

کاربرد MATLAB در سیگنالها و سیستمها و کنترل

مقدمه

بسته نرم افزاری MATLAB (Matrix Laboratory) یک سیستم ماتریس محور برای محاسبات ریاضی و مهندسی است. MATLAB در طول سالهای اخیر به ابزار بسیار قدرتمندی برای انجام پردازشهای پرزحمت و سنگین مهندسی مبدل شده است؛ به طوری که رسم برخی نمودارها یا انجام بعضی محاسبات را جز به کمک MATLAB نمی توان تصور کرد.

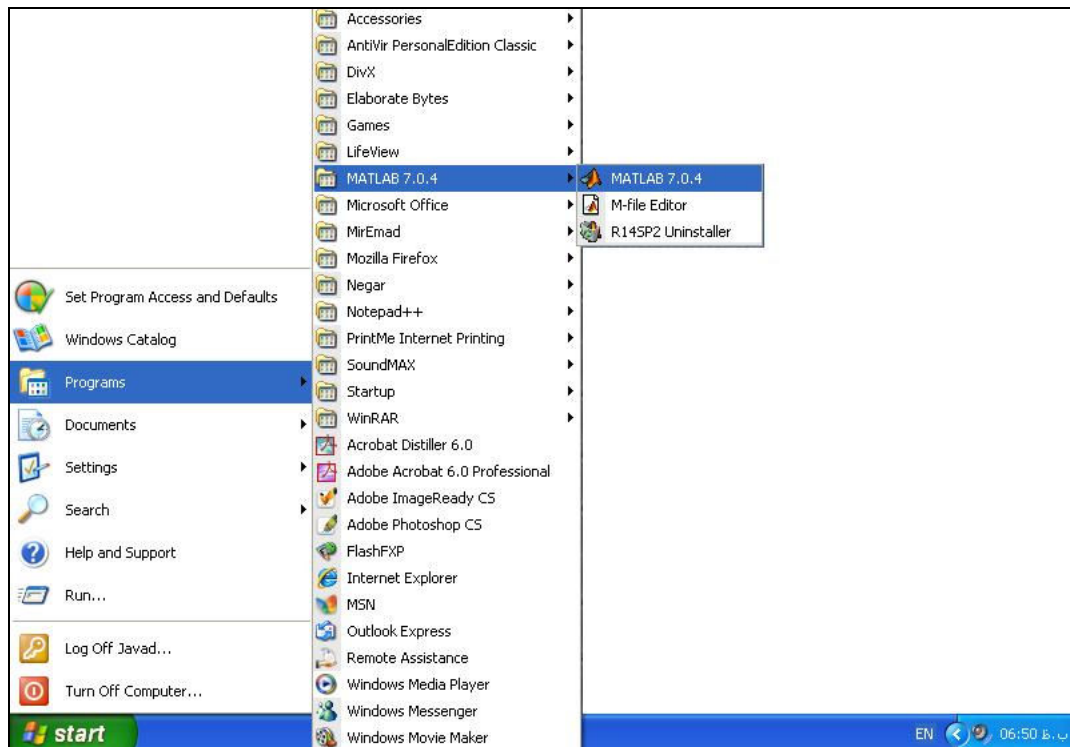
MATLAB امروزه دارای جعبه ابزارهای (TOOLBOX) متنوعی برای انجام محاسبات مختلف است که از جمله آنها می توان به جعبه ابزارهای پردازش سیگنال (Signal Processing)، پردازشهای آماری (Statistics)، شبکه های عصبی (Neural Network)، دریافت تصویر (Image Acquisition)، پردازش تصویر (Image Processing)، سیستمهای کنترلی (Control Systems)، طراحی فیلتر (Filter Design)، منطق فازی (Fuzzy Logic)، الگوریتمهای ژنتیک (Genetic Algorithms) و ... اشاره کرد. بعضی از این جعبه ابزارها به همراه نرم افزار MATLAB ارائه می شوند و بعضی دیگر را می توان در کارگروههای مختلف و نیز سایت www.Mathworks.com یافت. هدف این نوشتار، تشریح کامل ساختار MATLAB و جعبه ابزارهای آن نیست. هدف ما ارائه مطالب ضروری برای کاربرد مؤثر MATLAB در حل مسایل پردازش سیگنال و سیستمهای کنترل است.

در بخش ابتدایی این مطلب به ساختارهای اساسی MATLAB و اصول استفاده از آن خواهیم پرداخت. بخش دوم به کاربرد MATLAB در پردازش تصویر به عنوان یکی از کاربردهای اصلی سیگنالها و سیستمها اختصاص دارد. در بخش سوم کاربردهای MATLAB در تحلیل و طراحی سیستمهای کنترلی را مرور خواهیم کرد. نحوه استفاده از ابزارهای قدرتمند LTIVIEW، SISOTOOL و SIMULINK در این بخش تشریح خواهد شد.

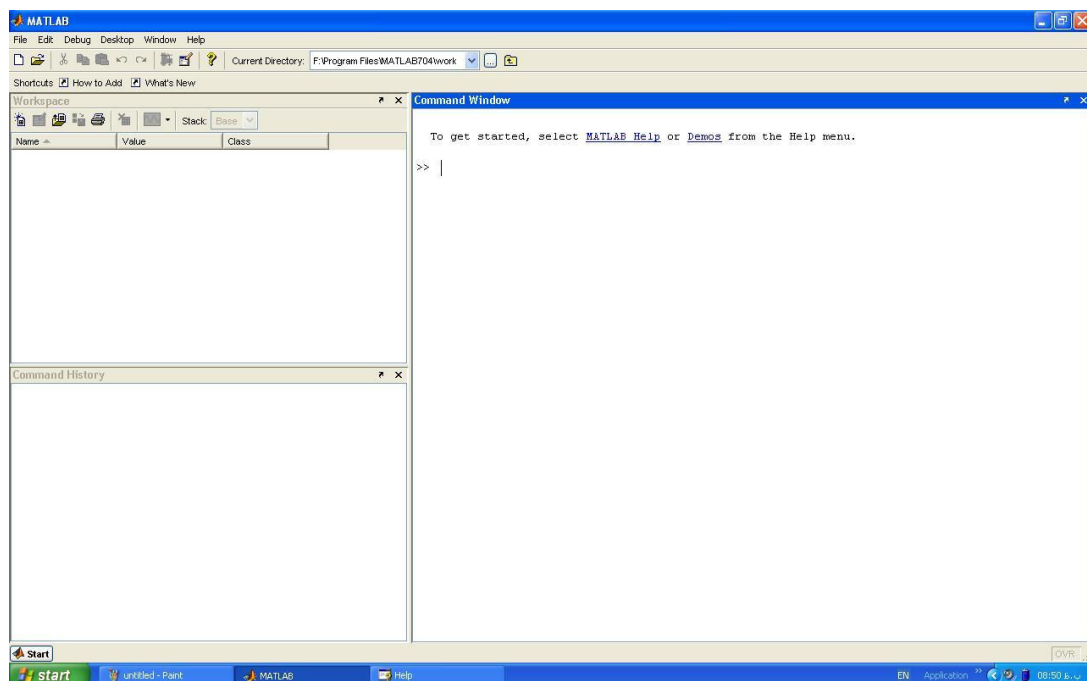
بخش اول – MATLAB، یک آزمایشگاه ماتریسی

شروع کار با MATLAB

نرم افزار کامل MATLAB شامل دو یا سه لوح فشرده است. نیازی به نصب تمام جعبه ابزارهای همراه با MATLAB نیست. این کار تنها باعث هدر رفتن فضای حافظه کامپیوتر شما می شود. بنابراین در هنگام نصب MATLAB، با انتخاب گزینه Custom Installation، تنها جعبه ابزارهای مورد نیاز خود را انتخاب کنید. نکته مهم در هنگام نصب MATLAB، لزوم داشتن یک شماره سریال تحت عنوان PLP است. چنانچه نرم افزار MATLAB شما نسخه اصلی (original) نیست، باید برنامه crack که به همراه آن ارائه شده را اجرا کنید و PLP که توسط آن تولید می شود را در هنگام نصب MATLAB به کار برید. پس از نصب MATLAB، از طریق منوی Start باید به محیط MATLAB وارد شوید:



پس از ورود به MATLAB باید منتظر بمانید تا بارگذاری محیط آن به پایان رسیده و آماده دریافت دستورات شما شود:



محیط اصلی کاری MATLAB، محیط فرمانپذیر (Command) است. در این محیط برای اجرای یک دستور یا تابع باید عنوان آن را در تایپ کرده و کلید Enter را فشار دهید. به عنوان مثال با تایپ دستور quit یا exit و فشار کلید Enter از MATLAB خارج می شوید. با فشار کلید ↑ می توانید دستورات قبلی را مجدداً احضار کنید.

به یاد داشته باشید که MATLAB نسبت به بزرگی و کوچکی حروف حساس است و باید دستورات و متغیرها را به همان صورتی که تعریف شده اند به کار ببرید.

روش دیگر استفاده از MATLAB، ذخیره یک مجموعه دستور در یک فایل با پسوند m، تایپ نام فایل در محیط MATLAB و فشار کلید Enter است. به کمک این روش می‌توانید تعداد زیادی از دستورات را به صورت متوالی اجرا کنید. فایل فوق باید در زیرشاخه work در مسیری که MATLAB در آن مسیر نصب شده است قرار داشته باشد (مثلاً F:\Program Files\MATLAB704\work). در بخشی از محیط MATLAB که Command History نام دارد، آخرین دستوراتی که اجرا نموده‌اید نگهداری می‌شوند (با انتخاب گزینه Command History از منوی desktop می‌توانید این بخش را ببینید). با کلیک کردن روی هر دستور می‌توانید آن را مجدداً اجرا کنید.

متغیرها در MATLAB

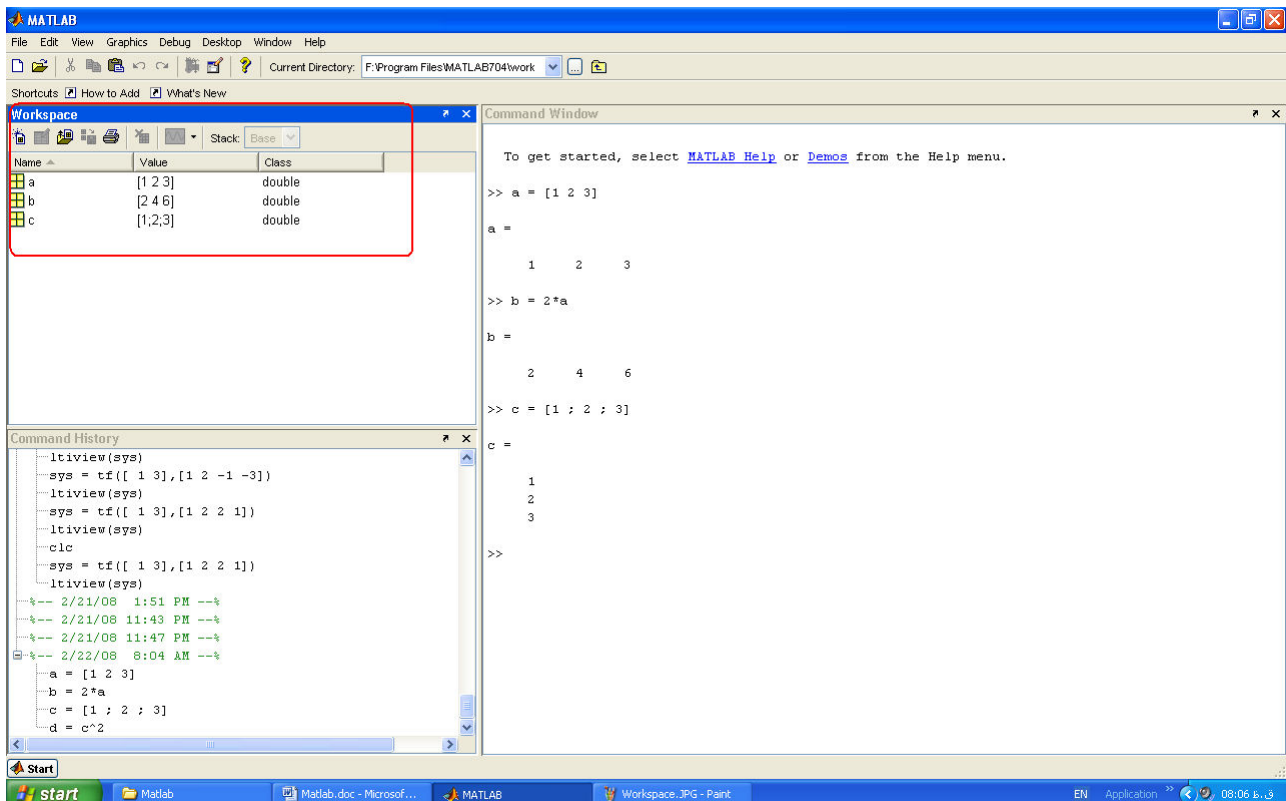
MATLAB زبانی است که تنها برای کار با ماتریسها طراحی شده است. تمام متغیرهای MATLAB از نوع ماتریس هستند. حتی متغیری که باید یک عدد را درون خود نگهداری کند به صورت یک ماتریس 1×1 تعریف می‌شود! بنابراین تمام توابع MATLAB روی ماتریسها اجرا می‌شوند.

یکی از جنبه‌های مثبت MATLAB این است که متغیرهای آن نیازی به تعریف ندارند و در هر نقطه از برنامه می‌توانید متغیر جدیدی تعریف کنید. ویژگی جالب دیگر MATLAB آن است که بُعد (اندازه) متغیرها می‌تواند در طول برنامه عوض شود. به بیان دیگر، با اولین استفاده از یک متغیر بُعد آن مشخص می‌شود و در استفاده‌های بعدی قابل تغییر است. به عنوان مثال اگر خط فرمان زیر را به کار برید:

$a = [1 \ 2]$

یک متغیر ماتریسی 1×2 به نام a تعریف کرده‌اید. چنانچه در ادامه برنامه از دستور $a = 5$ استفاده شود، بُعد متغیر a به یک ماتریس 1×1 تغییر خواهد کرد.

MATLAB دارای بخشی به نام Workspace است که متغیرهای تعریف شده و بُعد و مقدار فعلی آنها را در آنجا نگهداری می‌کند:



چنانچه این بخش را در محیط MATLAB نمی‌بینید، از منوی Desktop گزینه Workspace را انتخاب کنید. به کمک فرمان who می‌توانید تمام متغیرهایی که در فضای فعلی MATLAB تعریف شده‌اند را ببینید.

برای پاک کردن تمام متغیرها از فرمان clear استفاده می کنیم. چنانچه می خواهید فقط یک متغیر را پاک کنید، باید نام آن متغیر را مقابل دستور clear ذکر کنید؛ مثلاً دستور clear c در شکل قبلی، متغیر c را پاک می کند. با خروج از MATLAB تمام متغیرها پاک می شوند. چنانچه تمایل دارید متغیرها برای اجرای بعدی MATLAB باقی بمانند، قبل از خروج از دستور save استفاده کنید. با این کار، متغیرها در فایل به نام matlab.mat ذخیره شده و با ورود مجدد به MATLAB به کمک دستور load می توانند بازیابی شوند.

تعریف آرایه ها و ماتریسها

همانگونه که پیشتر گفته شد، MATLAB یک نرم افزار ریاضی ماتریس محور است و تمام متغیرهای آن باید از نوع ماتریسی تعریف شوند.

چنانچه «یک» قلم اطلاعات (مثلاً یک عدد یا یک کاراکتر) را به متغیری نسبت دهید، یک ماتریس 1×1 برای آن متغیر در نظر گرفته می شود. مثلاً دستور $X = 0.56$ یا $C = 'a'$ متغیرهای یک بعدی X و C را با مقادیر اولیه معلوم (0.56 و کاراکتر 'a') تعریف می کند. برای تعریف یک آرایه سطری، باید مقادیر اولیه مورد نظرتان (که با فاصله خالی یا کاما باید از هم جدا شوند) را مابین دو علامت [] قرار داده و به متغیر نسبت دهید. مثلاً دستور زیر را ببینید:

```
A = [1 2 3 4 5]
```

این دستور یک ماتریس 1×5 (یک آرایه سطری 1×5) به نام a تعریف کرده و مقادیر 1, 2, 3, 4, 5 را به عناصر آن نسبت می دهد.

با اجرای دستورات MATLAB، نتیجه اجرای آن نیز در محیط MATLAB نمایش داده می شود؛ مثلاً با اجرای دستورات بالا، نتیجه اجرا به صورت زیر نشان داده می شود:

```
A =  
1 2 3 4 5
```

اگر مایل نیستید نتیجه اجرای دستورات نمایش داده شود (مثلاً وقتی با ماتریسهای مفصل مانند یک تصویر کار می کنید) می توانید در انتهای دستور از علامت ; (سمی کالن) استفاده کنید.

چنانچه مایل باشید آرایه را به صورت ستونی تعریف کنید، باید بین عناصر آرایه به جای فاصله خالی یا کاما از علامت ; استفاده کنید. این علامت نشانه ایجاد یک سطر جدید در ماتریس است. مثلاً دستور

```
A = [1 ; 2 ; 3 ; 4 ; 5]
```

باعث می شود یک ماتریس 5×1 (یک آرایه ستونی 5×1) به صورت زیر ایجاد شود:

```
A =  
1  
2  
3  
4  
5
```

برای تعریف یک ماتریس، باید عناصر آن ماتریس را بین علامتهای [] با شروع از سطر اول ماتریس وارد کرده و برای ایجاد سطر جدید از علامت ; استفاده کنید. مثلاً دستور

```
A = [1 2 3 ; 4 5 6 ; 7 8 9]
```

یک ماتریس 3×3 به صورت زیر ایجاد می کند:

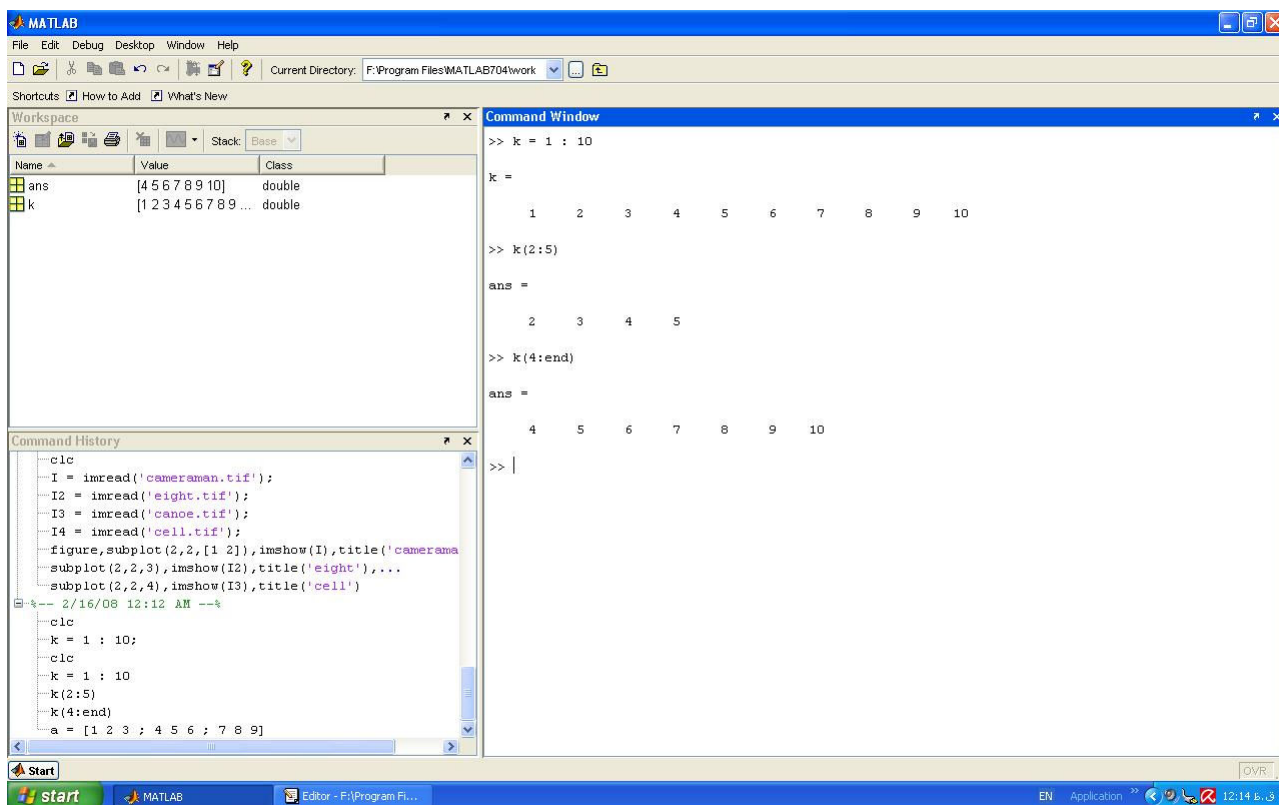
```
A =  
1 2 3  
4 5 6  
7 8 9
```

برای دسترسی به یکی از خانه های ماتریس، باید شماره سطر و ستون آن را بین دو علامت () قرار دهید. مثلاً اگر بعد از تعریف ماتریس بالا، مقدار ذخیره شده در سطر ۲ و ستون ۳ ماتریس را بخواهید (در MATLAB شماره سطرها و ستونها از یک آغاز می شود)، کافی است دستور $a(2,3)$ را تایپ کنید تا MATLAB به صورت زیر مقدار آن عنصر را به شما نمایش دهد:

ans =
6

MATLAB یک متغیر پیش فرض به نام ans (مخفف answer) دارد که هرگاه خروجی یک دستور به متغیری نسبت داده نشده باشد، به صورت پیش فرض مقدار خروجی آن دستور را در این متغیر قرار می دهد.

