

やさしい  
Python/pySALEPlotの  
つかいかた

...

わきた しげる

# Python 1/5

- Pythonとは？
  - 動的プログラミング言語  
(コンパイル不要)
- なぜPython？
  - 可読性・メンテナンス性に優れてる
  - すぐに書ける
  - Numpyなどの  
module(package)が抱負



# Python 2/5

- Numpy
  - 配列や行列の基本タイプ、  
それらの数値計算のためのmodule
- Matplotlib
  - グラフ描画のためのmodule
- iPython
  - 対話型インターフェイスのシェル
    - タブ補完が便利
    - (`ipython --matplotlib` での起動も便利)

# Python 3/5

- PythonとiPythonでversionを確認しよう

```
[wakitasg(33715)@an08:~/161109isale]$python --version
Python 2.7.11 :: Anaconda 2.5.0 (64-bit)
[wakitasg(33716)@an08:~/161109isale]$cat version.py
import sys
print sys.version
[wakitasg(33717)@an08:~/161109isale]$python version.py
2.7.11 |Anaconda 2.5.0 (64-bit)| (default, Dec 6 2015, 18:08:32)
[GCC 4.4.7 20120313 (Red Hat 4.4.7-1)]
[wakitasg(33718)@an08:~/161109isale]$ipython --version
4.0.3
[wakitasg(33719)@an08:~/161109isale]$ipython
Python 2.7.11 |Anaconda 2.5.0 (64-bit)| (default, Dec 6 2015, 18:08:32)
Type "copyright", "credits" or "license" for more information.

IPython 4.0.3 -- An enhanced Interactive Python.
?                -> Introduction and overview of IPython's features.
%quickref        -> Quick reference.
help             -> Python's own help system.
object?         -> Details about 'object', use 'object??' for extra details.

In [1]: import sys

In [2]: print sys.version
2.7.11 |Anaconda 2.5.0 (64-bit)| (default, Dec 6 2015, 18:08:32)
[GCC 4.4.7 20120313 (Red Hat 4.4.7-1)]

In [3]: █
```

# Python 4/5

- `import ***` で、必要なmoduleを読み込む

```
[wakitasg(33715)@an08:~/161109isale]$python --version
Python 2.7.11 :: Anaconda 2.5.0 (64-bit)
[wakitasg(33716)@an08:~/161109isale]$cat version.py
import sys
print sys.version
[wakitasg(33717)@an08:~/161109isale]$python version.py
2.7.11 |Anaconda 2.5.0 (64-bit)| (default, Dec 6 2015, 18:08:32)
[GCC 4.4.7 20120313 (Red Hat 4.4.7-1)]
[wakitasg(33718)@an08:~/161109isale]$ipython --version
4.0.3
[wakitasg(33719)@an08:~/161109isale]$ipython
Python 2.7.11 |Anaconda 2.5.0 (64-bit)| (default, Dec 6 2015, 18:08:32)
Type "copyright", "credits" or "license" for more information.

IPython 4.0.3 -- An enhanced Interactive Python.
?                -> Introduction and overview of IPython's features.
%quickref        -> Quick reference.
help             -> Python's own help system.
object?         -> Details about 'object', use 'object??' for extra details.

In [1]: import sys

In [2]: print sys.version
2.7.11 |Anaconda 2.5.0 (64-bit)| (default, Dec 6 2015, 18:08:32)
[GCC 4.4.7 20120313 (Red Hat 4.4.7-1)]

In [3]:
```



# Python 5/5

- `print ***` で、変数を出力する

```
[wakitag(33715)@an08:~/161109isale]$python --version
Python 2.7.11 :: Anaconda 2.5.0 (64-bit)
[wakitag(33716)@an08:~/161109isale]$cat version.py
import sys
print sys.version
[wakitag(33717)@an08:~/161109isale]$python version.py
2.7.11 |Anaconda 2.5.0 (64-bit)| (default, Dec 6 2015, 18:08:32)
[GCC 4.4.7 20120313 (Red Hat 4.4.7-1)]
[wakitag(33718)@an08:~/161109isale]$ipython --version
4.0.3
[wakitag(33719)@an08:~/161109isale]$ipython
Python 2.7.11 |Anaconda 2.5.0 (64-bit)| (default, Dec 6 2015, 18:08:32)
Type "copyright", "credits" or "license" for more information.

IPython 4.0.3 -- An enhanced Interactive Python.
?                -> Introduction and overview of IPython's features.
%quickref        -> Quick reference.
help             -> Python's own help system.
object?         -> Details about 'object', use 'object??' for extra details.

In [1]: import sys

In [2]: print sys.version
2.7.11 |Anaconda 2.5.0 (64-bit)| (default, Dec 6 2015, 18:08:32)
[GCC 4.4.7 20120313 (Red Hat 4.4.7-1)]

In [3]:
```

# pySALEPlot 1/5

- iSALEのデータ('jdata.dat')をプロットするためのツール
  - Python の module
- `import pySALEPlot as psp`
  - `import *** as ###` とすることで、以降は `###` で `***` を呼び出せる
- `model = psp.opendatafile('jdata.dat')`
  - `model` という変数に、`jdata.dat`の中身を入れる

# pySALEPlot 2/5

- ファイルを読み込んでみよう
  - Jdata.datがある場所に移動して、ipythonを起動
    - 例えば、share/examples/demo2D
  - **import pySALEPlot as psp**
  - **model = psp.opendatfile('jdata.dat')**

```
In [7]: import pySALEPlot as psp
```

```
In [8]: model=psp.opendatfile('jdata.dat')  
Opened iSALE data file 'jdata.dat', with 121 time steps
```

```
In [9]: step=model.タブ[tab]
```

model.alemode	model.filepos	model.nmproj	model.objrad	model.skipStep	model.xext
model.cellVolumes	model.fmax	model.nmtarx	model.objvel	model.skipToInit	model.x hires
model.cinfo	model.fmin	model.nmtary	model.path	model.skipToStep	model.xx
model.closeFile	model.geometry	model.nmtarz	model.plotSetupInfo	model.surface	model.y
model.cppr	model.gravityAnomaly	model.nplots	model.plottype	model.surfaceProfile	<u>model.yc</u>
model.craterGrowth	model.inputDict	model.nsteps	model.position	model.tracerInfo	model.yext
model.dx	model.inputParams	model.nvar	model.quickPlot	model.tracer_num	model.y hires
model.dy	model.itracers	model.nx	<u>model.readStep</u>	model.tracer_numu	model.yy
model.fieldlist	model.laststep	model.nxnxy	<u>model.readvariable</u>	model.tru	
model.fieldmax	model.laynum	model.nxp	model.refden	model.units	
model.fieldmin	model.magic	model.ny	model.scale	model.verbose	
model.fileid	model.modelInfo	model.nyp	model.scalelabel	<u>model.x</u>	
model.filename	model.nmat	model.objnum	model.setScale	<u>model.xc</u>	



