



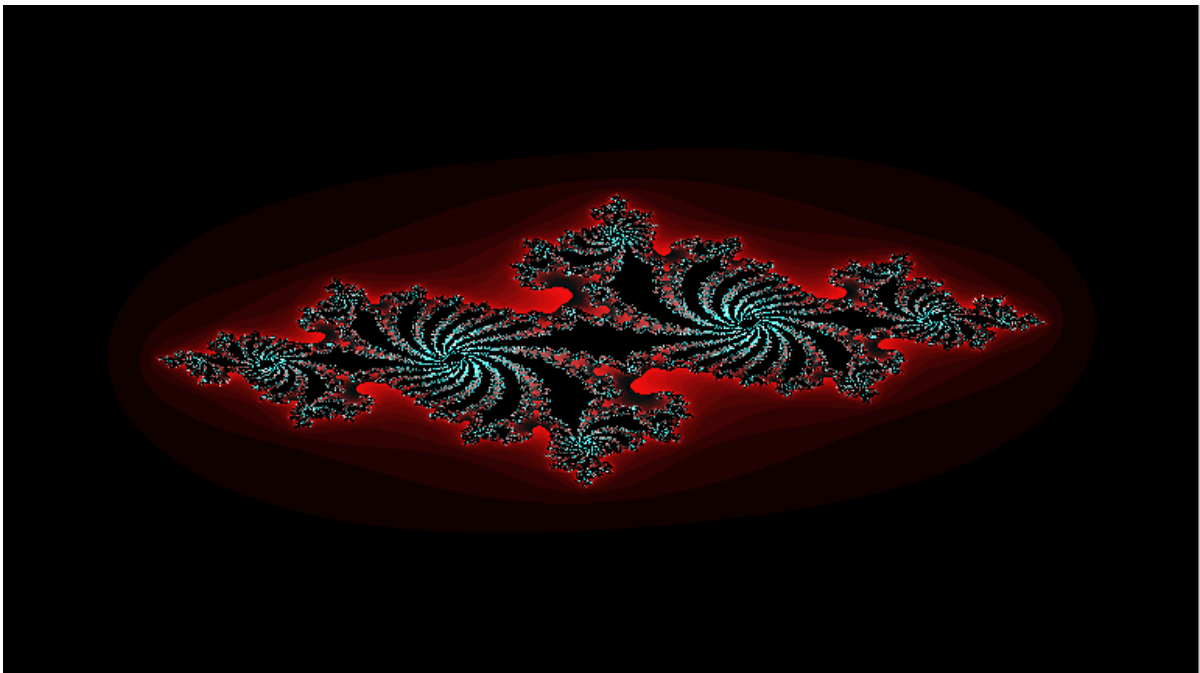
# Instituto Superior de Engenharia de Lisboa

Licenciatura em Engenharia Informática e Multimédia

Modelação e Simulação de Sistemas Naturais -  
2022/2023 SI

---

## Projeto 3



Docente Paulo Vieira

Realizado por :  
Pedro Silva 48965

21 de dezembro de 2022

# Conteúdo

<b>1</b>	<b>Introdução</b>	<b>I</b>
<b>2</b>	<b>A. Função Logística</b>	<b>I</b>
<b>3</b>	<b>B. Jogo do Caos</b>	<b>IV</b>
<b>4</b>	<b>C. Gramáticas de Lindenmayer</b>	<b>VI</b>
<b>5</b>	<b>D. Conjuntos de Julia e Mandelbrot</b>	<b>VIII</b>
<b>6</b>	<b>Conclusões</b>	<b>XI</b>

## Lista de Figuras

1	Gráficos alínea 1 e 2 . . . . .	II
2	Gráficos alínea 3 e 4 . . . . .	II
3	Gráficos alínea 5 e 6 . . . . .	III
4	Gráficos alínea 7 e 8 . . . . .	III
5	Valor R em que as trajetórias convergem para o caos, $R = 3.9$ . .	IV
6	Método isInsidePolygon . . . . .	IV
7	Método JogoDoCaos . . . . .	V
8	Jogo do Caos num triângulo . . . . .	V
9	Jogo do Caos num quadrado . . . . .	VI
10	Os quatro fractais criados . . . . .	VII
11	Árvore de frutos . . . . .	VIII
12	Conjunto de Mandelbrot . . . . .	IX
13	Conjunto de Julia escolhido no conjunto de Mandelbrot . . . . .	IX
14	Conjunto de Julia escolhido através do arrasto do rato . . . . .	X
15	Conjunto de Julia formado por função trigonométrica . . . . .	X

