Санкт-Петербургский Политехнический Университет _{им.} Петра Великого

Институт прикладной математики и механики Кафедра прикладной математики

ЛАБОРАТОРНАЯ РАБОТА №2

4 курс, группа 3630102/60201

Студент Д. А. Плаксин

Преподаватель Баженов А. Н.

Содержание

1.	Список иллюстраций	3
2.	Постановка задачи	4
3.	Теория 3.1. Сечение тела вращения 3.2. Лемниската Бернулли	4 4 4
4.	Реализация	4
5.	Результаты 5.1. Построение сечений 5.2. Сравнение с лемнискатой Бернулли	5 5
6.	Обсуждение	10
7.	Список литературы	10
8.	Приложения	11

1 Список иллюстраций

1	Сечение тора плоскость $x = 0$
2	Сечение тора плоскость $x = 5$
3	Сечение тора плоскость $x = 10$
4	Сечение тора плоскость $x = 15$
5	Сечение тора плоскость $x = 20$
6	Сечение тора плоскость $x = 25$
7	Сечение тора плоскость $x = 35$
8	Все сечения на одном графике
9	Лемниската для сечения тора
10	Лемниската практически совпадающая с сечением тора

2 Постановка задачи

Построить фигуру вращения – тор, в виде дискретного набора точек в пространстве. [4]

Построить набор сечений фигуры плоскостями x = H.

Одно из сечений хорошо описывается лемнискатой Бернулли. Необходимо постоить лемнискату и сравнить её с соответствующим сечением.

Варьируя параметры лемнискаты и тора минимизировать расстояние (Фреше) между ними.

3 Теория

3.1 Сечение тела вращения

Сечение задаётся в плоскости XOZ. Само тело получается путём вращения плоскости сечения с точками вокруг оси Z. [4]

Так как сечение тела представляется в виде дискретного набора точек, и каждая из точек движется по окружности, то нужно для каждой точки найти пересечение её окружности и плоскости x = H. Пересечение ищется с помощью системы:

$$\begin{cases} x^2 + y^2 = R^2 \\ x = H \\ z = z' \end{cases}$$
 (1)

Решение системы: $(H, \pm \sqrt{R^2 - H^2}, z')$. Если подкоренное выражение меньше нуля, то пересечения нет.

3.2 Лемниската Бернулли

Параметрическое уравнение лемнискаты Бернулли:

$$\begin{cases} y = c \frac{t+t^3}{1+t^4} \\ x = c \frac{t-t^3}{1+t^4} \\ z = z' \end{cases}$$
 (2)

[4]

где $t = \operatorname{tg}(\varphi), c - \operatorname{параметр}.$

4 Реализация

Для реализации лабораторной использовался язык Python~3.7. Использовалась библиотека numpy.

Графики строились с помощью библиотеки matplotlib. [2]

Трёхмерные графики строились с помощью библиотеки $mpl_toolkits.mplot3d$. [3]

5 Результаты

5.1 Построение сечений

Рассматривается тор со следующими характеристиками: R = 20 – радиус вращения, r = 15 – радиус образующей.

Рассматриваемы плоскости сечения x = H, где $H = \{0, 5, 10, 15, 20, 25, 35\}$.

