

```
k1=13; kminus1=0.1; k2=1; E0=0.3; S0=3; ES0=0; P0=0; % Parameter✓  
eingeben  
T=12; % Zeit, bis zu der ich Loesung bestimmen will  
f = @(t,y)[-k1*y(1)*y(2)+(kminus1+k2)*y(3);  
          -k1*y(1)*y(2)+kminus1*y(3);  
          k1*y(1)*y(2)-(kminus1+k2)*y(3);  
          k2*y(3)]; % rechte Seite des Diff.gleichungssystems  
[t,y]=ode45(f,[0,T],[E0,S0,ES0,P0]); % Diff.gl.system loesen  
plot(t,y,'LineWidth',3); legend('[E]','[S]','[ES]','[P]'); % Loesung✓  
visualisieren
```