چنانچه آرایه شما از عناصری با فواصل معلوم و مساوی تشکیل شده باشد، به کمک عملگر : می توانید آن آرایه یا ماتریس را تعریف کنید و دیگر نیازی به تعریف تمام عناصر نیست. شکل زیر را ببینید:



دستور $k = 1:10$ یک آرایه ۱۰ عنصری با مقادیر ۱ تا ۱۰ تعریف می کند. اگر بخواهیم فاصله عناصر آرایه ۰/۵ باشد باید از دستور زیر استفاده کنیم:

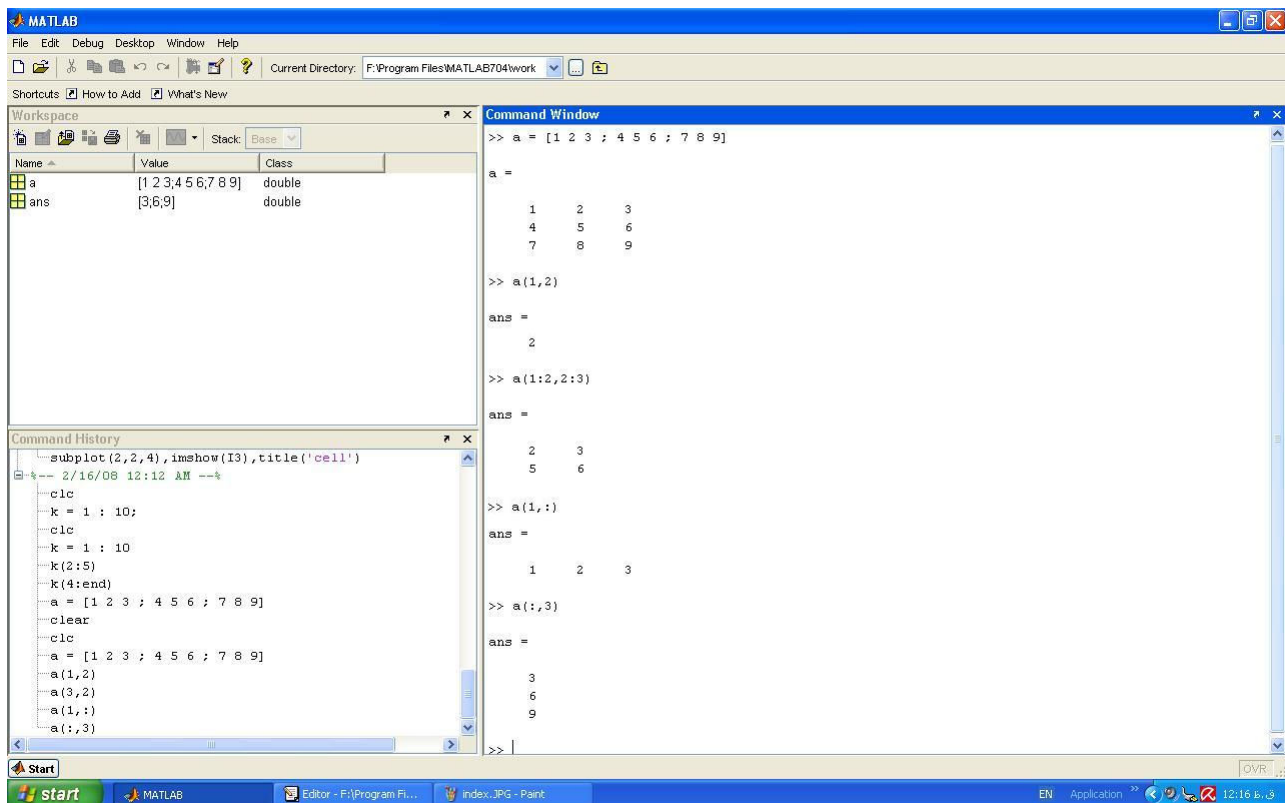
$k = 1 : 0.5 : 10$

کاربرد کلی عملگر : در تعریف آرایه ها به شکل زیر است:

مقدار آخرین عنصر آرایه : فاصله عناصر آرایه : مقدار اولین عنصر آرایه = نام آرایه

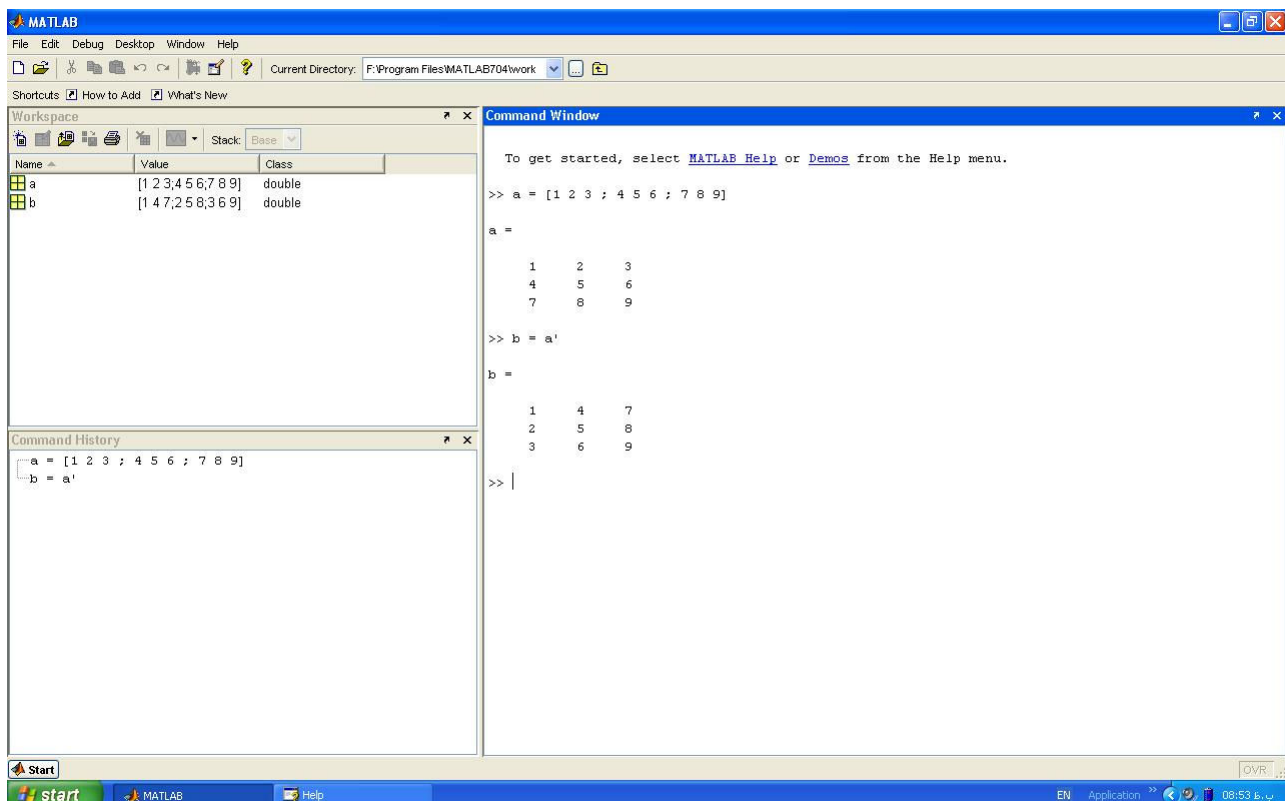
چنانچه بخواهیم با بخشی از یک آرایه یا ماتریس کار کنیم، می توان از عملگر : استفاده کرد. در شکل بالا دستور $k(2:5)$ عناصر ۲ تا ۵ آرایه k و دستور $k(4:end)$ عناصر ۴ تا انتهای آرایه k را در محیط MATLAB به نمایش درمی آورد.

چند نمونه از کاربردهای عملگر : در نمایش زیرماتریسها را در شکل زیر می بینید:

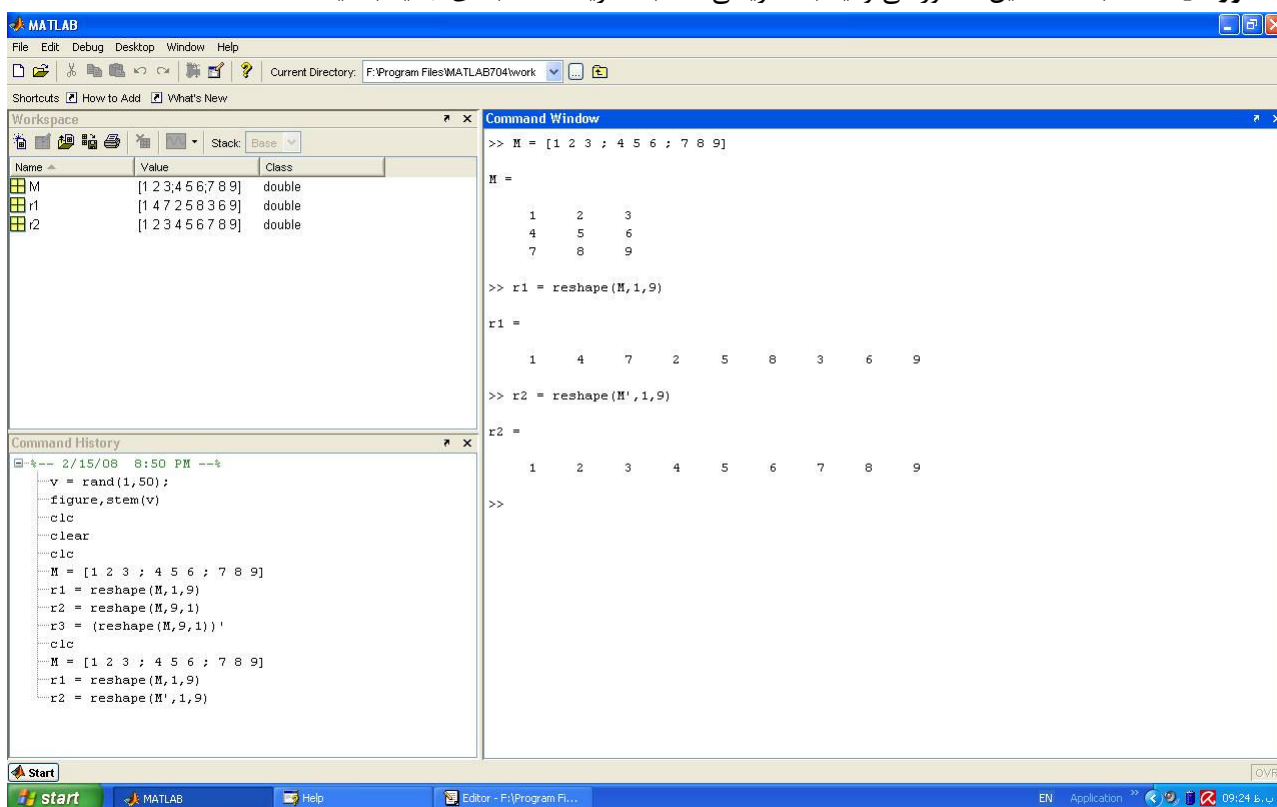


دستور $a(1,:)$ تمام عناصر موجود در سطر ۱ و دستور $a(:,3)$ تمام عناصر موجود در ستون ۳ را نمایش می دهد.

عملگر ': این عملگر ترانپاده (Transpose) یک ماتریس را ایجاد می کند:



دستور reshape: به کمک این دستور می‌توانید به ماتریسی که قبلاً تعریف شده، بعدی جدید بدهید:



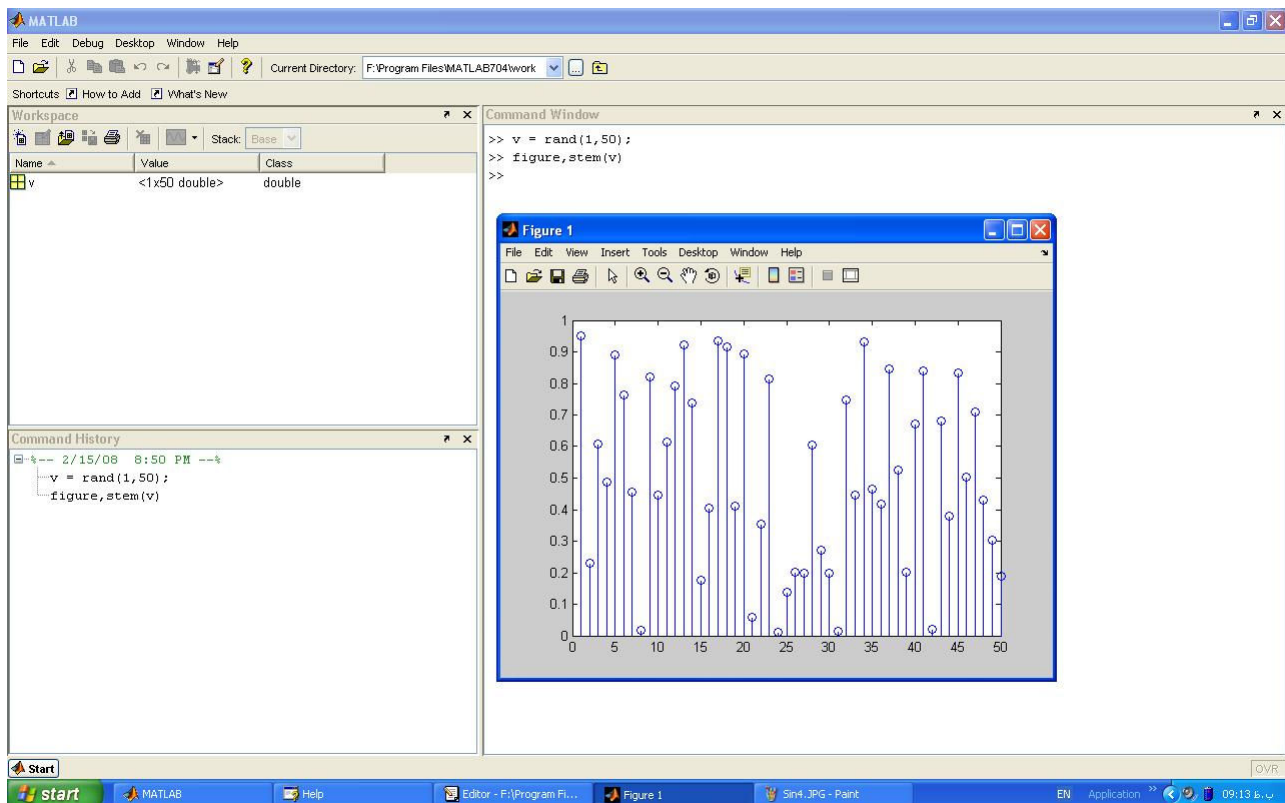
دستور reshape اول، ماتریس M که 3×3 است را به ماتریس (آرایه) r1 با بُعد 1×9 تبدیل می‌کند. با این کار شما می‌توانید با کنار هم گذاشتن ستونهای ماتریس یک آرایه ایجاد کنید.

دستور reshape دوم، ستونهای ترانهاده ماتریس M (که در واقع سطرهای ماتریس M هستند) را کنار هم گذاشته و ماتریس (آرایه) r2 با بُعد 1×9 را می‌سازد.

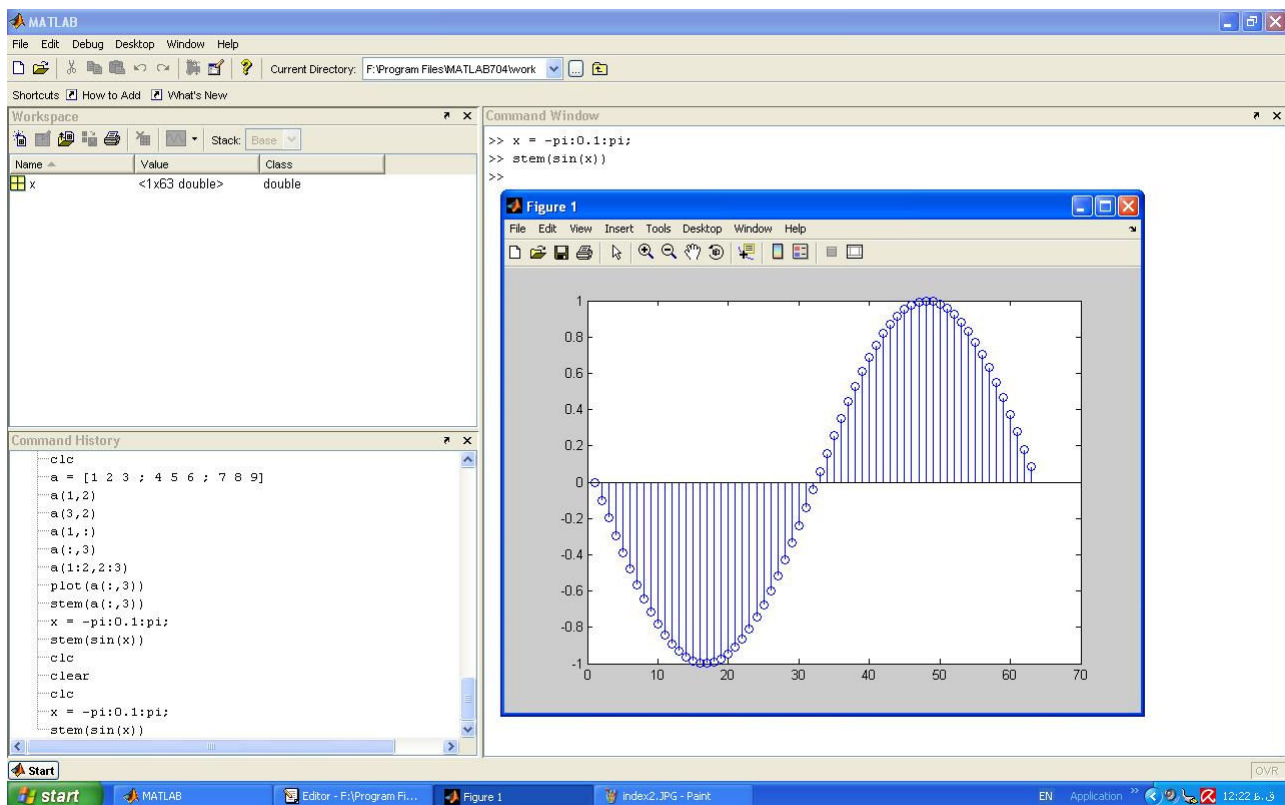
دستورهای ترسیمی

یکی از نقاط قوت مهم MATLAB، توانایی ترسیم توابع و نتایج محاسبات با ساده‌ترین دستورات است. در زیر به مهمترین دستورات ترسیمی MATLAB می‌پردازیم.

دستور stem: به کمک این دستور می‌توانید مقادیر یک آرایه را به صورت گسسته نمایش دهید:

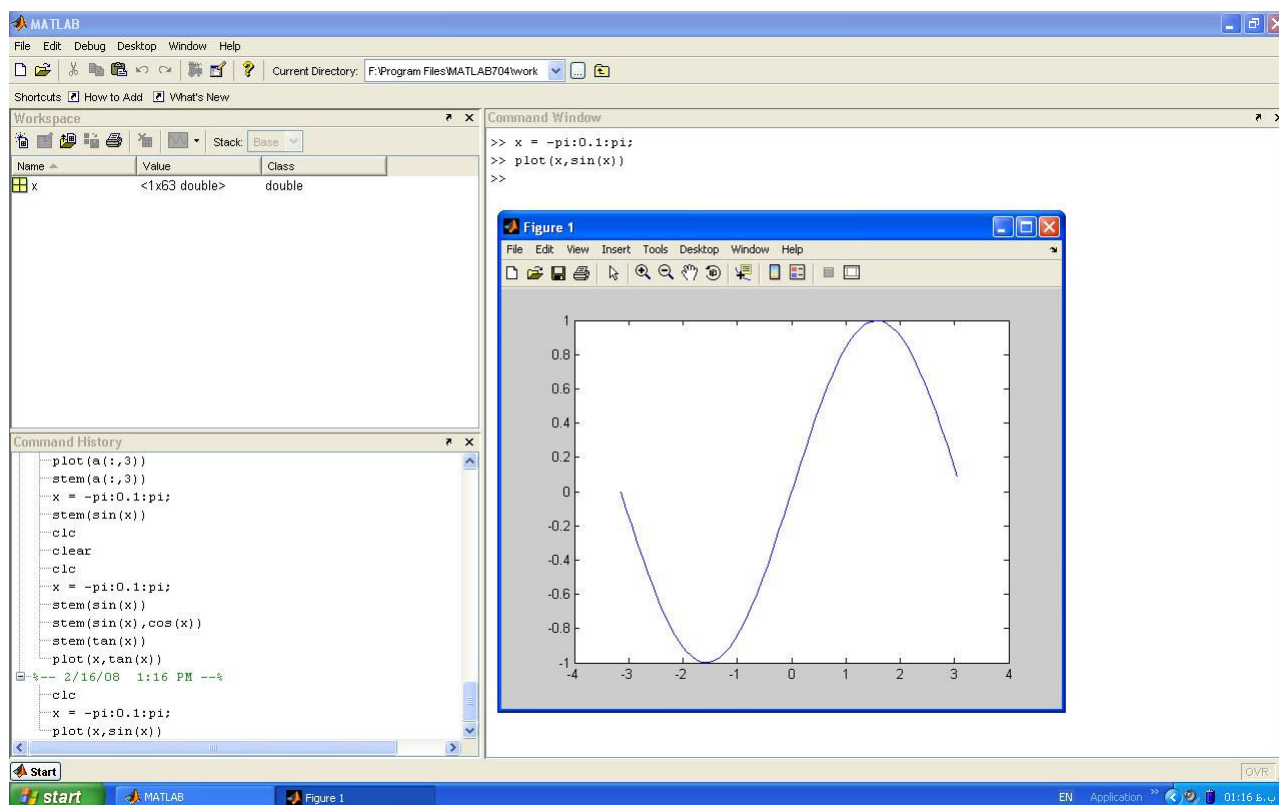


دستور `v = rand(1,50)` یک ماتریس 1×50 با مقادیر تصادفی ایجاد کرده و در متغیر `v` ذخیره می کند. دستور `figure` یک شکل خالی ایجاد می کند که می توان در آن هر ترسیمی انجام داد. دستور `stem(v)` مقادیر بردار `v` را به صورت گسسته نمایش می دهد.



دستور اول یک بردار از $-\pi$ تا $+\pi$ با فواصل 0.1 ایجاد کرده و مقادیر آن (که ۶۳ عدد هستند) را در آرایه x ذخیره می کند. نتیجه اجرای دستور $\text{stem}(\sin(x))$ را در شکل بالا مشاهده می کنید.

دستور plot: متغیرهای MATLAB همگی ماتریسی و گسسته هستند. به کمک دستور plot می توان این مقادیر گسسته را به شکل پیوسته نمایش داد. دستور $\text{plot}(x,y)$ مقادیر بردار y را بر حسب x به صورت پیوسته نمایش می دهد:



با اجرای دستورات ساده می توان جزئیات بیشتری در شکل رسم شده را نشان داد.

دستور ('نام شکل' title نامی که در دستور آمده را بالای شکل نمایش می دهد.

دستورات ('نام محور x' xlabel و ('نام محور y' ylabel نامهای ذکر شده را در کنار محورهای مربوطه نمایش می دهد.