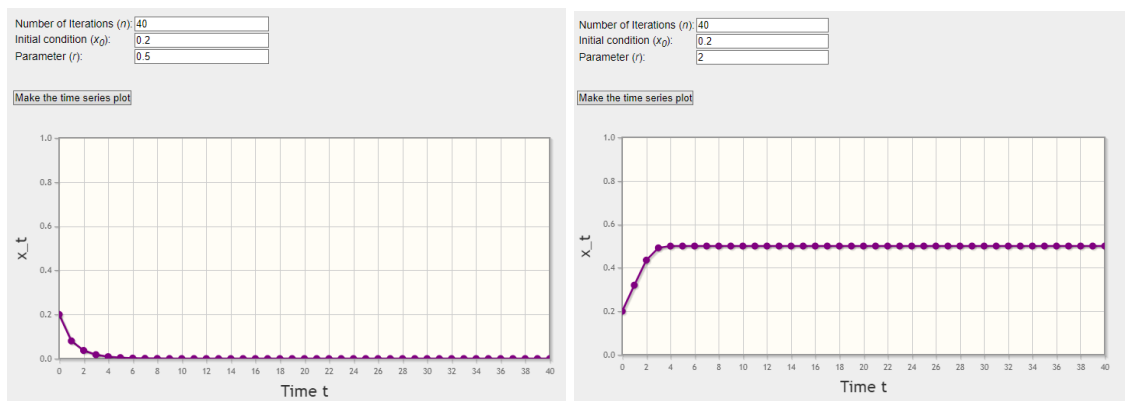
# 1 Introdução

Este projeto pretende consolidar e avaliar os conhecimentos adquiridos na terceira parte da disciplina Modelação e Simulação de Sistemas Naturais tendo como objetivo o estudo de uma Função Logística em ..., o desenvolvimento do Jogo do Caos e a criação de Gramáticas de Lindenmayer e de conjuntos de Julia e Mandelbrot. O primeiro objetivo deste trabalho era, para a função " $f(x) = rx(1-x)$ ", estudar as trajetórias (órbitas, sequências temporais) que resultam dos diversos valores de  $r$  possíveis. Com o Jogo do Caos foi primeiro pedido que criássemos o jogo com as regras normais para três pontos fixos, ou seja, um triângulo. De seguida era facultativo fazer com que o utilizador possa determinar a posição de cada ponto fixo. Para as Gramáticas de Lindenmayer foi necessário criar pelo menos dois objetos fractais usando L-Systems. Também foi requisitado a criação de uma árvore de frutos usando o conjunto de regras presente no enunciado. Tendo por base o código desenvolvido em aula foi necessário exprimentar formas alternativas de colorir os pontos que não pertencem ao conjunto de Mandelbrot. Também foi pedido para adicionar a esta ferramenta uma janela em que nesta seja visualizado um determinado conjunto de Julia determinado pelo utilizador ao este escolher um ponto na área que contém o conjunto de Mandelbrot. Por fim, de forma facultativa, foi pedido para adicionar ainda mais funcionalidades a esta ferramenta, pelo que, nós adicionámos a possibilidade de controlar o conjunto de Julia através do arraste do rato e também uma forma de o conjunto esteja sempre a mudar, ao utilizar funções seno e cosseno.

## 2 A. Função Logística

O objetivo da primeira parte do trabalho era, com a ajuda do programa Hornacek de David P. Feldman estudar a função logística,  $f(x) = rx(1-x)$ . Para os diferentes valores do parâmetro  $r$  foi pedido para encontrar os que resultem em trajetórias que converjam para:

1. Ponto fixo igual a zero;
2. Ponto fixo diferente de zero;
3. Ciclo limite com período 2;
4. Ciclo limite com período 4;
5. Ciclo limite com período 8;
6. Ciclo limite com período 3;
7. Ciclo limite com período 5;
8. Ciclo limite com período 6;
9. Atrator aperiódico (caótico).

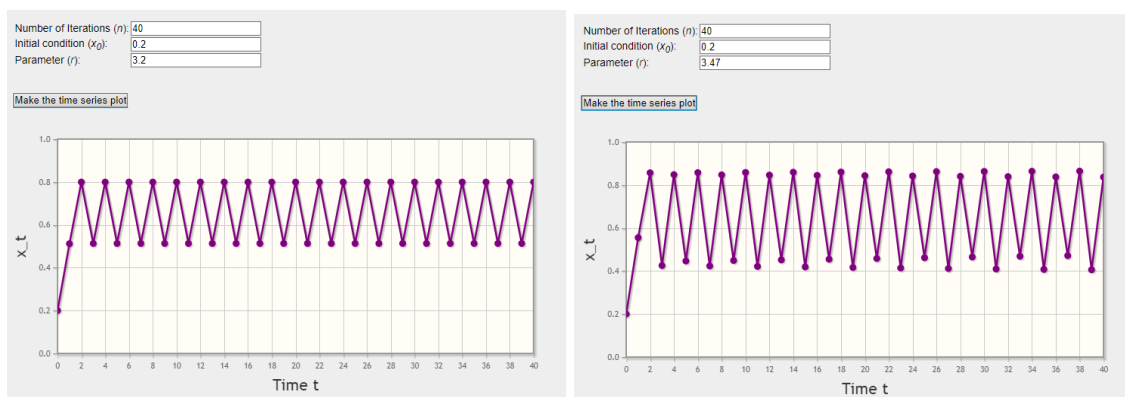


(a) Valor  $R$  em que as trajetórias convergem para um ponto fixo 0,  $R = 0.2$  (b) Valor  $R$  em que as trajetórias convergem para um ponto fixo 0.5,  $R = 2$

**Figura 1:** Gráficos alínea 1 e 2

1) Para valores de  $R$  entre  $[0,1]$  o ponto fixo do sistema é sempre 0. Exemplo para  $R = 0.5$  (Figura 1 a))

2) Para valores de  $R$  entre  $[1,3]$  o ponto fixo do sistema é sempre um valor exato no eixo vertical. Exemplo para  $R = 2$ , Figura 1 a), em que conseguimos observar que o sistema se fixa no ponto 0.5 .

