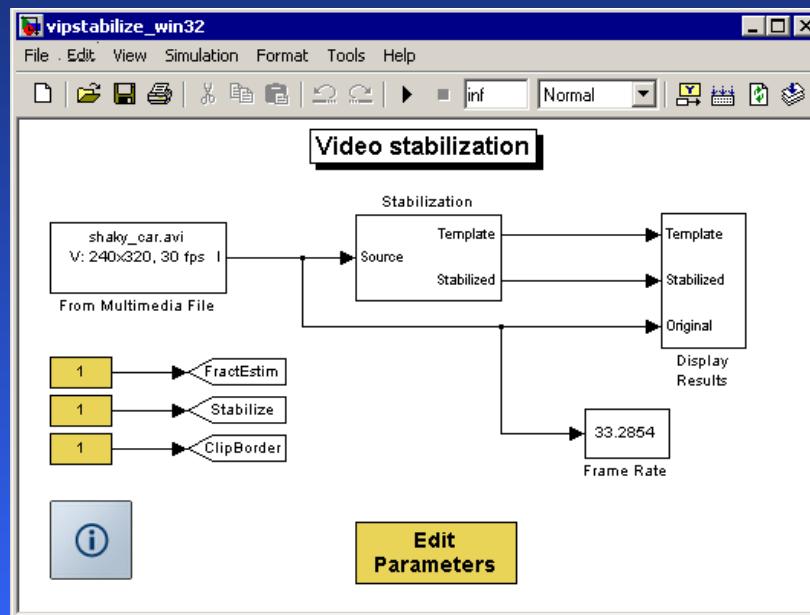
- import videosignálu do prostředí Simulinku
- typy obrazů a videa: binární, černobílé a RGB
- návrh, generování kódu a grafická simulace algoritmů pro zpracování videa
- možnost 2D filtrace, geometrické a frekvenční transformace, detekce hran,...
- řada vlastností **Image Processing Toolbox** v blokové podobě
- import a export AVI souborů

### Příklady:

**vipstabilize**

**vipedge**

**vippanorama**





# Bloksety - výběr

HUMUSOFT s.r.o.

- **SimDriveline**
  - prostředí pro návrh pohonů a hnacích soustav popsaných bloky
  - modely se vytváří v prostředí Simulinku (Simulink nutný)
  - simulace hnacích soustav např. ve vozidlech nebo plavidlech
  - soustavy přenáší kroutící moment a sílu od motoru a mění ji na kinetickou energii
- **Knihovna bloků obsahuje**
  - různé typy převodovek
  - části vozidel (naftový, benzinový motor, dynamika vozidla, ...)
  - dynamické elementy (spojky, torzní skříně, atd.)
  - předlohy převodovek
  - snímače a posilovače