Рис. 1: Сечение тора плоскость x = 0

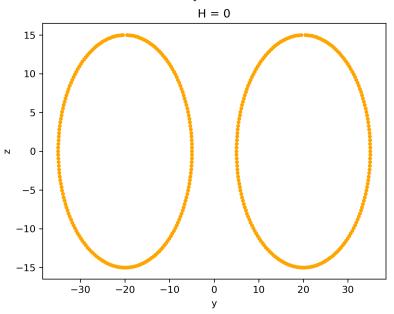


Рис. 2: Сечение тора плоскость x = 5

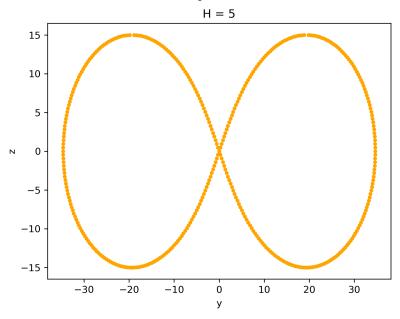


Рис. 3: Сечение тора плоскость x = 10

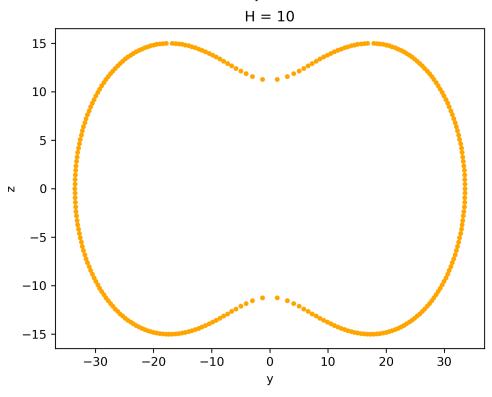


Рис. 4: Сечение тора плоскость x = 15

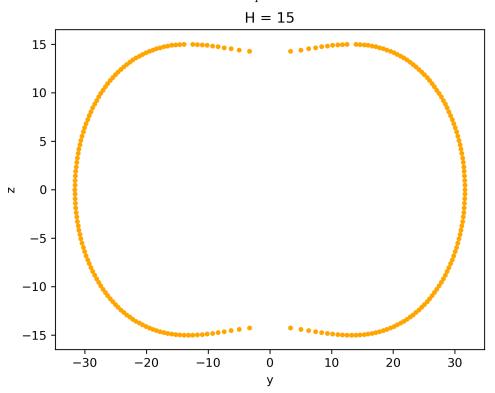


Рис. 5: Сечение тора плоскость x = 20

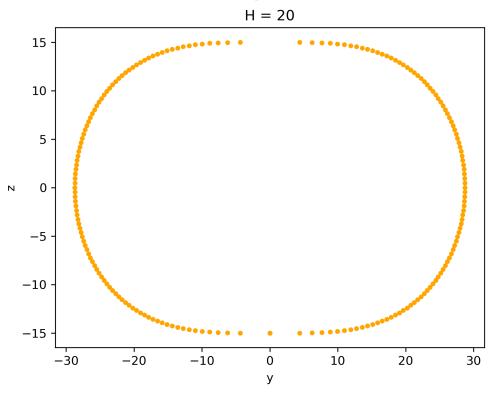


Рис. 6: Сечение тора плоскость x = 25

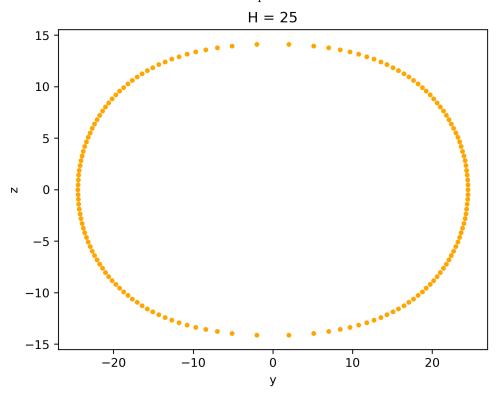


Рис. 7: Сечение тора плоскость x = 35

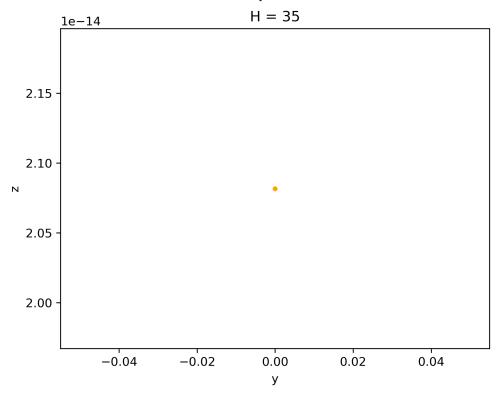
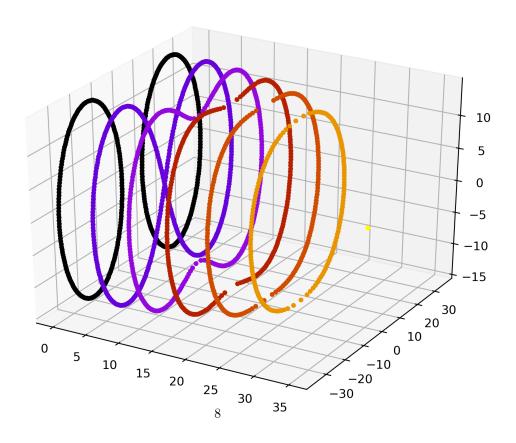


Рис. 8: Все сечения на одном графике

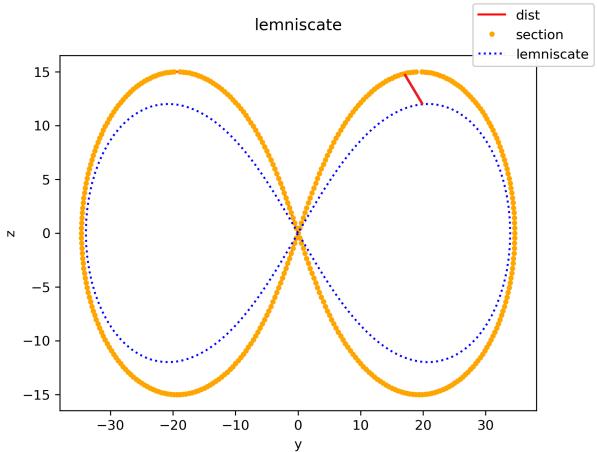


5.2 Сравнение с лемнискатой Бернулли

Рассматривается тор со следующими характеристиками: R = 20 – радиус вращения, r = 15 – радиус образующей c = 34.

Сечение плоскостью x = R - r = 5 не сильно похоже на лемнискату Бернулли. Для их сравнения воспользуемся расстоянием Фреше: fr = 4.2426.