# pySALEPlot 3/5

- 中身を少しだけ試してみよう
  - `step=model.readStep()`
  - `print step.Den`

```
In [9]: step=model.readStep()  
Read in ['Den'] for timestep -1 (0.000e+00 s)
```

```
In [10]: print step  
<pySALEPlot.modelStep instance at 0x7f58ef5223f8>
```

```
In [12]: print step.タブ[tab]
```

step.Den	step.cyc	step.eof	step.filepos	step.mat	step.stepInfo	step.xmark
step.cmc	step.data	step.fileid	step.findTracer	step.plottype	step.time	step.ymark

```
In [12]: print step.Den  
[[3461.76611328125 3456.147216796875 3450.804443359375 ..., -- -- --]  
 [3461.76611328125 3456.147216796875 3450.804443359375 ..., -- -- --]  
 [3461.76611328125 3456.147216796875 3450.804443359375 ..., -- -- --]  
 ...,  
 [3461.76611328125 3456.147216796875 3450.804443359375 ..., -- -- --]  
 [3461.76611328125 3456.147216796875 3450.804443359375 ..., -- -- --]  
 [3461.76611328125 3456.147216796875 3450.804443359375 ..., -- -- --]]
```

# pySALEPlot 4/5

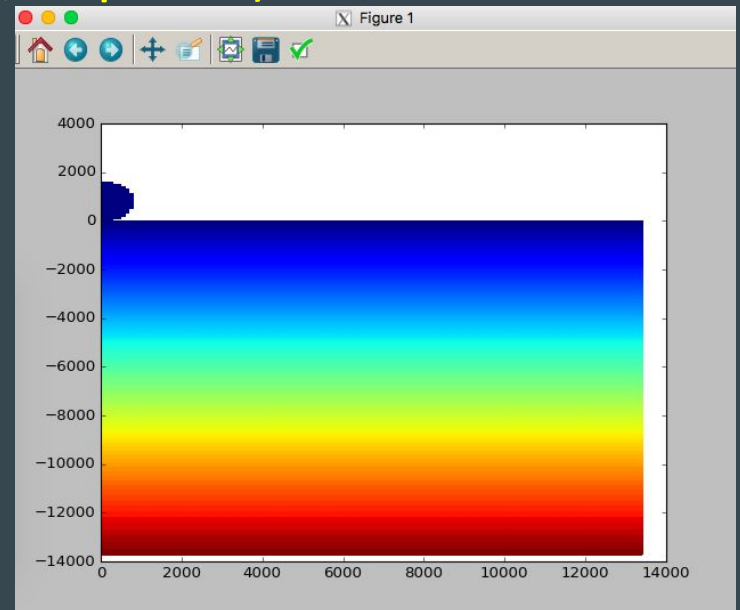
- せっかくだからプロット
  - `plt.pcolormesh(model.x,model.y,step.Den)`
  - `plt.show()`

```
In [19]: plt.pcolormesh(model.x,model.y,step.Den)
Out[19]: <matplotlib.collections.QuadMesh at 0x7f58eb9075d0>

In [20]: plt.show()
```

## ■ plt とは？

- matplotlibのこと
- pySALEPlot.py の最初の方で呼び出している
  - `import matplotlib.pyplot as plt`

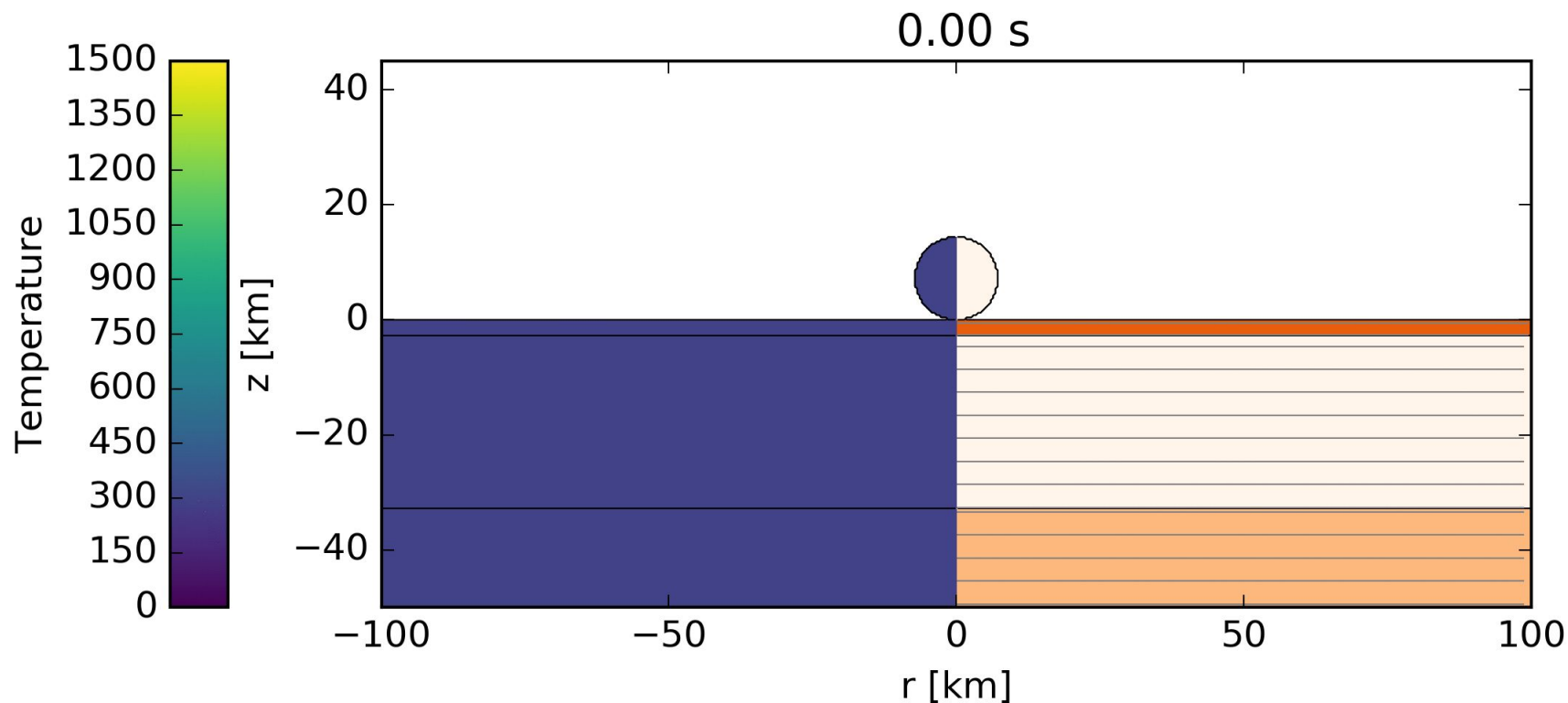


# pySALEPlot 5/5

- 実際にプロットするときには、次を適当に組み合わせる
  - 時間
    - 動画を作るなら、繰り返し文(**for**)が必要
  - 変数
    - 密度[**Den**]、圧力[**Pre**]、温度[**Tmp**]、等々
  - プロットの種類
    - コンター(**pcolormesh**)
    - ライン(**plot**)
    - プロットの見栄えを整えるのは、一番最後
      - ラベル、カラーなど

# ここまでのまとめ

- PythonやpySALEPlotってかんたんそう
- iSALEで計算したデータを簡単にpySALEPlotでプロットができそう





# 国立天文台 天文シミュレーションプロジェクト

- 講習会への参加
  - CfCAのWebページからの簡単な申し込むだけ
  - sshでのリモート接続が必須
    - インストールが必ずできる！
- 講習会参加中はもちろん、講習会終了後も年度一杯はCfCAの計算資源(計算サーバ/解析サーバ)の利用が可能



# pySALEPLot 実践編

...

