

Breve relatório com os resultados obtidos durante o modulo-4

Aluno: Ruben Esteche Araújo

CPF: 109.429.904-98

Dando continuidade ao que foi abordado no módulo passado, os problemas vistos nesse módulo foram os mesmos, todavia, a abordagem foi diferente em alguns aspectos, na intenção de aprendermos uma forma de resolução que pode eventualmente vir a ser mais eficiente quanto a resolução de problemas em que haja necessidade (ou praticidade maior) em poder observar a evolução das interações do programa.

Ainda utilizando um método simplético de segunda ordem (EULER_CROMER), montamos em cima do programa elaborado na aula passada arrays para salvar nossas variáveis dentro das interações; dessa forma, podemos então desrever a evolução temporal de diversos estados simultâneamente a execução o programa. O programa que desenvolvi pode ser conferido logo a seguir:

Programa Arrays: C/C++

```
#include<stdlib.h>

#include<math.h>

#include<stdio.h>

int main(){

    //Definindo variáveis de movimento

    int n,i,p, r, g=10,j,q,k=10,c;

    double l=10,t, dt=0.001, gama=0.9, w;

    //Arrays

    double x[10], vx[10], w0[10], teta[10];

    //matriz de condições iniciais

    r=0;

    for(q=0;q<k;q++){

        for(c=0;c<k;c++){

            vx[r]= 1 + (2*q);
```

```

        x[r]=1 + (2*c);

        r= r+1;

    }

}

r=0;

    for(q=0;q<k;q++){

        for(c=0;c<r;c++){

            w0[r]= 1 + (2*q);

            teta[r]=1 + (2*c);

            r= r+1;

        }

    }

//quantidade de interações

n=50000;

//Seleção de qual programa executar

printf("Selecione qual problema voce deseja resolver:\n01.Pendulo simples(1)\n02.Oscilador(2)\n");

scanf("%d",&p);

if(p==1){

//arquivo

FILE *Rx_pendulo;

Rx_pendulo = fopen("posição (pendulo).txt","w+");

//Variáveis do pêndulo

//printf("Digite velocidade inicial:\n");

//scanf("%lf",&w0);

printf("Digite o angulo inicial:\n");

scanf("%lf",&teta);

//interações

for(i=0;i<n;i++){

for(r=0;r<10;r++){

    fprintf(Rx_pendulo,"%lf  %lf", w0[r], teta[r]);

```

```

w0[r] = w0[r] - ((g/l)*sin(teta[r]))*dt;

teta[r] = teta[r] + w0[r]*dt;

t= t+dt;

    }

    fprintf(Rx_pendulo,"\n");
}

//fechando o arquivo

fclose(Rx_pendulo);

}

if(p==2){

//arquivo

FILE *Rx_oscilador;

Rx_oscilador = fopen("posição (oscilador).txt","w+");

//Variáveis do oscilador

//printf("Digite velocidade inicial:\n");

//scanf("%lf",&vx);

printf("Digite a frequência angular inicial:\n");

scanf("%lf",&w);

//interações

for(i=0;i<n;i++){

for(r=0;r<10;r++){

    fprintf(Rx_oscilador,"%lf %lf", vx[r], x[r]);

    vx[r] = vx[r] - (w*w*x[r])*dt; //-(vx*gama)*dt + (cos(1*t))*dt; //força resistiva com gama e força motriz externa em cosseno

    x[r]= x[r] + vx[r]*dt;

    t= t+dt;

        }

        fprintf(Rx_oscilador,"\n");

    }

//fechando o arquivo

fclose(Rx_oscilador);