Рис. 9: Лемниската для сечения тора



Подберём параметры тора так, чтобы лемниската и сечение практически совпадали: $R=10,\ r=5,$ сечение плоскостью x=5. Параметр лемнискаты c=14. Расстояние Фреше fr=0.1938.

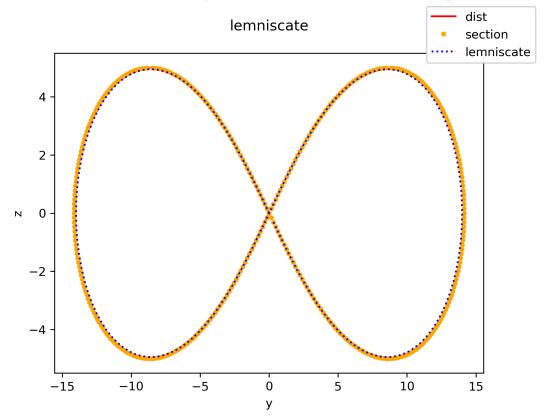


Рис. 10: Лемниската практически совпадающая с сечением тора

6 Обсуждение

По результатам видно, что общем случае сечение плоскость x=R-г действительно похоже на лемнискату Бернулли, но не совпадает с ним.

Можно подобрать параметры тора и лемнискаты так, чтобы сечение практически совпадало с лемнискатой (расстояние Фреше мало, но не равняется нулю из-за дискретизации фигур)

Для совпадения радиус образующей тора (r) должен быть в 2 раза меньше его радиуса вращения (R).

Параметр лемнискаты – параметр масштаба (не влияет на её форму), следовательно, от него не зависит необходимое соотношение между r и R.