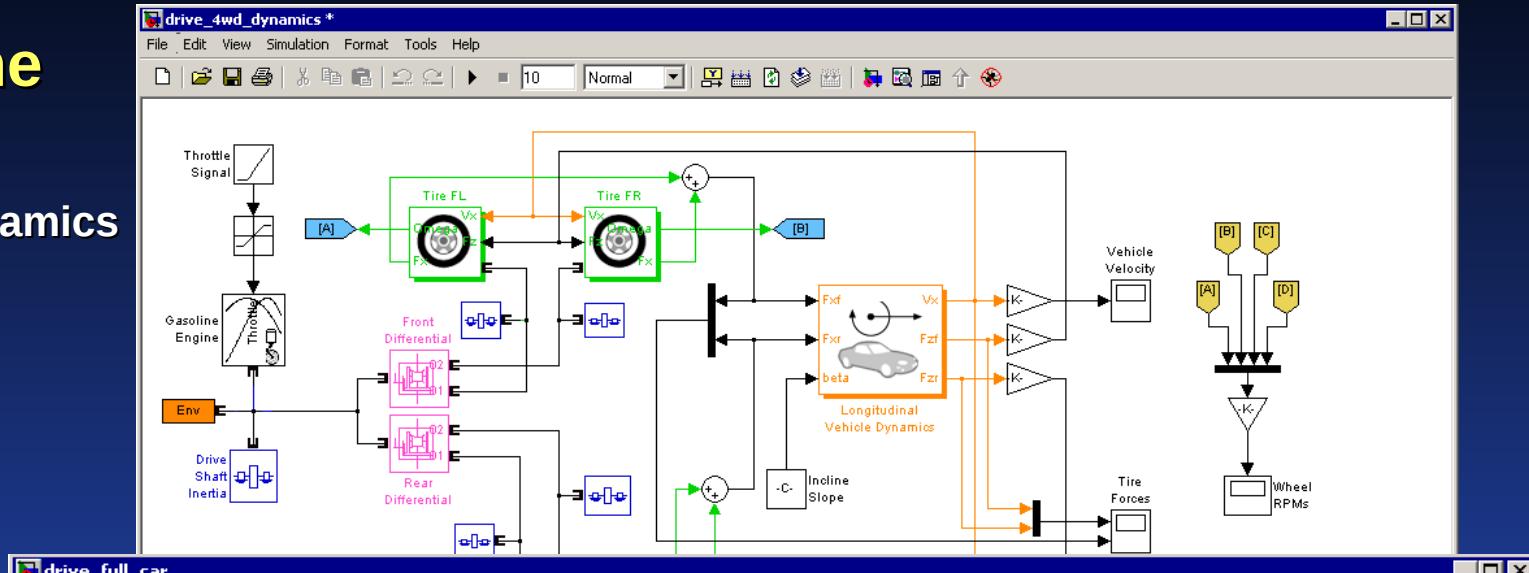
# Bloksety - výběr

HUMUSOFT s.r.o.