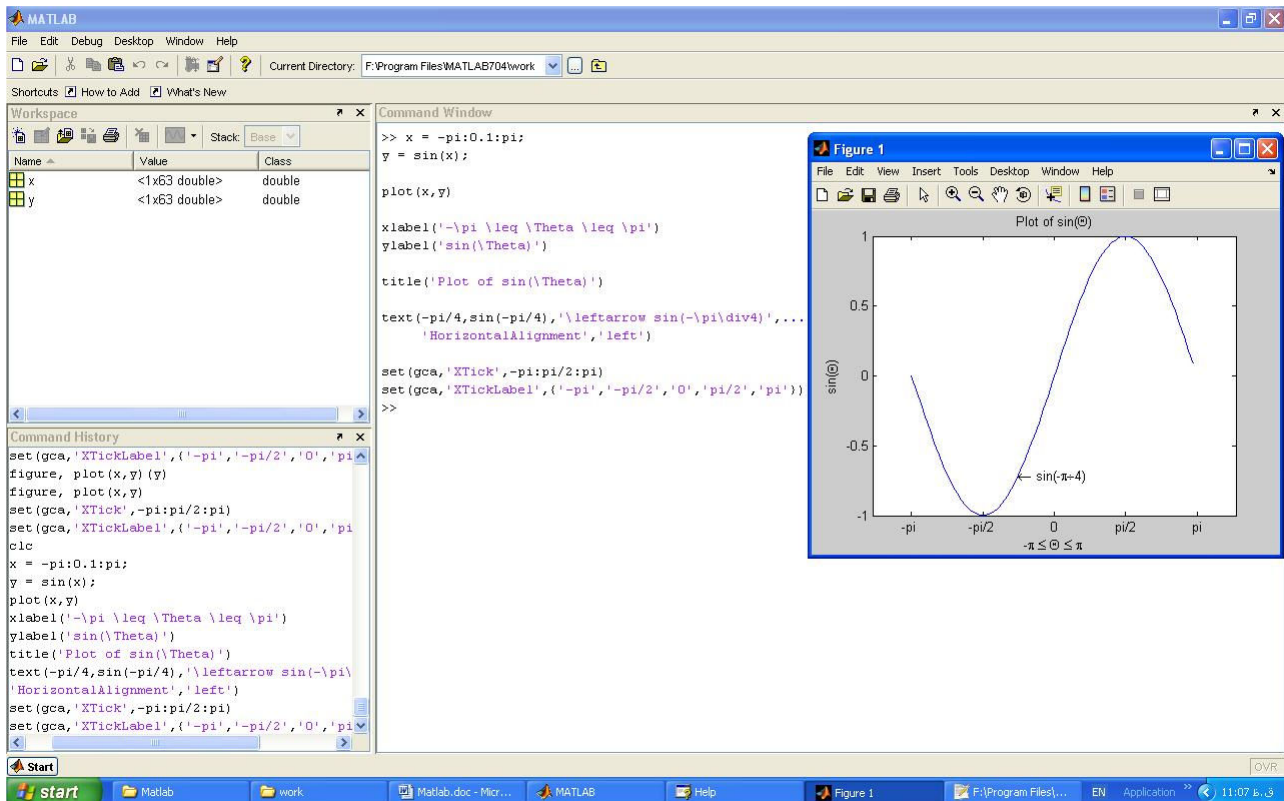
دستور (بردار فواصل set(gca,'XTick', نقاطی که باید در محور x تیک زده شوند را مشخص می کند. برای تیک زدن محور y باید از برچسب YTick استفاده کنیم.

دستور (نام تیک ها set(gca,'XTickLabel', به تیکهایی که به کمک دستور قبل مشخص شده، نامهای مورد نظر کاربر را اختصاص می دهد. برای نامگذاری تیکهای محور y از برچسب YTickLabel استفاده می کنیم.

دستور ('متن' text(x,y, متن مشخص شده را در مختصات (x,y) شکل نمایش می دهد.

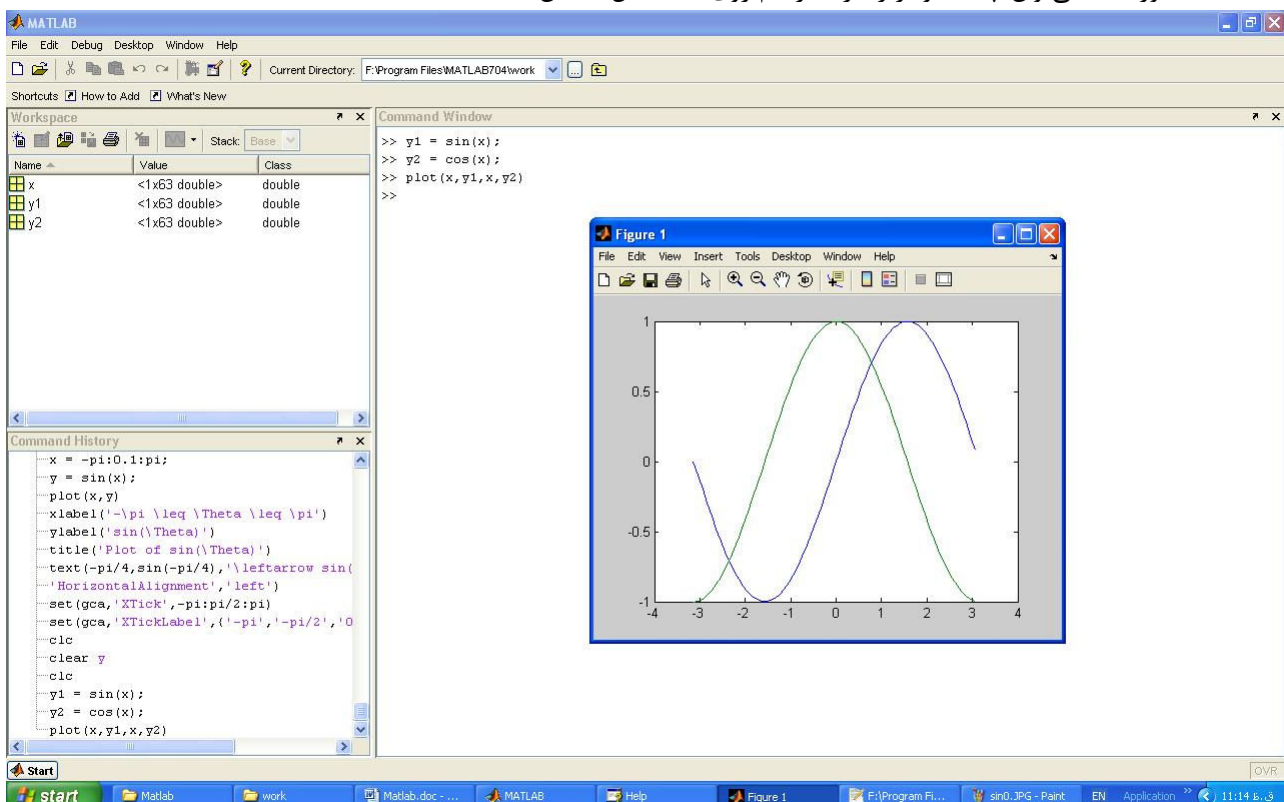
دستور axis([x-min x_max y_min y_max]) مقیاس بندی خودکار محورها را به دلخواه کاربر تغییر می دهد.

اثر اجرای این دستورات اضافه را در شکل زیر می بینید:

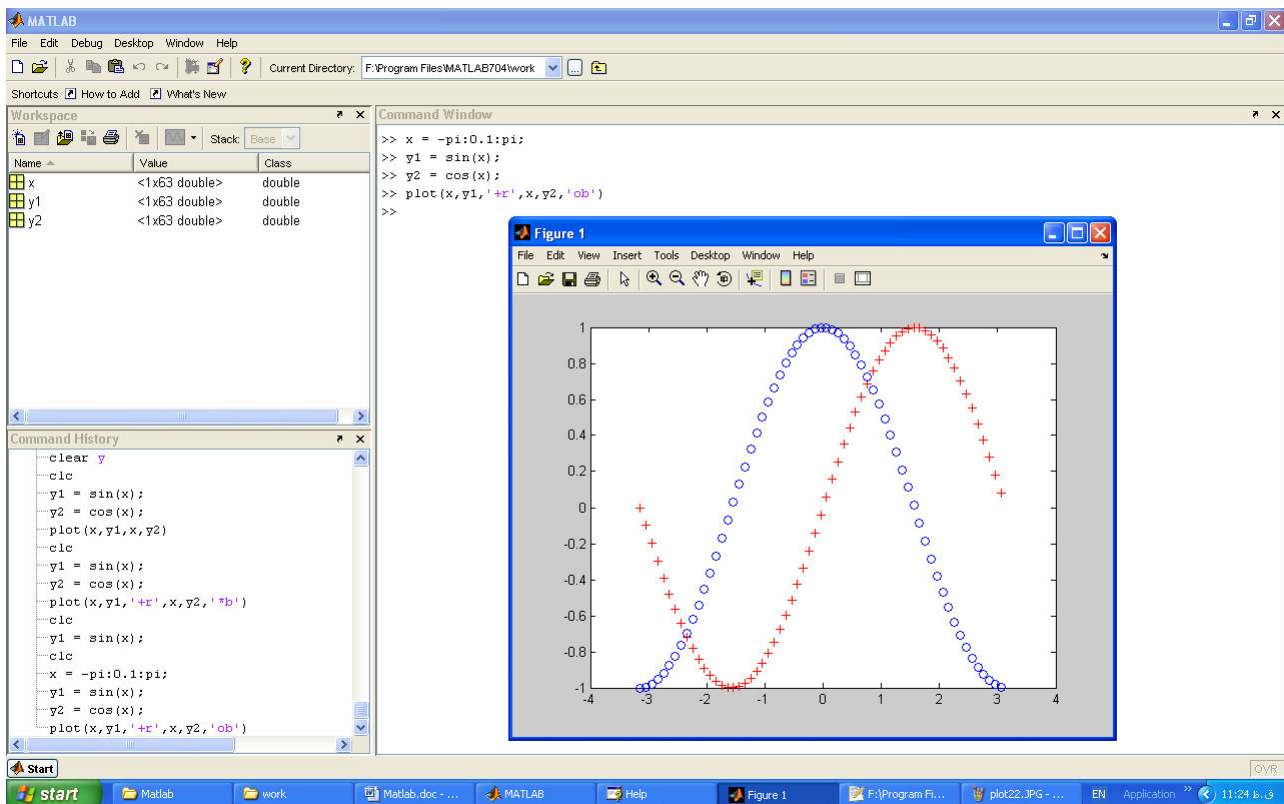


اگر دستوری آن قدر بزرگ باشد که در یک خط جا نشود، با تایپ سه نقطه در انتهای خط، ادامه دستور را در خط بعد پی می گیریم (دستور text را در شکل بالا ببینید). به علاوه می توان چند دستور را در یک خط قرار داد. برای این کار دستورات را با نشانه ; یا , از هم جدا کنید.

به کمک دستور plot می توان چند نمودار را در کنار هم روی یک شکل نمایش داد.



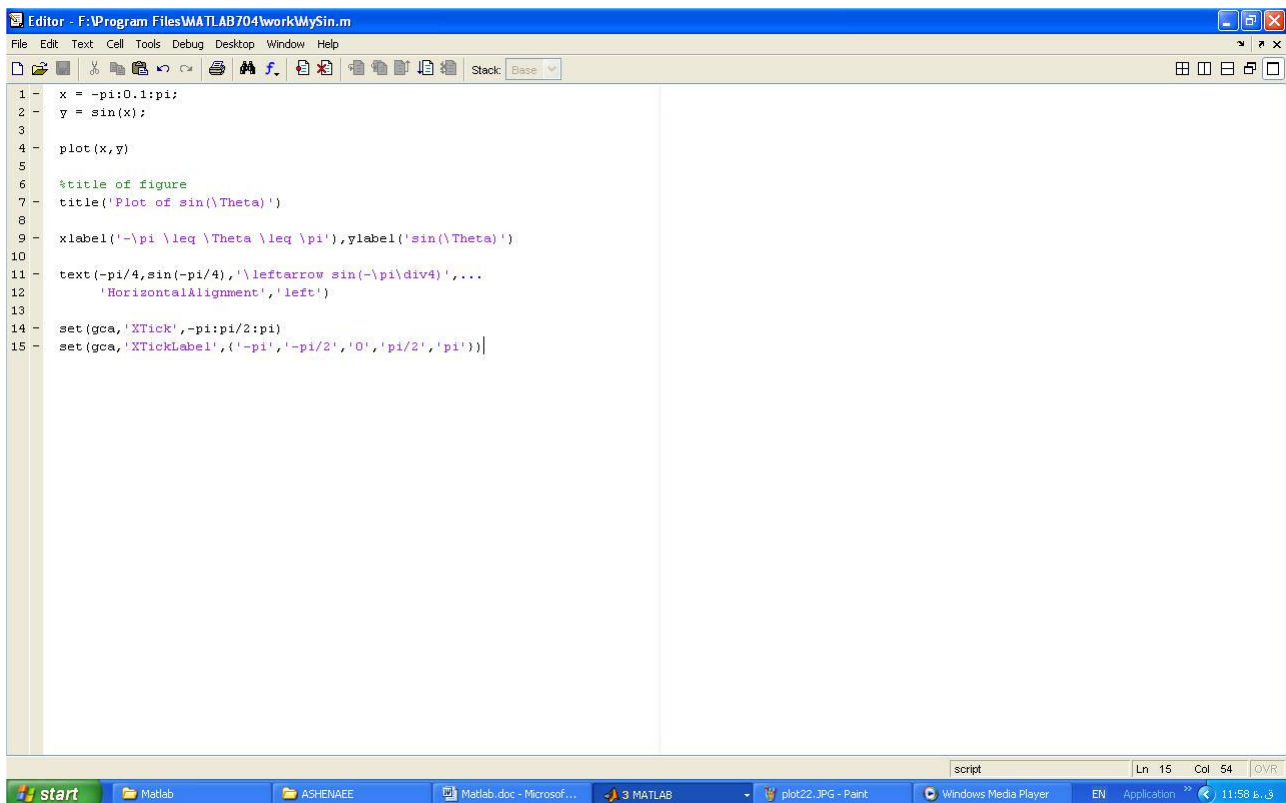
به کمک گزاره‌های ترسیمی می‌توان نحوه نمایش شکل را تغییر داد؛ مثلاً دستور `plot(x,y,'+')` از نشانه + برای رسم شکل استفاده می‌کند. دستور `plot(x,y,'r')` شکل را به رنگ قرمز رسم می‌کند. از این تکنیک می‌توان برای متمایز کردن چند نمودار که روی یک شکل رسم شده استفاده کرد (گزاره‌های رنگی عبارتند از: 'r' برای رنگ قرمز، 'g' برای رنگ سبز، 'b' برای رنگ آبی و 'w' برای رنگ سفید).



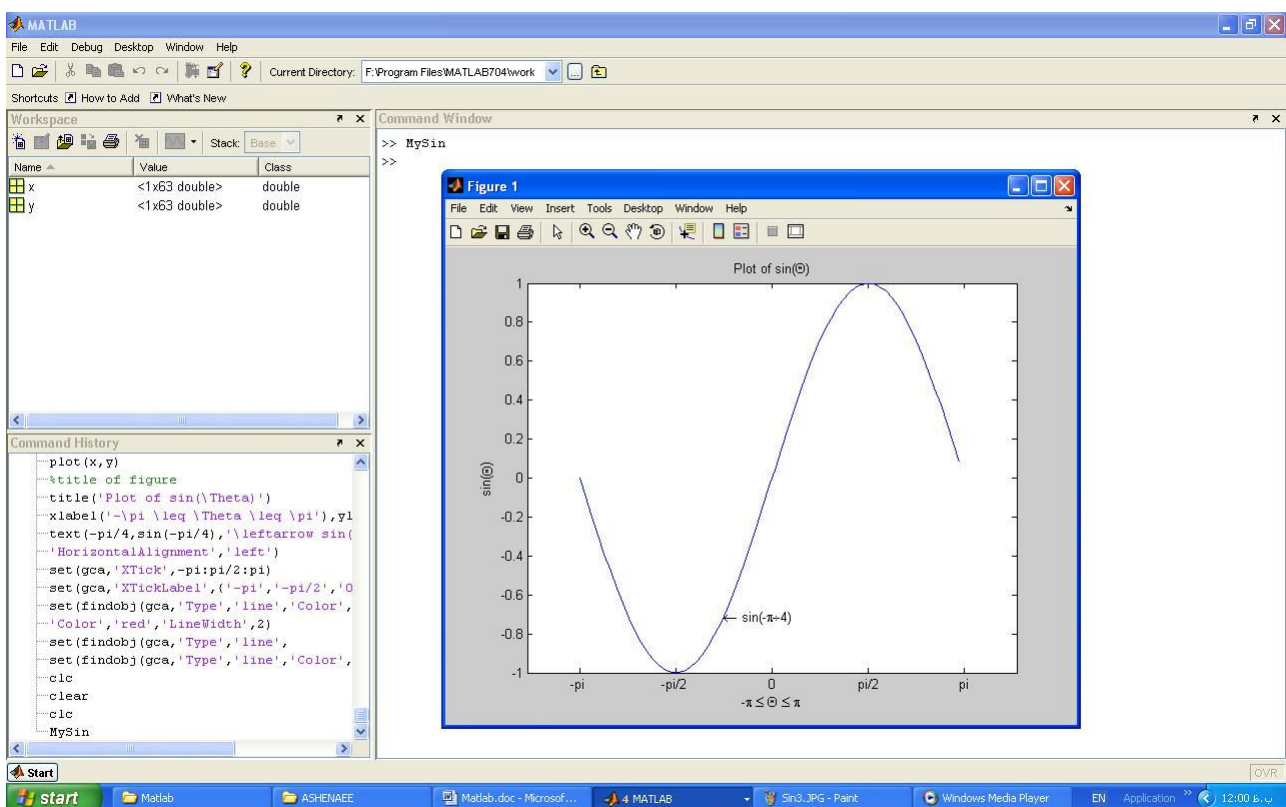
دستور `plot(x,y1,'+r',x,y2,'ob')` نمودار `y1` برحسب `x` را به رنگ قرمز و با علامت + و نمودار `y2` برحسب `x` را به رنگ آبی و با علامت o نمایش می‌دهد.

ایجاد m-file

وقتی تعداد دستوراتی که کاربر می‌خواهد اجرا کند زیاد باشد، می‌تواند آنها را در یک فایل متنی بنویسد و با نام دلخواه (که مشابه نام توابع خود MATLAB نباشد) و پسوند `m` در شاخه `work` مسیری که MATLAB در آن مسیر نصب شده ذخیره کند. برای فراخوانی این دستورات کافی است نام آن را در محیط MATLAB تایپ کنید و کلید `Enter` را فشار دهید:



اگر در ابتدای خطی علامت % قرار داشته باشد، MATLAB آن خط را به عنوان دستور در نظر می گیرد. نحوه اجرای m-file بالا در محیط MATLAB به شکل زیر است:



ماتریسهای خاص

در MATLAB توابعی وجود دارد که به کمک آنها می توان ماتریسهای خاص را به راحتی ایجاد کرد. مثلاً دستور $a = \text{zeros}(m,n)$ یک ماتریس با m سطر و n ستون با عناصر صفر ایجاد می کند و نام آن را a می گذارد. اگر به جای دستور zeros از دستور ones استفاده کنیم، تمامی عناصر ماتریس مزبور ۱ خواهند بود. دستور $\text{eye}(n)$ یک ماتریس مربعی واحد (عناصر روی قطر اصلی ۱ و بقیه صفر هستند) با اندازه n ایجاد می کند.

بخش دوم – کاربرد MATLAB در پردازش تصویر

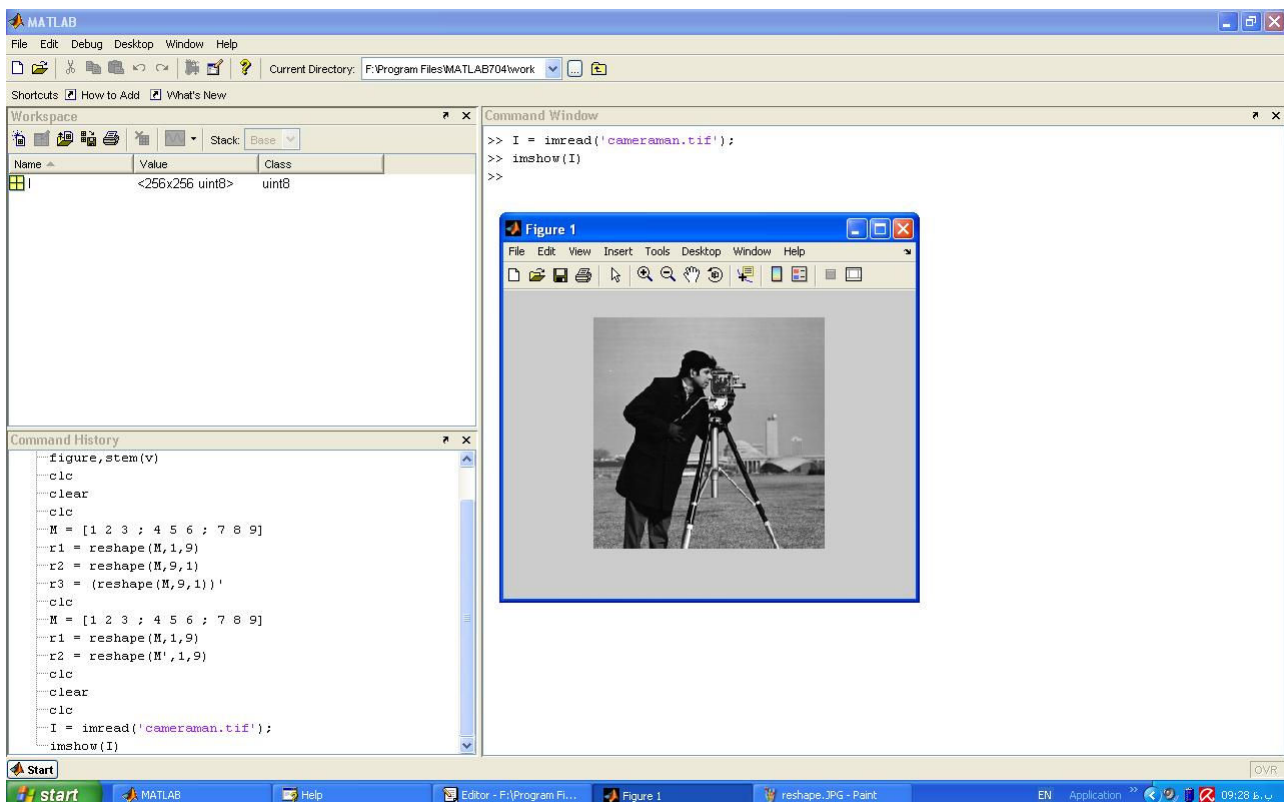
پردازش سیگنال تصویر یکی از مهمترین قابلیت های نرم افزار MATLAB است. جعبه ابزار Image Processing امکانات فراوانی برای پردازش تصاویر سیاه و سفید و رنگی در اختیار ما می گذارد. در ادامه به توابع پایه برای پردازش تصاویر سیاه و سفید خواهیم پرداخت.

سیگنال تصویر

در یک تصویر سیاه و سفید، هر نقطه یا پیکسل تصویر (Pixel) یک سطح روشنایی بین صفر تا ۲۵۵ دارد که سطح صفر مربوط به رنگ سیاه و سطح ۲۵۵ مربوط به رنگ سفید است. بنابراین می توان سطح روشنایی هر پیکسل تصویر را با یک عدد ۸ بیتی نمایش داد.