7 Список литературы

- [1] Модуль numpy https://physics.susu.ru/vorontsov/language/numpy.html
- [2] Модуль matplotlib https://matplotlib.org/users/index.html
- [3] Модуль mpl_toolkit https://matplotlib.org/mpl_toolkits/mplot3d/api.html
- [4] Пособие к Лабораторным работам https://cloud.mail.ru/public/4ra6/5wwqBzMBC/LabPractics.pdf

8 Приложения

Koд отчёта: https://github.com/MisterProper9000/computing-complex/tree/master/Lab_2_body_of_rotation/lab2.tex

Koд лаборатрной: https://github.com/MisterProper9000/computing-complex/blob/master/Lab_2_body_of_rotation/lab_2_code/Lab_2.py

```
1 import pylab
 2 import frechet
 3 import matplotlib.pyplot as plt
4 # noinspection PyInterpreter
5 from mpl_toolkits.mplot3d import Axes3D
6 import numpy as np
   class TorPoint:
9
      def __init__(self , z_, r1_, r2_):
10
            self.z = z
            self.r1 = r1
            self.r2 = r2
13
14
15
16 class Point:
      def __init__(self, x_, y_, z_):
17
            self.x = x_{\underline{}}
18
            self.y = y_{\underline{\phantom{a}}}
19
           self.z = z
20
21
22
23
   class Tor:
       def __init__(self, z_, r_rotate, r_circle):
24
25
            self.z = z
            self.R = r\_rotate
26
27
            self.r = r\_circle
28
            self.points = []
29
       def generate_points(self, num_points):
30
            self.points = []
31
            n = num\_points
32
33
            step = np.pi / n
            fi = -np.pi / 2.0
34
35
            for i in range (0, n):
36
                z = self.r * np.sin(fi)
dr = self.r * np.cos(fi)
37
38
                point = TorPoint(z, self.R - dr, self.R + dr)
39
40
                self.points.append(point)
                fi += step
41
42
       def get_tor_points(self):
43
            return self.points
44
45
46
   def points_on_plane(tor_point, x_plane):
47
       \mathbf{z} \; = \; \mathbf{tor} \, \underline{\hspace{1em}} \, \mathbf{point} \, . \, \mathbf{z}
48
       r1 = tor_point.r1
49
50
       r2 = tor_point.r2
51
       53
54
       point3 = Point(x_plane, -np.sqrt(r1 ** 2 - x_plane ** 2), z)
55
       point4 = Point(x_plane, -np.sqrt(r2 ** 2 - x_plane ** 2), z)
56
57
       return point1, point2, point3, point4
58
```

```
59
60
   def get_y_array(points):
        data = []
61
        for point in points:
62
63
             data.append(point.y)
        return data
64
65
66
67
   def get_z_array(points):
68
        data = []
        for point in points:
69
70
             data.append(point.z)
        return data
71
72
73
74
   def get_intersection_tor_plane(tor, x_plane):
75
        tor_points = tor.get_tor_points()
76
77
        result = []
        left1 = []
78
        left2 = []
79
80
        left3 = []
        left4 = []
81
82
        left_jump_2_3_flag = False
83
84
        left_jump_1_4_flag = False
        right_jump_2_3_flag = False
85
86
        right_jump_1_4_flag = False
87
        right1 = []
88
89
        right2 = []
        right3 =
90
        right4 = []
91
        for point in tor_points:
92
            tmp = points_on_plane(point, x_plane)
93
94
             if not np.isnan(tmp[0].y):
95
                 if not right_jump_1_4_flag:
96
                      right1.append(tmp[0])
97
                 else:
98
                      \operatorname{right} 4.\operatorname{append} (\operatorname{tmp} [0])
99
             else:
100
101
                 right_jump_1_4_flag = True
103
             if not np.isnan(tmp[1].y):
                 if not right_jump_2_3_flag:
104
                      right2.append(tmp[1])
106
                 else:
                      right3.append(tmp[1])
107
             {\tt else}:
108