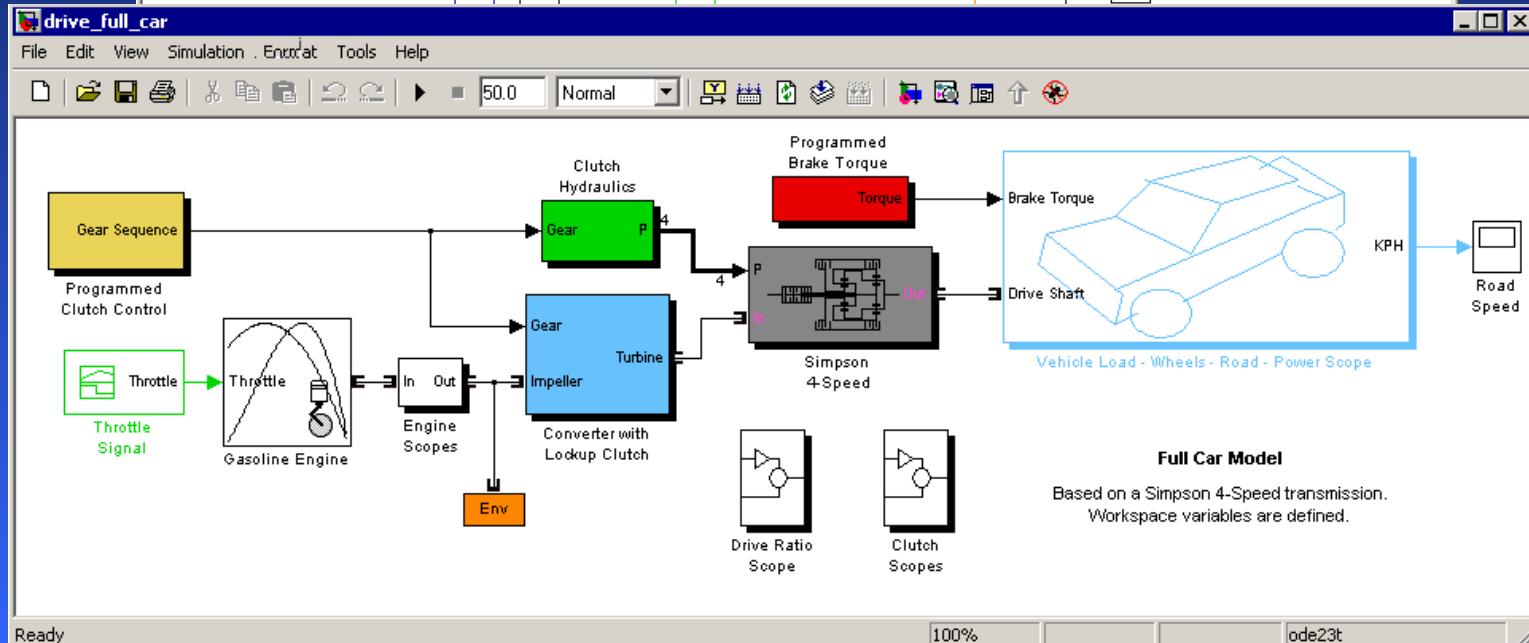
- SimDriveline

Příklady:

drive\_4wd\_dynamics



drive\_full\_car





# Bloksety - výběr

HUMUSOFT s.r.o.

- **SimMechanics**

- prostředí pro simulaci a modelování strojů jako tuhých těles popsaných bloky
- modely se vytváří v prostředí Simulinku (Simulink nutný)
- kombinace s bloky Simulinku a SimDriveline
- výstupy do Virtuální Reality

- **Knihovna bloků obsahuje**

- tělesa (úchytné body, CG, setrvačnost), pevné uchycení
- spoje (prismatické, otočné, sférické, rovinné, teleskopické, ...)
- vedení, uchycení
- snímače a posilovače
- silové prvky (pružina, tlumič)