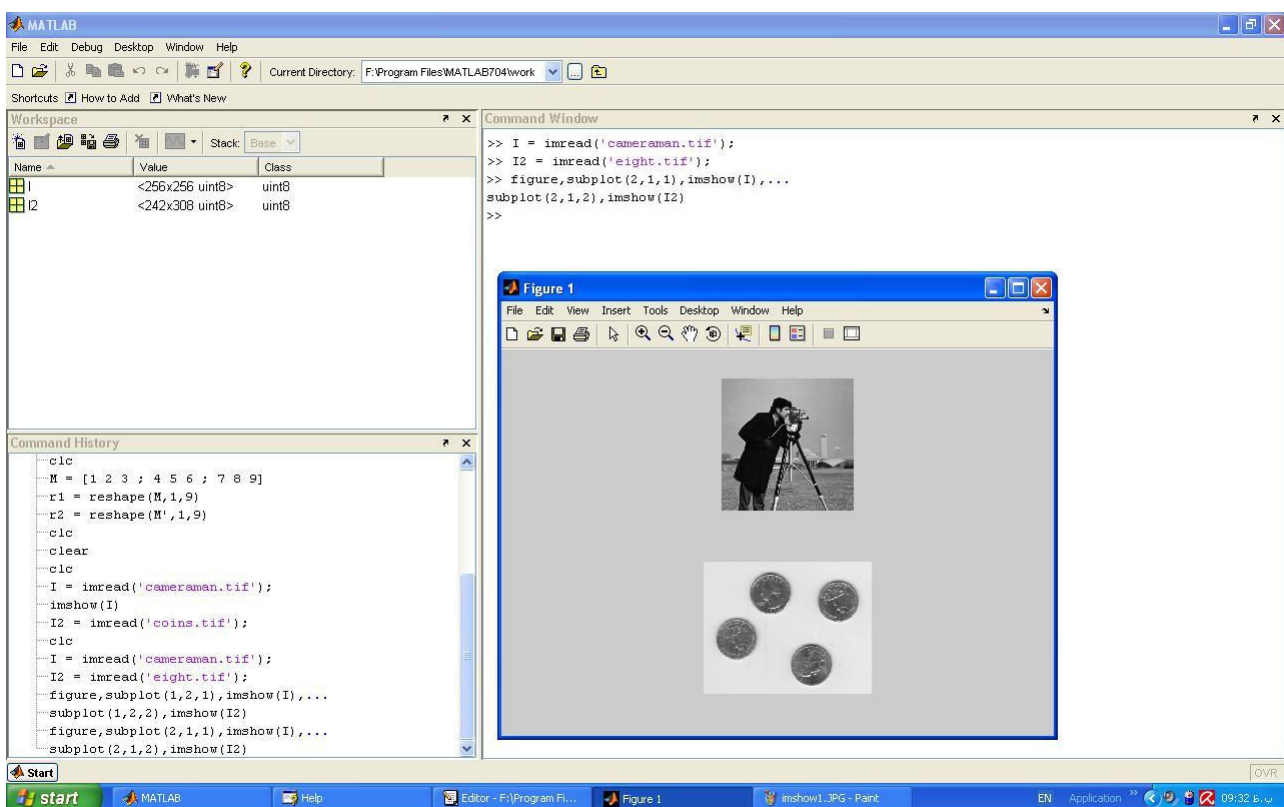
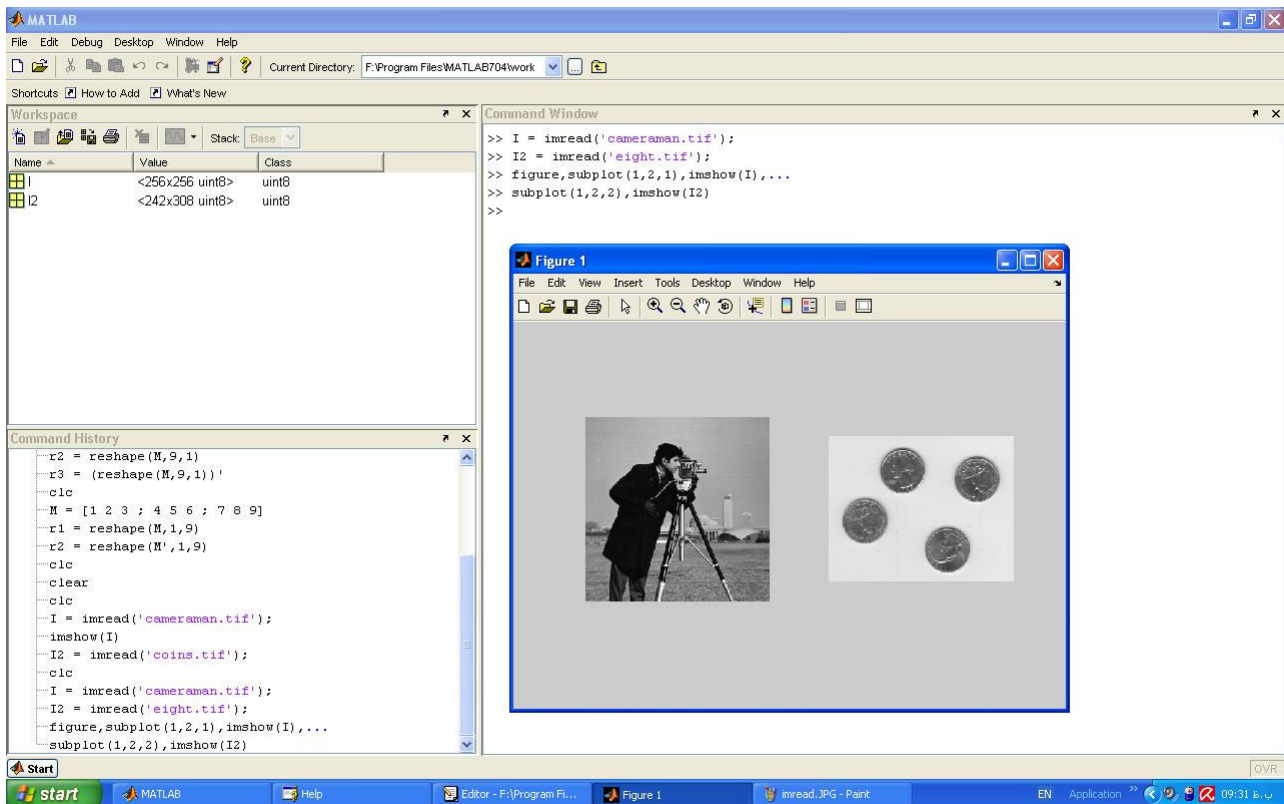


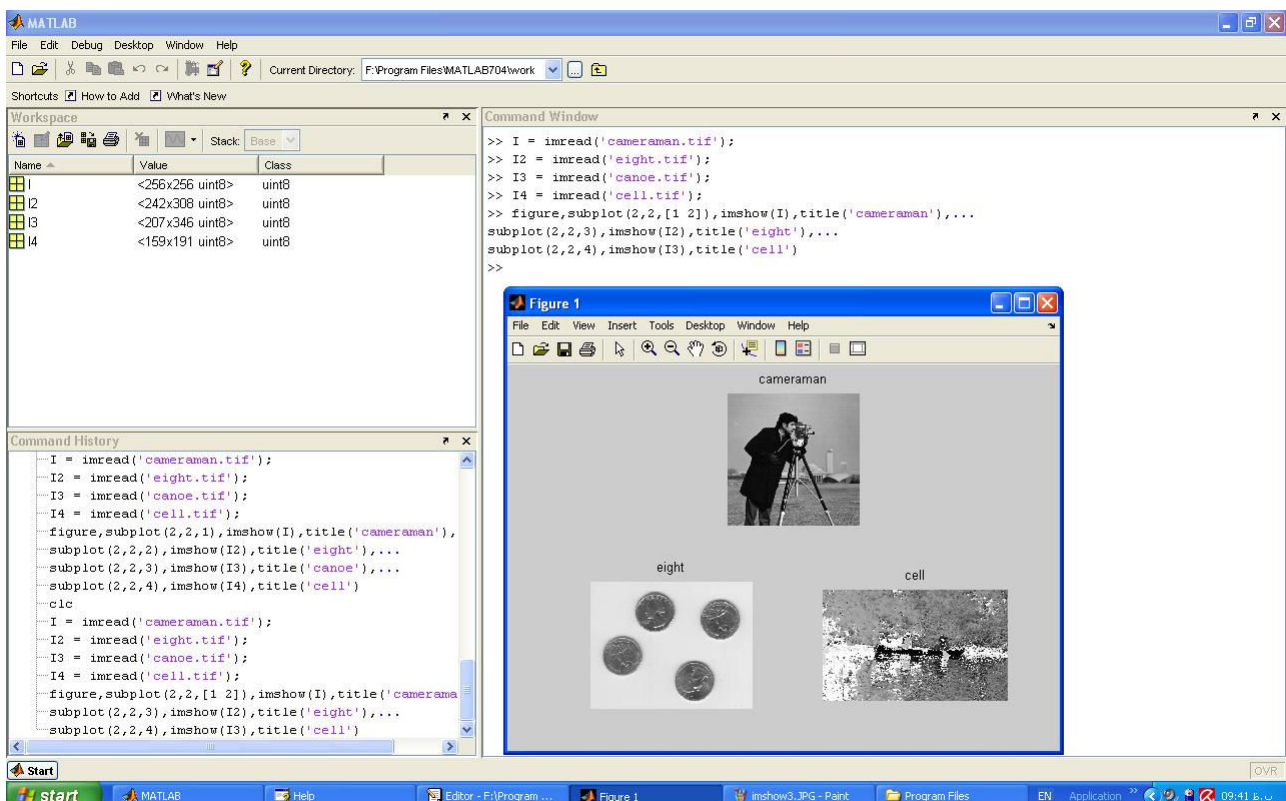
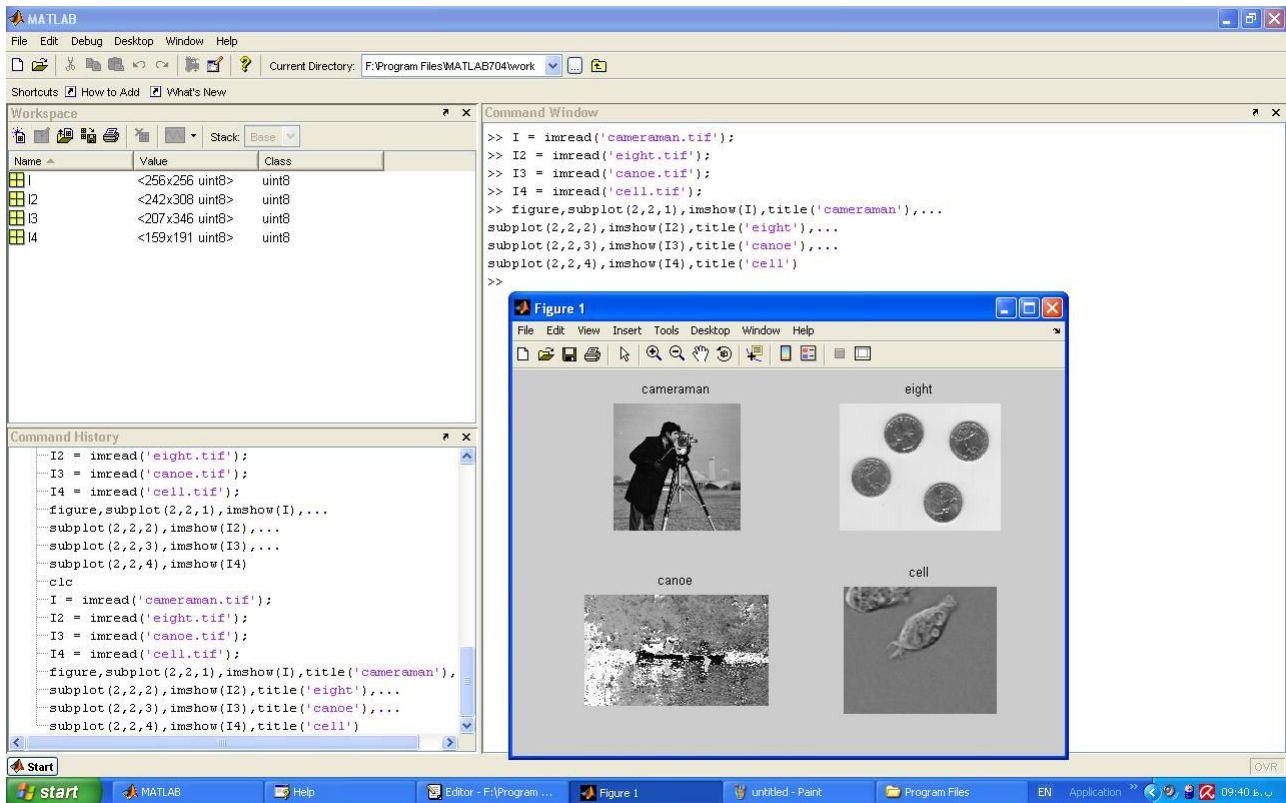
یک تصویر سیاه و سفید با اندازه $m \times n$ (مثلاً 640×480)، در واقع یک ماتریس از پیکسلها با m سطر و n ستون است که مقدار هر خانه ماتریس (یک بایت) نشان دهنده سطح روشنایی آن پیکسل تصویر می باشد. به کمک دستور imread (image read) می توان یک تصویر را به صورت یک ماتریس وارد MATLAB کرد. تابع imshow این ماتریس را به صورت تصویر نمایش می دهد:



عناصر یک تصویر می تواند از نوع uint8 (یک بایت که می تواند بین صفر تا ۲۵۵ باشد) یا از نوع double (عدد حقیقی بین صفر تا یک) باشد.

به کمک تابع subplot می توان چند ترسیم را روی یک شکل انجام داد:





پردازش سیگنالها و سیستم‌های دویبعی نیاز به معلومات بیشتری دارد. بنابراین به کمک تابع reshape تصویر را به یک سیگنال یک‌بعدی تبدیل می‌کنیم و پس از پردازش به کمک همین تابع دوباره تصویر را به اندازه اصلی برمی‌گردانیم.

دستور conv

به کمک این دستور می توان یک فیلتر را روی یک سیگنال (مثلاً یک تصویر) اعمال کرد. این کار به معنی کانوالو کردن (convolution) سیگنال تصویر با پاسخ ضربه فیلتر است. قطعه کد زیر یک تصویر 256×256 به نام cameraman.tif که همراه با MATLAB ارائه می شود را خوانده و یک فیلتر متوسط گیر با پاسخ ضربه $h = [\frac{1}{3}, \frac{1}{3}, \frac{1}{3}]$ را روی آن اعمال کرده و نتیجه را نمایش می دهد. به نحوه reshape کردن توجه کنید:

```
Im = imread ( ' cameraman.tif ');
I = im2double ( Im );

% size of this image is 256*256
Vector = reshape ( I , 1 , 256*256 ); %Image as a vector

h1 = [1/3 1/3 1/3]; % or "h1 = ones(1,3)/3"

Filt = conv ( Vector , h1 );

F = Filt ( 2 : end-1 );

Out = reshape ( F , 256 , 256 ); vector as image
```

```
imshow ( Out );
```

چون دستور conv فقط می تواند روی داده های از نوع double عمل کند، به کمک تابع im2double تصویر خوانده شده را به این نوع داده تبدیل می کنیم.

کانوالو کردن یک فیلتر با پاسخ ضربه به طول n، باعث می شود n-1 واحد به نتیجه کانولوشن اضافه شود. بنابراین برای اینکه اندازه تصویر خروجی با تصویر اصلی یکی باشد، به کمک دستور $F = \text{Filt} (2 : \text{end}-1)$ یک پیکسل از ابتدا و یک پیکسل از انتهای بردار خروجی کم می کنیم.

تابع reshape اول برای تبدیل تصویر دوبعدی به یک بردار یک بعدی و reshape دوم برای تبدیل نتیجه پردازش که یک بردار یک بعدی است به ماتریس دوبعدی تصویر به کار می رود. با استفاده از قطعه کد بالا، ستونهای تصویر به دنبال هم چیده شده و پردازش می شوند. می توانید به جای این کار، سطرها را به دنبال هم بچینید (به کمک آنچه قبلاً در قسمت reshape دیدیم) و پردازش کنید. این دو تکنیک را در کانولوشن تصویر با یک فیلتر بالاگذر با پاسخ ضربه $h = [-1, 2, -1]$ به کار ببرید و نتایج را با هم مقایسه کنید.

پردازش تصویر در حوزه فرکانس

برای پردازش تصویر در حوزه فرکانس، ابتدا آن را به یک سیگنال یک بعدی تبدیل می کنیم و به کمک تابع fft از آن تبدیل فوریه (Fast Fourier Transform) می گیریم. نتیجه تابع fft یک بردار مختلط است که به کمک توابع abs و angle می توان مقادیر دامنه و فاز آن را به دست آورد.

قطعه کد زیر اصول پردازش سیگنال تصویر به صورت یک بعدی در فضای فرکانسی را نشان می دهد:

```
Im = imread('eight.tif');
I = im2double(Im);

[row col] = size(I);
% size of this image is row*col
x = reshape(I,1,row*col); %Image as a vector

% Fourier Transform
X = fft(x);
X = fftshift(X);
```

```
% Amplitude of Fourier Transform
absX = abs(X);
```

```
% Phase of Fourier Transform
angX = angle(X);
% High-pass filter
H = zeros(1,row*col);
H(1 : row*col/3) = 1;
H(end - row*col/3 : end) = 1;
```

```
absY = H .* absX;
```

```
Y = absY .* exp(j*angX);
Y = fftshift(Y);
```

```
y = ifft(Y);
y = real(y);
```

```
Out = reshape(y,row,col);
```

```
imshow(Out),title('High-pass Filter');
```

تابع `fftshift` مولفه های کم فرکانس فوریه را به مرکز طیف منتقل می کند تا تحلیل آن ساده تر باشد. همان گونه که در قطعه کد بالا می بینید، `H` اندازه پاسخ فرکانسی یک فیلتر بالاگذر ایده آل است که در اندازه تبدیل فوریه تصویر ضرب شده است. `Y` تبدیل فوریه ای است که از ترکیب اندازه جدید با فاز تبدیل فوریه اصلی به دست می آید ($Y = absY \cdot e^{j \cdot angX}$). با اعمال مجدد تابع `fftshift` مولفه های فرکانسی را به مکان اصلیشان برمی گردانیم و به کمک تابع `ifft` (Inverse FFT) تبدیل فوریه جدید را به حوزه زمان برگردانده و قسمت حقیقی آن که همان تصویر خروجی است را به کمک تابع `reshape` به ماتریس تصویر تبدیل می کنیم.

توابع جعبه ابزار پردازش تصویر MATLAB

Image Display

`colorbar` Display color bar (MATLAB function)
`image` Create and display image object (MATLAB function)
`imagesc` Scale data and display as image (MATLAB function)
`immovie` Make movie from multiframe indexed image
`imshow` Display image in a MATLAB figure window
`imtool` Display image in the Image Viewer
`montage` Display multiple image frames as rectangular montage
`subimage` Display multiple images in single figure
`warp` Display image as texture-mapped surface

Image File I/O

`dicomanon` Anonymize a DICOM file
`dicomdict` Specify which DICOM data dictionary to use
`dicominfo` Read metadata from a DICOM message
`dicomread` Read a DICOM image
`dicomuid` Generate DICOM unique identifier
`dicomwrite` Write a DICOM image
`dicom-dict.txt` Text file containing DICOM data dictionary
`imfinfo` Return information about image file (MATLAB function)
`imread` Read image file (MATLAB function)
`imwrite` Write image file (MATLAB function)

Image Types and Type Conversions

[dither](#) Convert image using dithering
[double](#) Convert data to double precision (MATLAB function)
[gray2ind](#) Convert intensity image to indexed image
[grayslice](#) Create indexed image from intensity image by thresholding
[graythresh](#) Compute global image threshold using Otsu's method
[im2bw](#) Convert image to binary image by thresholding
[im2double](#) Convert image array to double precision
[im2int16](#) Convert image array to 16-bit signed integer
[im2java](#) Convert image to instance of Java image object (MATLAB function)
[im2java2d](#) Convert image to instance of Java buffered image object
[im2single](#) Convert image array to single precision
[im2uint16](#) Convert image array to 16-bit unsigned integers
[im2uint8](#) Convert image array to 8-bit unsigned integers
[ind2gray](#) Convert indexed image to intensity image
[ind2rgb](#) Convert indexed image to RGB image
[int16](#) Convert data to signed 16-bit integers (MATLAB function)
[label2rgb](#) Convert a label matrix to an RGB image
[mat2gray](#) Convert matrix to intensity image
[rgb2gray](#) Convert RGB image or colormap to grayscale
[rgb2ind](#) Convert RGB image to indexed image
[uint16](#) Convert data to unsigned 16-bit integers (MATLAB function)
[uint8](#) Convert data to unsigned 8-bit integers (MATLAB function)

Modular Tool Creation Functions

[imageinfo](#) Image Information tool
[imcontrast](#) Adjust Contrast tool
[imdisplayrange](#) Display range tool
[impixelinfo](#) Pixel Information tool
[impixelinfoval](#) Pixel Information tool, without text label
[impixelregion](#) Pixel Region tool
[impixelregionpanel](#) Pixel Region scroll panel

Navigational tools

[immagbox](#) Image Information tool
[imoverview](#) Adjust Contrast tool
[imoverviewpanel](#) Display range tool
[imscrollpanel](#) Pixel Information tool

Utility Functions

[axes2pix](#) Convert axes coordinate to pixel coordinate
[getimage](#) Get image data from axes
[getimagemodel](#) Retrieve imagemodel objects from image handles
[imattributes](#) Return information about image attributes
[imgca](#) Get handle to current image axes
[imgcf](#) Get handle to current image figure
[imgetfile](#) Image Open File dialog box
[imhandles](#) Get all image handles
[impositionrect](#) Create position rectangle
[iptaddcallback](#) Add function handle to callback list
[iptcheckhandle](#) Check validity of handle
[iptgetapi](#) Get Application Programmer Interface from a handle
[iptcondir](#) Directories containing IPT and MATLAB icons
[iptremovecallback](#) Delete function handle from callback list
[iptwindowalign](#) Align figure windows
[truesize](#) Adjust display size of image

Spatial Transformations

[checkerboard](#) Create checkerboard image
[findbounds](#) Find output bounds for spatial transformation
[fliptform](#) Flip the input and output roles of a TFORM structure
[imcrop](#) Crop image

[imresize](#) Resize image
[imrotate](#) Rotate image
[imtransform](#) Apply 2-D spatial transformation to image
[makesampler](#) Create resampling structure
[maketform](#) Create geometric transformation structure
[tformarray](#) Geometric transformation of a multidimensional array
[tformfwd](#) Apply forward geometric transformation
[tforminv](#) Apply inverse geometric transformation