```

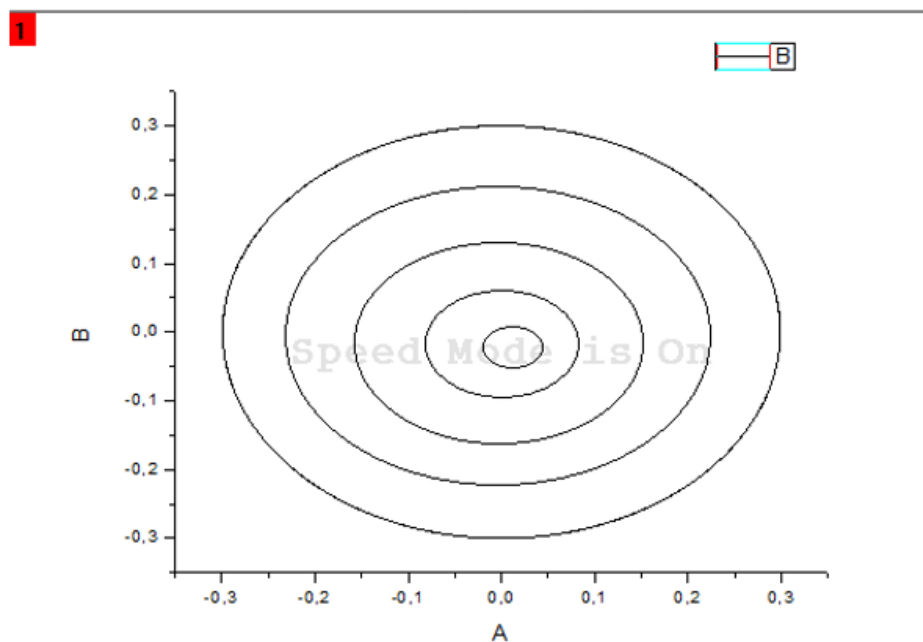
```
}
```

```
printf("seu arquivo foi criado com sucesso");
```

```
return 0;
```

```
}
```

O programa em questão se mostrou funcional. Como podemos observar no gráfico a seguir, diversos estados iniciais puderam ser simulados no estado de fase, onde os resultados batem com o resultado teórico esperado; Todavia, encontrei muita dificuldade para reorganizar o arquivo onde as interações estavam sendo salvas e com o software que estava utilizando para plotar os gráficos (em questão, o Origin) visto que cada linha do arquivo continha a informação de fase de um condição inicial diferente, e elas evoluíam no arquivo horizontalmente, enquanto o Origin somente lê informação verticalmente, o que tornou o trabalho para plotar um gráfico simples muito custoso.



Decidi então migrar para a linguagem Python, por ser de alto nível (e, sinceramente, facilitar bastante a minha vida) e já permitir para o usuário em questão plotar gráficos diretamente da interface do compilador. Os programas que desenvolvi para simular os sistemas do pêndulo e da OHS podem ser conferidos a seguir, com seus respectivos gráficos que atestam sua eficácia dados resultados teóricos já conhecidos por nós.