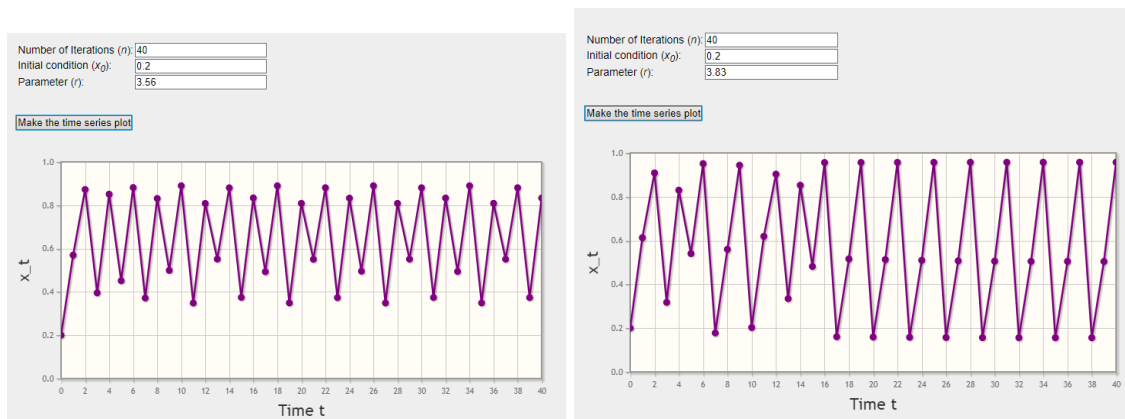


(a) Valor  $R$  em que as trajetórias convergem para uma órbita 2,  $R = 3.2$  (b) Valor  $R$  em que as trajetórias convergem para uma órbita 4,  $R = 3.47$

**Figura 2:** Gráficos alínea 3 e 4

3) Para valores de  $R$  entre  $[3,3.4]$  o sistema oscila entre 2 valores. Exemplo para  $R = 3.2$  (Figura 2 a)) faz com que a função varie entre 0.5 e 0.8.

4) Para valores de  $R$  entre  $[3.4,3.5]$  o sistema oscila entre 4 valores. Exemplo para  $R = 3.47$ , (Figura 2 b)).



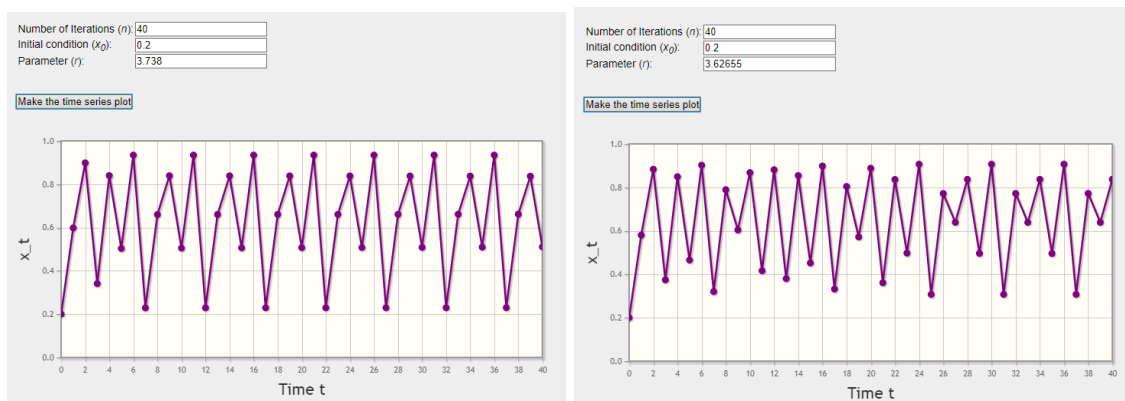
(a) Valor R em que as trajetórias convergem para uma órbita 8,  $R = 3.56$  (b) Valor R em que as trajetórias convergem para uma órbita 3,  $R = 3.83$

**Figura 3:** Gráficos alínea 5 e 6

5) Para valores de R entre  $[3.5, 3.6]$  o sistema oscila entre 8 valores. Exemplo para  $R = 3.56$  (Figura 3 a)).

A partir de  $r = 3.6$  começam a existir demasiadas bifurcações o que torna praticamente impossível a obtenção de qualquer valor, ou seja, estamos na presença de caos. Apesar disto existem momentos em que podemos observar com alguma clareza.

6) Para valores de R entre  $[3.82, 3.84]$  o sistema vai de completo caos para momentos organizados, oscilando entre 3 valores. Exemplo para  $R = 3.83$ , (Figura 3 b)).