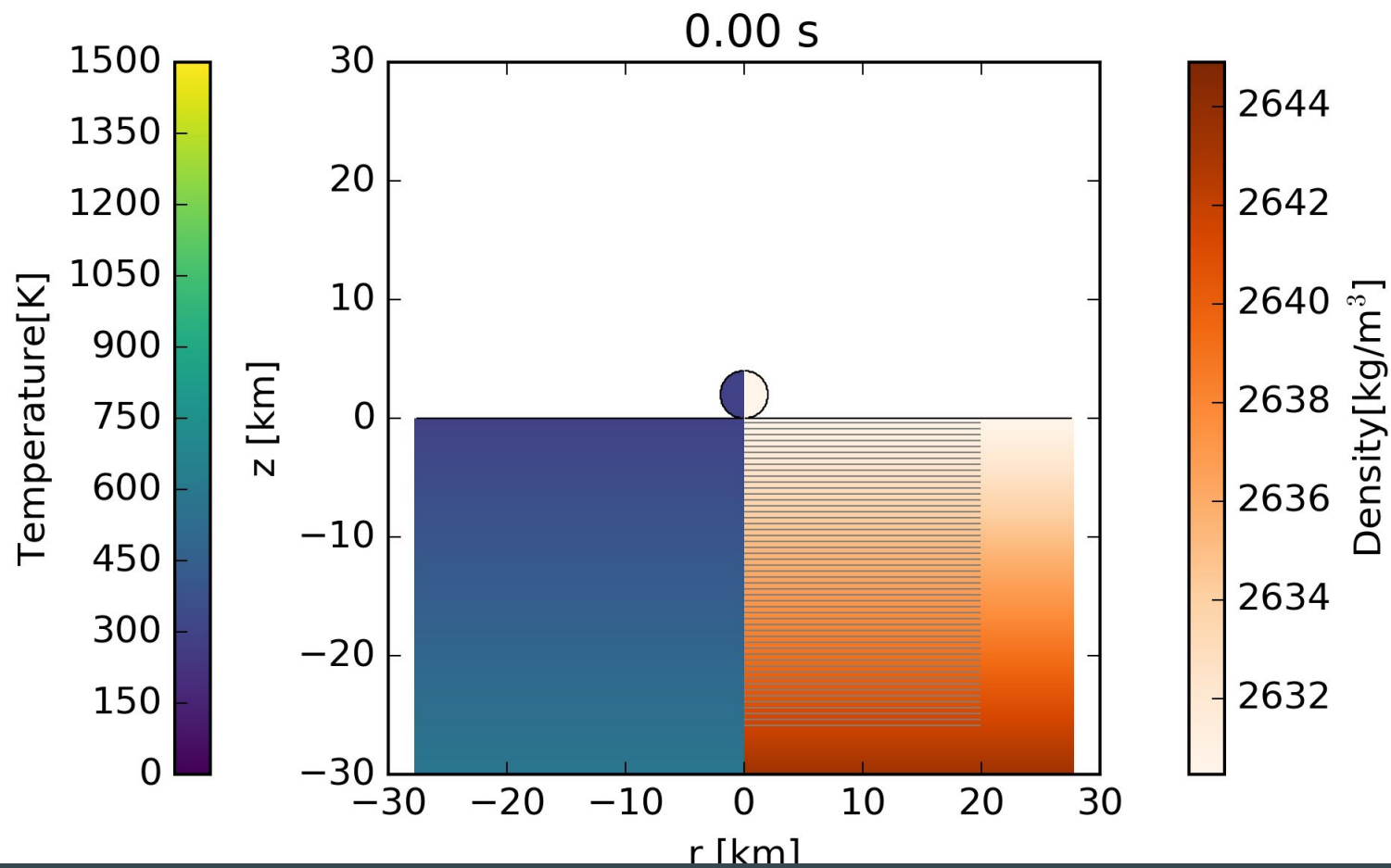
脇田茂(国立天文台 天文シミュレーションプロジェクト)

# pySALEPlot 実践編

- [iSALE]/share/examples
  - Chicxulub
    - Plotting/MatTmp.py
    - profile\_example.py
      - [iSALE]/share/pysaleplot/profile\_example.py

# pySALEPlot: MatTmp.py → DenTmp.py

- [iSALE]/share/examples
  - Chicxulub
    - Plotting/MatTmp.py
- 1. 読み込むデータの種類
  - a. `step=model.readStep(['Tmp', 'Den'],i)`
- 2. プロットする変数
  - a. `p1=ax.pcolormesh(model.x,model.y,step.Den, cmap="")`
- 3. 出力先ディレクトリ名変更
  - a. `dirname='DenTmp'`



# pySALEPlot: MatTmp.py → DenTmp.py

- [iSALE]/share/examples
  - Chicxulub
    - Plotting/MatTmp.py

## 4. カラーバー追加

- a. `share/examples/Collision2D/Plotting/PrePor.py` にある  
`def make_colorbars(ax, p, f, units):` 以下をコピー
- b. 次の文を置き換え

```
if i == 0: make_colorbar(ax,p2,step.plottype[0])
```

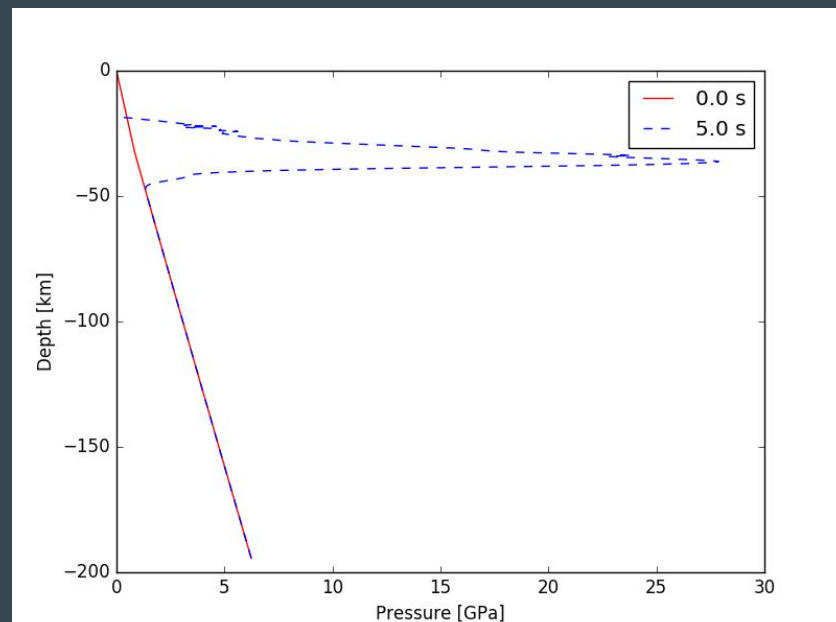
```
if i == 0:
```

```
    make_colorbars(ax, [p1, p2], [step.plottype[1],  
step.plottype[0]], [r'[kg/m$^3$]', '[K]'])
```



# pySALEPlot: profile\_example.py

- [iSALE]/share/examples
  - Chicxulub
    - profile\_example.py
      - [iSALE]/share/pysaleplot/profile\_example.py
      - $x = 0.2$  での 深さ方向( $y$  方向)の測線に沿った圧力プロファイル



# pySALEPlot: profile\_example.py → profile.py

- [iSALE]/share/examples

- Chicxulub

- profile\_example.py

1. プロットするxの場所の変更

- a. `ax.plot(step0.Pre[0,:]*1e-9,model.yc[0,:])`

- i. `step0.Pre` と `model.yc` を理解する

- ii. `len(step1.Pre[0,:])` と `len(model.yc[0,:])` を確認

- `len(step1.Pre[:,0])` と `len(model.yc[:,0])` を確認

- ※ `len(???)` で ??? のサイズを調べる

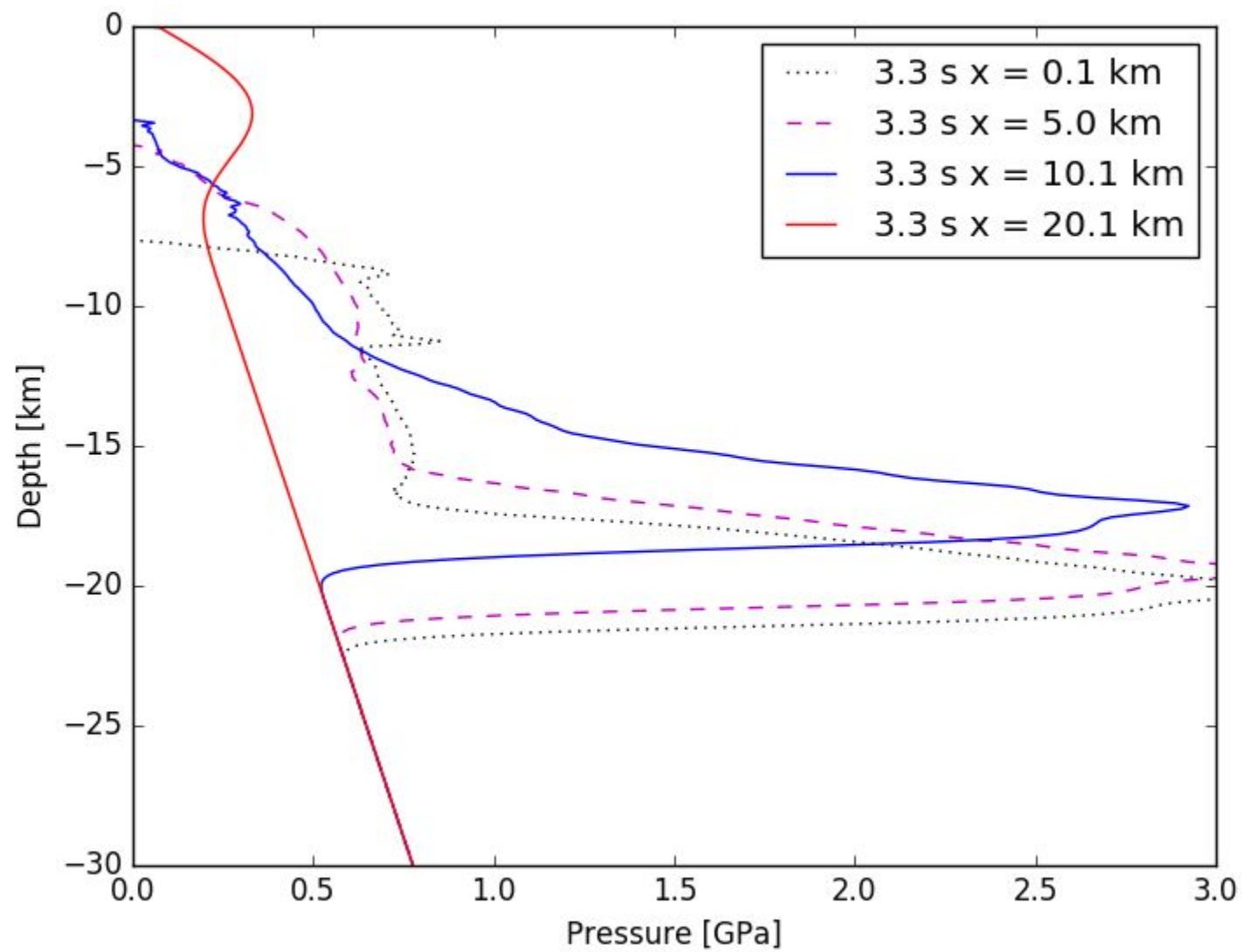
# pySALEPlot: profile\_example.py → profile.py

- [iSALE]/share/examples
  - Chicxulub
    - profile\_example.py

## 1. プロットする x の場所の変更

a. `ax.plot(step0.Pre[0,:]*1e-9,model.yc[0,:])`

- step0.Pre と model.yc を理解する
- `len(step1.Pre[0,:])` と `len(model.yc[0,:])` は 360  
`len(step1.Pre[:,0])` と `len(model.yc[:,0])` は 240
- asteroid.inp の GRIDV/GRIDH (の合計) に対応
- `step0.Pre[0,:]` は `model.xc[0,:]` の場所でのPreに対応
- `model.xc[0,:]` は 全て 0.05 となっている



# pySALEPlot: profile\_example.py → profile.py

- [iSALE]/share/examples

- Chicxulub

- profile\_example.py

1. プロットする  $x$  の場所の変更

2. プロットされた  $x$  の表示

- a. `ax.plot(step1.Pre[50,:]*1e-9,model.yc[0:], 'm--',`

- `label='{ :3.1f} s x = { :3.1f} km'`

- `.format(step1.time,model.xc[50,:][0])`

3.  $y$  方向ではなく、ある  $y$  での  $x$  方向の圧力をプロットする(自習課題)



