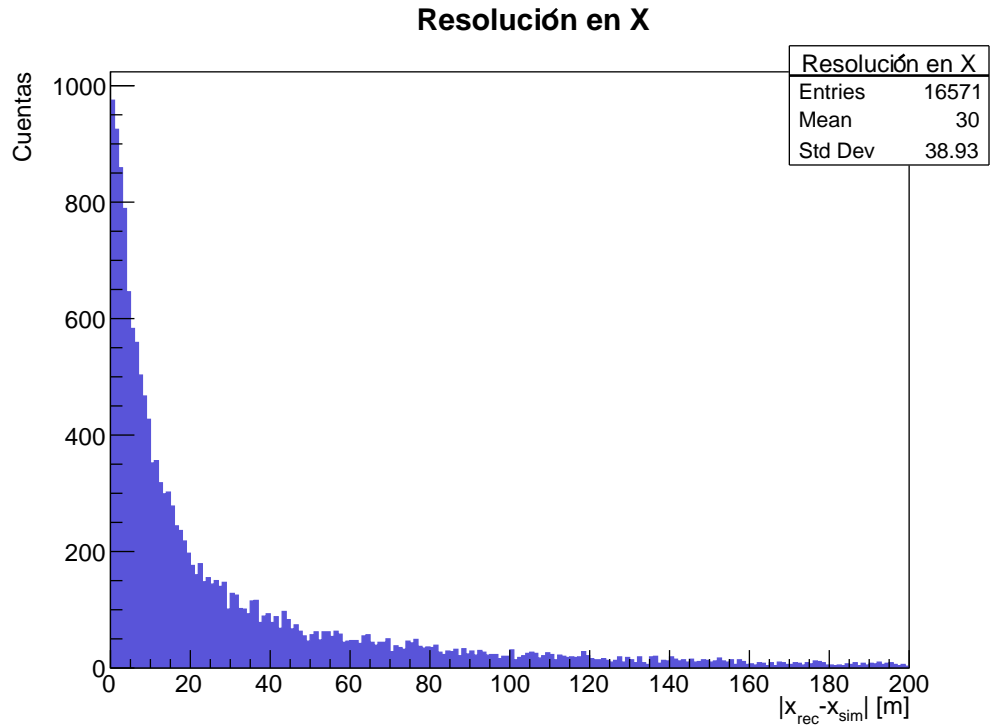
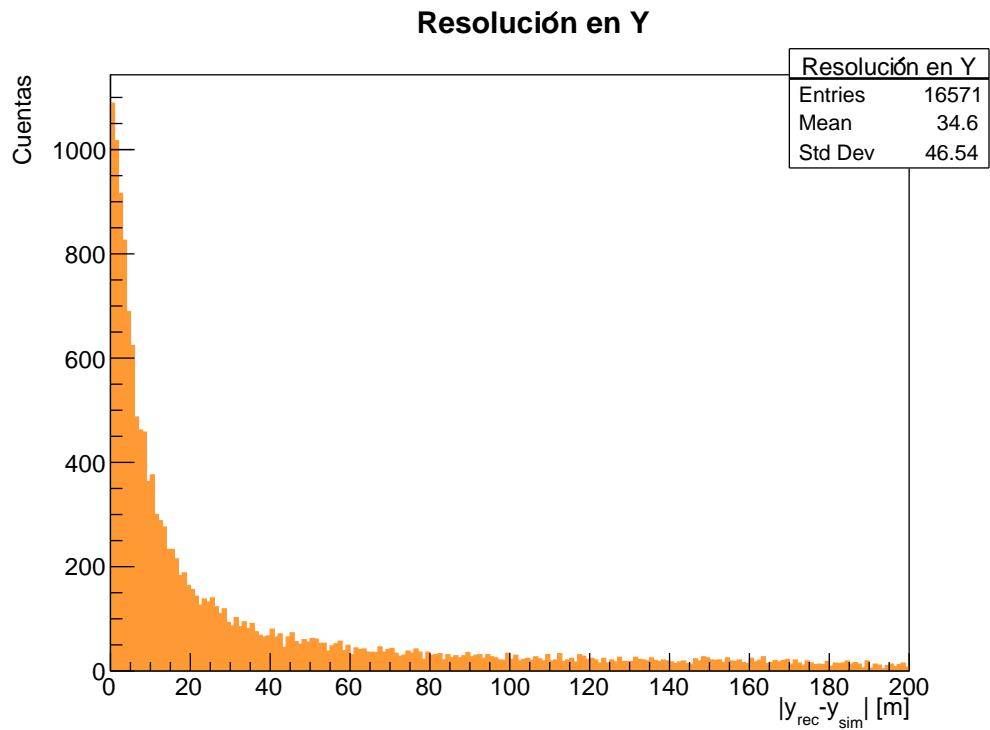


1)

(a) Resolución en el eje X para todos los eventos.(b) Resolución en el eje Y para todos los eventos.Figura 1: Resolución en los ejes X , Y tomando en cuenta todos los eventos.