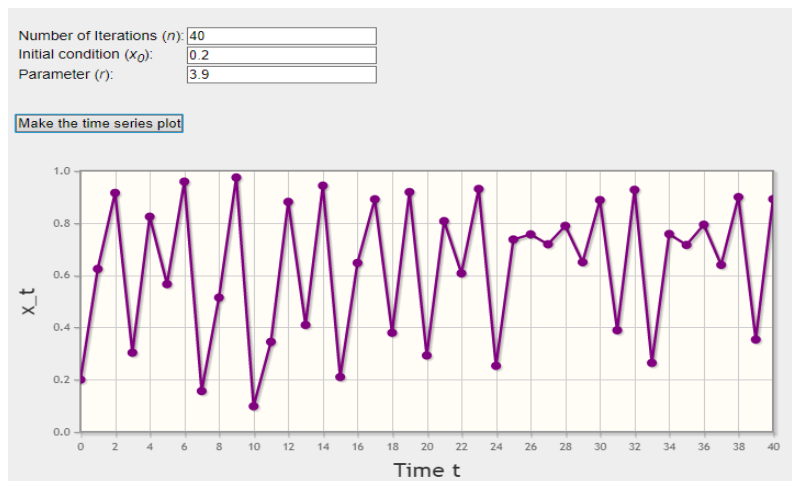


(a) Valor R em que as trajetórias convergem para uma órbita 5,  $R = 3.738$  (b) Valor R em que as trajetórias convergem para um ponto fixo 6,  $R = 3.62655$

**Figura 4:** Gráficos alínea 7 e 8

7) Como anteriormente temos por exemplo  $R = 3.738$  com o qual temos oscilações entre 5 valores (Figura 4 a)).

8) E para  $R = 3.6255$  temos oscilações entre 6 valores (Figura 4 b)).



**Figura 5:** Valor R em que as trajetórias convergem para o caos,  $R = 3.9$

9) Como visto anteriormente a partir de  $R = 3.6$  o caos instala-se, não havendo ciclos periódicos tornando possível a função tomar qualquer valor para R, tirando alguma exceções como as em cima. A partir de 3.86 já não se encontra qualquer oscilação possível. Exemplo para  $R = 3.9$  (Figura 5)

### 3 B. Jogo do Caos

O Jogo do Caos, na sua forma mais simples, consiste em que num determinado triângulo seja escolhido um ponto arbitrário 'X' no interior desse triângulo. De seguida é escolhido um dos vértices do triângulo 'T' e é pintado no ponto médio entre 'X' e 'T' um ponto da cor do vértice do triângulo escolhido. Este processo é repetido milhares de vezes.

```
public boolean isInsidePolygon(PVector pos)
{
    int i, j=vertices.size()-1;
    int sides = vertices.size();
    boolean oddNodes = false;
    for (i=0; i<sides; i++) {
        if ((vertices.get(i).getCoord().y < pos.y && vertices.get(j).getCoord().y >= pos.y ||
            vertices.get(j).getCoord().y < pos.y && vertices.get(i).getCoord().y >= pos.y) &&
            (vertices.get(i).getCoord().x <= pos.x || vertices.get(j).getCoord().x <= pos.x)) {
            oddNodes^=(vertices.get(i).getCoord().x + (pos.y- vertices.get(i).getCoord().y)/
                (vertices.get(j).getCoord().y - vertices.get(i).getCoord().y)*
                (vertices.get(j).getCoord().x- vertices.get(i).getCoord().x)<pos.x);
        }
        j=i;
    }
    return oddNodes;
}
```

**Figura 6:** Método isInsidePolygon

```

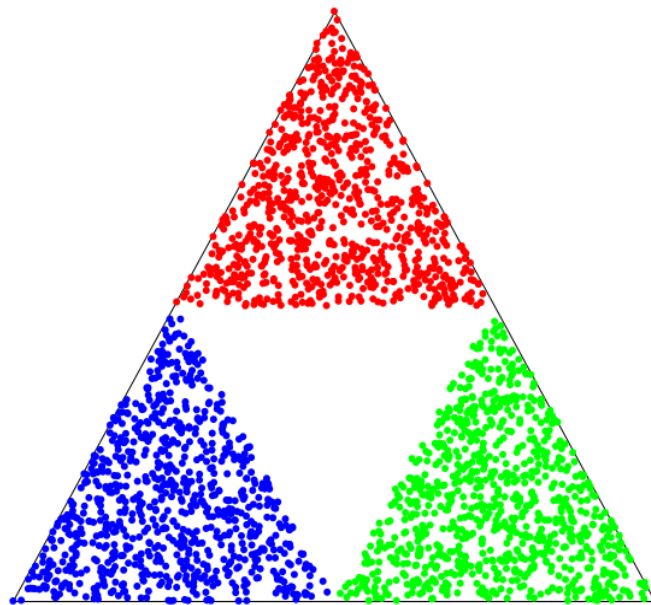
public void JogoDoCaos(PApplet p)
{
    int rando = (int) p.random(vertices.size());
    PVector T = new PVector(vertices.get(rando).getCoord().x, vertices.get(rando).getCoord().y);
    PVector X = new PVector(p.random((float) window[0], (float) window[1]),
        p.random((float) window[2], (float) window[3]));
    while (!isInsidePolygon(X))
    {
        X = new PVector(p.random((float) window[0], (float) window[1]),
            p.random((float) window[2], (float) window[3]));
    }
    PVector y = PVector.mult((X.sub(T)), (float) 0.5f);
    T = (T.add(y));

    pontos.add(new Vertice(T, vertices.get(rando).getColor()));
}

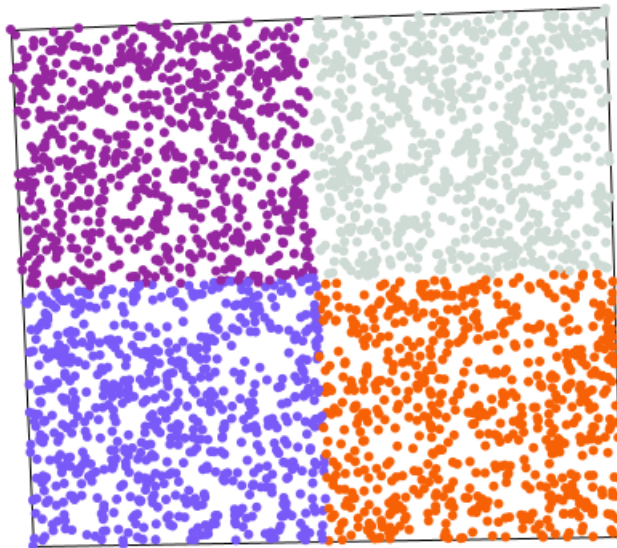
```