# pySALEPlot: profile\_example.py → tracer\_profile.py

- [iSALE]/share/examples
  - Chicxulub
    - profile\_example.py

1. トレーサー粒子の最大圧力をプロットする
  - a. 読み込む変数を変える

- i. `step0=model.readStep('TrP',0)`

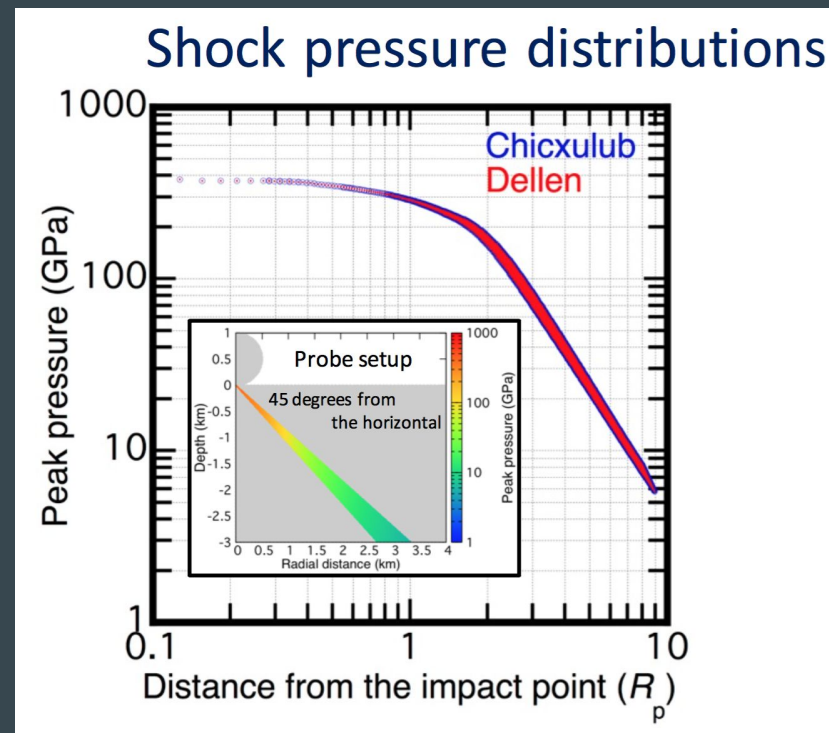


図:黒澤校長より寄贈

# pySALEPlot: profile\_example.py → tracer\_profile.py

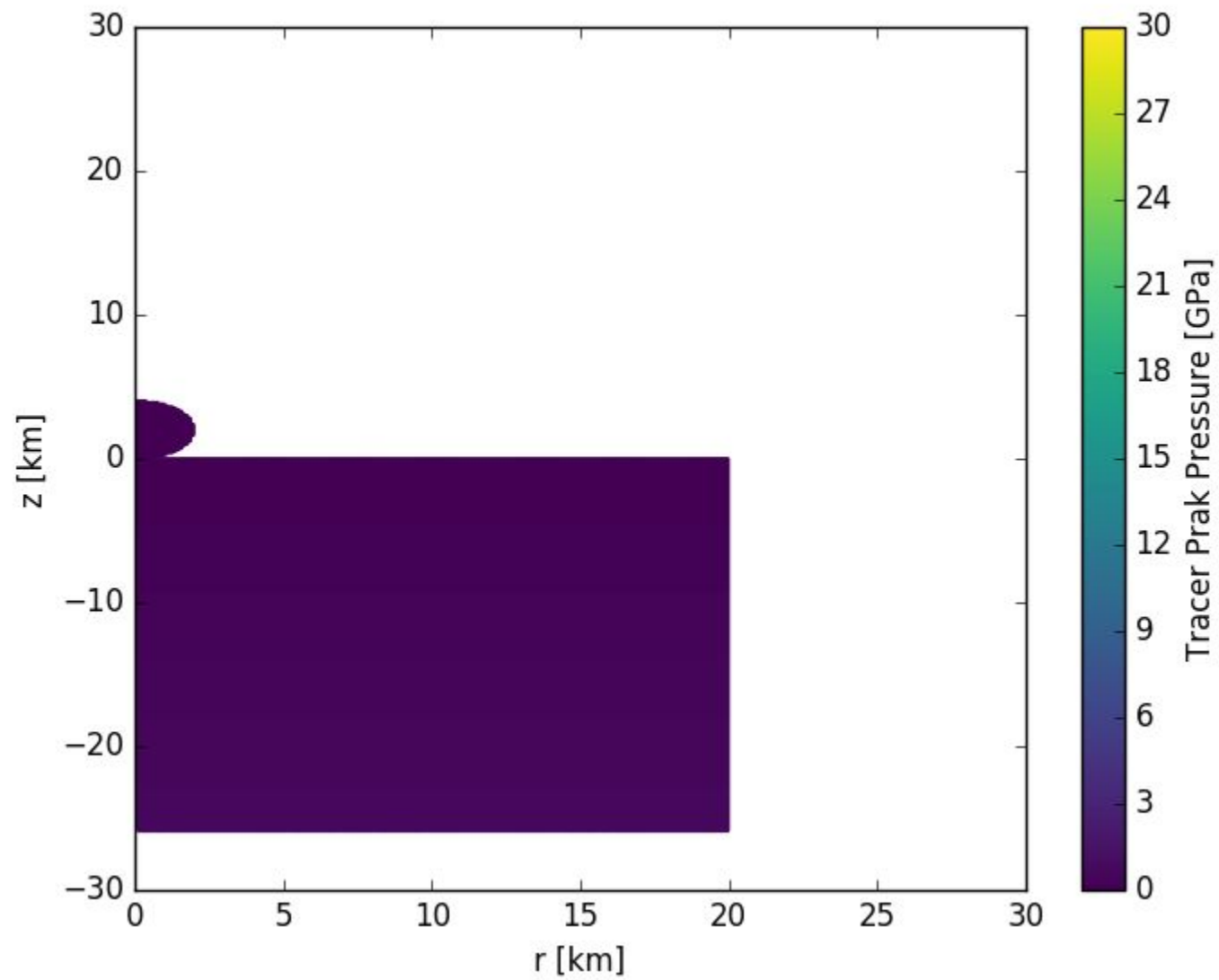
- [iSALE]/share/examples
  - Chicxulub
    - profile\_example.py
- 1. ある角度での最大圧力をプロットする
  - a. 読み込む変数を変える
  - b. トレーサー粒子の位置を得る
    - i. XY座標: step0.xmark と step0.ymark
    - ii. オブジェクトの数: model.tracer\_numu
    - iii. トレーサー粒子の番号:  
オブジェクトナンバーが0なら  
model.tru[0].start から model.tru[0].end まで

# pySALEPlot: profile\_example.py → tracer\_profile.py

- [iSALE]/share/examples
  - Chicxulub
    - profile\_example.py

1. トレーサー粒子の最大圧力をプロットする
  - a. プロットする

```
for u in range(model.tracer_numu):
    tstart = model.tru[u].start
    tend = model.tru[u].end
    scat = ax.scatter(step0.xmark[tstart:tend],step0.ymark[tstart:tend],
                      c=step0.TrP[tstart:tend]*1e-9,vmin=0,vmax=30,
                      cmap='viridis',s=4,linewidths=0)
```