- **Analýza pohybu, kinematika**

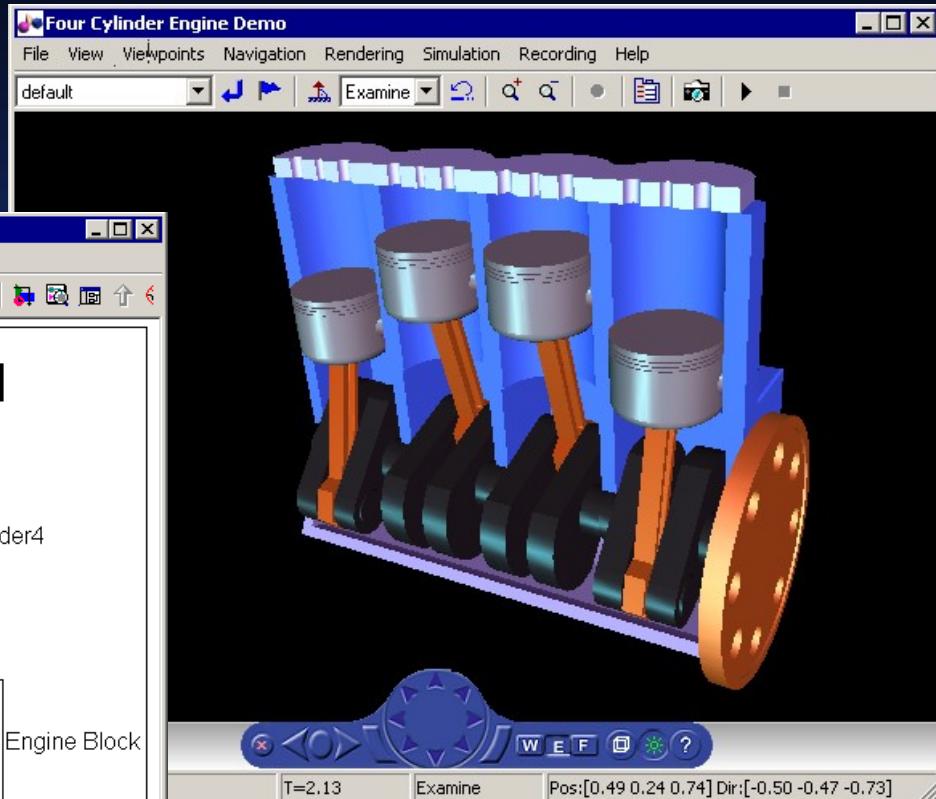
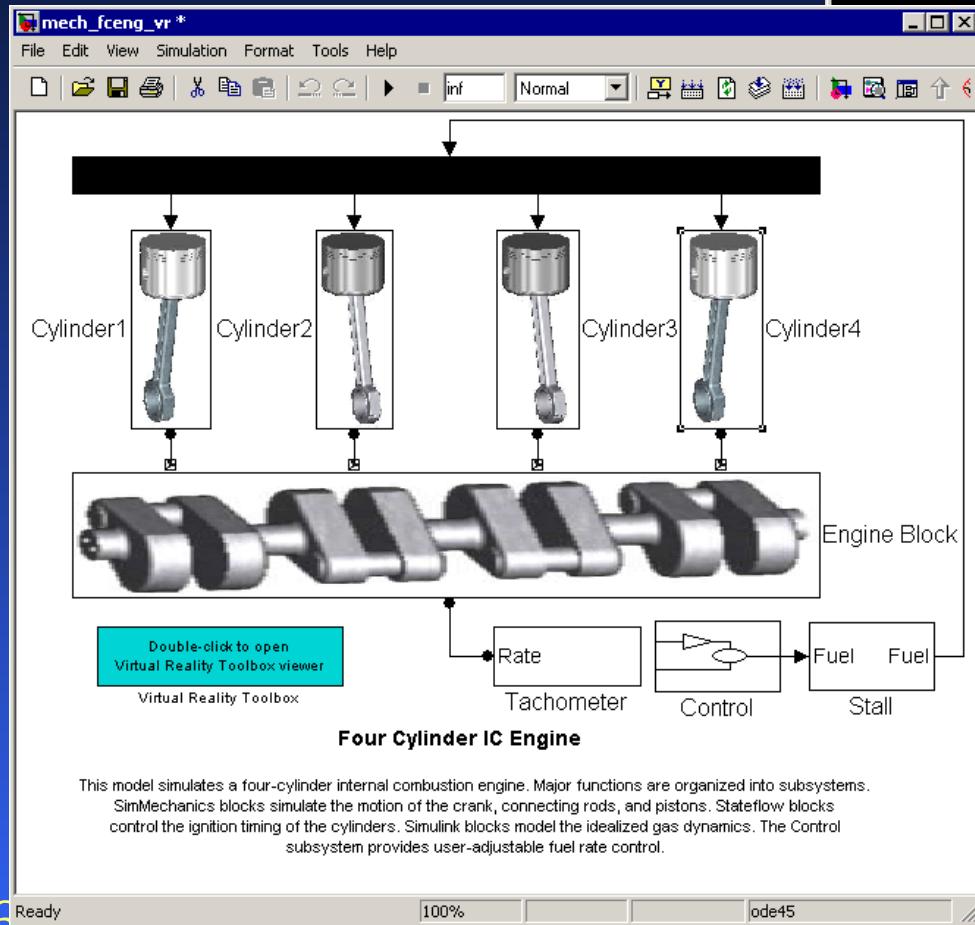




# Bloksety - výběr

HUMUSOFT s.r.o.