Image Registration

[cp2tform](#) Infer geometric transformation from control point pairs
[cpcorr](#) Tune control point locations using cross-correlation
[cpselect](#) Control point selection tool
[cpstruct2pairs](#) Convert CPSTRUCT to valid pairs of control points
[normxcorr2](#) Normalized two-dimensional cross-correlation

Image Analysis

[bwboundaries](#) Trace region boundaries in binary image
[bwtraceboundary](#) Trace object in binary image
[edge](#) Find edges in intensity image
[hough](#) Hough transform
[houghlines](#) Extract line segments based on the Hough transform
[houghpeaks](#) Identify peaks in the Hough transform
[qtdecomp](#) Perform quadtree decomposition
[qtgetblk](#) Get block values in quadtree decomposition
[qtsetblk](#) Set block values in quadtree decomposition

Texture Analysis

[entropy](#) Entropy of an intensity image
[entropyfilt](#) Local entropy of an intensity image
[graycomatrix](#) Gray-level co-occurrence matrix
[graycoprops](#) Properties of a gray-level co-occurrence matrix
[rangefilt](#) Local range of an image
[stdfilt](#) Local standard deviation of an image

Pixel Values and Statistics

[corr2](#) Compute 2-D correlation coefficient
[imcontour](#) Create contour plot of image data
[imhist](#) Display histogram of image data
[impixel](#) Determine pixel color values
[improfile](#) Compute pixel-value cross-sections along line segments
[mean2](#) Compute mean of matrix elements
[pixval](#) Display information about image pixels
[regionprops](#) Measure properties of image regions
[std2](#) Compute standard deviation of matrix elements

Image Arithmetic

[imabsdiff](#) Compute absolute difference of two images
[imadd](#) Add two images, or add constant to image
[imcomplement](#) Complement image
[imdivide](#) Divide two images, or divide image by constant
[imlincomb](#) Compute linear combination of images
[immultiply](#) Multiply two images, or multiply image by constant
[imsubtract](#) Subtract two images, or subtract constant from image

Image Enhancement

[adaphisteq](#) Perform adaptive histogram equalization using CLAHE
[decorrstretch](#) Apply a decorrelation stretch to a multi-channel image
[histeq](#) Enhance contrast using histogram equalization
[imadjust](#) Adjust image intensity values or colormap
[imnoise](#) Add noise to an image
[intlut](#) Compute new array values based on lookup table (LUT)



[medfilt2](#) Perform 2-D median filtering
[ordfilt2](#) Perform 2-D order-statistic filtering
[stretchlim](#) Return a pair of intensities that can be used to increase the contrast of an image
[wiener2](#) Perform 2-D adaptive noise-removal filtering

Image Restoration (Deblurring)

[deconvblind](#) Restore image using blind deconvolution
[deconvlucy](#) Restore image using accelerated Richardson-Lucy algorithm
[deconvreg](#) Restore image using regularized filter
[deconvwnr](#) Restore image using Wiener filter
[edgetaper](#) Taper the discontinuities along the image edges
[otf2psf](#) Convert optical transfer function to point spread function
[psf2otf](#) Convert point spread function to optical transfer function

Linear Filtering

[conv2](#) Perform 2-D convolution (MATLAB function)
[convmtx2](#) Compute 2-D convolution matrix
[convn](#) Perform N-D convolution (MATLAB function)
[filter2](#) Perform 2-D filtering (MATLAB function)
[fspecial](#) Create predefined filters
[imfilter](#) Multidimensional image filtering

Linear 2-D Filter Design

[freqspace](#) Determine 2-D frequency response spacing (MATLAB function.)
[freqz2](#) Compute 2-D frequency response
[fsamp2](#) Design 2-D FIR filter using frequency sampling
[ftrans2](#) Design 2-D FIR filter using frequency transformation
[fwind1](#) Design 2-D FIR filter using 1-D window method
[fwind2](#) Design 2-D FIR filter using 2-D window method

Image Transforms

[dct2](#) Compute 2-D discrete cosine transform
[dctmtx](#) Compute discrete cosine transform matrix
[fan2para](#) Convert fan-beam projection data to parallel-beam
[fanbeam](#) Compute fan-beam transform
[fft2](#) Compute 2-D fast Fourier transform (MATLAB function)
[fftn](#) Compute N-D fast Fourier transform (MATLAB function)
[fftshift](#) Reverse quadrants of output of FFT (MATLAB function)
[idct2](#) Compute 2-D inverse discrete cosine transform
[ifft2](#) Compute 2-D inverse fast Fourier transform (MATLAB function)
[ifftn](#) Compute N-D inverse fast Fourier transform (MATLAB function)
[ifanbeam](#) Compute inverse fan-beam transform
[iradon](#) Compute inverse Radon transform
[para2fan](#) Convert parallel-beam projections to fan-beam
[phantom](#) Generate a head phantom image
[radon](#) Compute Radon transform

Intensity and Binary Images

[conndef](#) Default connectivity array
[imbothat](#) Perform bottom-hat filtering
[imclearborder](#) Suppress light structures connected to image border
[imclose](#) Close image
[imdilate](#) Dilate image
[imerode](#) Erode image
[imextendedmax](#) Find extended-maxima transform
[imextendedmin](#) Find extended-minima transform
[imfill](#) Fill image regions
[imhmax](#) Calculate H-maxima transform
[imhmin](#) Calculate H-minima transform
[imimposemin](#) Impose minima
[imopen](#) Open image
[imreconstruct](#) Perform morphological reconstruction

[imregionalmax](#) Find regional maxima of image
[imregionalmin](#) Find regional minima of image
[imtophat](#) Perform tophat filtering
[watershed](#) Find image watershed regions

Binary Images

[applylut](#) Perform neighborhood operations using lookup tables
[bwarea](#) Area of objects in binary image
[bwareaopen](#)
[bwdist](#) Distance transform
[bweuler](#) Euler number of binary image
[bwhitmiss](#) Binary hit-and-miss operation
[bwlabel](#) Label connected components in 2-D binary image
[bwlabeln](#) Label connected components in N-D binary image
[bwmorph](#) Perform morphological operations on binary image
[bwpack](#) Pack binary image
[bwperim](#) Find perimeter of objects in binary image
[bwselect](#) Select objects in binary image
[bwulterode](#) Ultimate erosion
[bwunpack](#) Unpack a packed binary image
[imregionalmin](#) Regional minima of image
[imtophat](#) Perform tophat filtering
[makelut](#) Construct lookup table for use with applylut

Structuring Element (STREL) Creation and Manipulation

[getheight](#) Get the height of a structuring element
[getneighbors](#) Get structuring element neighbor locations and heights
[getnhood](#) Get structuring element neighborhood
[getsequence](#) Extract sequence of decomposed structuring elements
[isflat](#) Return true for flat structuring element
[reflect](#) Reflect structuring element
[strel](#) Create morphological structuring element
[translate](#) Translate structuring element

Region-Based Processing

[poly2mask](#) Convert region-of-interest polygon to mask
[roicolor](#) Select region of interest, based on color
[roifill](#) Smoothly interpolate within arbitrary region
[roifilt2](#) Filter a region of interest
[roipoly](#) Select polygonal region of interest

Neighborhood and Block Processing

[bestblk](#) Choose block size for block processing
[blkproc](#) Implement distinct block processing for image
[col2im](#) Rearrange matrix columns into blocks
[colfilt](#) Perform neighborhood operations using column-wise functions
[im2col](#) Rearrange image blocks into columns
[nlfilter](#) Perform general sliding-neighborhood operations

Colormap Manipulation

[brighten](#) Brighten or darken colormap (MATLAB function)
[cmpermute](#) Rearrange colors in colormap
[cmunique](#) Find unique colormap colors and corresponding image
[colormap](#) Set or get color lookup table (MATLAB function)
[imapprox](#) Approximate indexed image by one with fewer colors
[rgbplot](#) Plot RGB colormap components (MATLAB function)

Color Space Conversions

[applycform](#) Apply device-independent color space transformation
[hsv2rgb](#) Convert HSV values to RGB color space (MATLAB function)
[iccread](#) Read ICC color profile
[iccwrite](#) Write ICC color profile

[isicc](#) Determine if ICC color profile is valid
[lab2double](#) Convert color values to double
[lab2uint16](#) Convert color values to uint16
[lab2uint8](#) Convert color values to uint8
[makecform](#) Create device-independent color space transform structure
[ntsc2rgb](#) Convert NTSC values to RGB color space
[rgb2hsv](#) Convert RGB values to HSV color space (MATLAB function)
[rgb2ntsc](#) Convert RGB values to NTSC color space
[rgb2ycbcr](#) Convert RGB values to YCbCr color space
[whitepoint](#) Returns XYZ values of standard illuminants
[xyz2double](#) Convert XYZ color values to double
[xyz2uint16](#) Convert XYZ color values to uint16
[ycbcr2rgb](#) Convert YCbCr values to RGB color space

Toolbox Preferences

[iptgetpref](#) Get value of Image Processing Toolbox preference
[iptsetpref](#) Set value of Image Processing Toolbox preference

Toolbox Utility Functions

[getrangefromclass](#) Get dynamic range of image based on its class
[iptcheckconn](#) Check validity of connectivity argument
[iptcheckinput](#) Check validity of array
[iptcheckmap](#) Check validity of colormap
[iptchecknargin](#) Check number of input arguments
[iptcheckstrs](#) Check validity of strings
[iptnum2ordinal](#) Convert positive integer to ordinal string

Interactive Mouse Utility Functions

[getline](#) Select polyline with mouse
[getpts](#) Select points with mouse
[getrect](#) Select rectangle with mouse

Array Operations

[circshift](#) Shift array circularly (MATLAB function)
[padarray](#) Pad an array

Demos

[iptdemos](#) Display index of Image Processing Toolbox demos

Performance

[ippI](#) Check for presence of Intel Performance Primitives Library (IPPL)

بخش سوم – تحلیل سیستمهای کنترلی به کمک MATLAB

یکی از قابلیت‌های مهم MATLAB، کاربرد آن در تحلیل و طراحی سیستمهای کنترلی است. رسم نمودارهای مختلف و تحلیل نحوه عملکرد سیستمهای کنترل خطی بدون کمک کامپیوتر بسیار دشوار و بعضاً غیرممکن است و MATLAB در این میان به عنوان یک ابزار ریاضی مهندسی، کمک فراوانی به مهندسين کنترل جهت تحلیل و طراحی سیستمها می‌نماید. در ذیل با اصول اساسی تحلیل سیستمهای کنترلی به کمک MATLAB آشنا می‌شویم.

تعریف تابع تبدیل در حوزه لاپلاس

می‌دانید که تابع تبدیل سیستمهای LTI در حوزه لاپلاس گویا و شامل دو چندجمله‌ای برحسب s در صورت و مخرج است:

$$H(s) = \frac{B(s)}{A(s)} = \frac{b_1 s^{n-1} + \dots + b_{n-1} s + b_n}{a_1 s^{m-1} + \dots + a_{m-1} s + a_m}$$

این چند جمله‌ای‌ها را می‌توان به صورت حاصل ضرب صفرها و قطبها نوشت:

$$H(s) = \frac{Z(s)}{P(s)} = k \frac{(s - z_1)(s - z_2) \dots (s - z_m)}{(s - p_1)(s - p_2) \dots (s - p_n)}$$

که k بهره سیستم، Z_i صفرهای سیستم و P_i قطبهای سیستم هستند.

در MATLAB می‌توان یک تابع تبدیل را در هر دو شکل تعریف کرد.

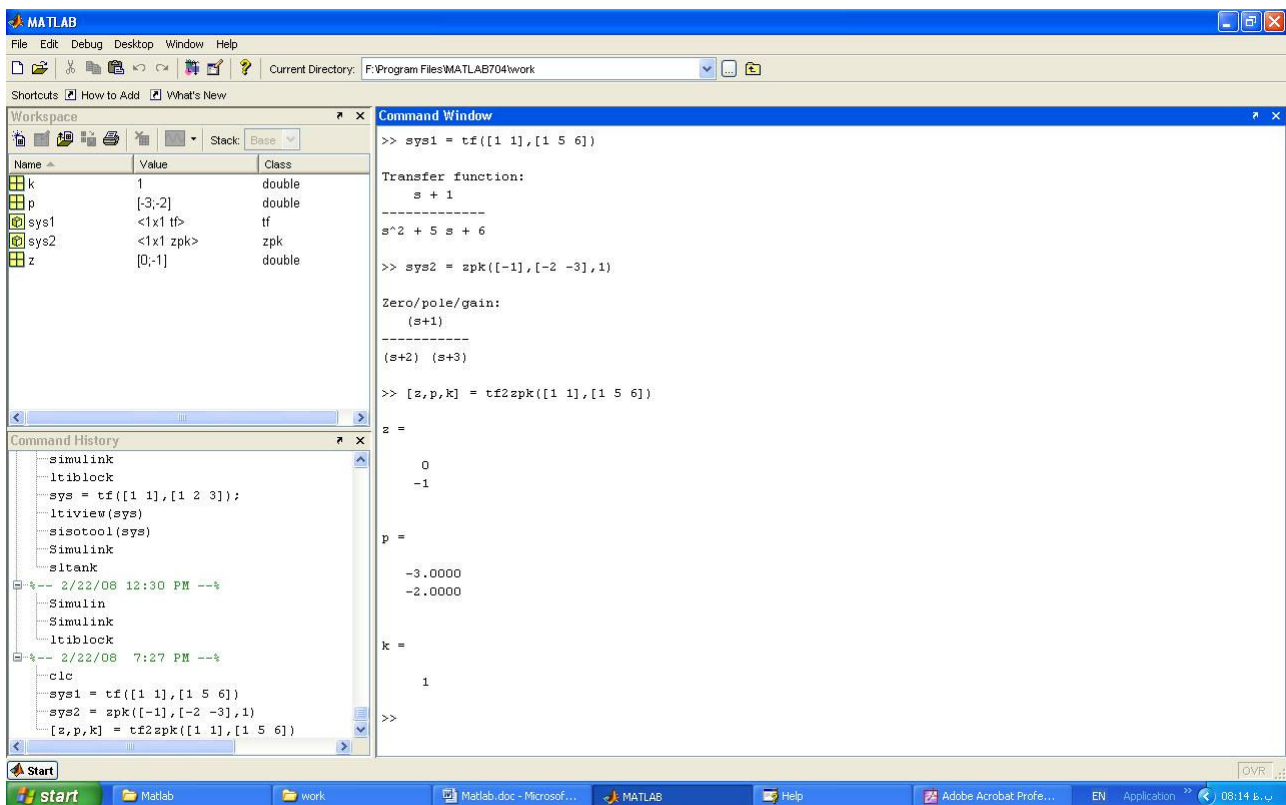
دستور tf (Transfer Function)

به کمک دستور tf (بردار ضرایب چند جمله‌ای مخرج l ، بردار ضرایب چند جمله‌ای صورت l) می‌توان یک تابع تبدیل که فرم آن مانند شکل اول باشد را تعریف کرد.

دستور zpk (Zero-Pole-Gain)

به کمک دستور zpk (بردار مقادیر قطب l ، بردار مقادیر صفر l) می‌توان یک تابع تبدیل به فرم دوم را تعریف نمود.

شکل زیر نحوه به کار بردن توابع فوق و تبدیل آنها به یکدیگر را نشان می‌دهد:



تجزیه تابع تبدیل و عکس تبدیل لاپلاس

برای تجزیه تابع تبدیل به کسرهای جزئی برای سهولت محاسبه عکس تبدیل لاپلاس، از تابع residue استفاده می شود. فرض کنید سیستمی به شکل زیر تعریف شده باشد:

$$\frac{b(s)}{a(s)} = \frac{b_1 s^m + b_2 s^{m-1} + b_3 s^{m-2} + \dots + b_{m+1}}{a_1 s^n + a_2 s^{n-1} + a_3 s^{n-2} + \dots + a_{n+1}}$$

می خواهیم این تابع تبدیل را به کسرهای جزئی به شکل زیر تبدیل کنیم:

$$\frac{b(s)}{a(s)} = \frac{r_1}{s - p_1} + \frac{r_2}{s - p_2} + \dots + \frac{r_n}{s - p_n} + k(s)$$

تابع $[r \ p \ k] = \text{residue}(a, b)$ ضرایب را محاسبه و در قالب بردارهای r و p و k ارائه می کند. a و b ضرایب صورت و مخرج تابع تبدیل هستند. شکل زیر را ببینید:

The screenshot shows the MATLAB Command Window with the following commands and outputs:

```
>> sys = tf([2 5 3 6],[1 6 11 6])

Transfer function:
      2 s^3 + 5 s^2 + 3 s + 6
      -----
      s^3 + 6 s^2 + 11 s + 6

>> [r p k] = residue([2 5 3 6],[1 6 11 6])

r =

   -6.0000
   -4.0000
    3.0000

p =

   -3.0000
   -2.0000
   -1.0000

k =

     2

>> |
```

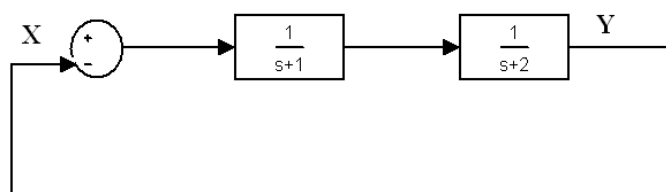
The Command History window shows the following commands:

```
clc
sys1 = tf([1 1],[1 5 6])
sys2 = zpke([-1],[-2 -3],1)
[z,p,k] = tf2zpk([1 1],[1 5 6])
clear
clc
sys = tf([2 5 3 6],[1 6 11 6])
[r p k] = residue(sys)
clc
clear
clc
[r p k] = residue([2 5 3 6],[1 6 11 6])
clc
sys = tf([2 5 3 6],[1 6 11 6])
[r p k] = residue([2 5 3 6],[1 6 11 6])
```

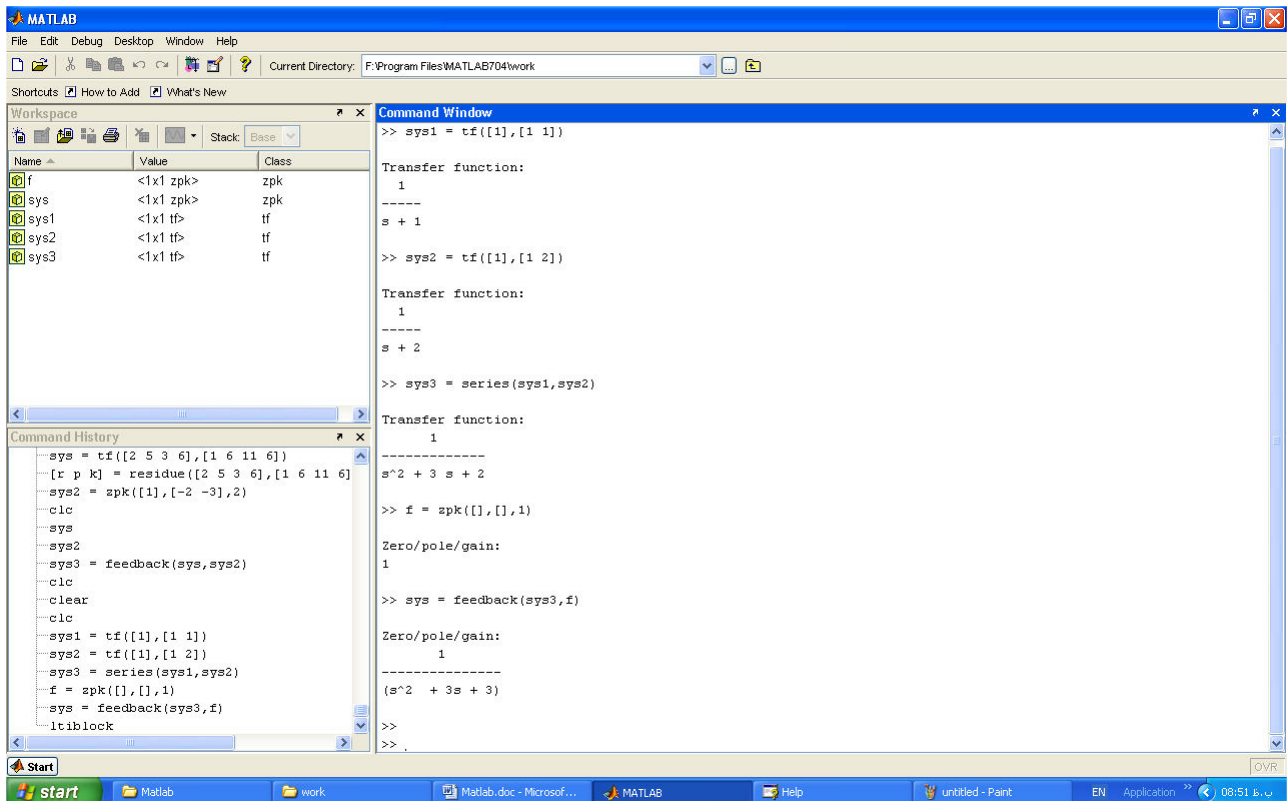
استفاده از تابع tf در اینجا لزومی ندارد و تنها برای نمایش شکل تابع تبدیل به کار رفته است.

