

Análise e Implementação Computacional da Geometria dos Favos de Mel

Adrian Dias

Nº 1, T 12º 3ª

– Disciplina de Física –

2025 - 2026

Resumo

Este relatório apresenta o desenvolvimento de um modelo matemático e a respectiva implementação computacional em `Python/turtle`, com vista à representação de uma forma geométrica presente na natureza. Seleccionou-se como objeto de estudo a estrutura hexagonal dos favos de mel, dada a sua relevância matemática e propriedades de optimização. São descritos os fundamentos teóricos, a metodologia de implementação e os principais resultados obtidos, com particular ênfase na modelação matemática subjacente.

1 Introdução

1.1 Enquadramento e Objectivos

O presente trabalho tem como objectivo principal a modelação matemática e implementação computacional de formas naturais, com particular enfoque nos padrões hexagonais observáveis em favos de mel. A selecção desta forma específica justifica-se pela sua fundamentação matemática robusta e pelas propriedades de optimização que exhibe na natureza.

A abordagem adoptada integra conceitos de geometria euclidiana, teoria de tesselações e algoritmos computacionais, visando não apenas a reprodução gráfica da forma, mas também a compreensão dos princípios matemáticos que governam a sua estrutura.

1.2 Fundamentos Matemáticos dos Favos de Mel

1.2.1 Conjectura do Favo de Mel e Princípios de Optimização

A estrutura hexagonal dos favos de mel materializa a **Conjectura do Favo de Mel** (Honeycomb Conjecture), demonstrada matematicamente por Thomas Hales em 1999. Este teorema estabelece que, entre todas as partições do plano em regiões de área igual, a configuração hexagonal regular minimiza o perímetro total. A razão óptima perímetro-área é dada por:

$$\min \frac{P}{A} = \sqrt[4]{12} \approx 1,8612 \quad (1)$$

onde P representa o perímetro e A a área. Para o hexágono regular com lado s , obtém-se:

$$\frac{P}{A} = \frac{6s}{\frac{3\sqrt{3}}{2}s^2} = \frac{4}{\sqrt{3}s} \quad (2)$$

1.2.2 Tesselações Regulares do Plano

A geometria euclidiana impõe restrições rigorosas às tesselações regulares do plano. Conforme demonstrado matematicamente, apenas três polígonos regulares preenchem completamente o espaço bidimensional sem sobreposições ou espaços vazios:

- **Triângulos equiláteros** (notação de Schläfli: $\{3, 6\}$)
- **Quadrados** (notação de Schläfli: $\{4, 4\}$)
- **Hexágonos regulares** (notação de Schläfli: $\{6, 3\}$)

A condição matemática necessária e suficiente para tesselação regular é expressa por:

$$\frac{1}{m} + \frac{1}{n} = \frac{1}{2} \quad (3)$$

onde m e n são inteiros que satisfazem a equação para os três casos mencionados.

1.2.3 Limitações ao Refinamento Hierárquico

Os hexágonos regulares apresentam constrangimentos matemáticos inerentes no que concerne a sistemas de múltiplas escalas. A impossibilidade de subdivisão hierárquica perfeita decorre de três axiomas fundamentais:

- a. **Conservação de área:** $A_{\text{parental}} = \sum A_{\text{filhas}}$
- b. **Hierarquia simples:** Apenas um elemento parental por célula
- c. **Cobertura perfeita:** Ausência de espaços vazios ou sobreposições

Estes princípios matemáticos explicam a preferência evolutiva por favos de dimensão uniforme em detrimento de sistemas com múltiplas escalas.

2 Modelo Computacional Implementado

2.1 Arquitetura do Sistema de Coordenadas

No script Python/turtle, a estrutura hexagonal é implementada através de um sistema de coordenadas baseado em vectores de rede hexagonal. A posição de cada hexágono é determinada por:

$$\vec{r}_{ij} = i \cdot \vec{a}_1 + j \cdot \vec{a}_2 \quad (4)$$

onde os vectores base da rede hexagonal são definidos como:

$$\vec{a}_1 = (1.5s, 0) \quad (5)$$

$$\vec{a}_2 = \left(0.75s, \frac{\sqrt{3}}{2}s \right) \quad (6)$$

sendo s o comprimento do lado do hexágono.

2.2 Especificações e Parâmetros do Modelo

Para a implementação computacional, foram estabelecidos os seguintes parâmetros matemáticos:

- **Dimensão do hexágono:** $s = 25$ unidades turtle
- **Número de camadas:** $n = 7$ camadas concêntricas
- **Total de hexágonos:** $N = 1 + \sum_{k=1}^7 6k = 127$ células
- **Ângulo de rotação:** $\theta = 60^\circ$ entre lados consecutivos
- **Área individual:** $A_{\text{hex}} = \frac{3\sqrt{3}}{2}s^2$

2.3 Algoritmo de Construção Progressiva

O modelo implementado simula o processo de construção natural através de um algoritmo de expansão radial, iniciando em pontos centrais e expandindo concêntricamente. A progressão obedece à sequência:

$$N_k = 6k \quad \text{para} \quad k = 1, 2, \dots, n \quad (7)$$

onde N_k representa o número de hexágonos na camada k -ésima, garantindo crescimento simétrico e geometricamente consistente.

2.4 Implementação Computacional

```
import turtle
import math

def draw_hexagon(t, size, depth=0.3):
    """Desenha um hexágono com Turtle, simulando profundidade."""
    t.pensize(2) # Bordas mais grossas como na imagem
    for _ in range(6):
        t.forward(size)
        t.left(60)

    # Simula profundidade desenhando um hexágono interno menor
    t.penup()
    t.forward(size * depth) # Move para dentro
    t.left(30) # Ajusta para alinhar com o centro
    t.pendown()
```

```

t.pensize(1) # Bordas internas mais finas
for _ in range(6):
    t.forward(size * (1 - depth))
    t.left(60)
t.penup()
t.goto(t.xcor() - size * depth, t.ycor()) # Volta ao ponto
    inicial
t.setheading(t.heading() - 30) # Corrige orientação

def generate_honeycomb(rows=8, cols=10, hex_size=20):
    """
    Gera uma estrutura de favos de mel hexagonal usando Turtle.

    Parâmetros:
    - rows: Número de linhas de hexágonos.
    - cols: Número de colunas de hexágonos.
    - hex_size: Tamanho do lado do hexágono.

    Baseado na tesselação {6,3} (Schläfli) e otimizado para parecer
        com a imagem.
    """
    t = turtle.Turtle()
    t.speed(0) # Máxima velocidade
    t.hideturtle() # Esconde o Turtle para melhor visualização

    # Configurações de cor baseadas na imagem (tons de mel)
    t.fillcolor("#FFD700") # Dourado mel
    t.pencolor("#DAA520") # Bege acastanhado para bordas

    # Distâncias para posicionamento hexagonal
    hex_width = math.sqrt(3) * hex_size
    hex_height = 2 * hex_size

    for row in range(rows):
        y = row * (3/2 * hex_size) # Offset vertical
        for col in range(cols):

```

```

# Offset horizontal para linhas pares/ímpar
x_offset = (col * hex_width) + (row % 2) * (hex_width /
2)

# Move para a posição inicial
t.penup()
t.goto(x_offset - (cols * hex_width / 2), -y - (rows *
hex_height / 4)) # Centraliza
t.pendown()

# Desenha e preenche o hexágono
t.begin_fill()
draw_hexagon(t, hex_size, depth=0.3)
t.end_fill()

# Mantém a janela aberta
turtle.done()

# Exemplo de uso
if __name__ == "__main__":
    generate_honeycomb(rows=8, cols=10, hex_size=20)

```

3 Parte Experimental

A componente experimental deste trabalho corresponde à elaboração e explicação do código [carvalho2021praticas]. Tal como num procedimento laboratorial, importa detalhar a lógica implementada [martins2015programacao], os algoritmos utilizados e as opções tomadas em cada etapa, de forma a permitir a replicação do processo.

4 Discussão dos Resultados

Apresentam-se e analisam-se, nesta secção, as imagens geradas automaticamente pelo código. Não foram utilizadas capturas de ecrã, mas sim exportações directas produzidas pelo programa. Discutem-se as semelhanças e diferenças entre os resultados e a imagem

de referência, identificando as causas dos desvios e avaliando a qualidade da aproximação obtida.

5 Conclusões

As conclusões são redigidas a partir da análise dos resultados. Evitam-se afirmações superficiais ou subjectivas; privilegiam-se observações fundamentadas, como, por exemplo:

- O modelo reproduz com fidelidade parcial a forma natural seleccionada.
- As limitações decorrem de aproximações matemáticas ou restrições do ambiente de programação.
- Futuras melhorias poderão incluir optimizações algorítmicas ou refinamentos gráficos.

6 Bibliografia