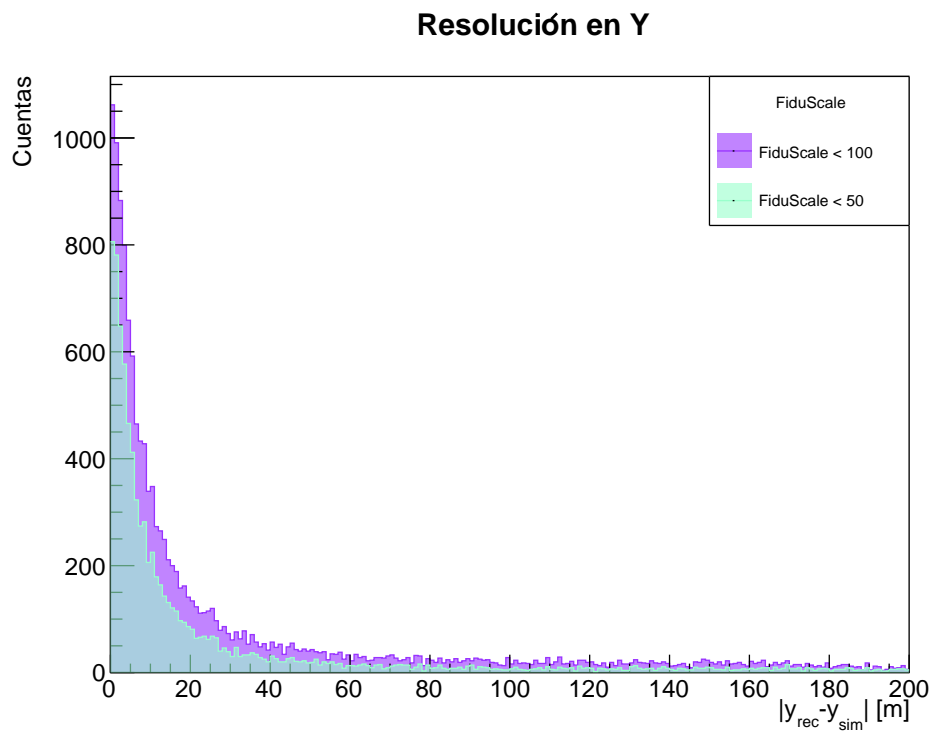
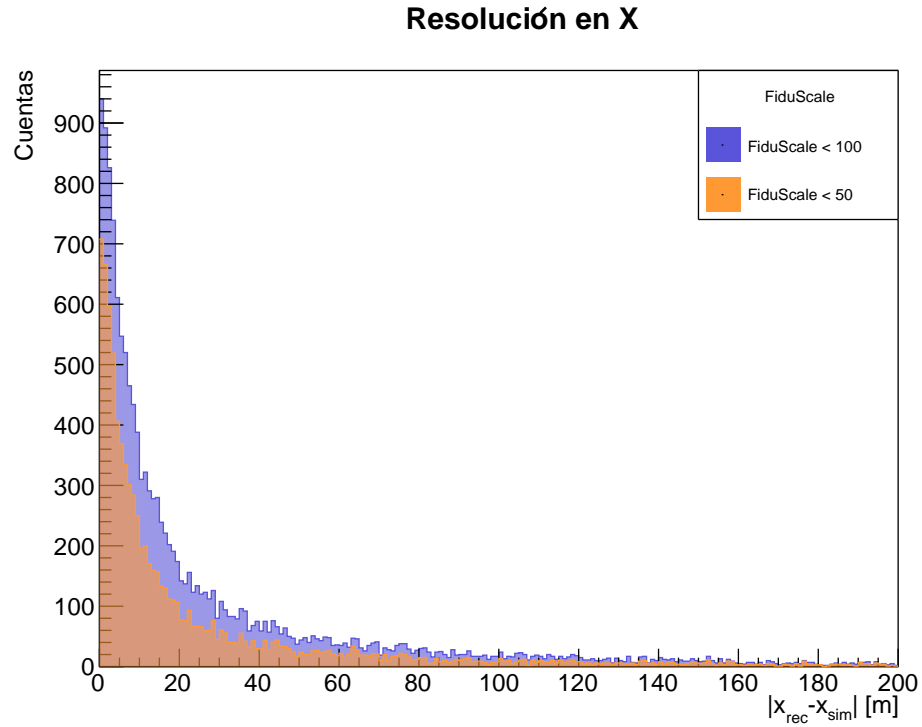