**Figura 7:** Método JogoDoCaos

Para a criação do ponto 'X' foi necessário criar uma função que verifica se o ponto criado aleatoriamente está ou não dentro do polígono (figura 1). Depois desse ponto e de um dos vértices do polígono terem sido escolhidos calculamos o ponto médio a partir da função seguinte:  $X = X + 0.5(T - X)$  (figura 2). Também foi pedido para em vez de um triângulo ser a forma inicial, o utilizador possa escolher um número arbitrário de pontos que definem os vértices do polígono. Isto foi de fácil execução pois o método da figura 1 permite ser utilizado qualquer polígono, por isso foi apenas necessário fazer com que seja possível o utilizador criar vértices.



**Figura 8:** Jogo do Caos num triângulo



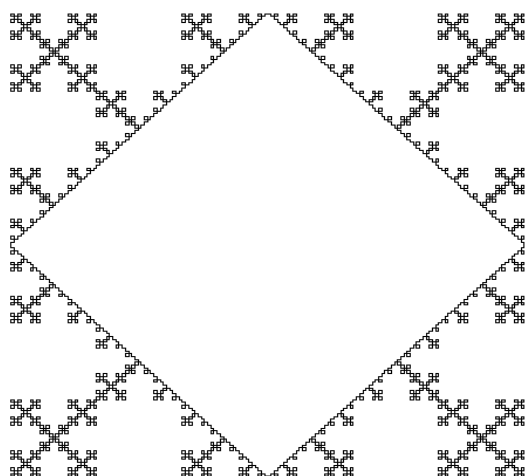
**Figura 9:** Jogo do Caos num quadrado

Como podemos observar nas figuras acima (3 e 4), o jogo do caos recria o polígono, em dimensões mais pequenas, tantas vezes quanto o número de vértices da figura principal. Essas cópias vão ter a cor do vértice principal mais próximo e as suas dimensões serão o valor da mediatriz do ponto escolhido a cada um dos pontos.

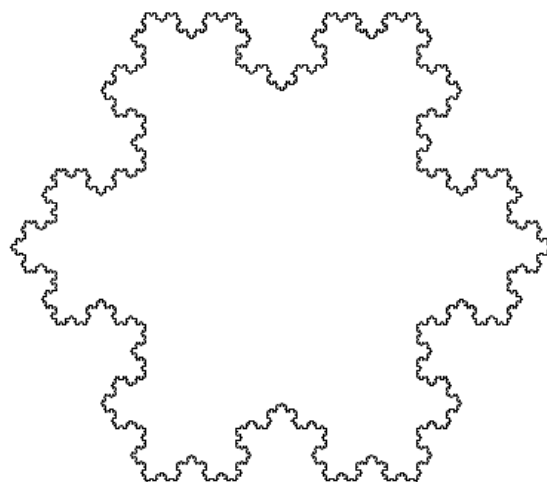
## **4 C. Gramáticas de Lindenmayer**

As gramáticas de Lindenmayer ou "L-Systems" consiste num alfabeto de símbolos que podem ser usados para criar uma cadeia de caracteres, uma coleção de regras de produção que se expandem a cada símbolo numa maior cadeia de símbolos, uma sequência inicial "axioma" a partir da qual começa a construção, e um mecanismo para traduzir as sequências geradas em estruturas geométricas. Tendo por base o código feito em aula foi pedido para criar mais dois objetos fractais usando a técnica descrita em cima.

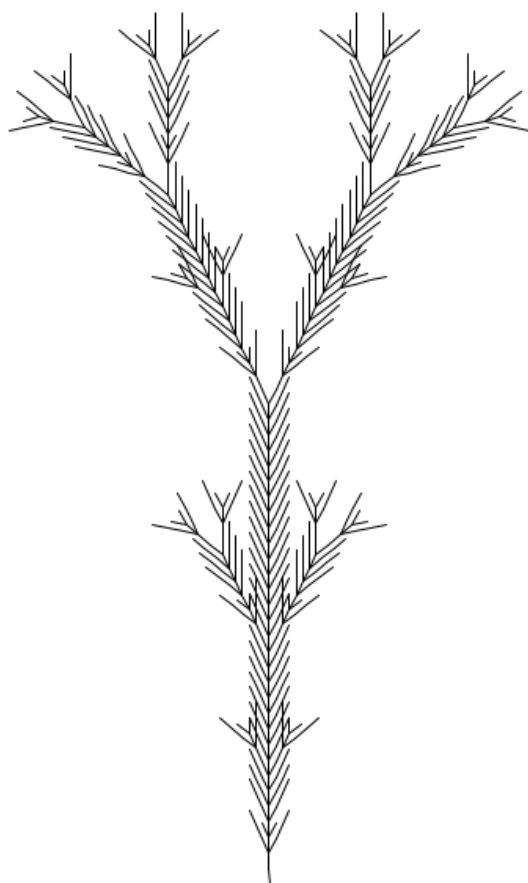




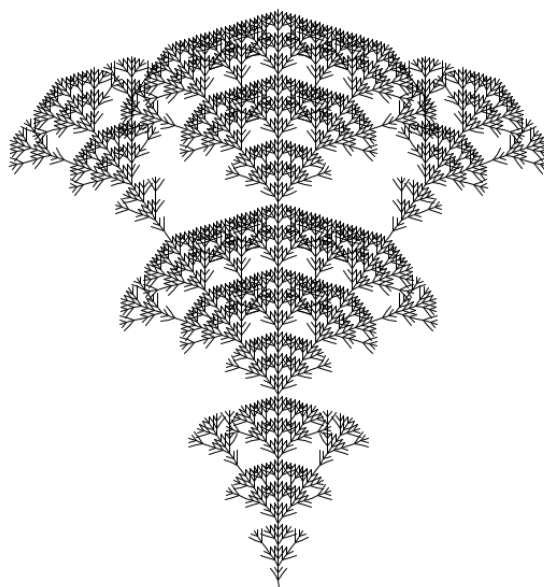
(a) 1º Fractal



(b) 2º Fractal



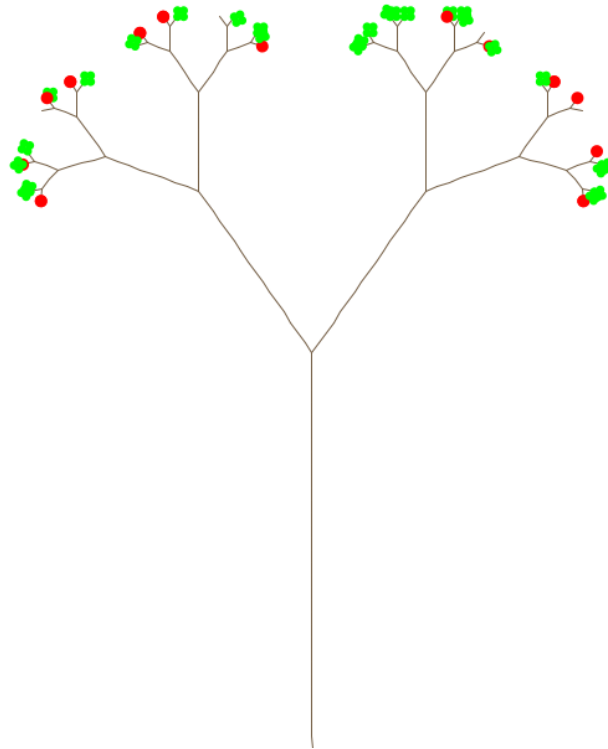
(c) 3º Fractal



(d) 4º Fractal

**Figura 10:** Os quatro fractais criados

O primeiro fractal tem o axioma =  $FF+FF+FF+FF$ , a regra  $F \rightarrow F+F-F-F+F$  e o ângulo =  $90^\circ$ . O segundo fractal tem o axioma =  $F++F++F$ , a regra  $F \rightarrow F-F++F-F$  e o ângulo =  $60^\circ$ . O terceiro fractal tem o axioma =  $Y$ , as regras  $X \rightarrow X[-FFF][+FFF]FX$  /  $Y \rightarrow YFX[+Y][-Y]$  e o ângulo =  $25.7^\circ$ . O quarto fractal tem o axioma =  $F$ , a regra  $F \rightarrow F[+FF][-FF]F[-F][+F]F$  e o ângulo =  $35^\circ$ .

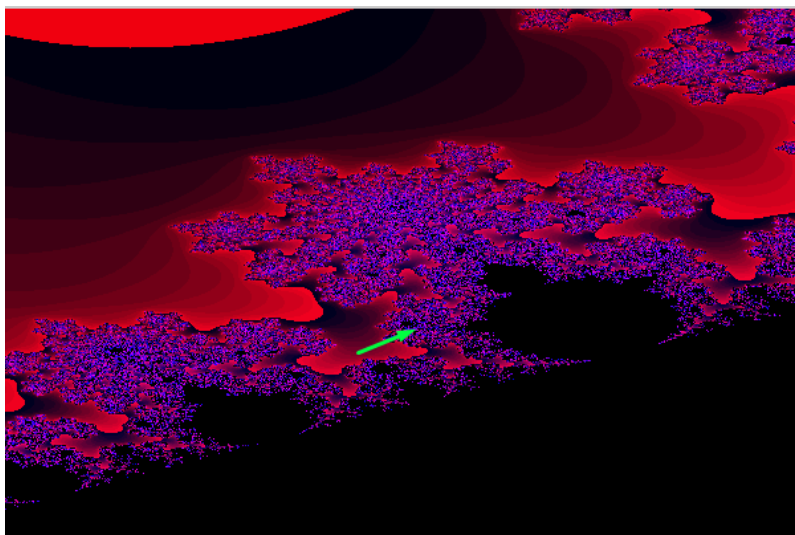


**Figura 11:** Árvore de frutos

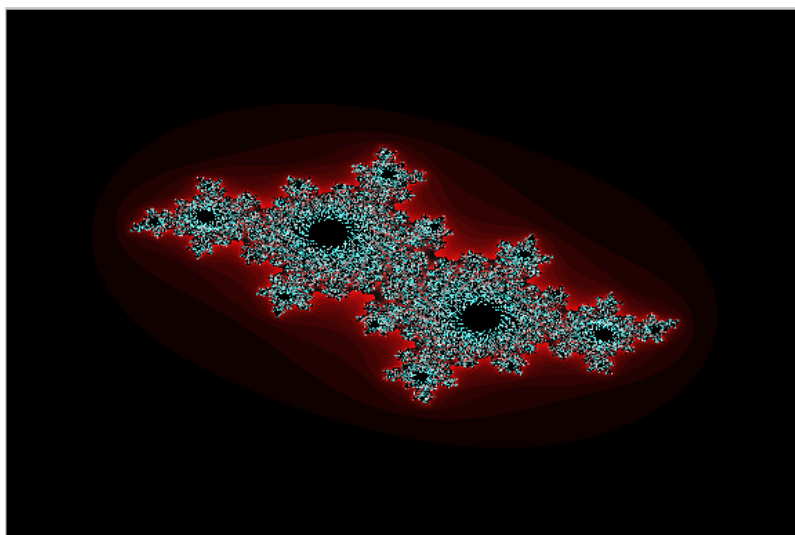
A segunda parte desta pergunta pedia para criar uma árvore de frutos com base no seguinte sistema de Lindenmayer: Variáveis:  $F, G$  / Constantes:  $[, ], +, -$  / Axioma:  $F$  / Regras:  $F \rightarrow G[+F]-F$   $G \rightarrow GG$ . Sendo necessário então alterar o código de forma a associar "F" a um ramo terminal, ou seja, existe uma probabilidade de ter folha ou fruto. Também existe a possibilidade de ocorrerem os dois ao mesmo tempo, ou seja, existir folha e fruto no final do mesmo ramo.

## 5 D. Conjuntos de Julia e Mandelbrot

Nesta fase do trabalho foi necessário, tendo por base o código desenvolvido na aula, experimentar formas alternativas de colorir os pontos que não pertencem ao conjunto de Mandelbrot. A segunda alínea pede para que a janela seja subdividida em duas áreas, sendo que numa é visualizado o conjunto de Mandelbrot e na outra um dado conjunto de Julia. Este conjunto de Julia pode ser escolhido de duas formas diferentes ou pressionamos a tecla 'espaço' num certo ponto do conjunto de Mandelbrot ou podemos arrastar na janela do conjunto de Julia.