ترکیب سیستمها

به کمک توابع series، parallel و feedback می توانید سیستمهای مختلف را با هم ترکیب کرده و سیستم جدید بسازید. فرض کنید می خواهیم سیستم زیر را بسازیم:



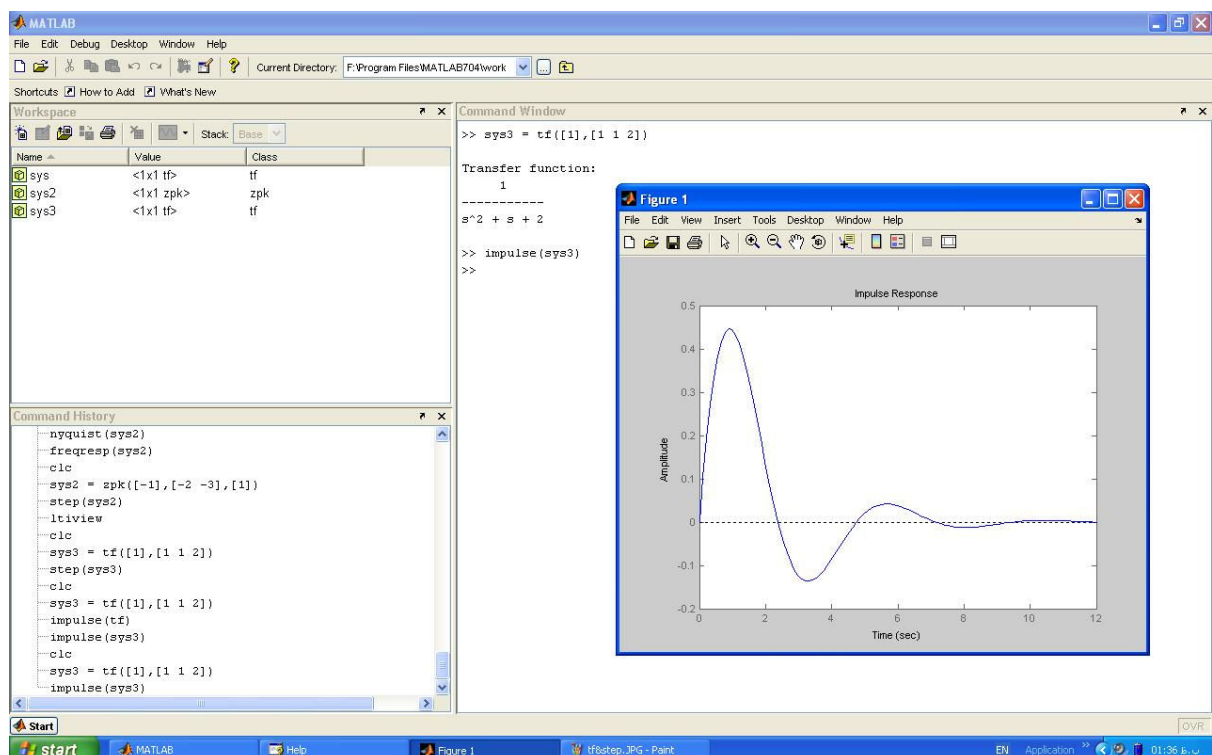
شکل زیر نحوه ساختن سیستم فوق را نشان می دهد:



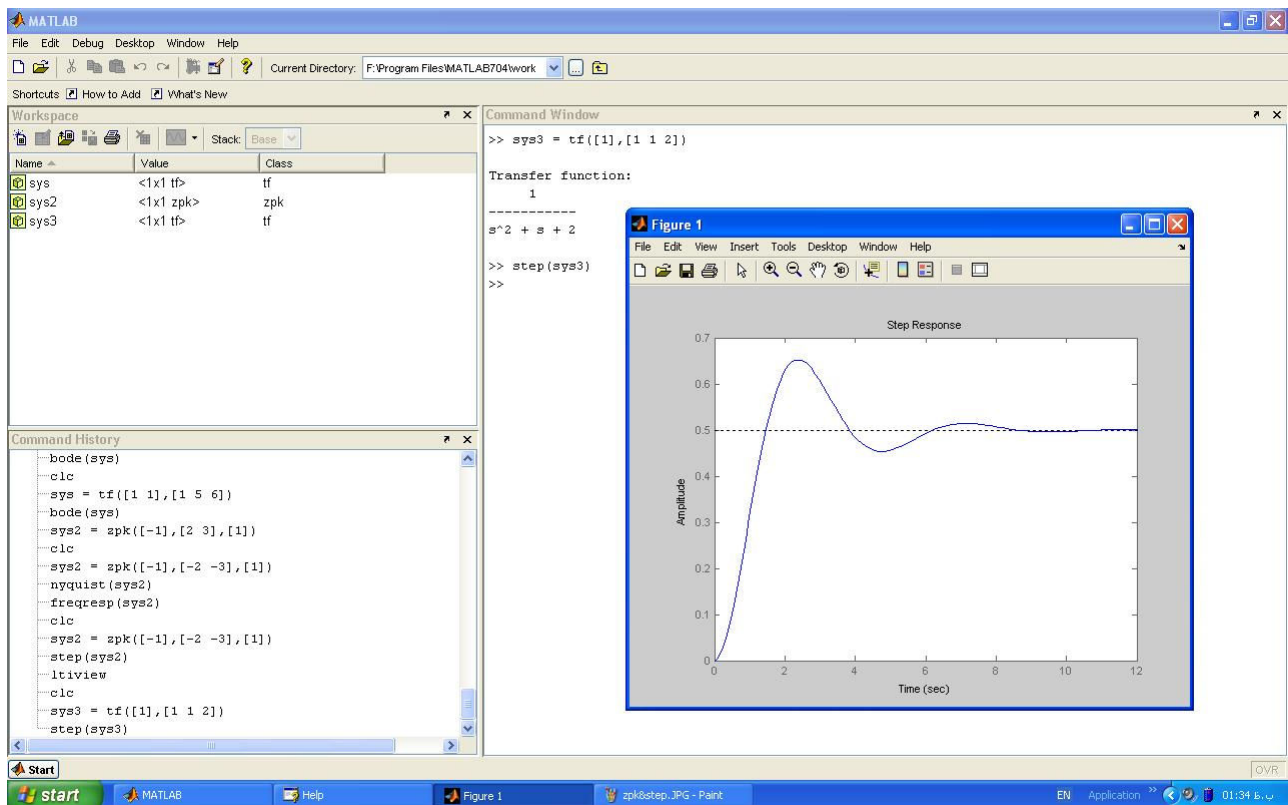
تحلیل ترسیمی سیستمهای کنترلی

MATLAB توابع بسیار مفیدی برای رسم پاسخها و نمودارهای مرتبط با سیستمهای کنترلی در اختیار کاربر می گذارد که در ذیل کاربرد بعضی از آنها نشان داده شده است.