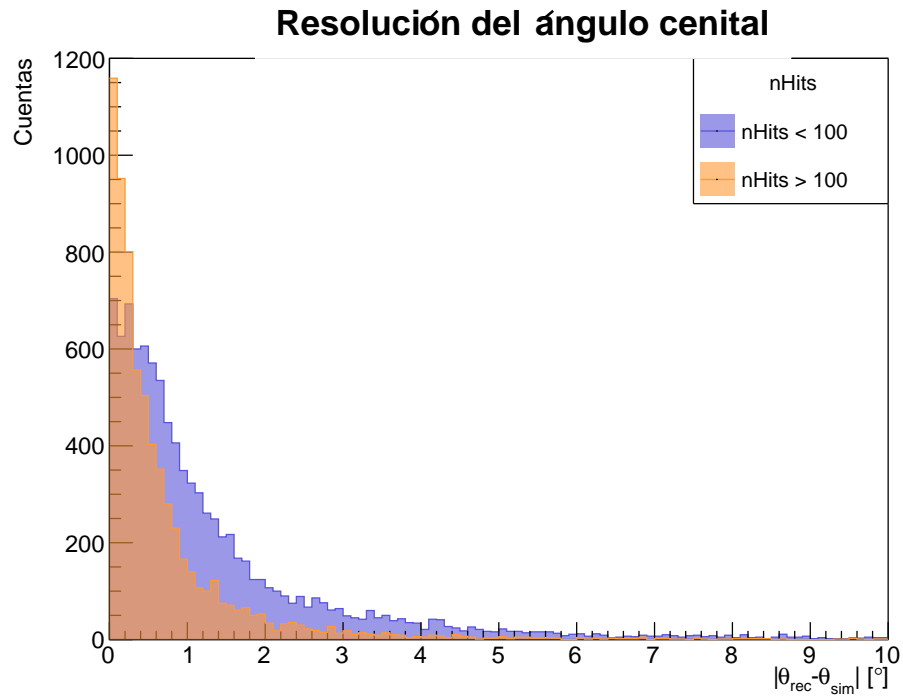
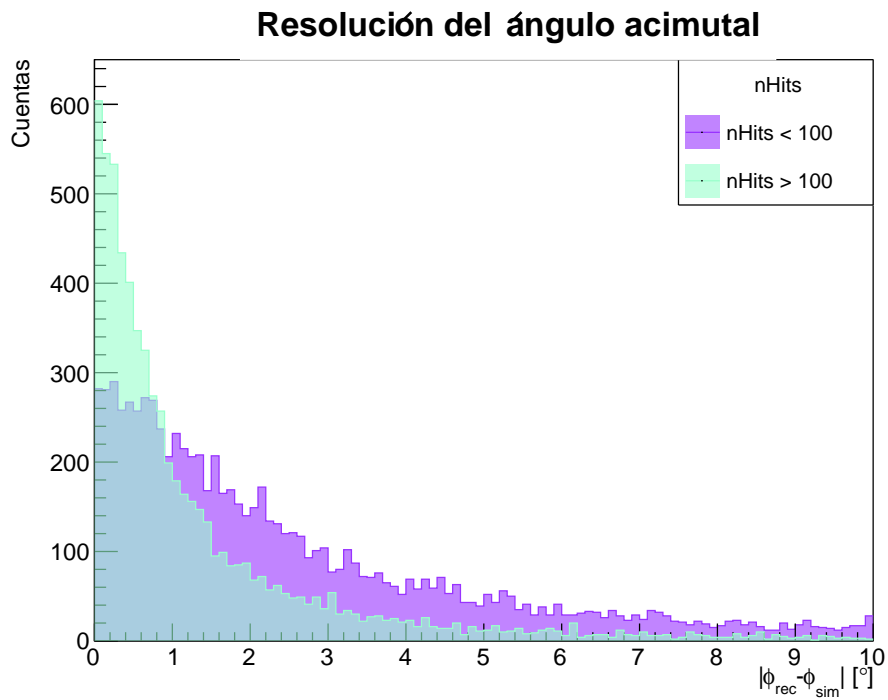