# pySALEPlot: profile\_example.py → tracer\_profile.py

- [iSALE]/share/examples
  - Chicxulub
    - profile\_example.py

1. ある角度での最大圧力を  
プロットする

a. 角度を求める

i. `import numpy as np`

ii. `angles =`

`np.rad2deg(np.arctan(step0.xmark/step0.ymark))`

-90 度 から 90度まで

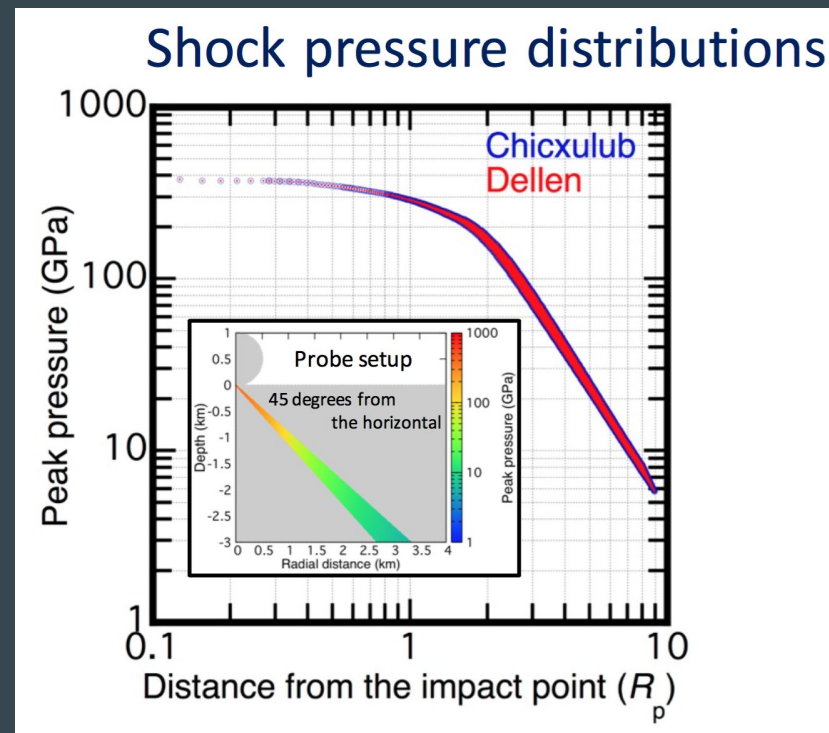


図:黒澤校長より寄贈

# pySALEPlot: profile\_example.py → tracer\_profile.py

- [iSALE]/share/examples
  - Chicxulub
    - profile\_example.py

1. ある角度での最大圧力を  
プロットする

- 角度を求める
- ある角度を探す

i. `angle = -45.`

ii. `angle_range = np.where((angles > angle)  
& (angles < angle + 1.))`

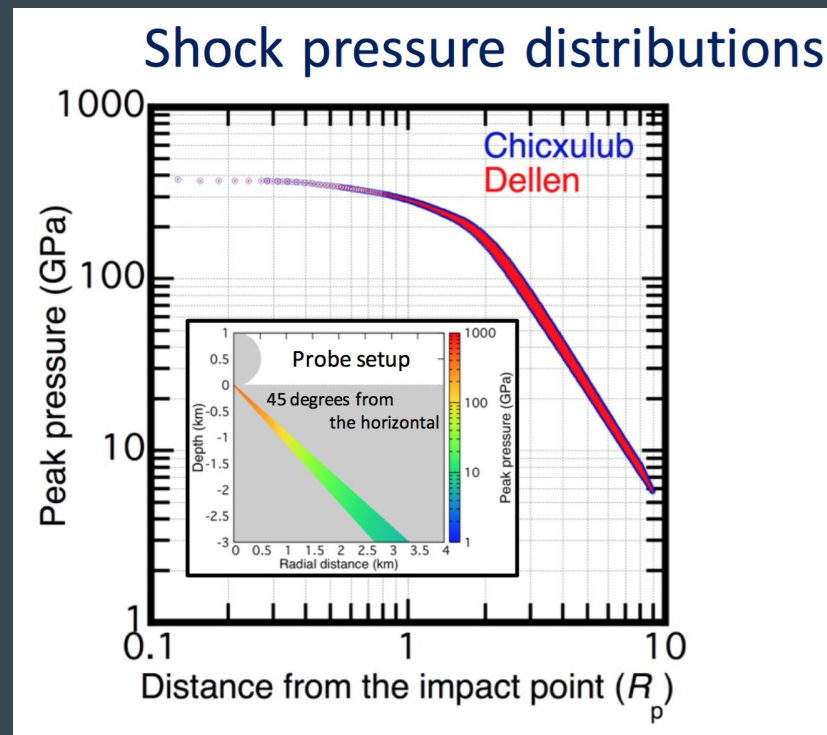
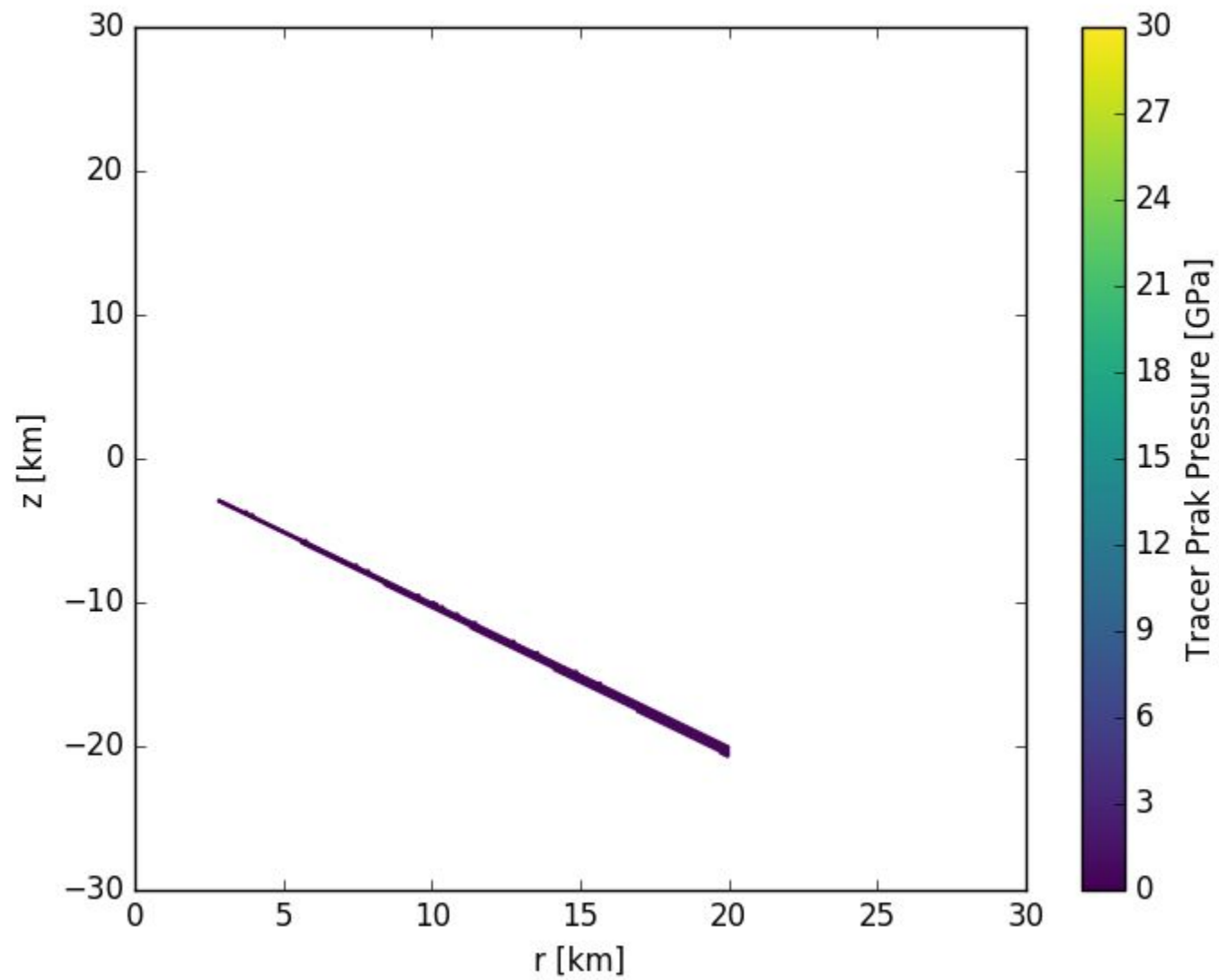


図:黒澤校長より寄贈



# pySALEPlot: profile\_example.py → tracer\_profile.py

- [iSALE]/share/examples
  - Chicxulub
    - profile\_example.py

1. ある角度での最大圧力をプロットする
  - a. 角度を求める
  - b. ある角度を探す
  - c. ある角度だけプロットする
    - i. `scat = ax.scatter(step0.xmark[angle_range], step0.ymark[angle_range], c=step0.TrP[angle_range]*1e-9,`