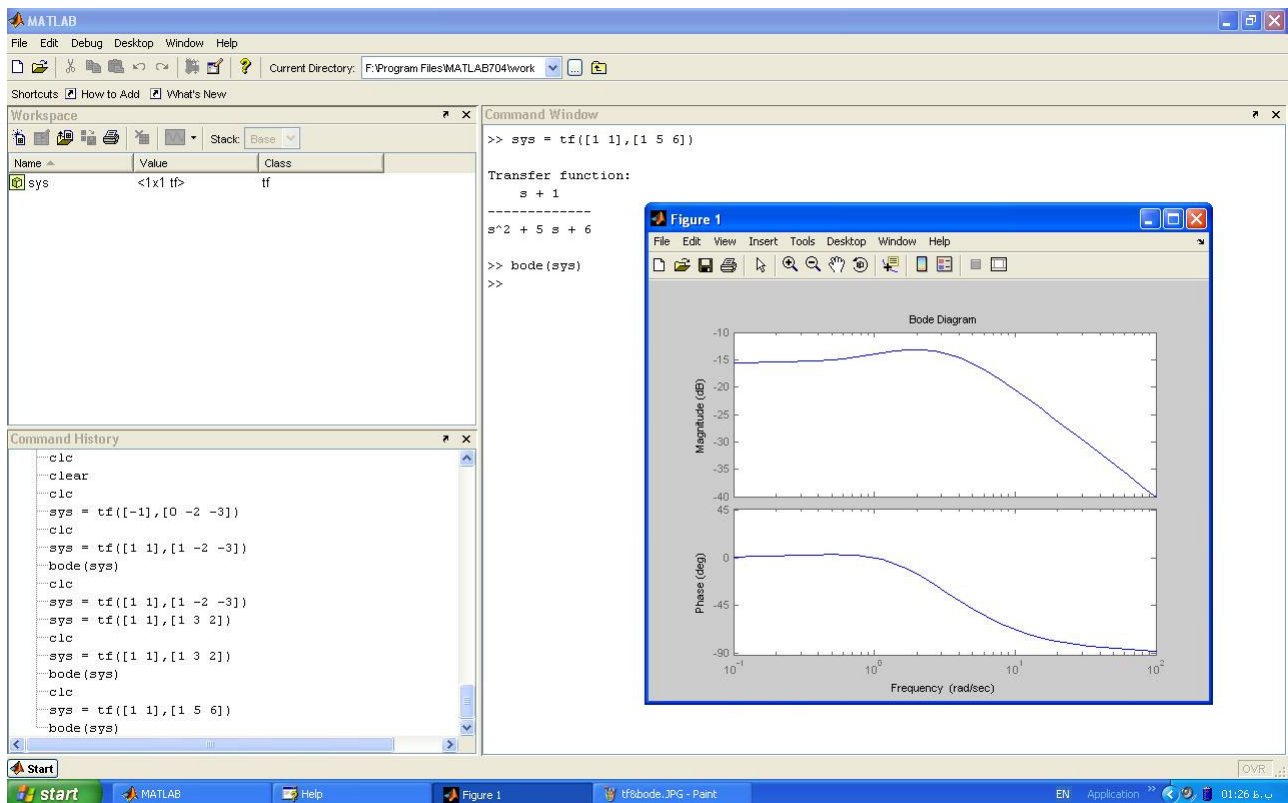
رسم پاسخ ضربه به کمک تابع impulse



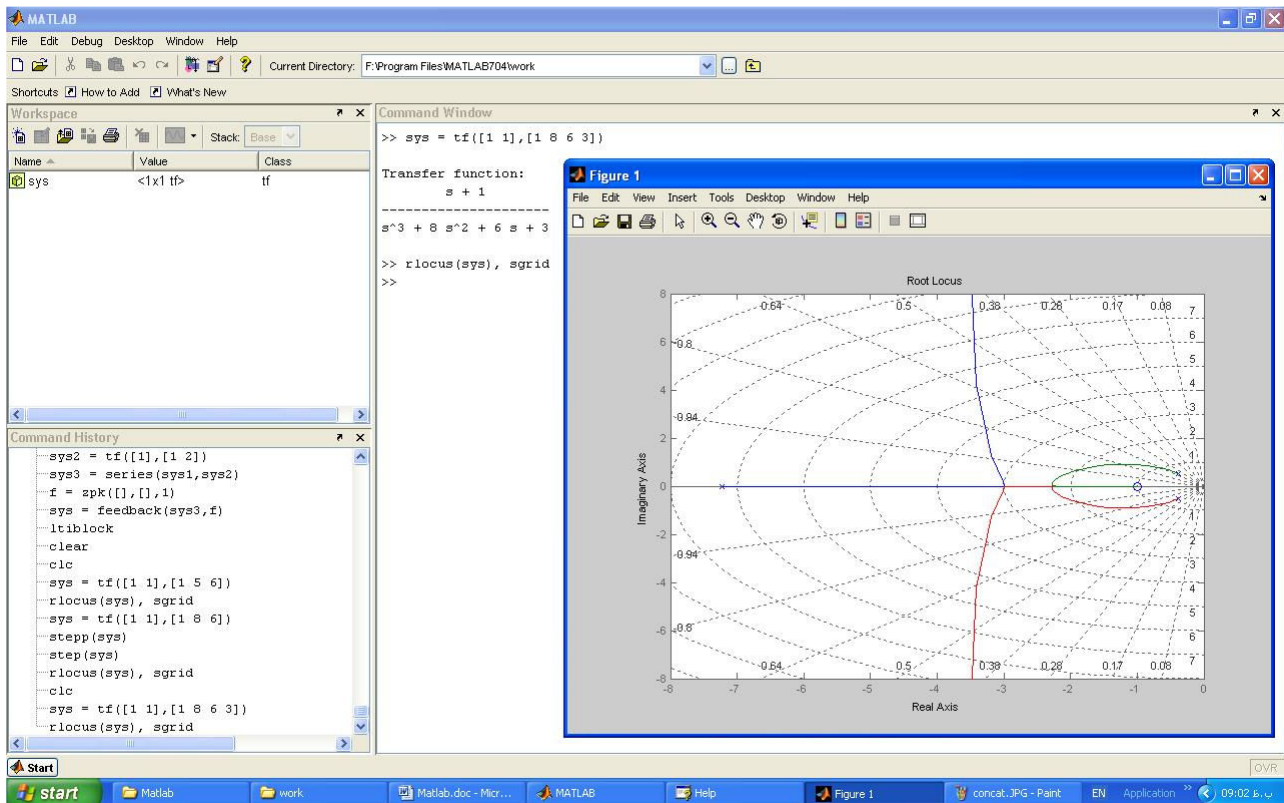
رسم پاسخ پله به کمک تابع step



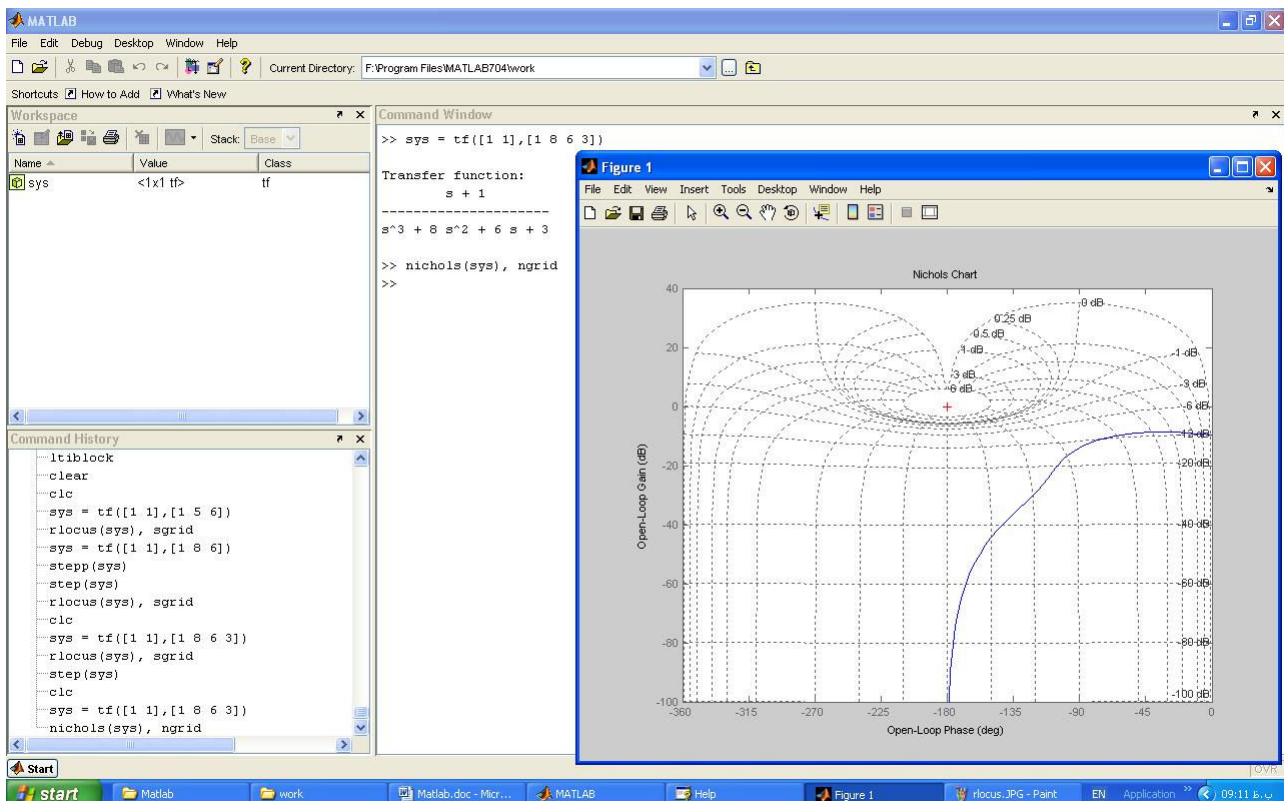
رسم نمودارهای بوده به کمک تابع bode



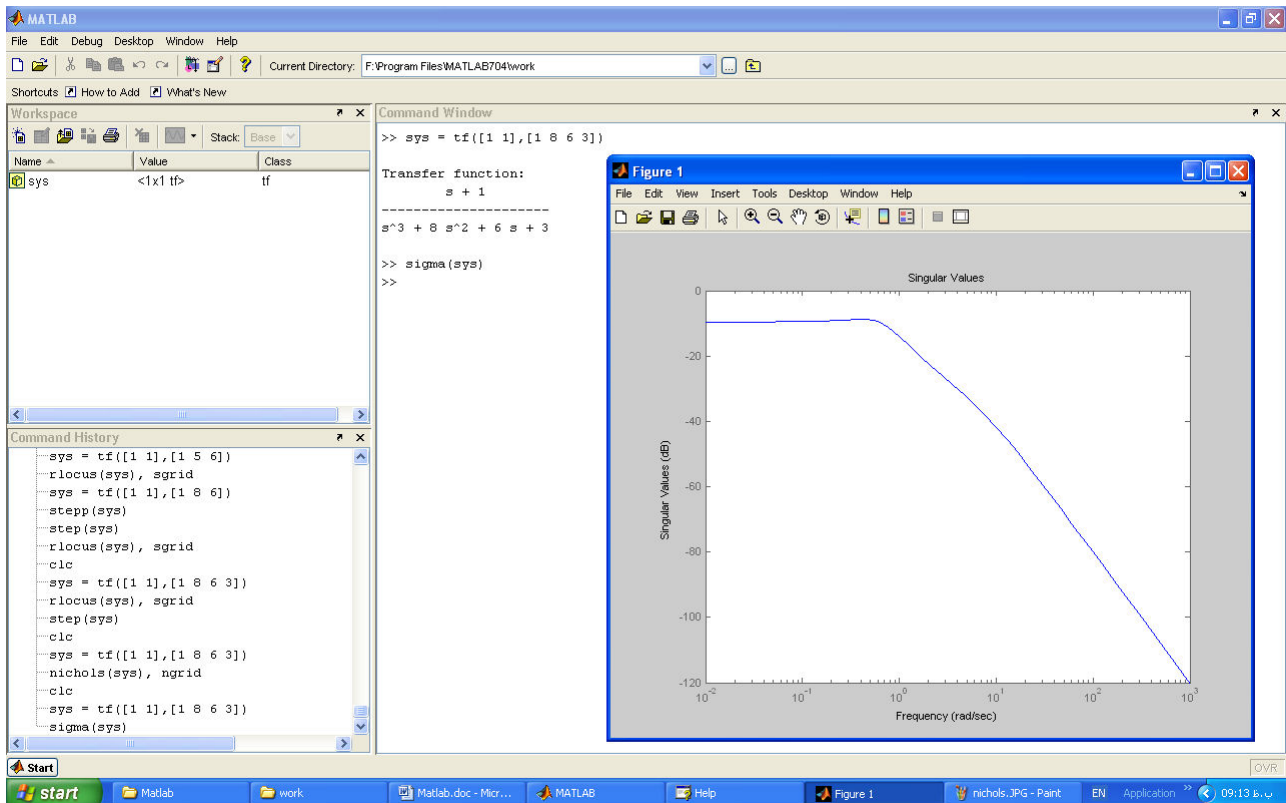
تحلیل روت-لوکاس به کمک تابع rlucas



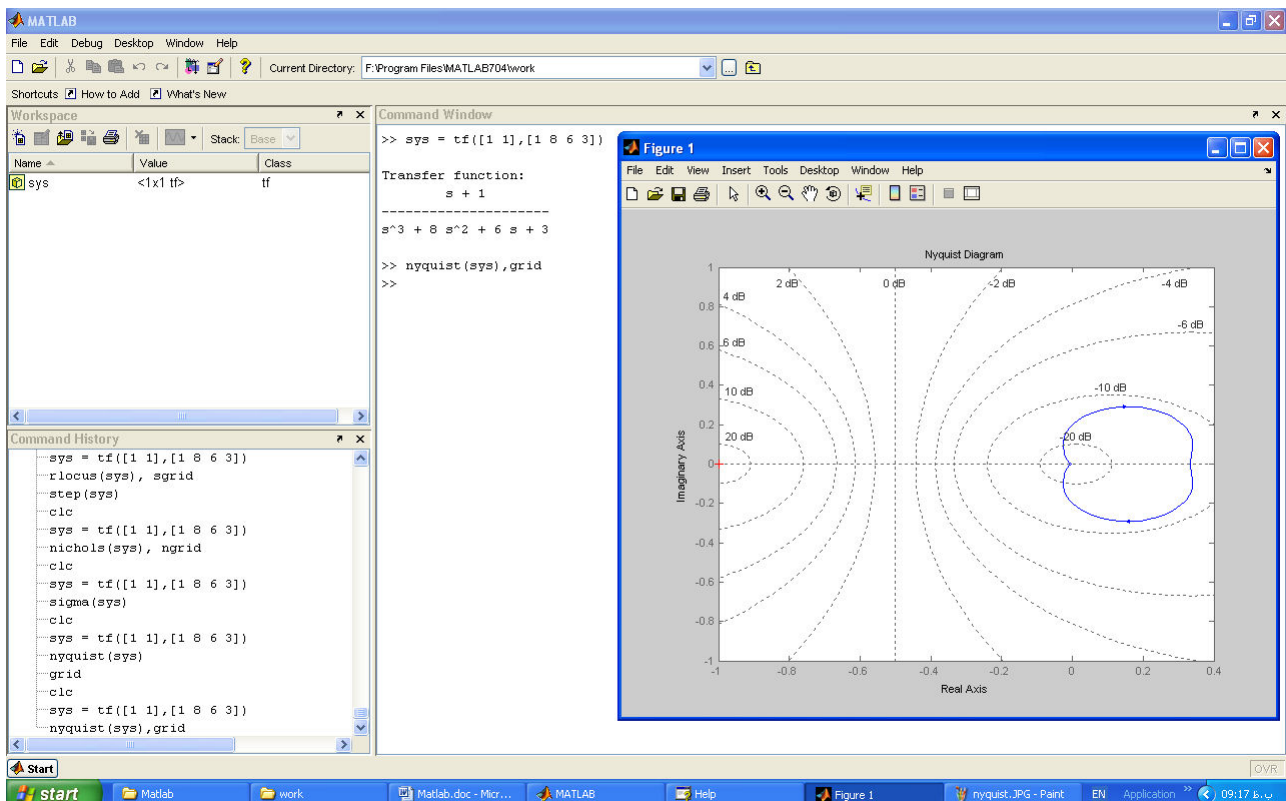
تحلیل نیکولز و تابع nichols



مقادیر تکین و تابع sigma

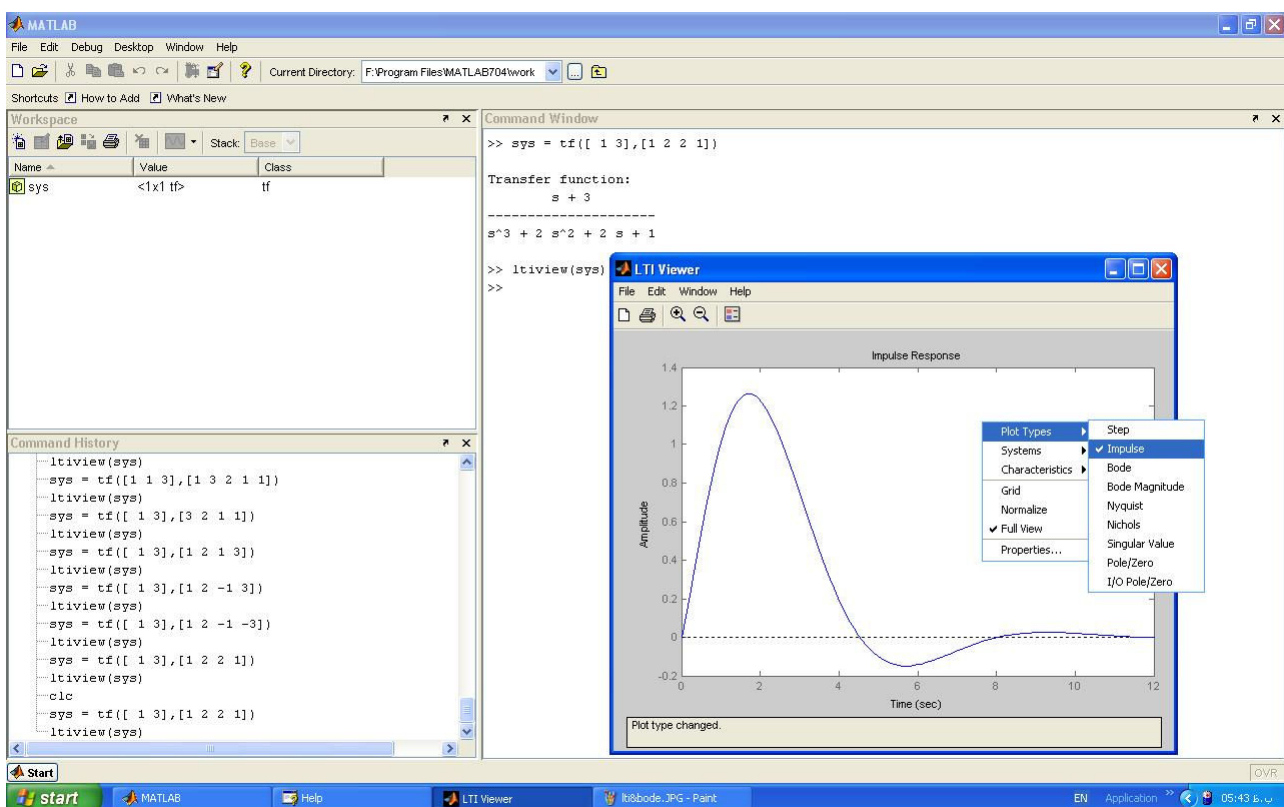
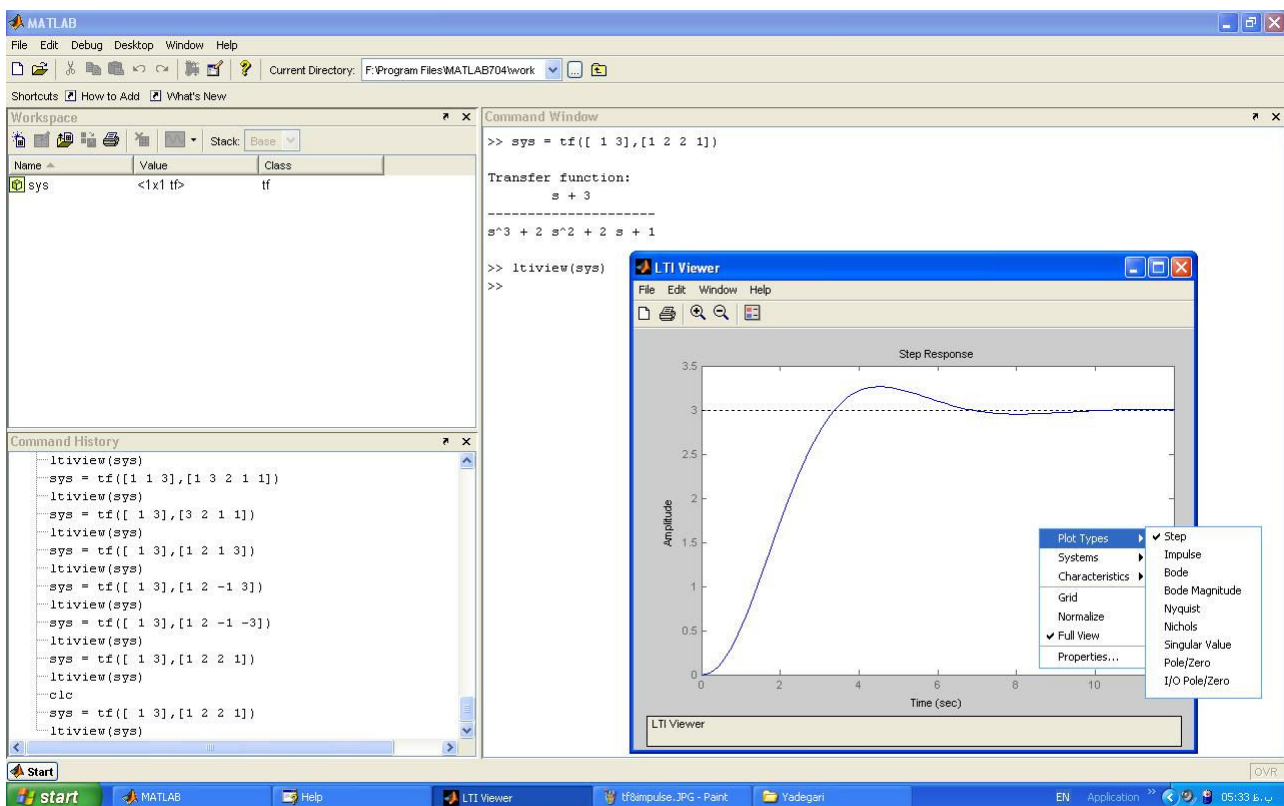


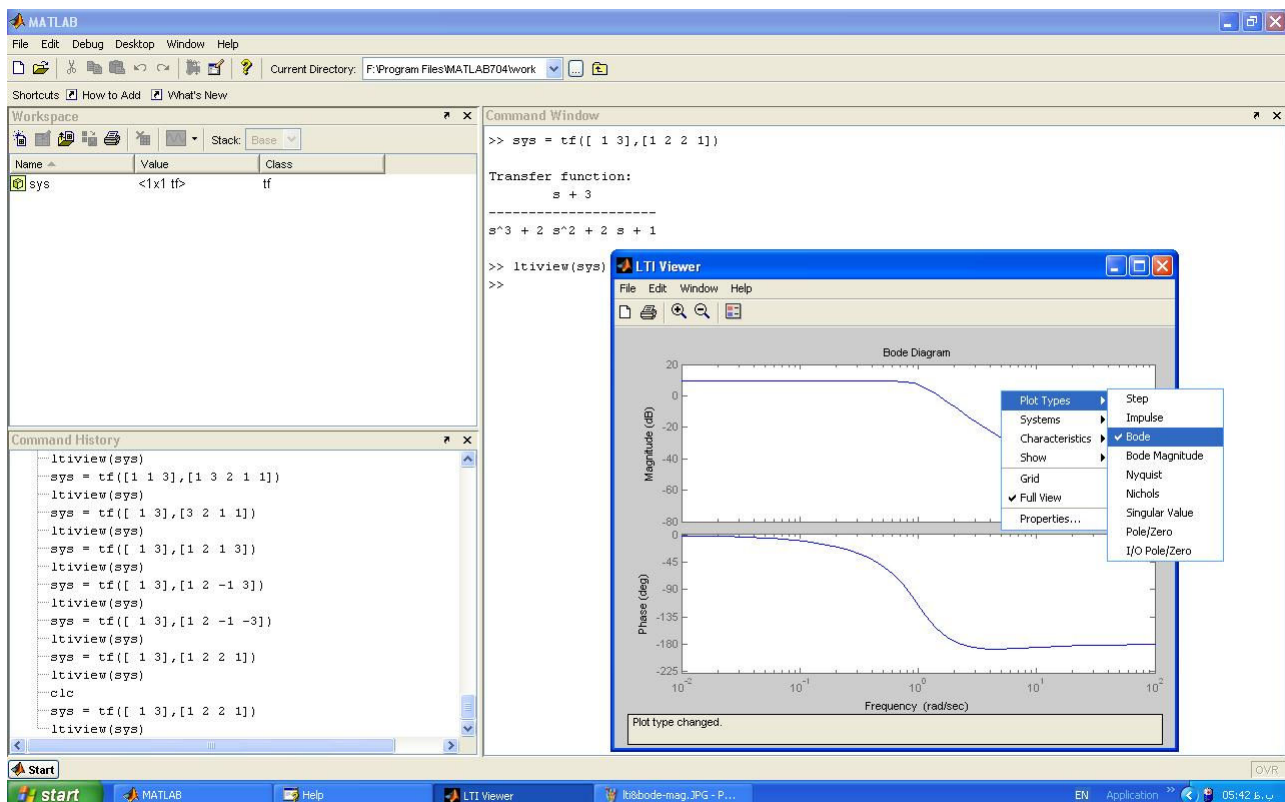
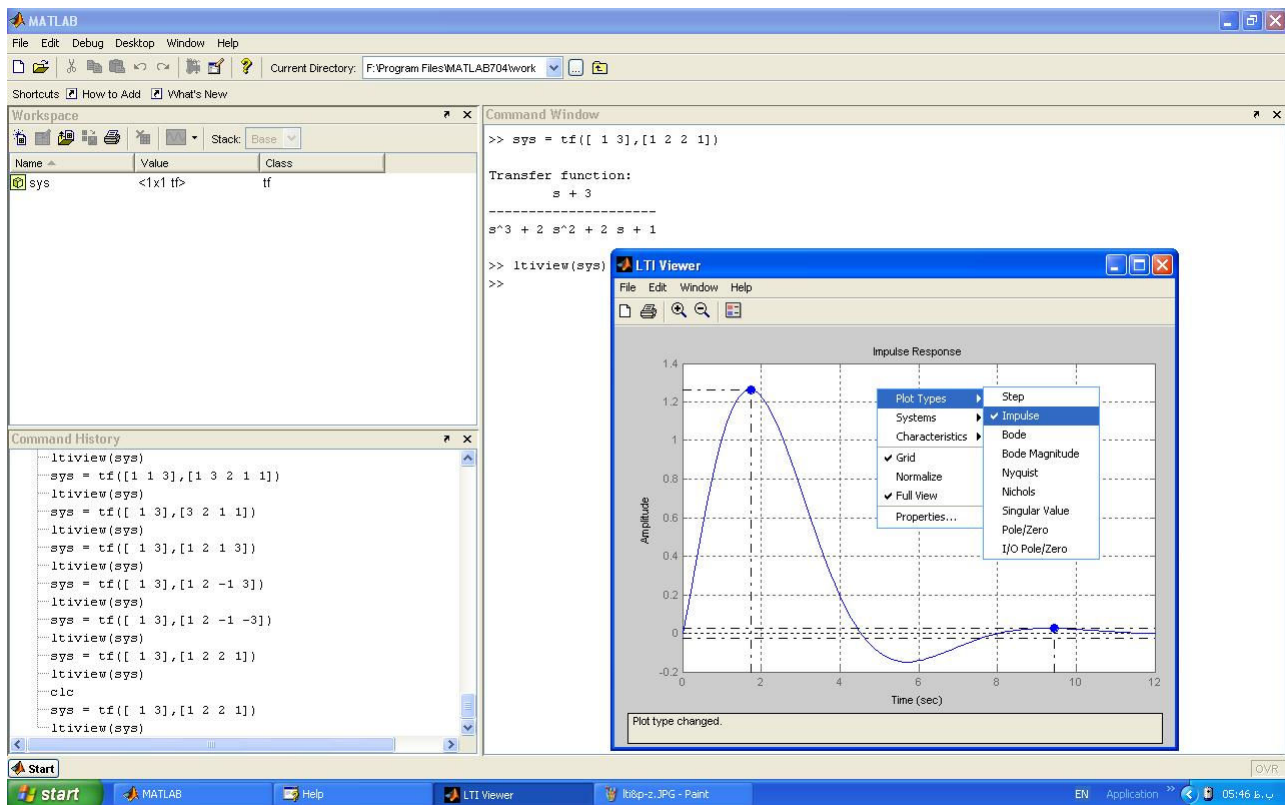
تحلیل نایکوئیست و تابع nyquist

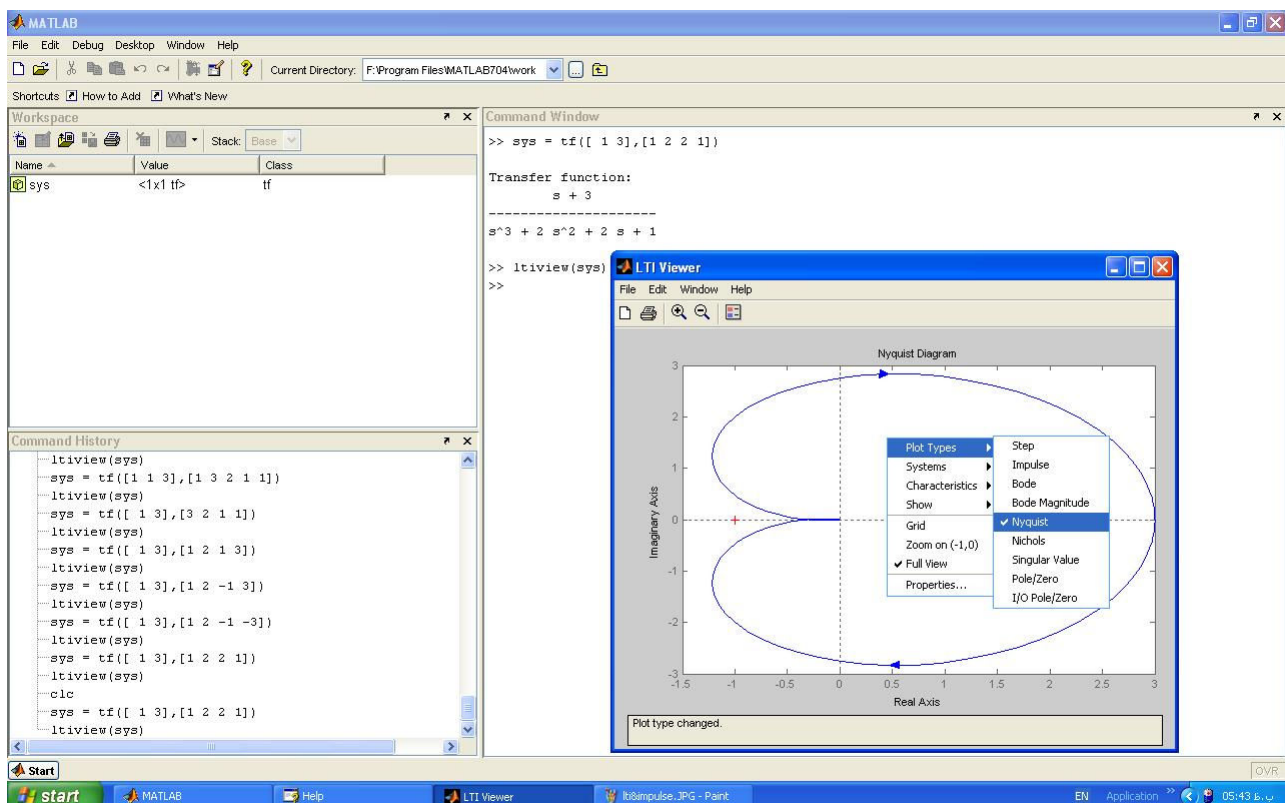
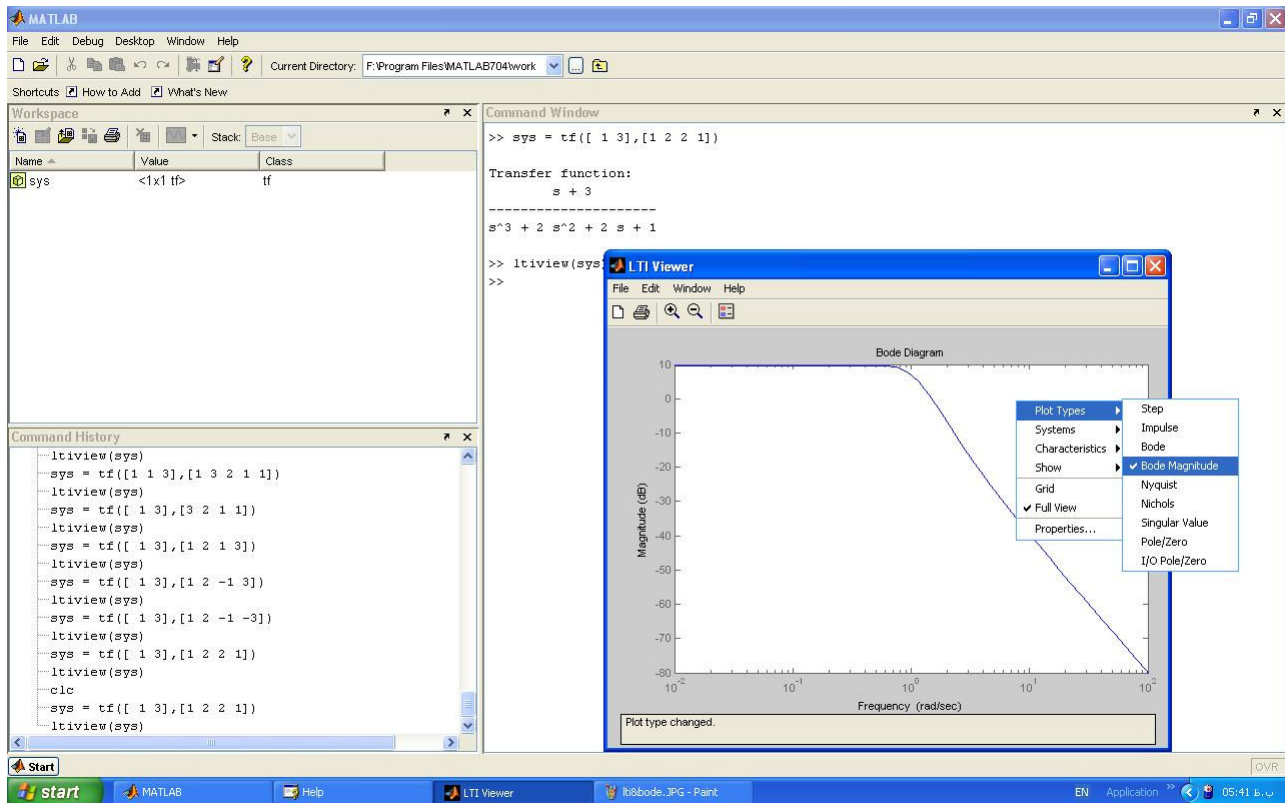


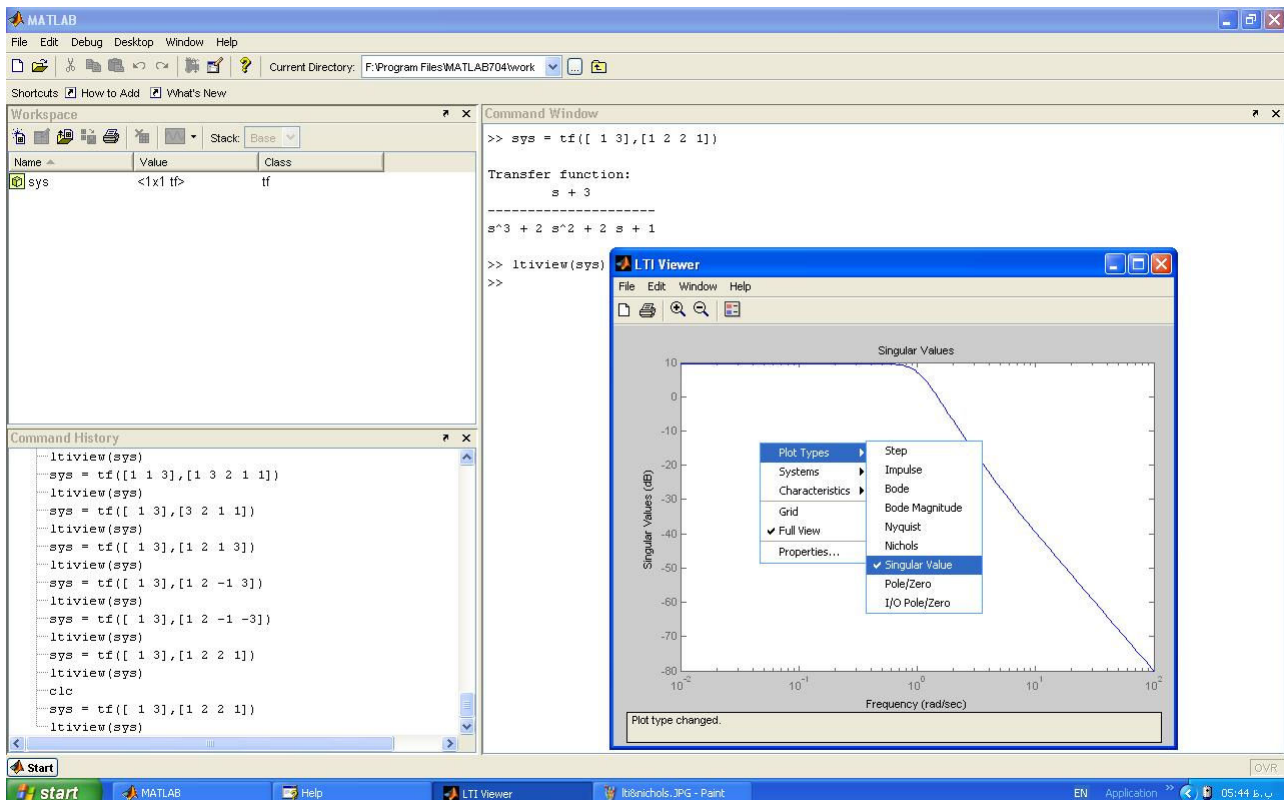
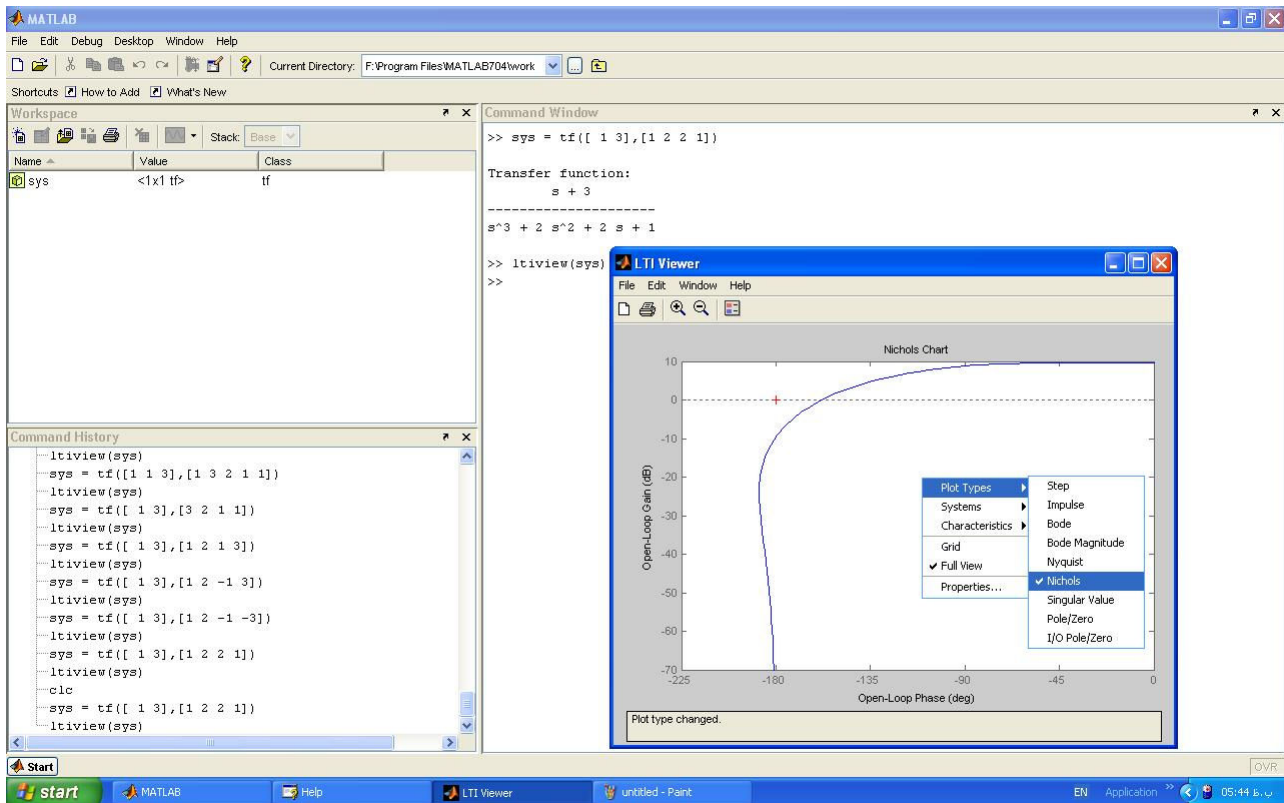
ابزار Itiview