- SimMechanics  
mech\_fceng\_vr

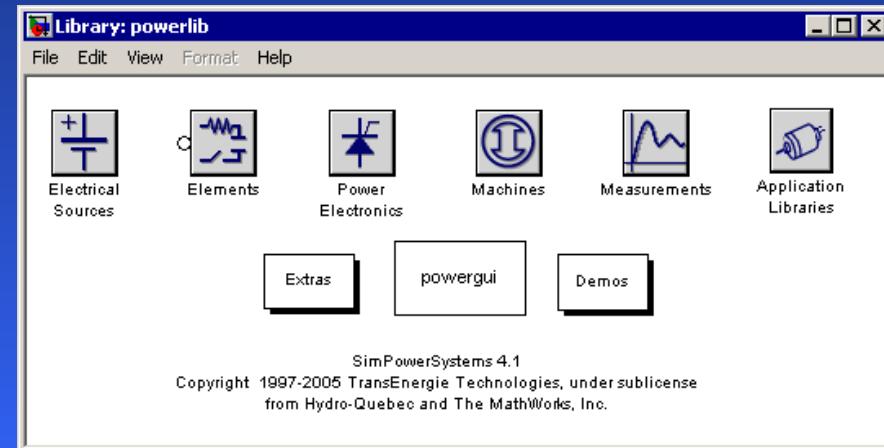




# Bloksety - výběr

HUMUSOFT s.r.o.

- **SimPowerSystem Blockset**
  - prostředí pro simulaci a modelování elektrických a energetických systémů popsaných bloky s parametry
  - simulace energetických soustav, ovládání elektromotorů, atd.
  - modely se vytváří v prostředí Simulinku (Simulink nutný)
- **Knihovna bloků obsahuje**
  - elektrické zdroje (stejnosměrné, střídavé, třífázové,...)
  - točivé stroje (synchronní, asynchronní stroje, motory, ...)
  - výkonová elektronika (tyristory, diody, ...)
  - jističe, RLC články, transformátory
  - měřící zařízení

