



# Instituto Politécnico Nacional

## Escuela Superior de Cómputo



### Trabajo Terminal No. 2025-B065

Modelo para representar la interacción gravitacional de dos cuerpos

Programa de Ingeniería en Inteligencia Artificial (2020)

**Alumnos:**

Carrillo Barreiro José Emiliano  
Robles Ortero José Ángel

**Directores:**

Dr. Cesar Hernández Vasquez  
Dr. Mauricio Olguín Carbajal

19 de mayo de 2025

Ciudad de México

## 1 Introducción

## 2 Estado del Arte

## 3 Marco Teórico

## 4 Planeación

## 5 Análisis

## 6 Diseño

## 7 Conclusiones y Trabajo a Futuro

## 8 Referencias

## Introducción

Las simulaciones de  $n^1$ -cuerpos, usadas en astrofísica para modelar interacciones galácticas y sistemas planetarios, tienen una restricción: **masas estáticas**. Esto limita la precisión al simular procesos de masa variable, un ejemplo de estos procesos es: la evolución estelar.

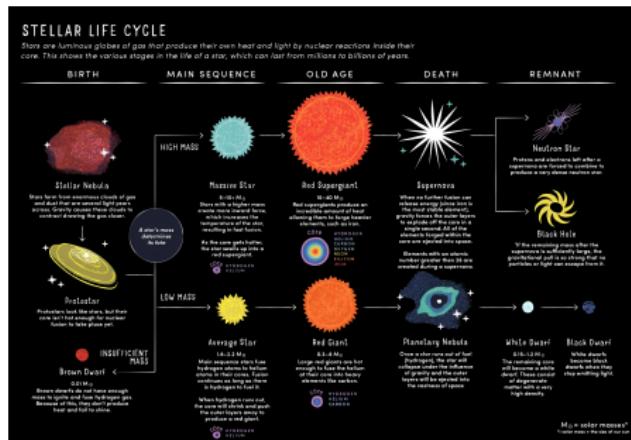


Figura 1: Diagrama del ciclo de evolución de una estrella. Propiedad de: smartypants constellation poster 2025

<sup>1</sup> Durante toda la presentación se usara  $n = 2$ , dado el acotamiento que se tiene para el presente Trabajo Terminal.

## Planteamiento Del Problema

Un problema fundamental en las simulaciones de  $n$ -cuerpos es la masa invariable, lo que afecta la estabilidad de los cuerpos involucrados en fenómenos dinámicos como fusiones estelares o acreción. Esta rigidez limita tanto el estado del sistema de  $n$ -cuerpos como el potencial para aplicaciones interactivas, requiriendo métodos más flexibles.

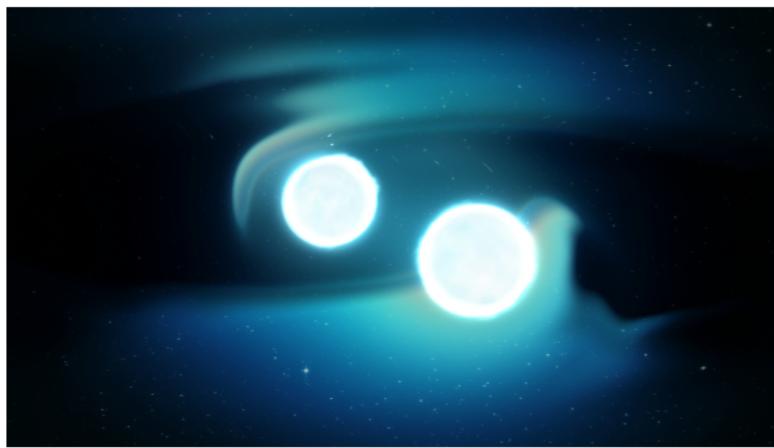


Figura 2: Colisión de dos estrellas de neutrones (Simulación). *Extraido de: nasa\_star\_collision\_2018*

# Propuesta de Solución

Proponemos un modelo de simulación de  $n$ -cuerpos con **modificación dinámica de masas**, de los cuerpos del sistema, en tiempo de ejecución. Se emplearán diversos enfoques de solución al problema de  $n$ -cuerpos para **eficiencia computacional**, y algoritmos bio-inspirados para el **ajuste paramétrico adaptativo**. El modelo, **escalable**, se optimizará para hardware accesible, buscando **superar las limitaciones de los modelos actuales**.