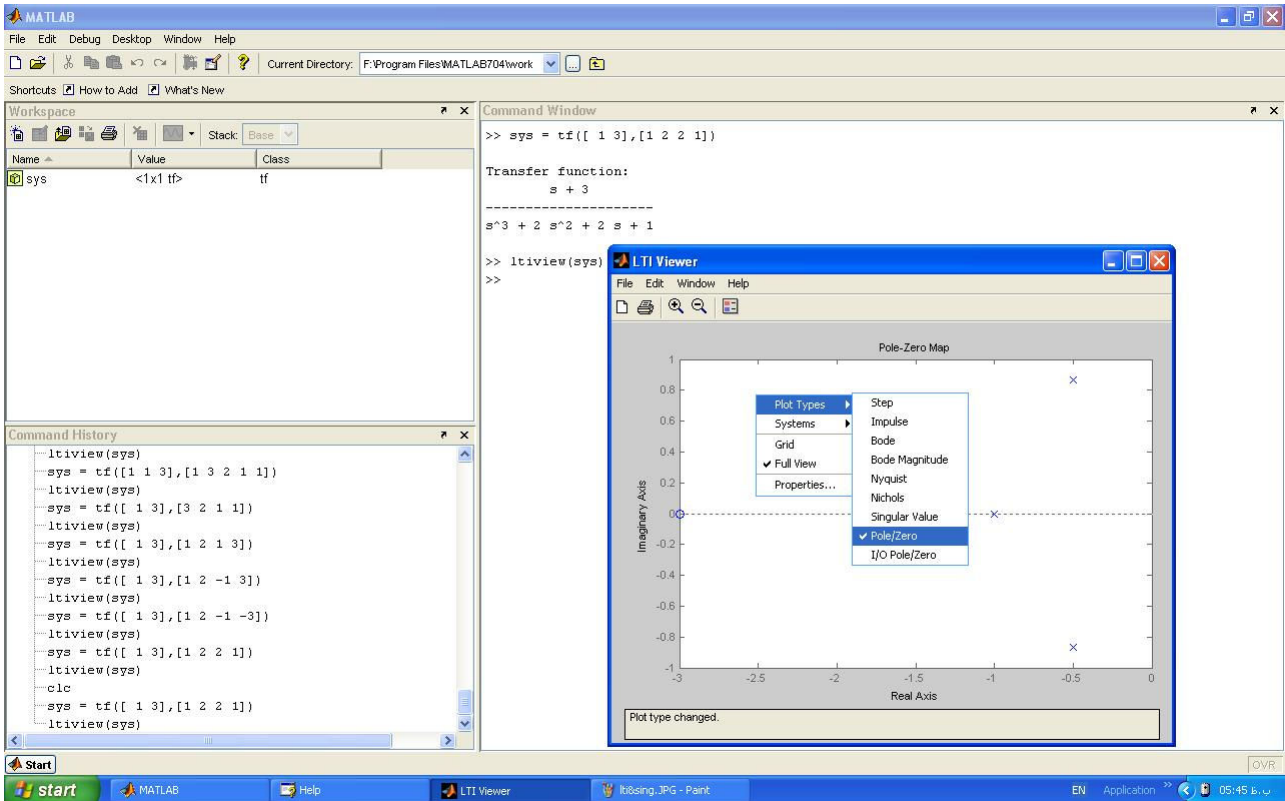
به کمک این ابزار می توان همه نمودارهای مرتبط با یک سیستم را بدون نیاز به فراخوانی تک تک توابع بررسی کرد:





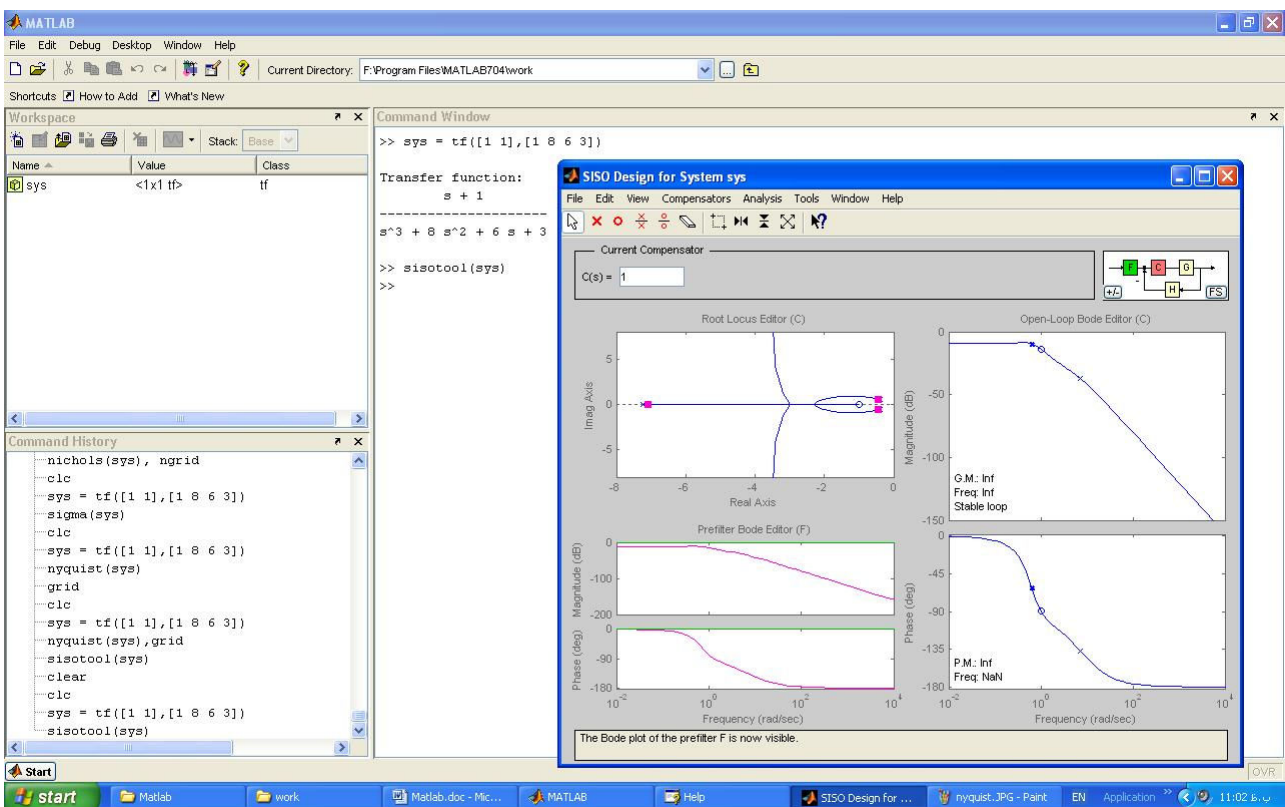






ابزار sisotool

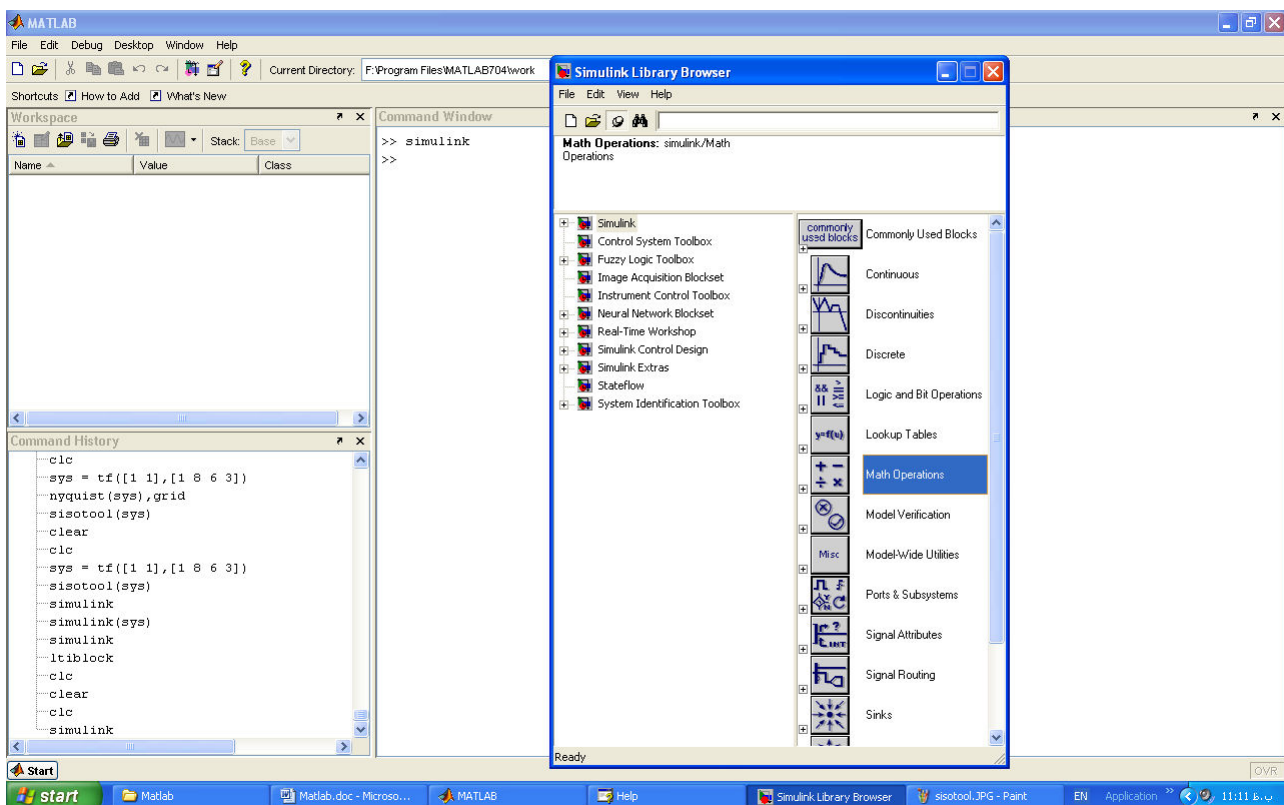
ابزار sisotool یک ابزار طراحی و تحلیل سیستمهای یک ورودی – یک خروجی (Single Input Single Output) است.



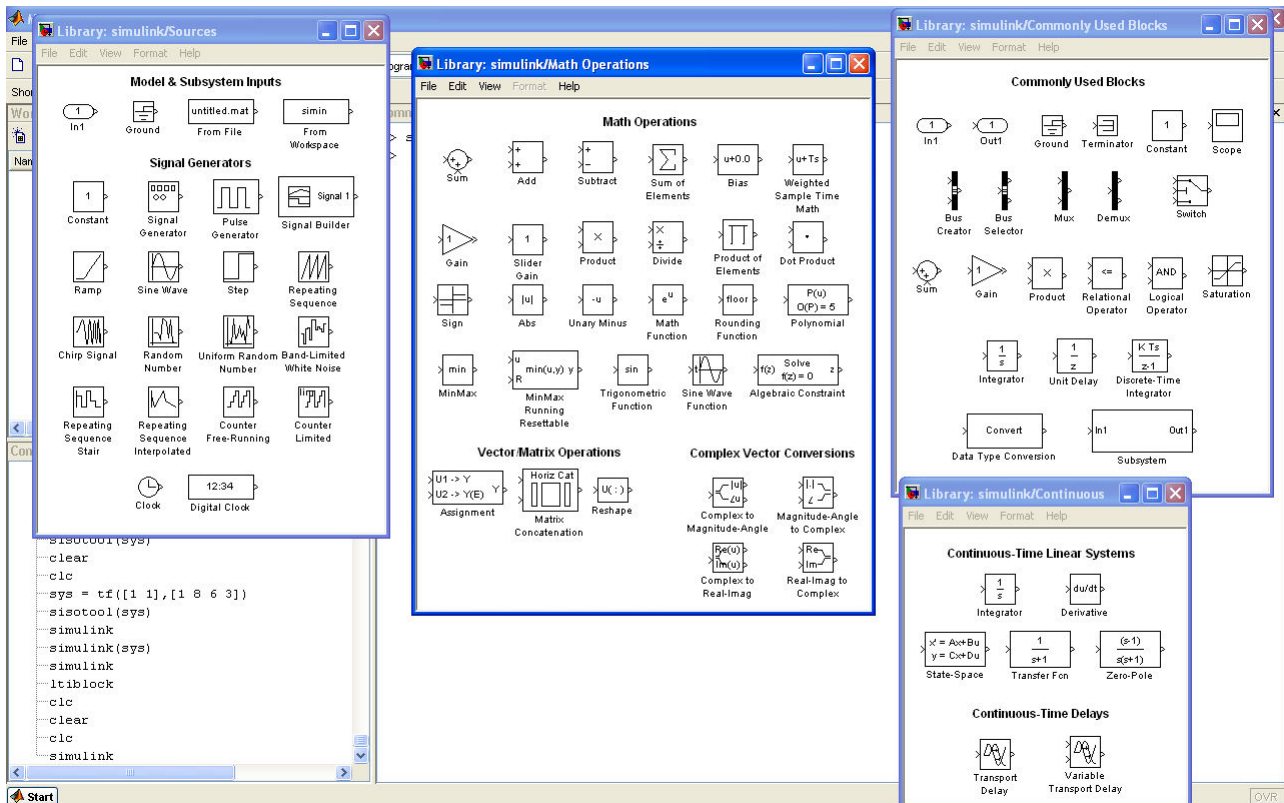
به کمک این ابزار می‌توانید به راحتی ساختار سیستم خود را تغییر داده و اثر این تغییرات روی نمودارهای سیستم را بررسی کنید. مثلاً با کلیک روی کلید FS (گوشه بالا سمت راست) می‌توانید ساختار فیدبک و با کلیک روی نشانه \pm علامت فیدبک را عوض کنید. از طریق منوی Analysis می‌توانید نمودارهای مهم سیستم را ببینید. به علاوه می‌توانید به کمک منوی Tools، سیستم خود را به simulink صادر کنید.

ابزار simulink

simulink ابزاری قوی برای وارد کردن جزئیات سیستمهای مختلف به MATLAB به کمک بلوک دیاگرامهای گرافیکی است. این ابزار می‌تواند در ارتباط با جعبه‌ابزارهای متنوعی استفاده شود. با اجرای دستور simulink کتابخانه این ابزار که شامل بلوکهای متنوع است در دسترس کاربر قرار می‌گیرد:



برای استفاده از simulink در تحلیل سیستمهای کنترلی از فرمان ltiblock استفاده کنید. اجرای این دستور محیطی برای تحلیل سیستمهای کنترلی را در اختیار شما می‌گذارد تا بلوکهای simulink را از داخل کتابخانه به داخل این محیط آورده و پس از انجام اتصالات لازم، عملکرد سیستم را شبیه‌سازی کنید. در ذیل بعضی از بلوکهای مفید simulink برای تحلیل سیستمهای کنترلی را می‌بینید:



بلوک scope می تواند در تحلیل شکلهای خروجی بسیار مفید باشد.

توابع جعبه ابزار سیستمهای کنترلی

General

[ctrlpref](#) Set Control System Toolbox preferences

[ltimodels](#) Detailed help on the various types of LTI models

[ltiprops](#) Detailed help on available LTI model properties

Creating Linear Models

[filt](#) Specify a digital filter

[frd](#) Create a frequency-response data models

[lti/set](#) Set/modify properties of LTI models

[ss](#), [dss](#) Create state-space models (continuous/discrete)

[tf](#) Create transfer function models

[zpk](#) Create zero/pole/gain models

Data Extraction

[dssdata](#) Descriptor version of [ssdata](#)

[frdata](#) Extract frequency-response data

[lti/get](#) Access values of LTI model properties

[ssdata](#) Extract state-space matrices

[tfdata](#) Extract numerators and denominators

[zpkdata](#) Extract zero/pole/gain data

Conversions

[c2d](#) Convert from continuous- to discrete-time models

[chunits](#) Convert the units property for FRD models

[d2c](#) Convert from discrete- to continuous-time models

[d2d](#) Test true for continuous-time models

[frd](#) Convert to a frequency-response data model

[ss](#) Convert to a state-space model

tf Convert to a transfer function model
zpk Convert to a zero/pole/gain model

System Interconnections

append Group LTI systems by appending inputs and outputs
connect Derive state-space models from block diagram descriptions
feedback Feedback connections of two systems
lft Generalized feedback interconnection (Redheffer star product)
parallel Generalized parallel connection (see also overloaded +)
series Generalized series connection (see also overloaded *)

System Gain and Dynamics

bandwidth System bandwidth
dcgain D.C. (low-frequency) gain
bandwidth System bandwidth
damp Natural frequency and damping of system poles
dsort Norms of LTI systems
esort Sort continuous poles by real part
iopzmap Input/output pole/zero map
lti/norm Norms of LTI systems
modsep Region-based modal decomposition
pole, eig System poles
pzmap Pole/zero map
stabsep Stable/unstable decomposition

Time Domain Analysis

covar Covariance of response to white noise
gensig Generate input signal for **lsim**
impulse Impulse response
initial Response of state-space system with given initial state
lsim Response to arbitrary inputs
ltiview Response analysis GUI (LTI Viewer)
step Step response

Frequency Domain Analysis

allmargin All crossover frequencies and related gain/phase margins
bode Bode diagrams of the frequency response
bodemag Bode magnitude diagram only
evalfr Evaluate frequency response at given frequency
freqresp Frequency response over a frequency grid
frd/interp Interpolate frequency-response data
ltiview Response analysis GUI (LTI Viewer)
margin Gain and phase margins
nichols Nichols plot
nyquist Nyquist plot
sigma Plot the pole/zero map of an LTI model

Classical Design

rlocus Evans root locus
sisotool SISO design GUI (root locus and loop-shaping techniques)

Pole Placement

acker SISO pole placement
estim Form estimator given estimator gain
place MIMO pole placement
reg Form regulator given state-feedback and estimator gain

LQR/LQG Design

augstate Augment output by appending states
lqg Single-step LQG design

[lqr, dlqr](#) Linear-quadratic (LQ) state-feedback regulator
[lqrd](#) Discrete LQ regulator for continuous plants
[lqreg](#) Form LQG regulator given LQ gain and Kalman estimator
[lqgy](#) LQ regulator with output weighting
[kalman](#) Kalman estimator
[kalmand](#) Discrete Kalman estimator for continuous plants

State-Space Models

[balreal](#) Grammian-based input/output balancing
[canon](#) State-space canonical forms
[ctrb](#) Controllability matrix
[gram](#) Controllability and observability grammians
[minreal](#) Minimal realization and pole/zero cancellation
[modred](#) Model state reduction
[margin](#) Calculate gain and phase margins
[ngrid](#) Superimpose grid lines on a Nichols plot
[nichols](#) Calculate Nichols plot
[nyquist](#) Calculate Nyquist plot
[obsv](#) Observability matrix
[sminreal](#) Structurally minimal realization
[ss2ss](#) State coordinate transformation
[ssbal](#) Diagonal balancing of state-space realizations

Time Delays

[delay2z](#) Replace delays by poles at $z=0$ or FRD phase shift
[hasdelay](#) True for models with time delays
[pade](#) Pade approximation of time delays
[totaldelay](#) Total delay between each input/output pair

Model Dimensions and Characteristics

[class](#) Model type ('tf', 'zpk', 'ss', or 'frd')
[isct](#) True for continuous-time models
[isdt](#) True for discrete-time models
[isproper](#) True for proper models
[issiso](#) True for single-input/single-output models
[lti/ndims](#) Number of dimensions
[lti/isempty](#) True for empty LTI models
[reshape](#) Reshape array of linear models size Model sizes and order

Overloaded and Arithmetic Operators

+ and - Add and subtract systems (parallel connection)
 * Multiply systems (series connection)
 \ Left divide -- $\text{sys1} \backslash \text{sys2}$ means $\text{inv}(\text{sys1}) * \text{sys2}$
 / Right divide -- $\text{sys1} / \text{sys2}$ means $\text{sys1} * \text{inv}(\text{sys2})$
 ^ Powers of a given system
 ' Pertransposition
 .' Transposition of input/output map
 [...] Concatenate models along inputs or outputs
[stack](#) Stack models/arrays along some array dimension
[lti/inv](#) Inverse of an LTI system
[conj](#) Complex conjugation of model coefficients

Matrix Equation Solvers

[bdschur](#) Block diagonalization of a square matrix
[care, dare](#) Solve algebraic Riccati equations
[gcare, gdare](#) Solve generalized algebraic Riccati equations
[lyap, dlyap](#) Solve Lyapunov equations
[lyapchol, dlyapchol](#) Square-root Lyapunov equations

Command-Line Plot Customization

[bodeplot](#) Bode magnitude and phase plus plot handle
[getoptions](#) Get the plot options handle
[hsvplot](#) Hankel singular value plus plot handle
[impulseplot](#) Impulse response plus plot handle
[initialplot](#) Initial condition plus plot handle
[iopzplot](#) Pole/zero maps for input/output pairs plus plot handle
[lsimplot](#) Time response to arbitrary inputs plus plot handle
[nicholsplot](#) Nichols plot plus plot handle
[nyquistplot](#) Nyquist plus plot handle
[pzplot](#) Pole/zero plus plot handle
[rlocusplot](#) Root locus plus plot handle
[setoptions](#) Set plot options
[sigmaplot](#) Singular values of the frequency response plus plot handle
[stepplot](#) Step response plus plot handle