Programa OHS:

```
# -*- coding: utf-8 -*-
```

```
"""
```

Created on Thu Sep 20 13:58:15 2018

```
@author: ruben
```

```
"""
```

```
import numpy as np
```

```
from math import *
```

```
import matplotlib.pyplot as plt
```

```
def simpleOHSSimulation(pos0,vel0,tau,m,k,w0,numSteps,plotFlag):
```

```
    # initialize vectors
```

```
    time_vec = [0]*numSteps
```

```
    pos_vec = [0]*numSteps
```

```
    vel_vec = [0]*numSteps
```

```
    KE_vec = [0]*numSteps
```

```
    PE_vec = [0]*numSteps
```

```
    # set initial conditions
```

```
    pos = pos0
```

```
    vel = vel0
```

```
    time = 0
```

```
    # begin time stepping
```

```
    for i in range(0,numSteps):
```

```
        vel_old = vel
```

```
        pos_old = pos
```

```
        # update the values
```

```
        vel = vel_old - (w0*w0*pos)*tau
```

```
        pos = pos_old + vel*tau
```

```
        # record the values
```

```
        time_vec[i] = tau*i
```

```
        pos_vec[i] = pos
```

```

        vel_vec[i] = vel

        KE_vec[i] = (1/2)*m*vel*vel

        PE_vec[i] = (1/2)*k*pos*pos

    TE_vec = np.add(KE_vec,PE_vec)

# make graphs

if plotFlag == 1:

    plt.figure(0)

    plt.plot(time_vec,pos_vec)

    plt.xlabel('Tempo (s)')

    plt.ylabel('Posição (rad)')

    plt.savefig('plot1.png', bbox_inches='tight')

    plt.figure(1)

    plt.plot(time_vec,KE_vec,label='Energia cinética')

    plt.plot(time_vec,PE_vec,label='energia potencial')

    plt.plot(time_vec,TE_vec,label='energia total')

    plt.legend(loc='upper left')

    plt.xlabel('Tempo (s)')

    plt.ylabel('Energia (J)')

    plt.savefig('plot2.png', bbox_inches='tight')

    plt.figure(2)

    plt.plot(pos_vec,vel_vec)

    plt.xlabel('posição (rad)')

    plt.ylabel('Velocidade (rad/s)')

    plt.savefig('plot3.png', bbox_inches='tight')

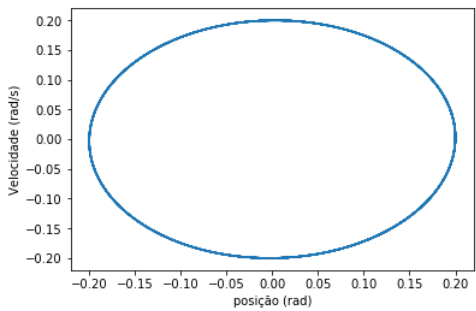
    plt.show()

# return the vectors

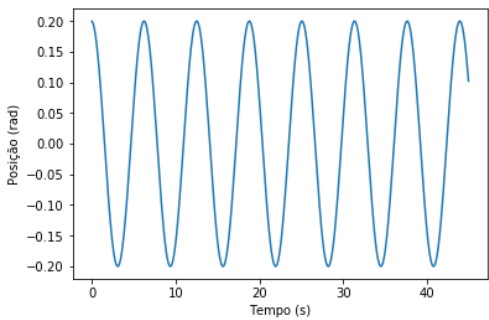
simpleOHSSimulation(0.2,0,0.03,1,1,1,1500,1)

```

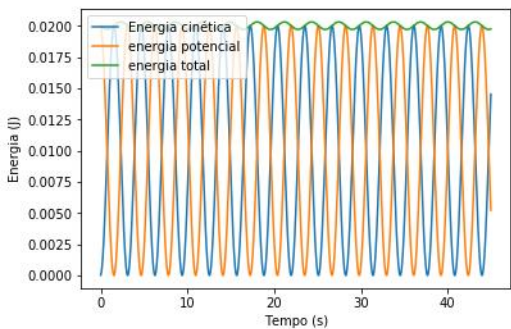
Espaço de fase:



Posição:



Energia:



Programa Pêndulo:

```
# -*- coding: utf-8 -*-
```

```
"""
```

```
Created on Wed Sep 19 18:17:57 2018
```

```
@author: ruben
```

```
"""
```

```
import numpy as np
```

```
from math import *
```

```
import matplotlib.pyplot as plt
```

```
def simplePendulumSimulation(theta0,omega0,tau,m,g,l,numSteps,plotFlag):
```

```
    # initialize vectors
```

```
    time_vec = [0]*numSteps
```

```
    theta_vec = [0]*numSteps
```

```
    omega_vec = [0]*numSteps
```

```
    KE_vec = [0]*numSteps
```

```
    PE_vec = [0]*numSteps
```

```
    # set initial conditions
```

```
    theta = theta0
```

```
    omega = omega0
```

```
    time = 0
```

```
    # begin time stepping
```

```
    for i in range(0,numSteps):
```

```
        omega_old = omega
```

```
        theta_old = theta
```

```
        # update the values
```

```
        omega = omega_old - (g/l)*sin(theta_old)*tau
```

```
        theta = theta_old + omega*tau
```

```
        # record the values
```

```
        time_vec[i] = tau*i
```

```
        theta_vec[i] = theta
```

```
        omega_vec[i] = omega
```

```
        KE_vec[i] = (1/2)*m*l**2*omega**2
```

```
        PE_vec[i] = m*g*l*(1-cos(theta))
```

```
    TE_vec = np.add(KE_vec,PE_vec)
```

```
    # make graphs
```

```
    if plotFlag == 1:
```

```
        plt.figure(0)
```

```
        plt.plot(time_vec,theta_vec)
```

```
        plt.xlabel('Tempo (s)')
```



```

plt.ylabel('Posição (rad)')

plt.savefig('plot1.png', bbox_inches='tight')

plt.figure(1)

plt.plot(time_vec,KE_vec,label='Energia cinética')
plt.plot(time_vec,PE_vec,label='energia potencial')
plt.plot(time_vec,TE_vec,label='energia total')

plt.legend(loc='upper left')

plt.xlabel('Tempo (s)')

plt.ylabel('Energia (J)')

plt.savefig('plot2.png', bbox_inches='tight')

plt.figure(2)

plt.plot(theta_vec,omega_vec)

plt.xlabel('posição (rad)')

plt.ylabel('Velocidade (rad/s)')

plt.savefig('plot3.png', bbox_inches='tight')

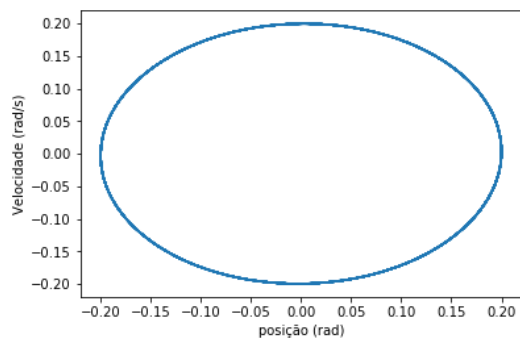
plt.show()

# return the vectors

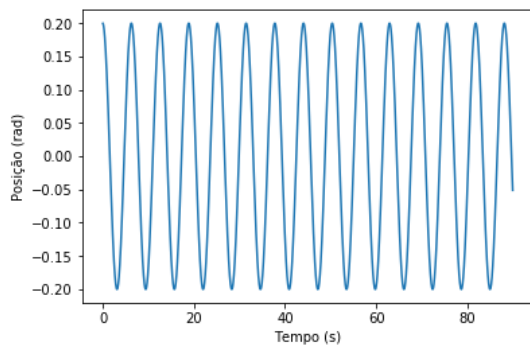
```

```
simplePendulumSimulation(0.2,0,0.03,1,1,1,3000,1)
```

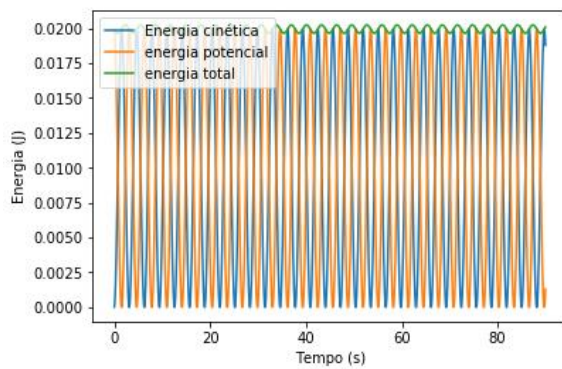
Espaço de fase:



Posição:



Energia:



Agora, verificando a funcionalidade do novo desenvolvimento em Python para a tarefa específica demandada, tenho aqui o exemplo de um gráfico simples de um tempo (inicial) com os arrays mostrando o espaço de fase do sistema dadas várias condições iniciais diferentes:

