Python Científico

Carlos Rodrigues Rocha

carlos.rocha@riogrande.ifrs.edu.br





Roteiro

- Conceitos e motivações
- Usando o Spyder como IDE base
- Dados em listas e em arrays numpy
- Gráficos com Matplotlib
- Curve fitting usando polinômios
- Resolução de ODEs
- O que mais é possível fazer?

O Problema

- Resolução de problemas analíticos e numéricos em exatas
- Modelagem e simulação
- Análise de dados (quantitativa e qualitativa)
- Visualização e apresentação de resultados

As Possíveis Soluções

- Planilhas eletrônicas
- Desenvolvimento de software
- Computer Algebra Systems (CAS)
- Modeladores/simuladores dedicados

Rocha, C.R. Python Científico 3/38

- Todas as soluções são válidas
- O uso depende do tipo de problema a resolver
- O volume de dados também é relevante
- Custo da solução é um fator importante

- Empregar dois ou mais tipos de solução é usual
- Pipelining é uma técnica comum
- Coexecução é mais complexa, mas muito útil
- Ligação/comunicação entre softwares

Python



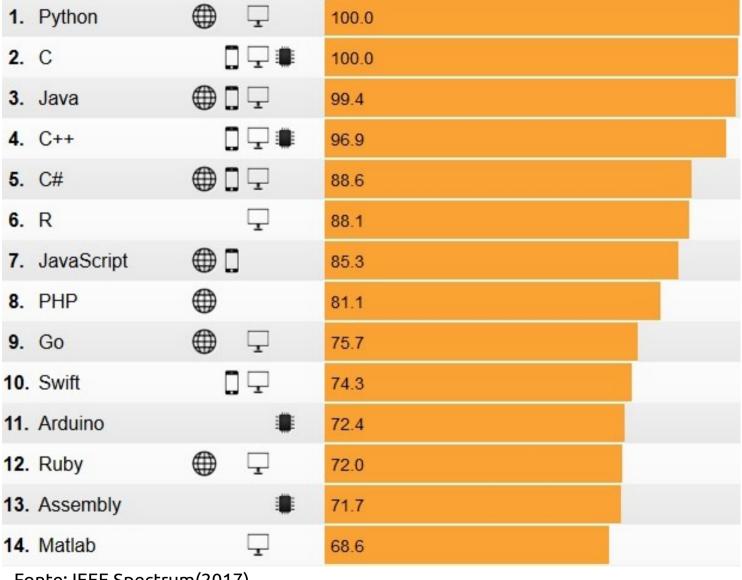


- Estruturada, modular e orientada a objetos
- Tipagem dinâmica e forte
- Criada por Guido van Rossum em 1990

Características

- Uso geral
- Multiplataforma
- Grande base de recursos built-in e extensa oferta de bibliotecas
- Comunidade de usuários e desenvolvedores imensa
- Flerte com a comunidade open source e software livre

Ranking das Linguagens de Programação



Fonte: IEEE Spectrum(2017)

Onde e como obter?

- Direto do site www.python.org
- Obtendo uma distribuição:
 - Python-xy (python-xy.github.io)
 - WinPython (winpython.github.io)
 - Enthought Canopy (store.enthought.com/downloads)
- Ou, se é um iluminado Linux, é só selecionar os pacotes

APIs

- Várias são disponíveis no próprio Python
- APIs de terceiros disponíveis de acordo com a área
- Python Package Index (PyPI)

Ambientes de Desenvolvimento (IDE)

- Além do editor (básico), ferramentas de apoio integradas a ele
- Diversas IDEs, independentes do Python



Algumas APIs

APIs científicas











Algumas APIs

APIs gráficas



PyQt, PySide



PyGTK



wxPython



Algumas APIs

Diversas











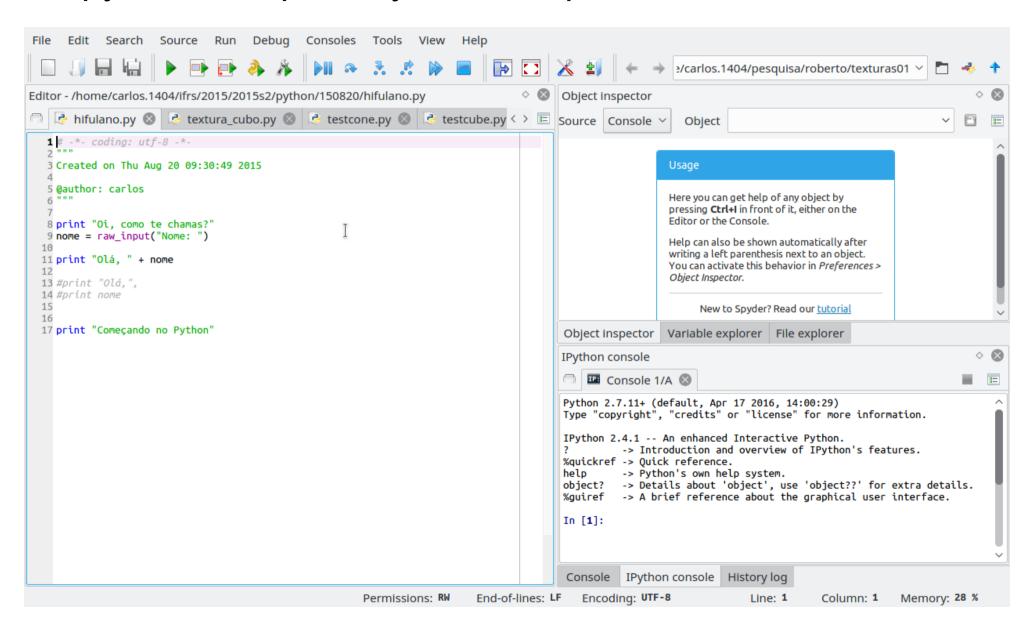




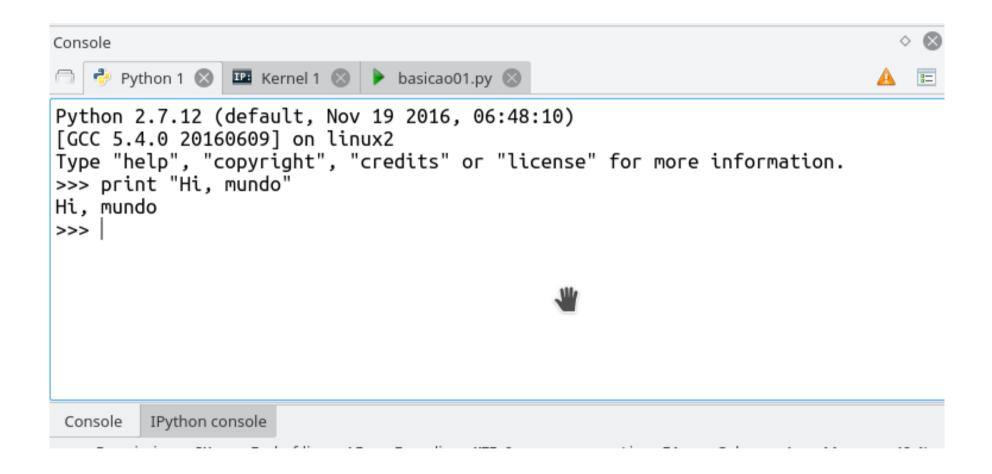


Conhecendo a IDE

Spyder²: IDE para Python 2.x que lembra o MATLAB

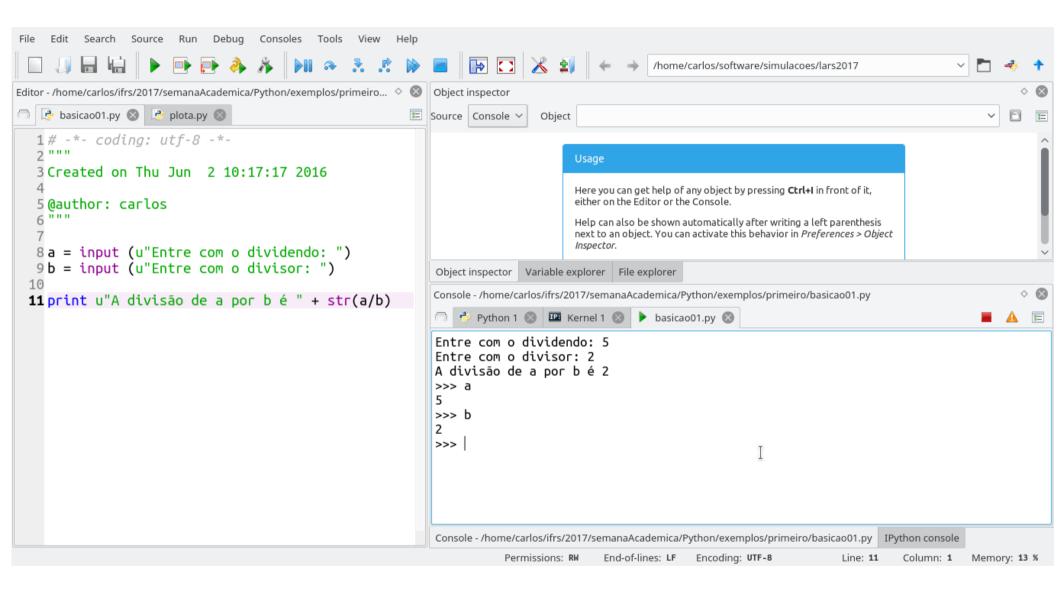


Conhecendo a IDE



Rocha, C.R. Python Científico 12/38

Conhecendo a IDE



Rocha, C.R. Python Científico 13/38

Usando a IDE

Exemplos 01 a 04

Dados & Operadores - Numéricos

- int: int(obj, base) long C
 10, 010, 0x10, -10, -010
- long: long(obj, base) ilimitado
 10L, 0x100L

- float: float(obj) double C
 10.0, .5
- complex: complex(re, im)

```
10j, 1+.5j
```

```
*
  % //
abs(nro)
pow(nro, exp) **
nro.conjugate()
round(nro, casas)
&
<<
>>
```

Dados & Operadores

```
and

    Lógicos

                                                     or
                                             not
False: 0, .0, None, '', (),[],{}
                                                     <=
                                                    !=
True: tudo que não False
                                                     >=
                                              is is not
                                              in
                                                   not in

    Textuais: str(obj)

                                     in
                                              not in
'exemplo 1'
                                               *
                                     +
"exemplo 2"
                                     [i] [i:j] [i:j:k]
44 11 11
                                     len(s)
Exemplo 3
                                     min(s) max(s)
                                     s.index(c)
u"unicode str"
                                     s.count(c)
```

Dados e Operadores - Sequências

Tuplas: imutáveis

```
(1,2,3) ('a','b')
('ncc',1701)
```

Listas: mutáveis

```
[1,2,3] ['a','b']
['ncc',1701]
```

Dicionários: mutáveis

```
{'Enterprise':'nx-01', 'Columbia':'nx-02'}
```

{10: 'Rose', 11: 'Amy', 12: 'Clara'}

```
l[i] = x
l[i:j] = t
l.append(t)
l.insert(t,i)
del s[i:j]
l.remove(x)
l.index(x)
l.count(x)
l.reverse()
```

l.sort()

Listas x arrays Numpy

- Listas são úteis para agrupamentos
- Muitas APIs utilizam listas e tuplas
- Porém, a manipulação aritmética é limitada

- Numpy: API para manipulação numérica
- Numpy array: matrizes multidimensionais
- Numpy matrix: matrizes bidimensionais
- Operadores array-wise
- Métodos de criação a partir de listas

Listas x Arrays Numpy – exemplo

Usando listas

```
a=[0,1,2]
b=[3,4,5]
c=a+b
```

$$c=[0,1,2,3,4,5]$$

Usando arrays numpy

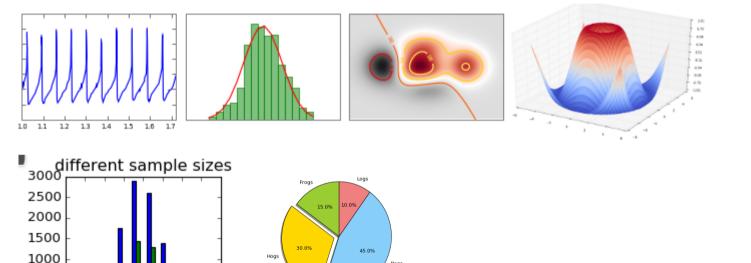
```
import numpy as np
a=np.array([0,1,2])
b=np.array([3,4,5])
c=a+b
```

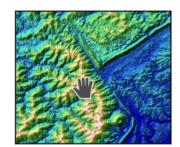
```
c = array([3,5,7])
```

Rocha, C.R. Python Científico 19/38

Criando gráficos com Matplotlib

- Matplotlib foi criada por John Hunter
- Baseia-se em parte na simplicidade do Matlab para gráficos
- Suporta diferentes tipos de gráficos





Recursos integradores com APIs gráficas

500

Exporta para diferentes formatos gráficos

Usando listas

```
from math import sin, cos, radians
from pylab import *
ang = range(0,361)
seno = []
cosseno = []
for a in ang:
    seno.append(sin(radians(a)))
cosseno.append(cos(radians(a)))
plot (ang, seno)
                                  0.0
plot (ang, cosseno)
                                 -0.5
```

50

100

150

200

250

300

350

400

-1.0

Usando numpy

plot (ang, cosseno)

```
from numpy import sin, cos, radians, arange
from pylab import *

ang = arange (0.0, 361.0)
seno = sin(radians(ang))
cosseno = cos(radians(ang))
plot (ang, seno)
```

```
0.5
 0.0
-0.5
-1.0
              50
                      100
                                150
                                          200
                                                   250
                                                             300
                                                                      350
                                                                                400
```

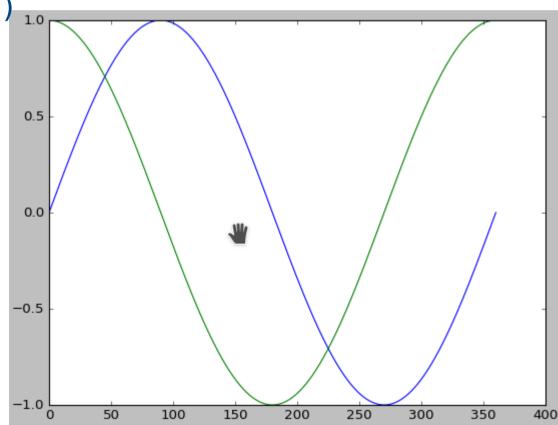
Rocha, C.R. Python Científico 22/38

Ainda usando numpy

```
from numpy import sin, cos, radians, arange
from pylab import *

ang = arange (0.0, 361.0)
seno = sin(radians(ang))
cosseno = cos(radians(ang))
nlot (ang seno)
```

```
plot (ang, seno)
plot (ang, cosseno)
```



Rocha, C.R. Python Científico 23/38

Ainda usando numpy

legend(loc=3)

```
from numpy import sin, cos, linspace,
from pylab import *
ang = linspace (0.0, 2*pi,
seno = sin(ang)
cosseno = cos(ang)
                             0.0
cla()
plot (ang, cosseno, color='r_o,
      label=r'$\cos(\theta)$'
plot (ang, seno, color='b', lihewi∞d*th+2,
      label='sin(ang)')
ylim (-1.1,1.1)
xlim (0,2*pi)
title(u"Funções trigonométricas", fontsize=24)
xlabel(u"Ângulo(radianos)")
ylabel(u"função(ângulo)")
```

```
Funções trigonométricas
linewidth=2,
    sin(ang)
               Ângulo(radianos)
```

```
Rocha, C.R.
                                                 Python Científico
                                                                                                            24/38
```

Numpy e matplotlib ost∈

```
ang = linspace (0.0, 2*pi, 361)
     = sin(ana)
cosseno = cos(ang)
cla()
plot (ang, cosseno, color='r', linewidth=2,
                                         0.5
   label=r'$\cos(\theta)$')
plot (ang, seno, color='b', linewidth=2,
    label='sin(ang)')
                                      unção(ângulo)
vlim (-1.1.1.1)
                                         0.0
xlim (0.2*pi)
title(u"Funções trigonométricas", fontsize=24)
xlabel(u"Ângulo(radianos)")
                                                           Ângulo(radianos)
vlabel(u"funcão(ângulo)")
legend(loc=3)
                                        -0.5
eixos = pl.gca()
eixos.spines['top'].set co
                                                cos(\theta)
eixos.spines['right'].set
eixos.yaxis.set ticks position('left')
eixos.spines['bottom'].set position (('data',0))
eixos.xaxis.set ticks position('bottom')
pl.xticks([0,np.pi/2,np.pi,3*np.pi/2,2*np.pi],
              [r'$0$',r'$\frac{\pi}{2}$', r'$\pi$' ,
               r'$\frac{3 \pi}{2}$',r'$2 \pi$'],
               fontsize=18)
```

Funções trigonométricas

Gráficos 3D

```
from pylab import figure, show
from numpy import pi, linspace, sin, cos
from mpl toolkits.mplot3d import Axes3D
theta = linspace(-4*pi, 4*pi, 100)
z = linspace(-2, 2, 100)
r = z^{**}2 + 1
                                                       parametric curve
x = r*sin(theta)
y = r*cos(theta)
                                                               2.0
r = None
                                                               1.5
                                                               1.0
                                                               0.5
fig = figure()
                                                               0.0
ax = fig.gca(projection='3d')
                                                               -0.5
                                                               -1.0
ax.plot(x, y, z, label='parametric curve
                                                               -1.5
ax.legend()
show()
```

Mais Gráficos 3D from numpy import pi, sin, cos, li repeat, append, from pylab import figure, show, cm from mpl toolkits.mplot3d import A nAng = 36nRad = 80.5 rad = linspace(0.125, 1.0, nRad) $_{-1.0}$ 0.0 ang = linspace(0, 2*pi, nAng) 0.0 -0.5 0.5 ang = repeat(ang[...,newaxis], nRau, water 1.0 - 1.0x = append(0, (rad*cos(ang)).flatten()) y = append(0, (rad*sin(ang)).flatten()) z = sin(-x*y)fig = figure() ax = fig.gca(projection='3d') ax.plot trisurf(x, y, z, cmap=cm.jet, linewidth=0.2) show()

0.6

0.4

0.2

0.0

-0.2

-0.4

1.0

Curve fitting

Problema

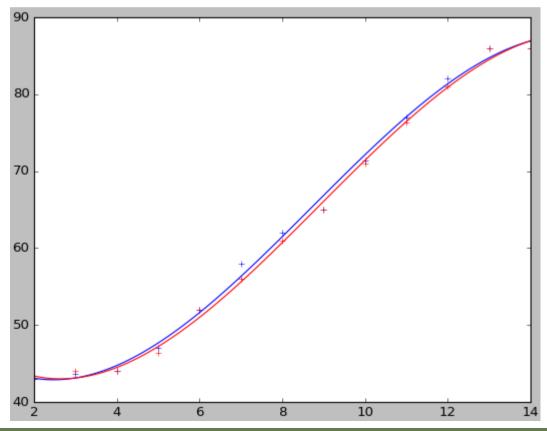
- Construção de um sensor de interface água-óleo
- Sinal analógico 0V-5V, lido por um Arduino (0-1023)
- 3 ciclos de carga e descarga de água em leitura

Média de carga e descarga



Ajuste de curvas

- Identificação dos pontos
 - Array de valores de nível, média de subidas, média de descidas
 - Plotagem dos pontos
 - Uso da função polyfit() para estimar coeficientes
 - Udo da função poly1d() para criar um polinômio



Rocha, C.R. Python Científico 29/38

Ajuste de curvas

from numpy import array, linspace, polyfit, poly1d
from pylab import plot

```
nivel = array([2,3,4,5,6,7,8,9,10,11,12,13,14],dtype=float)
    = array([43,44,44,47,52,58,62,65,71,77,82,86,86],dtype=float)
l1s
    = array([43,44,44,47,52,56,61,65,71,77,81,86,86],dtype=float)
l1d
l2s = array([43,44,44,47,52,58,62,65,72,77,82,86,86],dtype=float)
    = array([43,44,44,46,52,56,61,65,71,77,81,86,86],dtype=float)
l2d
13s
    = array([43,43,44,47,52,58,62,65,71,77,82,86,86],dtype=float)
13d
    = array([43,44,44,46,52,56,61,65,71,75,81,86,86],dtype=float)
lsMed = (l1s+l2s+l3s)/3
ldMed = (l1d+l2d+l3d)/3
plot(nivel, lsMed,'b+',linewidth=2)
plot(nivel, ldMed,'r+',linewidth=2)
```

Rocha, C.R. Python Científico 30/38

Ajuste de curvas

```
from numpy import array, linspace, polyfit, poly1d
from pylab import plot
nivel = array([2,3,4,5,6,7,8,9,10,11,12,13,14],dtype=float)
lls = array([43,44,44,47,52,58,62,65,71,77,82,86,86],dtype=float)
lld = array([43,44,44,47,52,56,61,65,71,77,81,86,86],dtype=float)
l2s = array([43.44.44.47.52.58.62.65.72.77.82.86.86].dtype=float)
12d = array([43,44,44,46,52,56,61,65,71,77,81,86,86],dtype=float)
l3s = array([43,43,44,47,52,58,62,65,71,77,82,86,86],dtype=float)
l3d = array([43,44,44,46,52,56,61,65,71,75,81,86,86],dtype=float)
lsMed = (l1s+l2s+l3s)/3
ldMed = (l1d+l2d+l3d)/3
plot(nivel, lsMed,'b+',linewidth=2)
plot(nivel, ldMed,'r+',linewidth=2)
grau = 3
coefS = polyfit(nivel, lsMed, grau)
curvaS = poly1d(coefS)
coefD = polyfit(nivel, ldMed, grau)
curvaD = poly1d(coefD)
x=linspace(nivel[0], nivel[-1], 101)
yS = curvaS(x)
yD = curvaD(x)
plot(x, yS,'b')
plot(x, yD,'r')
```

Resolução de equações diferenciais

- Problema: pêndulo
- $\ddot{\theta} + b\dot{\theta} + c\sin(\theta) = 0$
- Passando para um sistema de 1ª ordem

$$\dot{\theta} = \omega$$

$$\dot{\omega} = -b\,\omega - c\sin(\theta)$$

Condições iniciais

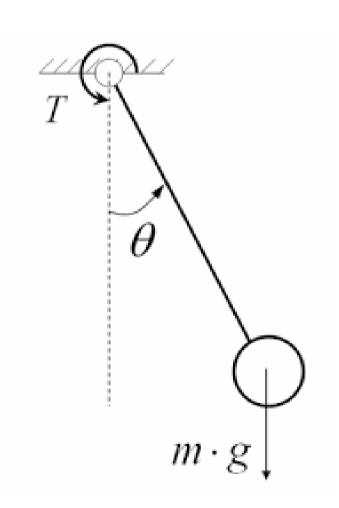
$$\theta = \pi - 0.1$$

$$\omega = 0$$

$$b = 0.25$$

$$c = 0.5$$

t entre 0 e 10, passo 0.01



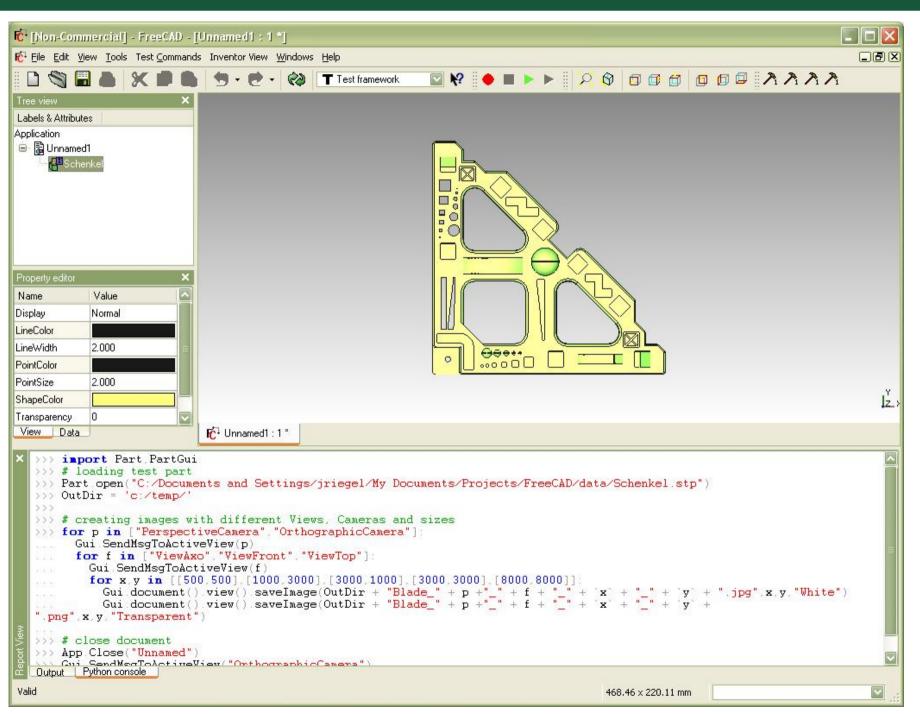
Resolução de equações diferenciais

```
from numpy import sin, pi, linspace
from scipy.integrate import odeint
from pylab import plot, legend, xlabel, grid
def pendulo(y, t, b, c):
    theta, omega = y
    dydt = [omega, -b*omega - c*sin(theta)]
    return dydt
b = 0.25 \# constantes
                                                              \theta(t)(rad)
c = 5.0 # constantes
                                                              \omega(t)(rad/s)
t = linspace(0, 10, 1001) # instantes
y0 = [pi-0.1, 0.0] \# ponto inicial[pos] vel]/
res = odeint(pendulo, y0, t, arg = (b, c))
plot(t, res[:, 0], 'r', label=r'$\theta(t)(rad)$\')
plot(t, res[:, 1], 'b', label=r'$\omega(t)(rad/s)\$'/
legend(loc='best')
xlabel('t')
grid()
```