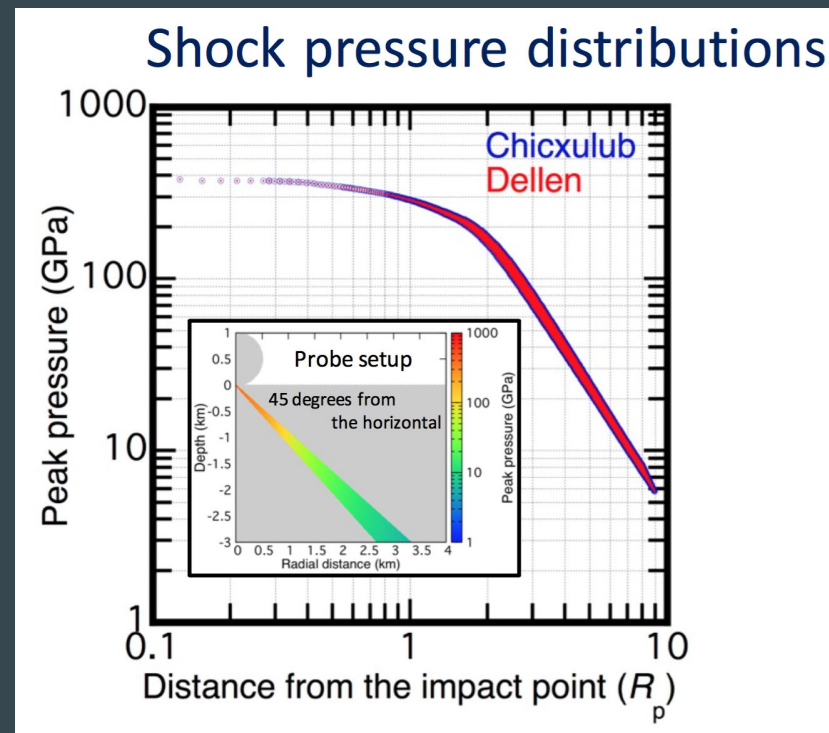
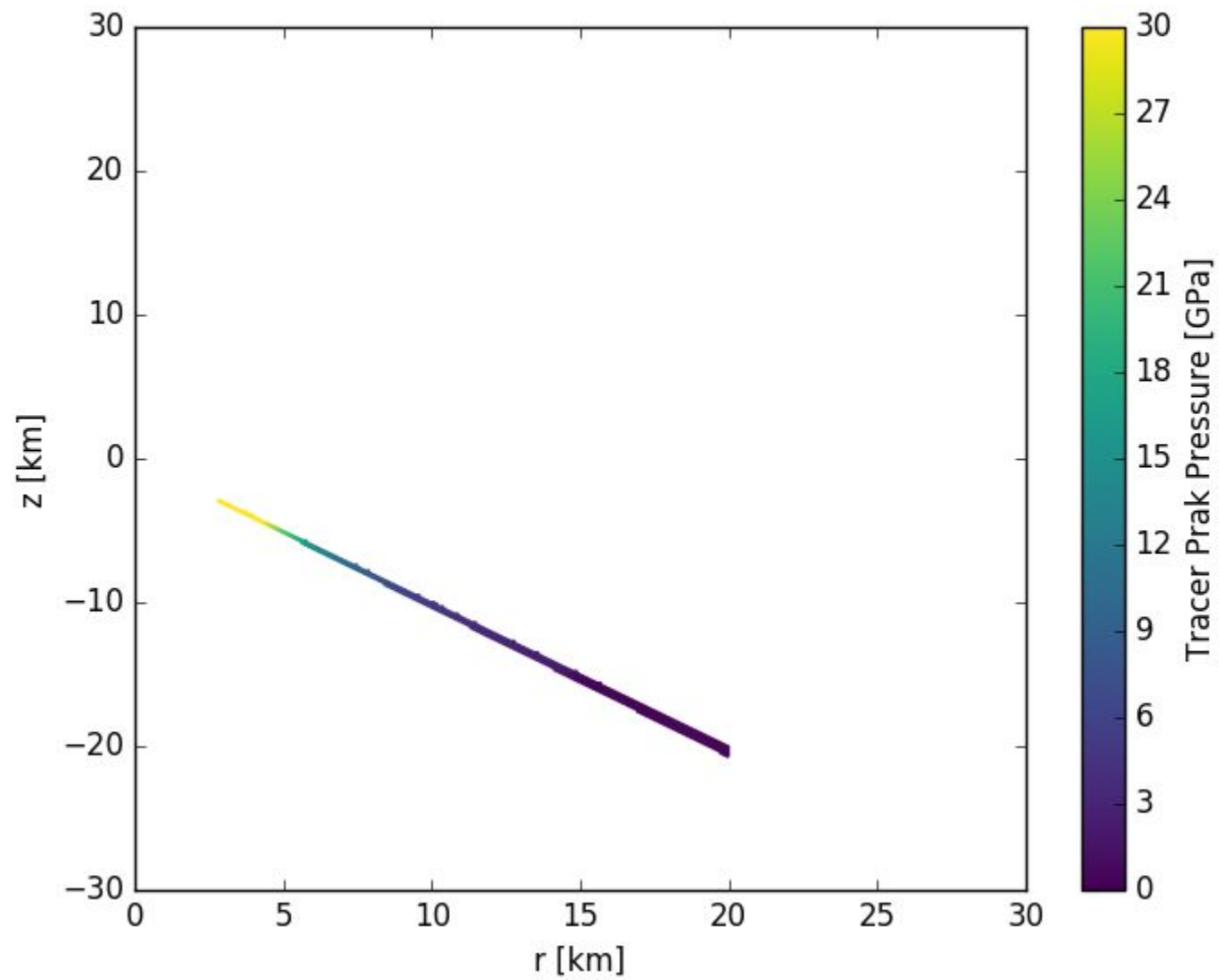


図:黒澤校長より寄贈





# pySALEPlot: profile\_example.py → tracer\_profile.py

- [iSALE]/share/examples
  - Chicxulub
    - profile\_example.py

1. ある角度での最大圧力をプロットする
  - a. 角度を求める
  - b. ある角度を探す
  - c. ある角度だけプロットする
  - d. ある時間での最大圧力をプロットする(自習課題)
  - e. 距離と圧力の図を描く