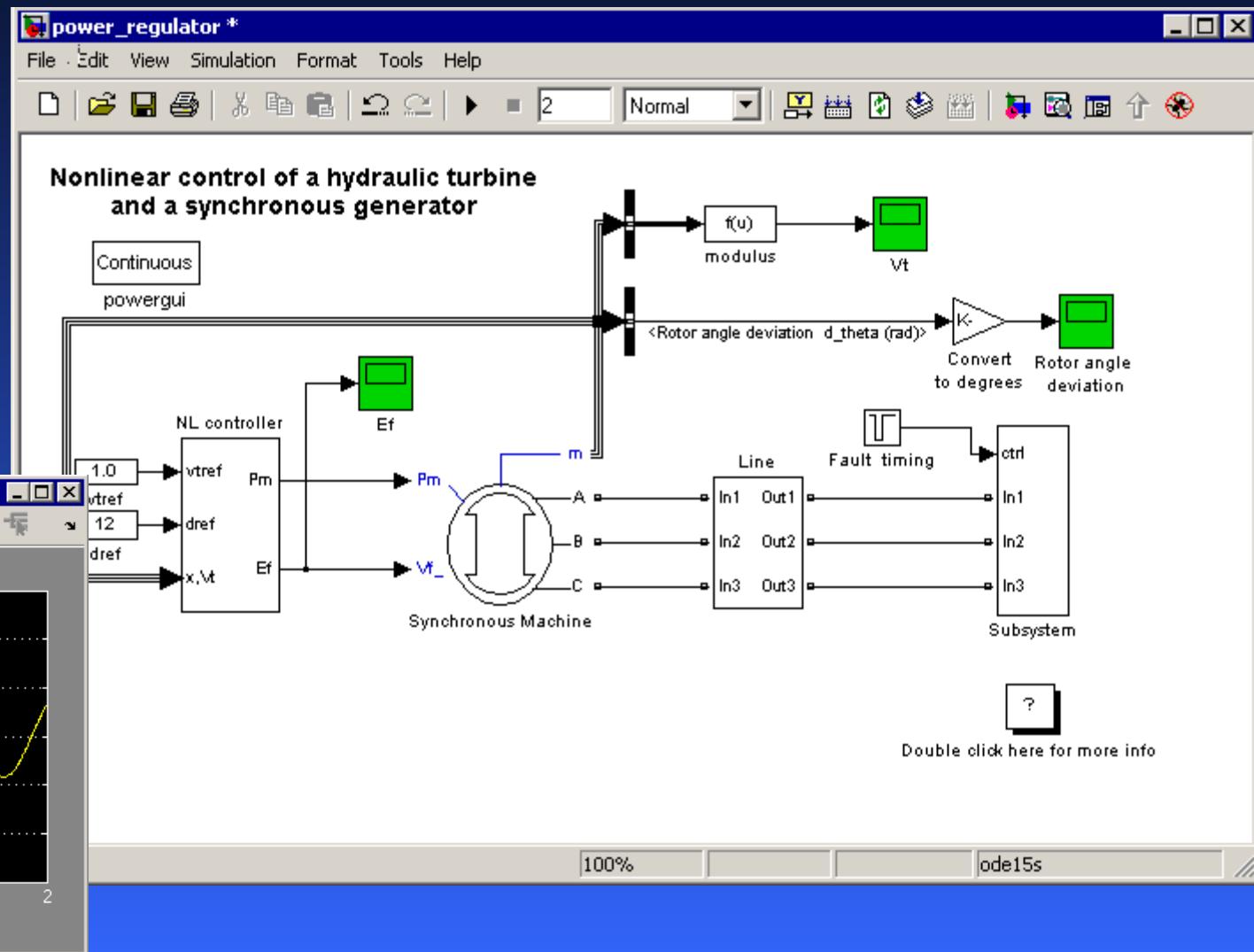




# Bloksety - výběr

HUMUSOFT s.r.o.

- Příklad: Nelineární řízení vodní turbíny a synchronního generátoru  
**power\_regulator**

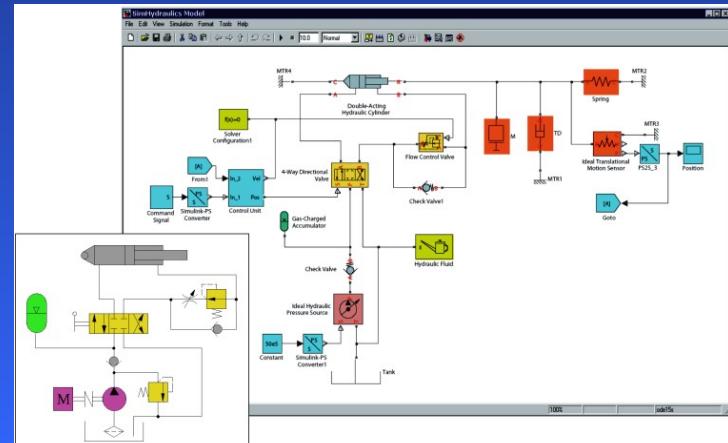




# Bloksety - výběr

HUMUSOFT s.r.o.

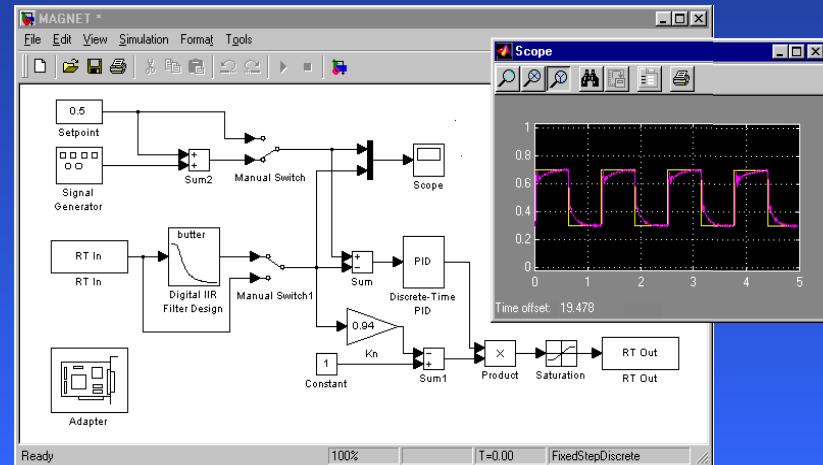
- **SimHydraulics Blockset**
  - prostředí pro simulaci a modelování hydraulických systémů popsaných bloky s parametry
  - možnost simulace tzv. "multi-domain" systémů (systémy s hydraulickými a mechanickými komponenty)
  - modely se vytváří v prostředí Simulinku (Simulink nutný)
  - vyžaduje MATLAB 7 a Simulink 6
  - fyzikální modelování (SimMechanics, SimDriveline, SimPowerSystems)
  - dva typy proměnných: průběžné (through) a příčné (across)
  - dva typy portů: hydraulický, mechanický (síla, točivý moment)
- **Knihovna bloků obsahuje**
  - ventily, akumulátory
  - hydraulické válce, potrubí
  - hydromotory, pumpy