Outras possibilidades

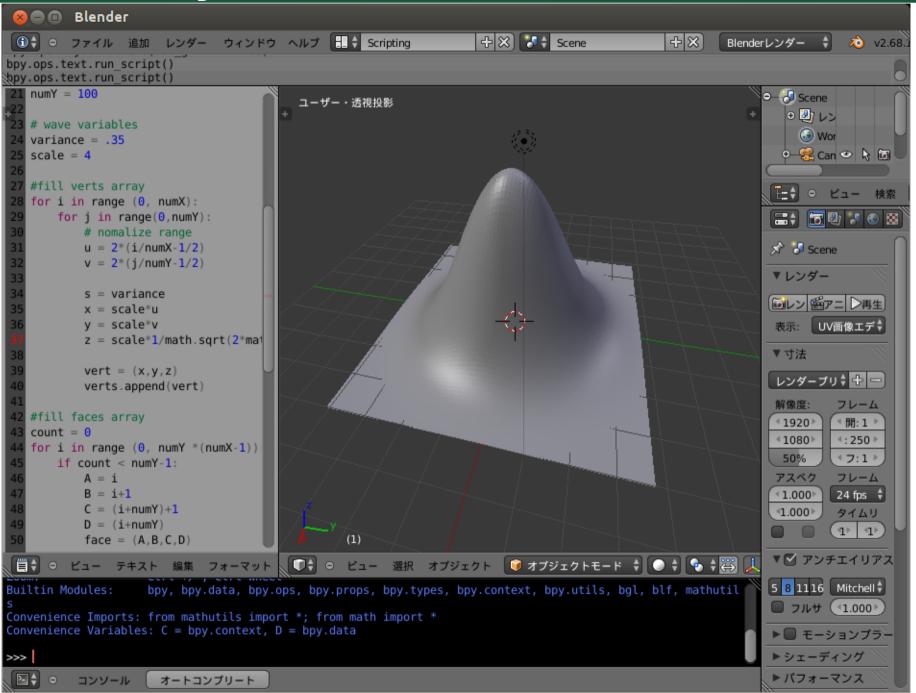
- Comunicação com dispositivos
 - pyFirmata, minimalmodbus, paho, opcua
 - MicroPython
- Interface com outros softwares
 - Blender, FreeCAD, OpenSCAD
 - ROS
 - Gazebo, OpenRave
 - OpenCascade
- Bindings/Links com outras linguagens
 - C/C++, R, Julia

FreeCAD



```
OpenSCAD - screw_thread_example.scad
     Edit Design View Help
cube(size = 10);
              SolidPython code:
#! /usr/bin/env python
# -*- coding: UTF-8 -*-
from future import division
import os, sys, re
from solid import *
from solid.utils import *
from solid import screw thread
def assembly():
     c = cube(10)
     return c
if name == ' main ':
     out dir = sys.argv[1] if len(sys.argv) > 1 else os.curdir
     file out = os.path.join( out dir, 'screw thread example.sca
d')
                                                                               Module cache size: 0 modules
     a = assembly()
                                                                               Compiling design (CSG Tree generation)...
                                                                               Compiling design (CSG Products generation)...
     print("%( file )s: SCAD file written to: \n%(file out)s"%
                                                                               PolySetCache hit: cube(size=[10,10,10],center=false);
vars())
                                                                               PolySets in cache: 87
                                                                               PolySet cache size in bytes: 726304
     scad render to file( a, file out, include orig code=True)
                                                                               CGAL Polyhedrons in cache: 72
                                                                               CGAL cache size in bytes: 6461944
                                                                               Compiling design (CSG Products normalization)...
                                                                               Normalized CSG tree has 1 elements
                                                                               CSG generation finished.
                                                                               Total rendering time: 0 hours, 0 minutes, 0 seconds
Viewport: translate = [ 0.00 0.00 0.00 ], rotate = [ 279.70 0.00 217.60 ], distance = 215.23
```

Blender & Python



Semana Acadêmica 2017

Python Científico

Carlos Rodrigues Rocha

carlos.rocha@riogrande.ifrs.edu.br

Obrigado



