

MATLAB základy: práce s prostředím

Kód kurzu: HSMATLAB1

Spoznáte interaktivní způsob práce, který umožní rychlý a ľahko přístupný pohľad na Vaše data.

Pobočka	Dní	Katalogová cena	ITB
Praha	1	4 800 Kč	0
Bratislava	1	192 €	0

Všetky ceny sú uvedené bez DPH.

Termíny kurzu

Dátum	Dní	Cena kurzu	Typ výučby	Jazyk výučby	Lokalita
12.05.2025	1	4 800 Kč	Online	CZ/SK	Gopas Praha Přeprodej online
12.05.2025	1	4 800 Kč	Prezenční	CZ/SK	Gopas Praha Přeprodej prezenční
22.09.2025	1	4 800 Kč	Prezenční	CZ/SK	Gopas Praha Přeprodej prezenční
22.09.2025	1	4 800 Kč	Online	CZ/SK	Gopas Praha Přeprodej online

Všetky ceny sú uvedené bez DPH.

Pre koho je kurz určený

Určené pre všetkých, ktorí začínajú pracovať s prostredím MATLAB.

Čo Vás naučíme

Naučíte sa pracovať so základnými nástrojmi prostredia MATLAB. Dozvíete sa, ako používať Vaše data vo forme premenných, ako s nimi vykonávať výpočty pomocou dodávaných funkcií a ako ich zobrazovať v grafoch. Poznáte nástroje, ktoré Vám pomôžu s načítaním dát do prostredia MATLAB a ich ukladaním späť do súborov. Naučíte sa tiež, ako zapisovať Vaše výpočty do výpočtových skriptov, ako ich spúšťať a využívať na získanie číselných aj grafických výstupov.

Požadované vstupné znalosti

- Nie sú požadované žiadne predchádzajúce znalosti MATLABu.

Študijné materiály

- Tlačená prednáška v českom/slovenskom jazyku, certifikát o absolvovaní.

Osnova kurzu

- Práca v užívateľskom prostredí MATLABu
- Úvod do jazyka MATLABu, základné funkcie a príkazy
- Zadávanie príkazov a práca s premennými
- Analýza vektorov a matíc
- Vizualizácia vektorových a maticových dát
- Načítanie a ukládanie dát
- Práca s tabuľkovými dátami
- Spojovanie príkazov do skriptov a práca s MATLAB Editorom

GOPAS Praha

Kodaňská 1441/46
101 00 Praha 10
Tel.: +420 234 064 900-3
info@gopas.cz

GOPAS Brno

Nové sady 996/25
602 00 Brno
Tel.: +420 542 422 111
info@gopas.cz

GOPAS Bratislava

Dr. Vladimíra Clementisa 10
Bratislava, 821 02
Tel.: +421 248 282 701-2
info@gopas.sk



Copyright © 2020 GOPAS, a.s.,
All rights reserved