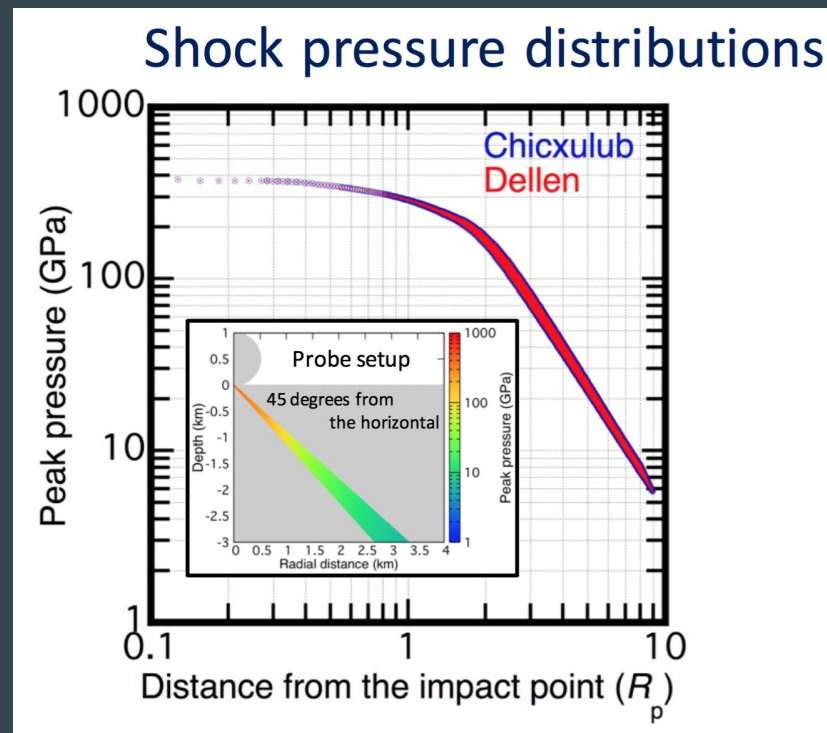


図:黒澤校長より寄贈

# pySALEPlot: profile\_example.py → tracer\_profile.py

- [iSALE]/share/examples
  - Chicxulub
    - profile\_example.py

1. ある角度での最大圧力を  
プロットする

e. 距離と圧力の図を描く

i. 距離を求めて、並べる

```
r = np.sqrt(step0.xmark[angle_range]**2+step0.ymark[angle_range]**2)
trp = step1.TrP[angle_range]*1e-9
ax.plot(np.sort(r),trp[np.argsort(r)],'k-')
```

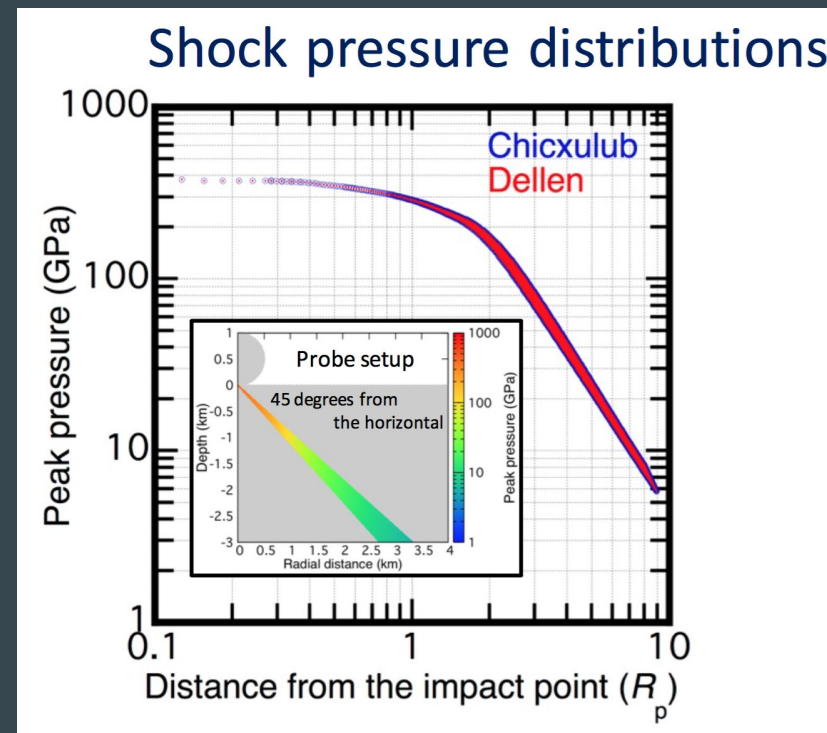
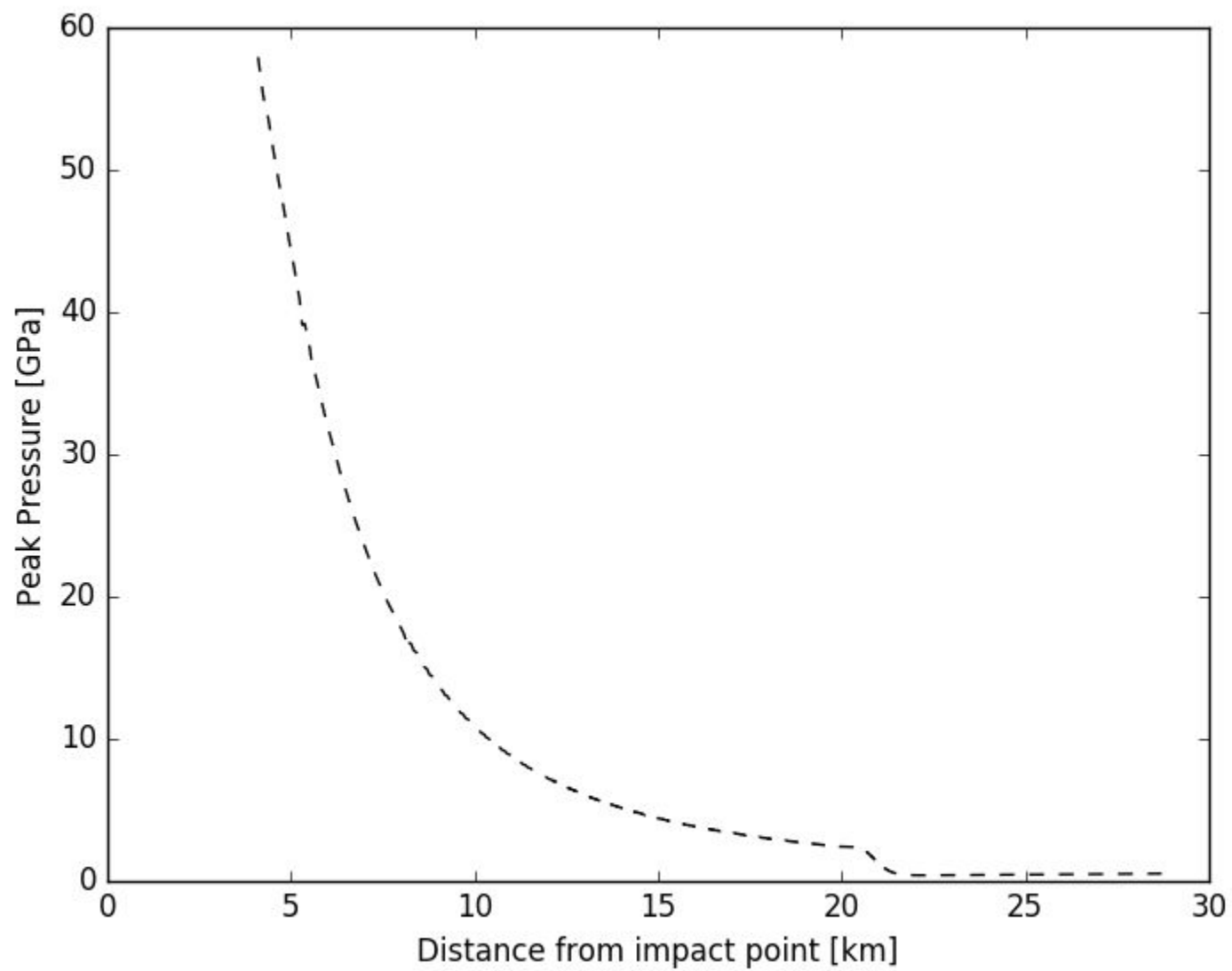


図:黒澤校長より寄贈



# まとめ

- pySALEPlotを用いた描画
  - かんたん編
    - pySALEPlot + python の仕組みを理解
    - 一変数でのカラコンター図を描く
  - 実践編
    - Sampleのpythonスクリプトを変更する
    - 描きたい変数の形を知る
      - matplotlib と関係する
    - numpy の機能をちょっと使ってみる
      - 三角関数とか