- **Real Time Toolbox**
- **Nadstavba Simulinku pro práci v reálném čase**
  - sběr dat
  - on-line řízení
  - synchronizace s reálným časem
- **Interaktivní práce (modely není nutno komplikovat)**
- **Knihovna bloků reprezentujících komponenty RT systémů**
- **Podpora ~160 akvizičních karet**
- **Real Time Toolbox 4.0:**
  - zcela nové uživatelské rozhraní
  - objektové programátorské rozhraní
  - výrazné zvýšení rychlosti
  - kompatibilita s nejnovějšími typy procesorů

Příklad: Řízení polohy elektro-mechanického systému (magnetická levitace)





# Bloksety - výběr

HUMUSOFT s.r.o.

- **Další Blocksety**
  - Communication Blockset
  - RF Blockset
  - Signal Processing Blockset
- **Podpora Simulinku, Stateflow**
  - Real - Time Workshop
  - Simulink Accelerator
  - Simulink Fix Point
  - Simulink Parameter Estimation
- **Embedded systémy, targety**
  - Real - Time Embedded Coder
  - Real - Time Windows Target
  - Embedded Target for TI C2000
  - Embedded Target for TI C6000
  - Embedded Target for Motorola MPC555
  - Embedded Target for Motorola HC12
  - Embedded Target for InfineonC166 Microcontrollers
- **Další Blocksety**
  - SimDriveline
  - SimEvents
  - Video and Image Processing
- **Podpora Simulinku, Stateflow**
  - SimDriveline
  - SimEvents
  - Simulink Response Optimization



- **Platformy, HW**
  - **Windows 2000 (SP 3 nebo 4), XP(SP 1 nebo 2), Windows Server 2003**
  - **Windows XP x64**
    - RAM (512) 1024 MB
    - místo na HDD 460 MB (jen MATLAB a Help)
    - Pentium III, IV, Xeon, Pentium M, AMD Athlon, Athlon XP, MP, AMD 64
  - **Solaris 8, 9, 10**
    - SPARC, UltraSPARC
    - místo na HDD 460 MB (jen MATLAB a Help)
    - RAM (512) 1024 MB
  - **Linux 32-bit Kernel 2.4.x, Kernel 2.6.x, glibc 2.3.2 a vyšší**
    - Pentium III, IV, AMD Athlon, Athlon XP, AMD Opteron, AMD64, EMT64
    - RAM (512) 1024 MB
    - místo na HDD 460 MB (jen MATLAB a Help)
  - **Linux 64-bit Kernel 2.4.x, Kernel 2.6.x, glibc 2.3.4 a vyšší**



- Platformy, HW - pokračování

Macintosh, PowerPC G4 a G5

- Panther

- Mac OS X 10.3.8, 10.3.9\*
    - RAM (512) 1024
    - místo na HDD 460 MB (jen MATLAB a Help)

- Tiger

- Mac OS X 10.4.4, 10.4.5, 10.4.6, 10.4.7

- X11 pro Macintosh

---

Děkuji za pozornost