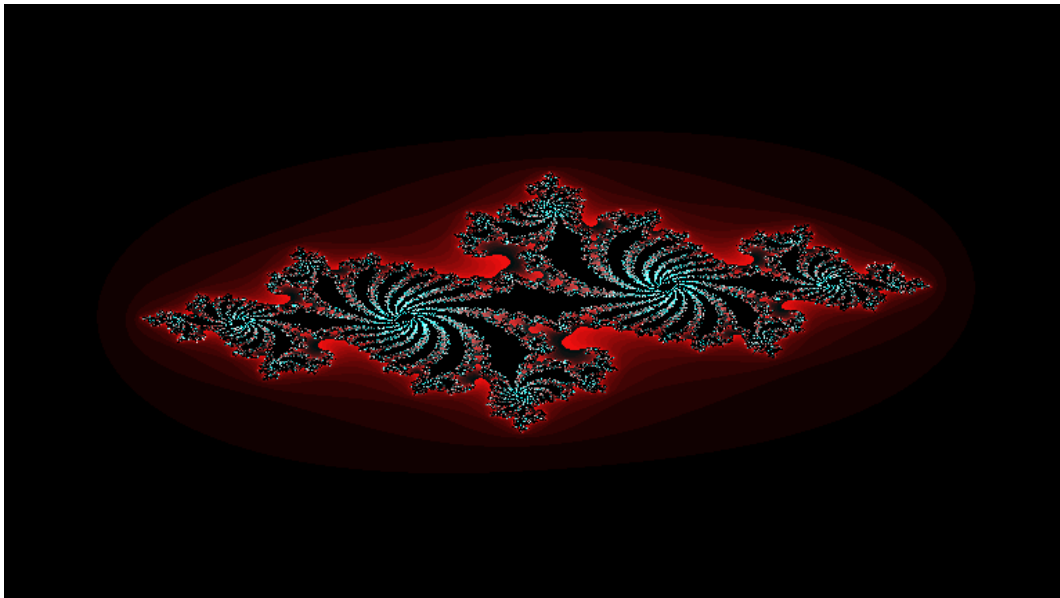


**Figura 12:** Conjunto de Mandelbrot

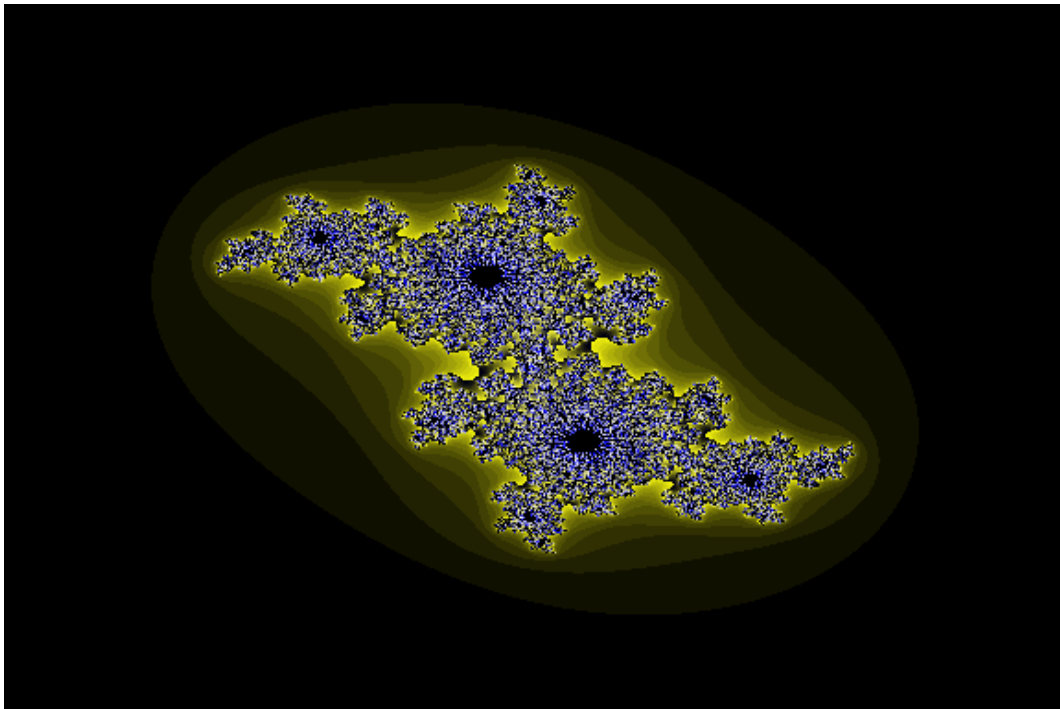


**Figura 13:** Conjunto de Julia escolhido no conjunto de Mandelbrot

Se formos pela primeira opção ao seleccionarmos o ponto no conjunto de Mandelbrot ampliado (seta verde na Figura 7), podemos observar o correspondente conjunto de Julia. Ao percorrermos as extremidades do conjunto de Mandelbrot conseguimos observar que enquanto seleccionar-mos os pontos mais próximos do centro apenas vemos preto mas à medida que nos afastamos em determinados conjuntos podemos observar formas mais interessantes como a da Figura 8.



**Figura 14:** Conjunto de Julia escolhido através do arrasto do rato



**Figura 15:** Conjunto de Julia formado por função trigonométrica

Se formos pela segunda opção, sendo menos precisa que a primeira, podemos percorrer livremente o conjunto de Julia e observar as várias formas e cores que são exibidas. Se movimentar-mos o rato ao longo das pontas da janela não existe muito a ser observado mas à medida que nos vamos aproximando do meio e o vamos circulando podemos observar os diferentes padrões possíveis. Também foi adicionado à ferramenta a possibilidade de percorrer as diversas formas possíveis do conjunto de Julia automaticamente, ao substituímos a parte real da constante 'C' por  $\cos('angle' * 3.213)$  e a parte real  $\sin('angle')$ , em que o 'angle' é uma variável que é incrementada por 0.015 cada vez que o conjunto for desenhado e 3.213 é um número arbitrário podendo ser outro qualquer, mas foi escolhido por dar um aspeto interessante.

## 6 Conclusões

O objetivo deste projeto era o de estudar uma função logística, criar um Jogo do Caos e consolidar e aprofundar os conhecimentos sobre Gramáticas de Lindenmayer e Conjuntos de Julia e Mandelbrot adquiridos ao longo de Modelação e Simulação de Sistemas Naturais. Gostava de ter tido tempo para desenvolver a pergunta G (Floresta Animada) pois pareceu-me uma excelente forma de entrelaçar todos os conhecimentos adquiridos ao longo do semestre nesta disciplina. Porém creio que as aplicações desenvolvidas e as suas partes facultativas estão de acordo com o pretendido pelos docentes, demonstrando o domínio que tenho sobre a matéria lecionada.