

UNIVERSIDADE FEDERAL FLUMINENSE -UFF

Animações com Matplotlib

Autor Bruno da Silva Machado

12 de junho de 2017

Introdução

Matplotlib é uma biblioteca de plotagem para o linhagem de programação python e uma extensão do numpy (numerical python). Ele fornece uma API orientada a objetos incorporada em aplicações que precisão utilizar gráficos. Escolhemos o seu uso por ser uma ferramenta integrada com o python e por sua simplicidade. Nesse trabalho a usaremos para criar animações de modo que possamos ver o comportamento de um pendulo ao longo do tempo.

Animações com Matplotlib

As ferramentas de animação se centram em torno da `matplotlib.animation.Animation` classe base, que fornece uma estrutura em torno da qual a funcionalidade de animação é construída. As principais interfaces são `TimedAnimation` e `FuncAnimation`, nas quais podem ser lidas na documentação (http://matplotlib.sourceforge.net/api/animation_api.html). Nesse trabalho vamos usar a `FuncAnimation` ferramenta, comumente a mais usada nas animações.

Primeiro usaremos `FuncAnimation` para fazer uma animação básica de um pendulo simples sujeito as seguintes hipóteses:

1. O braço é formado por um fio não flexível que se mantém sempre com o mesmo formato e comprimento.
2. Toda a massa, m , do pêndulo está concentrada na ponta do braço a uma distância constante L do eixo.
3. Não existem outras forças a atuar no sistema senão a gravidade e a força que mantém o eixo do pêndulo fixo. (O movimento é portanto conservativo).
4. O pêndulo realiza um movimento bidimensional no plano xy .

equação do pendulo simples

$$\frac{d^2\theta}{dt^2} + \frac{g}{L} \sin \theta = 0. \quad (1)$$

e por fim animamos um pendulo forçado que é um pêndulo amortecido o torque de uma força periódica $F = F_0 \sin(\omega_D t)$, onde ω_D é a frequência angular da força externa, a segunda lei de Newton para rotação deste movimento torna-se:

$$\ddot{\theta} A \sin(\omega_D t) - \gamma \dot{\theta} - \omega^2 \theta \sin(\theta) \quad (2)$$

Código em Python

```
1 fig = plt.figure(facecolor='white')
2 line1,=XxT.plot([],[], 'k-', lw=2)
```

Aqui criamos uma janela de figura, com um único eixo na e criamos nosso objeto de linha que será modificado na animação. Observe que aqui simplesmente traçamos uma linha vazia. Em seguida, criaremos as funções que fazem a animação acontecer. `init()` É a função que será chamada para criar o quadro base sobre o qual a animação ocorre. Aqui, usamos apenas uma função simples que define os dados da linha para nada. É importante que esta função retorne o objeto de linha, pois isso indica ao animador quais objetos no enredo para atualizar após cada quadro:

```
1 def init():
2     line1.set_data([],[])
3     line2.set_data([],[])
4     line3.set_data([],[])
5     line4.set_data([],[])
6     return line1, line2, line3, line4,
```

A próxima peça é a função de animação. É preciso um único parâmetro, o número do quadro i

```

1 #funcao animacao
2 def animate(i):
3     a = t[i]
4     b = x[i]
5     c = v[i]
6     d = e[i]
7
8
9     line1.set_data(a,b)
10    line2.set_data(a,c)
11    line3.set_data(b,c)
12    line4.set_data(a,d)
13    return line1 , line2 , line3 , line4 ,

```

Note-se que novamente aqui devolvemos uma tupla dos objetos do da cena que foram modificados. Isso diz ao quadro de animação quais partes do gráfico devem ser animadas. Finalmente, criamos o objeto de animação:

```

1 #cria animacao
2 anim = animation.FuncAnimation(fig , animate , init_func = init , frames=t.
    size , interval=0 , blit=True , repeat = False)

```

Referencia

N. J. Giordano & H. Nakanishi, Computational Physics, 2ºed, 2007

3)M. A. Savi, "Dinâmica não-linear e caos", E-papers, Rio de Janeiro, 2006.