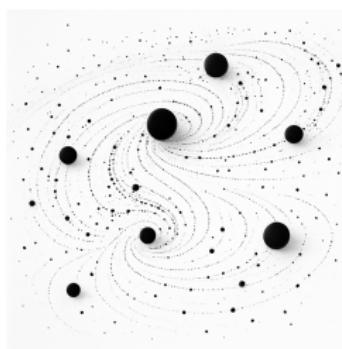


Figura 3: Ejemplo de Aplicación de un Algoritmo Genético (AG) Adaptado de: Kim2021

# Objetivos

## Objetivo General

Desarrollar un modelo teórico para la simulación del problema de dos cuerpos que permita la modificación dinámica de la masa, mejorando la estabilidad local del sistema visible en la representación de sus interacciones gravitacionales y eventos asociados.



**Figura 4:** Ejemplo de representación de un sistema de  $n$ -cuerpos. *Autoría Propia*

# Objetivos I

## Objetivo Específicos

### Módulo de simulación

Implementar el módulo de simulación encargado de integrar los distintos procedimientos algorítmicos requeridos para obtener la descripción numérica del sistema de interacción de  $n$  cuerpos, incluyendo la aplicación de métodos de integración numérica, el cálculo de fuerzas gravitatorias y la detección de colisiones.

### Módulo de optimización

Diseñar e implementar el módulo de optimización orientado al ajuste dinámico de las masas de los cuerpos que conforman el sistema de  $n$ -cuerpos, mediante el uso de algoritmos bioinspirados, con el fin de identificar el primer conjunto de valores que satisfaga las restricciones impuestas en cuanto a estabilidad y viabilidad del sistema.

# Objetivos II

## Objetivo Específicos

### Módulo de Simulación dinámica

Desarrollar e implementar el modelo computacional de para la simulación dinámica de un sistema de dos cuerpos bajo interacción gravitatoria.

### Módulo de visualización

Implementar el módulo de visualización gráfica para la representación dinámica del sistema simulado, mostrando su evolución temporal a lo largo de un conjunto limitado de iteraciones, a fin de apoyar la interpretación de los resultados del modelo

# Objetivos III

## Objetivo Específicos

### Interfaz básica (UI)

Diseñar e implementar una interfaz básica que permita el ingreso estructurado de parámetros asociados a los cuerpos del sistema, diferenciando entre atributos fijos (e.g., radio) y variables susceptibles de optimización (e.g., masa), así como la definición de restricciones obligatorias y optionales que condicionan el espacio de soluciones. Además de permitir visualizar los resultados generados por los módulos de simulación y optimización

# Justificación y Relevancia Científico-Tecnológico

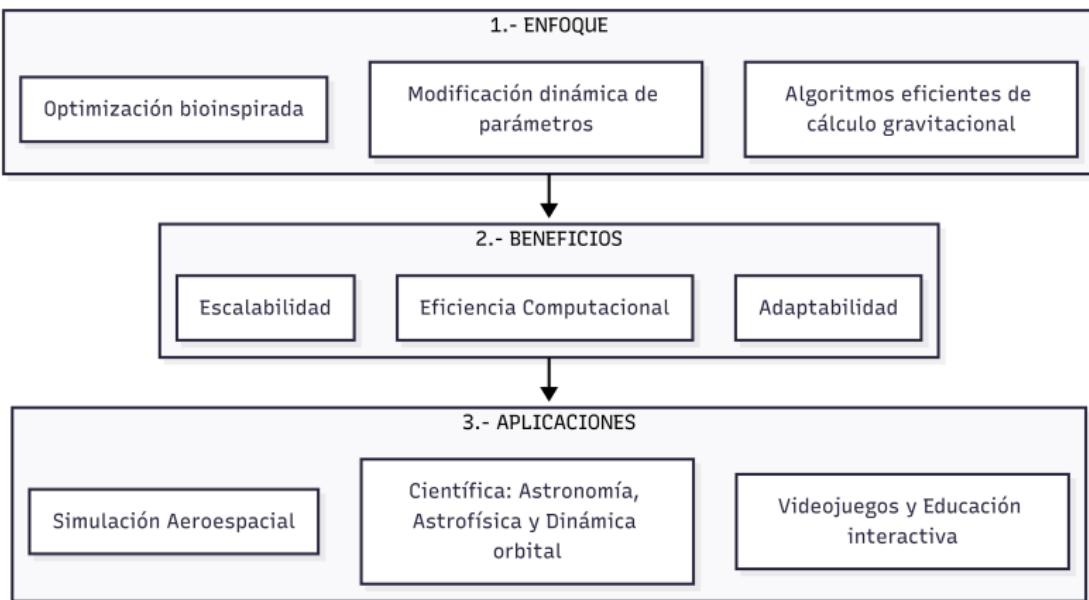


Figura 5: Diagrama representativo de los niveles de Justificación. Autoría Propia