                 right_jump_2_3_flag = True
109
             if not np.isnan(tmp[2].y):
                 if not left_jump_1_4_flag:
112
                      left1.append(tmp[2])
113
114
                 else:
                      left4.append(tmp[2])
116
             else:
                 left_jump_1_4_flag = True
117
118
             if not np.isnan(tmp[3].y):
119
                 if not left jump 2 3 flag:
120
                      left 2. append (tmp [3])
                 else:
123
                      left3.append(tmp[3])
             else:
124
```

```
left\_jump\_2\_3\_flag \, = \, True
126
         right1.reverse()
127
         right4.reverse()
128
129
         left1.reverse()
         left4.reverse()
130
131
         \mathtt{left} \, = \, \mathtt{left2} \, + \, \mathtt{left3} \, + \, \mathtt{left4} \, + \, \mathtt{left1}
133
         \mathtt{right} \, = \, \mathtt{right2} \, + \, \mathtt{right3} \, + \, \mathtt{right4} \, + \, \mathtt{right1}
134
         right.reverse()
136
         return left, right
138
    def print_points(points):
139
         print()
140
141
         for point in points:
              print(point.x, point.y, point.z)
142
143
144
    def plot_3D(plane_cut, name, filename):
145
146
        data = []
147
148
         fig = pylab.figure()
149
150
         axes = Axes3D(fig)
         i = 0
        number = len(plane_cut)
153
        cmap =plt.get_cmap('gnuplot')
154
155
         colors = [cmap(i) for i in np.linspace(0, 1, number)]
         for points_arr in plane_cut:
              for points in points arr:
157
158
                  x = []
                  y = 1
159
                   z = []
160

\begin{array}{l}
x1 = []\\
y1 = []
\end{array}

161
162
                   z1 = []
163
                   for elem in points:
164
165
                        x.append([elem.x])
                        y.append([elem.y])
166
167
                        z.append([elem.z])
                        x1.append(elem.x)
168
169
                        y1.append(elem.y)
170
                        z1.append(elem.z)
                  x = np.matrix(x)
172
                  y = np.matrix(y)
173
                   z = np.matrix(z)
174
                   axes.plot(x1, y1, z1, ".", color=colors[i])
175
                   \#axes.plot_wireframe(x, y, z, color=colors[i], linewidth=5,
         linestyle = '-')
              i += 1
178
179
         fig.savefig(filename, dpi=300, format='png', bbox inches='tight')
180
181
         fig.show()
         plt.close(fig)
182
183
184
   def draw cut(points arr, name, filename):
185
         plt.axis('scaled')
186
         fig , ax = plt.subplots(nrows=1, ncols=1, sharey=True)
187
        ax.set_xlabel("y")
188
        ax.set_ylabel("z")
189
```

```
ax.set_title(name)
190
191
         for points in points arr:
             x = []
193
194
             y = []
             z = []
195
             for elem in points:
196
                  x.append(elem.x)
197
198
                  y.append(elem.y)
199
                  z.append(elem.z)
             ax.plot(y, z, ".", color="orange")
200
        box = ax.get_position()
201
        ax.set_position([box.x0, box.y0, box.width, box.height])
202
        #fig.legend()
203
         fig.savefig(filename, dpi=300, format='png', bbox_inches='tight')
204
205
206
         fig.show()
         plt.close(fig)
207
208
209
    def plane_research(tor, planes):
210
211
        data = []
         for plane in planes:
212
213
             left , right = get_intersection_tor_plane(tor, plane)
             draw\_cut\left( \left[\, left \;,\; right \,\right] \;,\; "H = \%i \;"\; \% \; plane \;,\; "Tor\_section\left( H = \%i \,\right) .png" \;\%