Figura 2: Resolución en los ejes X , Y haciendo un filtro con la variable coreFiduScale.

2)

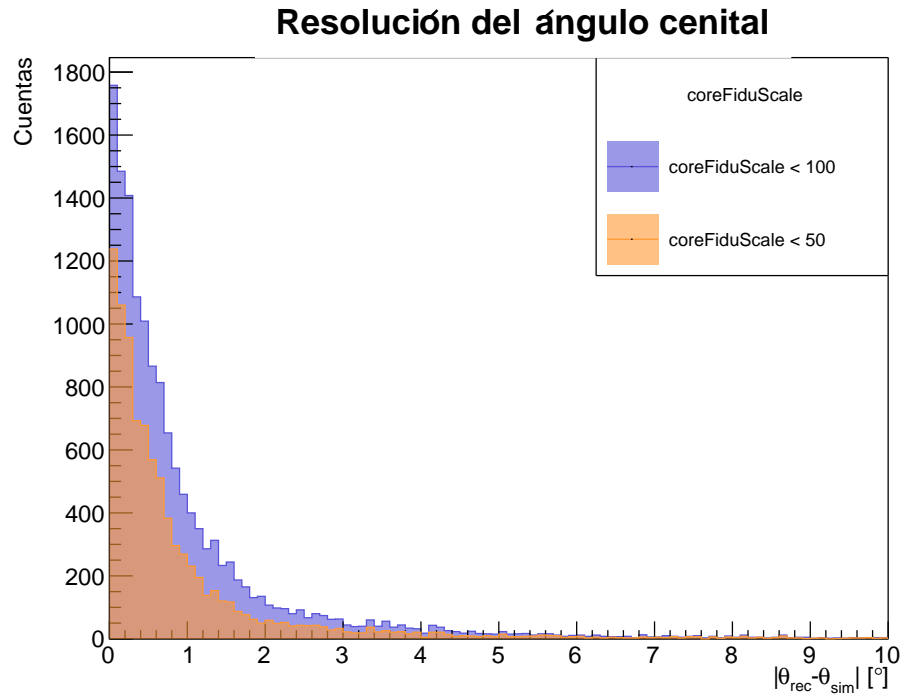


(a) Resolución del ángulo cenital para eventos con más y menos de 100 hits.

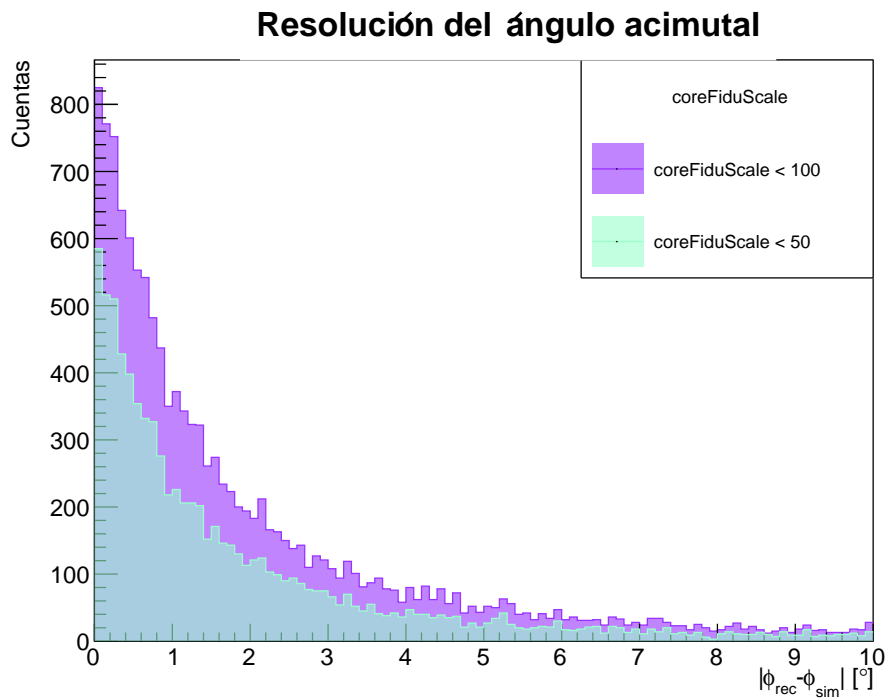


(b) Resolución del ángulo acimutal para eventos con más y menos de 100 hits.

Figura 3: Resolución de los ángulos cenital y acimutal tomando en cuenta el número de hits por evento.



(a) Resolución del ángulo cenital para eventos con diferente valor de coreFiduScale.



(b) Resolución del ángulo acimutal para eventos con diferente valor de coreFiduScale.

Figura 4: Resolución de los ángulos cenital y acimutal tomando en cuenta la variable coreFiduScale.