## 1 Introducción

## 2 Estado del Arte

## 3 Marco Teórico

## 4 Planeación

## 5 Análisis

## 6 Diseño

## 7 Conclusiones y Trabajo a Futuro

## 8 Referencias

# Estado del arte

## Cuadro 1: Comparativa contra soluciones disponibles

| Producto o metodo         | Características   | Escalabilidad | Usa IA | Cambios dinamicos |
|---------------------------|---|---------------|--------|-------------------|
| ode_num_int               | Framework C++11 modular para EDOs; orientado a pruebas de integradores. | Media         | No     | No                |
| Representación Geométrica | Quadtrees/Octrees para geometría eficiente, no simula dinámica.         | Alta          | No     | No                |
| Método n-NNN              | Simulación con n-vecinos y cirugía Hamiltoniana; inspirado en IA.       | Alta          | Sí     | No                |
| PKDGRAV3                  | Hidrodinámica sin malla (MFM/MFV); vecinos adaptativos.                 | Alta          | No     | No                |

# Estado del arte

Cuadro 2: Comparativa contra soluciones disponibles

| Producto o metodo             | Características   | Escalabilidad | Usa IA | Cambios dinamicos |
|-------------------------------|---|---------------|--------|-------------------|
| <b>SPH/N-body Híbrido</b>     | Interacciones gas-estrella con árbol Barnes-Hut y pasos bloque. | Alta          | No     | No                |
| <b>Integrador Simpléctico</b> | Orden 2+, reversible; ideal para colisiones.                    | Media         | No     | No                |
| <b>Solver TPM</b>             | Combina PM y Tree según densidad local; altamente paralelizado. | Alta          | No     | No                |
| <b>Algoritmo TPM</b>          | Descomposición por densidad; integración multi-escala.          | Alta          | No     | No                |

# Estado del arte

Cuadro 3: Comparativa contra soluciones disponibles

| Producto o metodo             | Características  | Escalabilidad | Usa IA | Cambios dinamicos |
|-------------------------------|--|---------------|--------|-------------------|
| <b>REBOUND</b>                | Modular; incluye varios integradores, colisiones y condiciones frontera.   | Alta          | No     | No                |
| <b>Estabilidad Planetaria</b> | Estudio con REBOUND; Gini vs. inestabilidad. No eventos internos.  | Alta          | No     | No                |
| <b>Solución Propuesta</b>     | Combina FMM/Barnes-Hut para cálculo gravitacional eficiente con Algoritmos Bioinspirados para la <i>optimización y ajuste dinámico</i> de parámetros (masa) durante la simulación. | Alta          | Sí     | Sí                |

## 1 Introducción

## 2 Estado del Arte

## 3 Marco Teórico

Tecnologías: Lenguaje & Librerías.  
Métodos & Técnicas a utilizar.

## 4 Planeación

## 5 Análisis

## 6 Diseño

## 7 Conclusiones y Trabajo a Futuro

## 8 Referencias

## 1 Introducción

## 2 Estado del Arte

## 3 Marco Teórico

Tecnologías: Lenguaje & Librerías.  
Métodos & Técnicas a utilizar.

## 4 Planeación

## 5 Análisis

## 6 Diseño

## 7 Conclusiones y Trabajo a Futuro

## 8 Referencias

# Lenguaje de Programación

## Python



Figura 6: Logo de Python *Adaptado de: PythonSoftwareFoundation*

- Lenguaje de programación de alto nivel y propósito general
- Sintaxis clara y legible que favorece la productividad
- Multiparadigma: soporta programación orientada a objetos, imperativa y funcional
- Tipado dinámico y administración automática de memoria
- Extensa biblioteca estándar

# Biblioteca de Simulación N-Cuerpos

## REBOUND

- Implementado en C con interfaz Python muy completa
- Enfocado en dinámica colisional y no colisional, N-cuerpos de propósito general
- Integradores avanzados: Leapfrog, Wisdom-Holman (WHFast), SEI (Simpléctico Epicíclico), IAS15
- Algoritmos de gravedad: Suma directa, Barnes-Hut (Octree)
- Detección y resolución de colisiones físicas



