

```
function J=Jacobean(f,g,x0)
h=1e-5;
x=x0(1);y=x0(2);
xh=[h;0];yh=[0;h];
f0=feval(f,x,y);g0=feval(g,x,y);
fx=(feval(f,x+h,y)-f0)/h;
fy=(feval(f,x,y+h)-f0)/h;
gx=(feval(g,x+h,y)-g0)/h;
gy=(feval(g,x,y+h)-g0)/h;
J=[fx fy;gx gy];
```