214
215
             data.append([left, right])
216
        plot\_3D(\,data\,,\ "H=\%i\,"\,\,\%\,\,len(\,planes\,)\,\,,\,\,"Tor\_cuts\,(H=\%i\,)\,.\,png"\,\,\%\,\,len(\,planes\,)
217
        ))
218
219
    def lemniscate(c):
220
221
        result = []
        n\,=\,360
222
         fi = 0
223
        step = 2 * np.pi / n
224
         left = []
225
         right = []
226
         for i in range (0, n//4):
227
228
             t = np.tan(fi)
             x \, = \, c \, * \, (\, t \, + \, t \, ** \, 3) \, / \, (\, 1 \, + \, t \, ** \, 4)
230
             y = c * (t - t ** 3) / (1 + t ** 4)
             right.append([x, y])
232
             fi += step
233
         for i in range (n//4, n//2):
234
235
             t = np.tan(fi)
             x = c * (t + t ** 3) / (1 + t ** 4)
236
             y = c * (t - t ** 3) / (1 + t ** 4)
237
             left.append([x, y])
238
              fi += step
239
240
        return left, right
241
242
243
    def draw_line_on_plot(line, ax, color):
244
        data = [line]
245
         for i in range(0, len(data)):
246
247
             x = []
             y = []
248
             for elem in data[i]:
249
                  x.append(elem[0])
250
                  y.append(elem[1])
251
             ax.plot(x, y, ":", label="lemniscate", color=color)
252
```

```
254
255
    def process lemniscate(tor, plane, c):
        name = "lemniscate"
256
         filename = "lemniscate.png"
257
258
259
         left , right = get_intersection_tor_plane(tor, plane)
260
         points_arr = [left, right]
261
262
         l, r = lemniscate(c)
263
264
         plt.axis('scaled')
265
         fig , ax = plt.subplots(nrows=1, ncols=1, sharey=True)
266
         ax.set_xlabel("y")
267
        ax.set_ylabel("z")
268
        ax.set\_title(name + "\n")
269
270
        data = []
271
         data_arr = []
272
         draw_flag = True
273
         for points in points_arr:
274
275
             x = []
             y = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}z = \begin{bmatrix} 1 \end{bmatrix}
276
277
             tmp = []
278
279
              for elem in points:
                  x.append(elem.x)
280
                  y.append(elem.y)
281
282
                  z. append (elem. z)
                  data.append([elem.y, elem.z])
283
                  tmp.append([elem.y, elem.z])
284
              data_arr.append(tmp)
285
              if (draw_flag):
286
                  ax. plot(y, z, "-", color="red", label="dist")
287
                  ax.plot(y, z, ".", color="orange", label="section")
288
                  draw_flag = False
              else:
290
                  ax.plot(y, z, ".", color="orange")
291
292
        draw_line_on_plot(l + r, ax, "b")
293
294
        temp_{lemn} = [r, 1]
295
         \begin{array}{l} temp\_data = \left[ data\_arr [0] \,, \, data\_arr [1] \right] \\ dist1 \,, \, ind1 = frechet . d\_Frechet (temp\_lemn[0] \,, \, temp\_data[1]) \end{array} 
296
297
298
         dist2, ind2 = frechet.d_Frechet(temp_lemn[0], temp_data[1])
299
         leg = fig.legend()
300
         fig.legend()
301
         fig.savefig(filename, dpi=300, format='png', bbox_inches='tight')
302
303
304
         fig.show()
305
         plt.close(fig)
306
307
    def main():
308
309
        R = 10
         r1 = 5
310
311
         numpoints = 360
312
313
         tor = Tor(0, R, r1)
        tor.generate_points(100)
314
        H = [0, 5, 10, 15, 20, 25, 35]
315
         plane_research(tor, H)
316
         process_lemniscate(tor, R - r1, R + r1 - r1/5)
317
318
       print("plane = ", R - r1, "c = ", 28)
319
```

```
320
321
322
323
if __name__ == "__main__":
main()
```