Figura 7: Logo de REBOUND  
Adaptado de: Rein2012

# Biblioteca de Optimización

pymoo



Figura 8: Logo de pymoo Adaptado de: blank 2020

- Framework moderno para optimización multiobjetivo (y mono-objetivo)
- Amplia gama de algoritmos: NSGA-II, NSGA-III, MOEA/D, RVEA, CMA-ES, DE, GA, PSO
- Alta flexibilidad para definir problemas, operadores y algoritmos personalizados
- Excelente para análisis multiobjetivo con herramientas específicas
- Soporte para paralelización (Dask, multiprocessing)

# Biblioteca de Visualización

## Matplotlib

- Biblioteca estándar para visualización en Python
- Gran flexibilidad y personalización
- Excelente para gráficos científicos
- Amplia documentación y comunidad

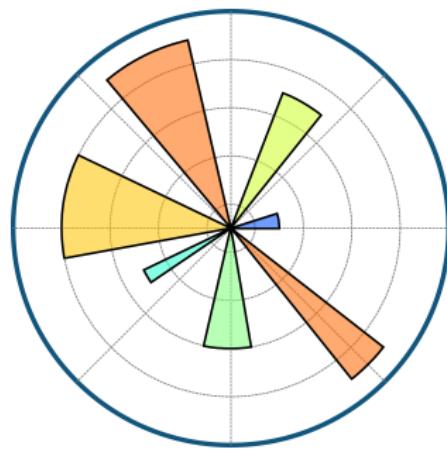


Figura 9: Logo de Matplotlib  
*Adaptado de:* Hunter:2007

# Biblioteca de GUI para Python

## PyQt



Figura 10: Logo de PyQt. *Adaptado de: qt\_wiki*

- Basado en Qt (C++), con aspecto profesional y moderno
- Extensa colección de widgets y sistema potente de layouts
- Excelente integración con Matplotlib y otras librerías gráficas
- Buen soporte para multihilo con señales y slots
- Qt Designer para diseño visual de interfaces

## 1 Introducción

## 2 Estado del Arte

## 3 Marco Teórico

Tecnologías: Lenguaje & Librerías.  
Métodos & Técnicas a utilizar.

## 4 Planeación

## 5 Análisis

## 6 Diseño

## 7 Conclusiones y Trabajo a Futuro

## 8 Referencias

# Cálculo de Gravedad y Colisiones

Mediante módulos de REBOUND

- **Cálculo de Gravedad:**

- **Suma Directa:**  $O(N \cdot N_{\text{active}})$ , exacta, ideal para pocos cuerpos
- **Octree (Barnes-Hut):**  $O(N \log N)$ , aproximada, eficiente para  $N > 10^2$

- **Detección de Colisiones:**

- **Búsqueda Directa:**  $O(N^2)$ , exacta para esferas duras
- **Octree:**  $O(N \log N)$ , para geometrías 3D generales
- **Barrido Plano:** Eficiente para geometrías quasi-2D

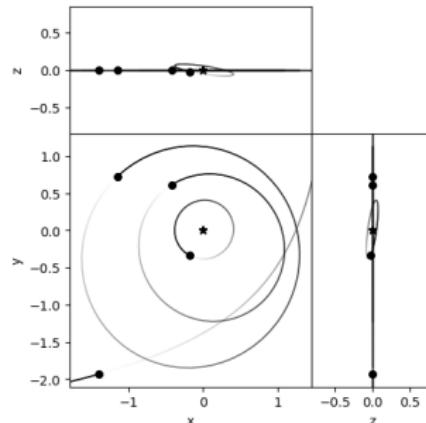
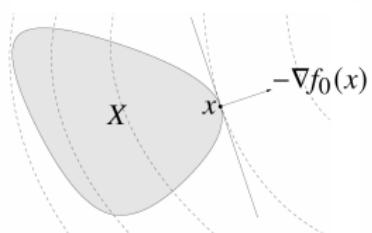


Figura 11: Simulación de órbitas usando REBOUND Adaptado de: rebound\_hyperbolic\_orbits\_2025

# Enfoque del Proyecto

## Factibilidad y Optimización



**Figura 12:** Gráfica 2D que muestre contornos de una función objetivo  $f_0(x)$ , una región factible sombreada definida por restricciones, y el punto óptimo  $x^*$ .

Adaptado  
de: BoydVandenberghe Slides 2023

- **Problema de Factibilidad (Núcleo):**

- Determinar si existen configuraciones estables
- Criterio clave: Exponente de Lyapunov  $\lambda_1 \leq$  umbral
- Restricciones físicas.

- **Marco de Optimización:**

- Función objetivo: minimizar  $\lambda_1$  directamente
- Algoritmo Genético como herramienta exploratoria
- Permite búsqueda eficiente en el espacio de parámetros

# Algoritmo de Exploración

## Algoritmo Genético (AG) con pymoo

- **Componentes principales:**

- **Muestreo:**

FloatRandomSampling() para población inicial

- **Selección de Padres:**

TournamentSelection

- **Cruce:** SBX (Simulated Binary Crossover)

- **Mutación:** PolynomialMutation para variables continuas

- **Manejo de Restricciones:**

out["G"] para restricciones físicas

- **Parámetros clave:** Tamaño de población, eliminación de duplicados, semilla aleatoria para reproducibilidad

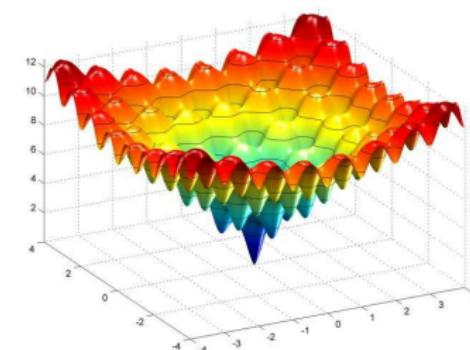
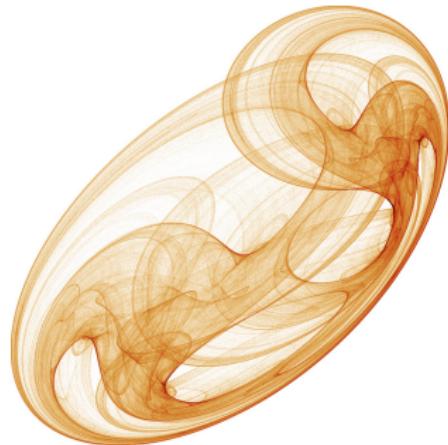


Figura 13: Función tipo benchmark, para la evaluación de AGs Adaptado de: silva2018

# Indicador de Estabilidad

## Exponente de Lyapunov



**Figura 14:** Atractor caótico generado mediante exponentes de Lyapunov. *Adaptado de: bourke\_lyapunov\_attractors\_2001*

- Cuantifica la sensibilidad a condiciones iniciales
- Indicador primario de estabilidad/caos:  $\lambda_1 > 0$  implica comportamiento caótico
- Medida objetiva y cuantitativa de la estabilidad dinámica
- Permite predecir comportamiento a largo plazo
- Base matemática rigurosa (Teorema de Oseledec)

## 1 Introducción

## 2 Estado del Arte

## 3 Marco Teórico

## 4 Planeación

## 5 Análisis

## 6 Diseño

## 7 Conclusiones y Trabajo a Futuro

## 8 Referencias

# Juicio de Expertos: M.C. José Alberto Torres León

**Perfil del Experto** Egresado del Centro de Investigación en Cómputo (CIC) del Instituto Politécnico Nacional, sus áreas de especialización incluyen agentes inteligentes para videojuegos (jugadores y dinámicos), optimización evolutiva entre otros.

**Resumen de Opiniones y Observaciones Obtenidas** Tras la revisión del material y la discusión, el M.C. Torres León aportó las siguientes observaciones y valoraciones:

- Modificación de parámetros en tiempo de ejecución
- Simulaciones apegadas a la realidad
- Interacciones dinámicas

# Requerimientos funcionales

- Iniciar simulación dinámica de masa.
- Simular interacciones gravitacionales.
- Usar método multipolar rápido y Barnes-Hut.
- Implementar algoritmos bioinspirados para ajustar dinámicamente los parámetros.
- Incluir módulo de visualización gráfica de evolución.
- Ofrecer interfaz básica para modificar parámetros.

# Requerimientos no funcionales

- Optimizar complejidad de simulaciones.
- Permitir extensión futura a más de dos cuerpos.
- Respetar leyes de la física y mecánica celeste.
- Mantener simulaciones estables al modificar parámetros.
- Ser interfaz intuitiva y accesible.
- Ejecutarse en hardware de gama media.
- Integrarse con entornos virtuales (Unreal Engine).
- Ser modular para facilitar actualizaciones y correcciones.
- Incluir documentación clara.

# Formulación del Problema de Optimización

## Función Objetivo

Minimizar el valor absoluto del exponente de Lyapunov ( $\lambda$ ) en función de las masas  $m_1$  y  $m_2$ :

$$\text{Minimizar } |\lambda(m_1, m_2)|$$

## Variables de Decisión

- $m_1$ : Masa del cuerpo 1
- $m_2$ : Masa del cuerpo 2

# Formulación del Problema de Optimización

## Restricciones

- El exponente de Lyapunov debe ser menor a 0.1:

$$\lambda(m_1, m_2) < 0,1$$

- La masa del cuerpo 2 debe ser menor a 10 veces la masa del cuerpo 1:

$$m_2 < 10m_1$$

- Las masas deben ser positivas:

$$m_1 > 0$$

$$m_2 > 0$$

## 1 Introducción

## 2 Estado del Arte

## 3 Marco Teórico

## 4 Planeación

## 5 Análisis

## 6 Diseño

## 7 Conclusiones y Trabajo a Futuro

## 8 Referencias

## 1 Introducción

## 2 Estado del Arte

## 3 Marco Teórico

## 4 Planeación

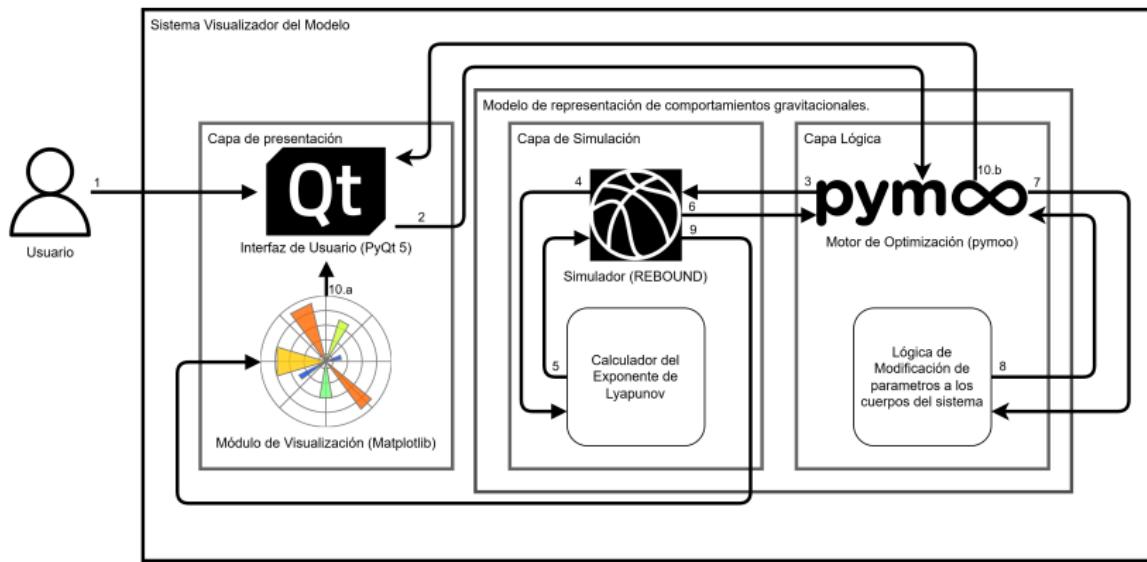
## 5 Análisis

## 6 Diseño

## 7 Conclusiones y Trabajo a Futuro

## 8 Referencias

# Diagrama de Arquitectura



## 1 Introducción

## 2 Estado del Arte

## 3 Marco Teórico

## 4 Planeación

## 5 Análisis

## 6 Diseño

## 7 Conclusiones y Trabajo a Futuro

## 8 Referencias

## 1 Introducción

## 2 Estado del Arte

## 3 Marco Teórico

## 4 Planeación

## 5 Análisis

## 6 Diseño

## 7 Conclusiones y Trabajo a Futuro

## 8 Referencias

# Referencias |

*¡Gracias por su atención!*  
¿Alguna pregunta o comentario?

# Anexos

## 9 Tablas Comparativas del Marco Teórico

# Anexo A : Lenguaje de Programación

## Cuadro 4: Comparativa de Lenguaje de Programación

| Característica                       | C++                                       | Python  |
|--------------------------------------|---|---|
| <b>Velocidad de Ejecución</b>        | Máxima. Ideal para cálculos intensivos.   | Menor.  |
| <b>Velocidad de Desarrollo</b>       | Lento y verboso.                          | Rápido, claro y flexible para iterar.               |
| <b>Bibliotecas Científicas</b>       | Potentes, pero más complejas de integrar. | Vastas y accesibles.                                |
| <b>Visualización</b>                 | Requiere herramientas externas.           | Fácil con Matplotlib, Plotly o Bokeh.               |
| <b>Integración con REBOUND</b>       | Directa con linking C.                    | Interfaz oficial en Python lista para usar.         |
| <b>Algoritmos Bioinspirados</b>      | Óptimo si se implementan desde cero.      | Fáciles de coordinar o conectar con código externo. |
| <b>Gestión de Memoria</b>            | Manual. Mayor control.                    | Automática. Simplifica el desarrollo.               |
| <b>Curva de Aprendizaje</b>          | Alta..                                    | Baja a moderada..                                   |
| <b>Prototipado / Experimentación</b> | Lento.                                    | Ágil.   |
| <b>Depuración</b>                    | Complejo.                                 | Sencillo.   |
| <b>Enfoque del Proyecto</b>          | Control total, pero puede complicar.      | Permite centrarse en la solución y resultados.      |

## Anexo A : Comparativa de Bibliotecas N-Cuerpos

Cuadro 5: Comparativa extensa de bibliotecas para simulación N-cuerpos.

| Característica                | REBOUND  | PKDGRAV3                            | AMUSE   | NBody (Python)             | PyGaia                             |
|-------------------------------|--|-------------------------------------|---|----------------------------|------------------------------------|
| Lenguaje Principal / Interfaz | C (Python API)                                 | C++                                 | Python  | Python                     | Python                             |
| Enfoque Principal             | Colisional/no colisional, sistemas N-cuerpos   | Cosmología a gran escala            | Framework multipropósito                      | Simulaciones educativas    | Análisis Gaia                      |
| Tipos de Problemas            | Plánetas, cúmulos, anillos                     | Galaxias, materia oscura            | Multifísica astrofísica                       | Sistemas pequeños          | Dinámica galáctica                 |
| Algoritmos de Gravedad        | Barnes-Hut/Suma directa                        | TreePM                              | Hermite/Tree/SPH                              | Suma directa               | Potenciales analíticos             |
| Manejo de Colisiones          | Si (esferas duras)                             | No                                  | Depende del backend                           | No                         | N/A                                |
| Integradores Numéricos        | WHFast / IAS15 / Leapfrog                      | Leapfrog KDK                        | Hermite / Symplectic                          | RK / Leapfrog              | SciPy ODE                          |
| Hidrodinámica (SPH/Gas)       | No   | Si                                  | Si  | No                         | No                                 |
| Paralelización                | MPI/OpenMP                                     | MPI                                 | MPI frameworks                                | Multiprocessing            | CPU básica                         |
| Flexibilidad/Modularidad      | Módulos intercambiables                        | Enfoque cosmología                  | Interoperabilidad                             | Implementación-pendiente   | Centrado en Gaia                   |
| Facilidad de Uso (Python)     | Excelente docs/API                             | N/A (C++)                           | Compleja (múltiples backends)                 | Variable                   | Astronomer-friendly                |
| Comunidad/Mantenimiento       | Activo desarrollo                              | Cosmología activa                   | Colaborativo                                  | Individual                 | Soporte Gaia                       |
| Idoneidad para el Proyecto    | Óptimo: • Soporta 2 cuerpos • Python • Modular | Inadecuado: Escala física diferente | Complejidad excesiva para necesidades simples | Muy básico para requisitos | Enfoque observacional no aplicable |

## Anexo A : Algoritmos de Optimización

Cuadro 6: Comparativa de Bibliotecas de Optimización

| Biblioteca  | Enfoque Principal  | Clave / Fortaleza | Ideal Para (Contexto del Proyecto)   | Complejidad / Flexibilidad |
|-------------|--|-------------------|--|----------------------------|
| pymoo       | Framework moderno y completo para optimización <b>multiobjetivo</b> (y mono). Amplia gama de algoritmos. |                   | Problemas complejos, si se requieren múltiples objetivos o algoritmos robustos mono-objetivo.            | Moderada / Alta            |
| DEAP        | Máxima <b>flexibilidad</b> para construir algoritmos evolutivos desde cero.                              |                   | Experimentación profunda con la estructura interna de los algoritmos (ej. GA personalizado).             | Alta / Muy Alta            |
| Platypus    | <b>Optimización multiobjetivo fácil de usar</b> con algoritmos estándar (NSGA-II, SPEA2).                |                   | Implementación rápida de MOEAs conocidos, buen punto de partida para multiobjetivo.                      | Baja-Moderada / Moderada   |
| Inspyred    | Framework versátil para varios algoritmos evolutivos y metaheurísticas.                                  |                   | Exploración de diferentes tipos de algoritmos evolutivos si las opciones más nuevas no son prioritarias. | Moderada / Alta            |
| Nevergrad   | <b>Optimización sin derivadas (caja negra)</b> ; ideal para funciones costosas/ruidosas.                 |                   | Cuando la función objetivo (simulación + LE) es compleja y sin gradientes fáciles.                       | Moderada / Alta            |
| PyGMO/PaGMO | <b>Alto rendimiento y paralelización</b> (backend C++) para problemas globales complejos.                |                   | Simulaciones muy costosas donde la paralelización es crítica para la eficiencia.                         | Moderada-Alta / Alta       |

## Anexo A : Bibliotecas de Visualización

Cuadro 7: Comparativa de Bibliotecas de Visualización

| Característica            | Matplotlib                          | Plotly                      | Bokeh                          | Seaborn                  |
|---------------------------|-------------------------------------|-----------------------------|--------------------------------|--------------------------|
| Uso Principal/Fortaleza   | Gráficos científicos.               | Interactividad web.         | Interactividad web.            | Estadísticas.            |
| Animación                 | Muy capaz. Ideal para simulaciones. | Buena para animaciones web. | Buena para datos en streaming. | Limitada.                |
| Gráficos Estáticos        | Excelente.                          | Buena.                      | Buena.                         | Regular.                 |
| Interactividad            | Básica.                             | Alta.                       | Alta.                          | Básica.                  |
| Interfaz                  | Simple.                             | Web                         | Web.                           | N/A.                     |
| Calidad Publicación       | Muy alta.                           | Alta.                       | Alta.                          | Alta.                    |
| Trayectorias 2D/3D        | Directa.                            | Clara y efectiva.           | Buena.                         | N/A.                     |
| Curva Aprendizaje (anim.) | Moderada.                           | Moderada.                   | Moderada.                      | Moderada.                |
| Estética por Defecto      | Funcional.                          | Moderna.                    | Flexible.                      | Mejorada estéticas.      |
| Comunidad/Docs            | Muy extensa.                        | En crecimiento.             | Buena.                         | Buena.                   |
| Adecuación Proyecto       | Excelente: animación, análisis.     | Interactividad web.         | Prioridad web.                 | Ánalysis complementario. |

## Anexo A : Comparativa de Bibliotecas GUI

Cuadro 8: Comparativa de bibliotecas Python para Interfaces Gráficas.

| Característica             | PyQt   | Tkinter                         | Streamlit                              | PySide                     | Dear PyGui                        |
|----------------------------|--|---------------------------------|--|----------------------------|-----------------------------------|
| Toolkit subyacente         | Qt (C++)   | Tcl/Tk                          | React (Web)                            | Qt (C++)                   | GPU (ImGui-like)                  |
| Estilo                     | Profesional, personalizable                            | Anticuado, editable             | Moderno, limpio                        | Igual a PyQt               | Herramientas/juegos               |
| Complejidad de desarrollo  | Media-Alta   | Baja-Media                      | Muy baja                               | Igual a PyQt               | Media                             |
| Curva de aprendizaje       | Moderada   | Baja                            | Muy baja                               | Igual a PyQt               | Requiere nuevo concepto           |
| Rendimiento                | Muy bueno, optimizado                                  | Bueno en GUIs simples           | Bueno, depende del navegador           | Muy bueno, igual a PyQt    | Excelente, acelerado GPU          |
| Widgets disponibles        | Extensa colección madura                               | Básica, útil                    | Limitada, centrada en datos            | Igual a PyQt               | Buena para herramientas           |
| Layouts                    | Extensos, Qt Designer                                  | Pack/grid/place                 | Automáticos, poco control              | Igual a PyQt               | Control total programático        |
| Integración gráfica        | Excelente con Matplotlib, etc.                         | Buena con Matplotlib            | Excelente para Plotly y Altair         | Igual a PyQt               | Posible, requiere ajustes         |
| Multihilo                  | Señales/slots robustos                                 | Limitado, no thread-safe nativo | Abstracción interna                    | Igual a PyQt               | Usuario maneja concurrencia       |
| Multiplataforma            | Win/macOS/Linux  | Win/macOS/Linux                 | Navegador (web)                        | Win/macOS/Linux            | Win/macOS/Linux                   |
| Licencia                   | GPL/comercial (LGPL en PyQt5)                          | Lib. estándar (libre)           | Apache 2.0 (libre)                     | LGPL (comercial viable)    | MIT (libre)                       |
| Comunidad y documentación  | Amplia y activa  | Amplia                          | Activa                                 | Activa y sólida            | Creciente y entusiasta            |
| Idoneidad para el proyecto | Excelente: robusto, flexible, GUI + Matplotlib embeddo | Adeuada para GUI simple         | Menos ideal: mejor para dashboards web | Excelente alternativa LGPL | Paradigma distinto, menos directo |