

# Segundo examen parcial

Jorge Alejandro Rodriguez Aldana

Escuela de Ciencias físicas y matemáticas

4 de mayo de 2021

# Planteamiento

Dada una tabla de datos de velocidad y tiempo de un objeto se nos pedía:

- ▶ Una gráfica que comparara los valores

# Planteamiento

Dada una tabla de datos de velocidad y tiempo de un objeto se nos pedía:

- ▶ Una gráfica que comparara los valores
  - ▶ Tabular los datos en un archivo de texto, y agregar una columna con el error de tiempo.

# Planteamiento

Dada una tabla de datos de velocidad y tiempo de un objeto se nos pedía:

- ▶ Una gráfica que comparara los valores
  - ▶ Tabular los datos en un archivo de texto, y agregar una columna con el error de tiempo.
  - ▶ **Plotear los datos con Gnuplot**

# Planteamiento

Dada una tabla de datos de velocidad y tiempo de un objeto se nos pedía:

- ▶ Una gráfica que comparara los valores
  - ▶ Tabular los datos en un archivo de texto, y agregar una columna con el error de tiempo.
  - ▶ Plotear los datos con Gnuplot
- ▶ Un ajuste de una recta que mejor se aproximara

# Planteamiento

Dada una tabla de datos de velocidad y tiempo de un objeto se nos pedía:

- ▶ Una gráfica que comparara los valores
  - ▶ Tabular los datos en un archivo de texto, y agregar una columna con el error de tiempo.
  - ▶ Plotear los datos con Gnuplot
- ▶ Un ajuste de una recta que mejor se aproximara
  - ▶ Agregar una función a Gnuplot y hacerle un *fit*

# Planteamiento

Dada una tabla de datos de velocidad y tiempo de un objeto se nos pedía:

- ▶ Una gráfica que comparara los valores
  - ▶ Tabular los datos en un archivo de texto, y agregar una columna con el error de tiempo.
  - ▶ Plotear los datos con Gnuplot
- ▶ Un ajuste de una recta que mejor se aproximara
  - ▶ Agregar una función a Gnuplot y hacerle un *fit*
  - ▶ Programar el método de mínimos cuadrados

# Planteamiento

Dada una tabla de datos de velocidad y tiempo de un objeto se nos pedía:

- ▶ Una gráfica que comparara los valores
  - ▶ Tabular los datos en un archivo de texto, y agregar una columna con el error de tiempo.
  - ▶ Plotear los datos con Gnuplot
- ▶ Un ajuste de una recta que mejor se aproximara
  - ▶ Agregar una función a Gnuplot y hacerle un *fit*
  - ▶ Programar el método de mínimos cuadrados
- ▶ Obtener la aceleración aproximada



# Planteamiento

Dada una tabla de datos de velocidad y tiempo de un objeto se nos pedía:

- ▶ Una gráfica que comparara los valores
  - ▶ Tabular los datos en un archivo de texto, y agregar una columna con el error de tiempo.
  - ▶ Plotear los datos con Gnuplot
- ▶ Un ajuste de una recta que mejor se aproximara
  - ▶ Agregar una función a Gnuplot y hacerle un *fit*
  - ▶ Programar el método de mínimos cuadrados
- ▶ Obtener la aceleración aproximada
  - ▶ La aceleración es igual a la pendiente estimada

# Planteamiento

Dada una tabla de datos de velocidad y tiempo de un objeto se nos pedía:

- ▶ Una gráfica que comparara los valores
  - ▶ Tabular los datos en un archivo de texto, y agregar una columna con el error de tiempo.
  - ▶ Plotear los datos con Gnuplot
- ▶ Un ajuste de una recta que mejor se aproximara
  - ▶ Agregar una función a Gnuplot y hacerle un *fit*
  - ▶ Programar el método de mínimos cuadrados
- ▶ Obtener la aceleración aproximada
  - ▶ La aceleración es igual a la pendiente estimada
- ▶ Estimar la velocidad en  $t = 15s$

# Planteamiento

Dada una tabla de datos de velocidad y tiempo de un objeto se nos pedía:

- ▶ Una gráfica que comparara los valores
  - ▶ Tabular los datos en un archivo de texto, y agregar una columna con el error de tiempo.
  - ▶ Plotear los datos con Gnuplot
- ▶ Un ajuste de una recta que mejor se aproximara
  - ▶ Agregar una función a Gnuplot y hacerle un *fit*
  - ▶ Programar el método de mínimos cuadrados
- ▶ Obtener la aceleración aproximada
  - ▶ La aceleración es igual a la pendiente estimada
- ▶ Estimar la velocidad en  $t = 15s$ 
  - ▶ La velocidad dependiente del tiempo está dada por la ecuación de la recta, solo hace falta valuarla en  $t = 15s$

# Mínimos cuadrados

Se busca aproximar las constantes  $m$  y  $b$  para la ecuación de la recta  $y(x) = mx + b$

# Mínimos cuadrados

Se busca aproximar las constantes  $m$  y  $b$  para la ecuación de la recta  $y(x) = mx + b$

$$m = \frac{n \sum_{k=1}^n (x_k y_k) - \sum_{k=1}^n x_k \sum_{k=1}^n y_k}{n \sum_{k=1}^n x_k^2 - (\sum_{k=1}^n x_k)^2} \quad (1)$$

# Mínimos cuadrados

Se busca aproximar las constantes  $m$  y  $b$  para la ecuación de la recta  $y(x) = mx + b$

$$m = \frac{n \sum_{k=1}^n (x_k y_k) - \sum_{k=1}^n x_k \sum_{k=1}^n y_k}{n \sum_{k=1}^n x_k^2 - (\sum_{k=1}^n x_k)^2} \quad (1)$$

$$b = \frac{n \sum_{k=1}^n y_k - m \sum_{k=1}^n x_k}{n} \quad (2)$$

# Programación mínimos cuadrados

## Funciones principales

- ▶ `main()`: Imprime los return de las funciones `m()` y `b(m)`

## Funciones secundarias

# Programación mínimos cuadrados

## Funciones principales

- ▶ `main()`: Imprime los return de las funciones `m()` y `b(m)`
- ▶ `m()`: Calcula y entrega la pendiente con el método de mínimos cuadrados

## Funciones secundarias



# Programación mínimos cuadrados

## Funciones principales

- ▶ `main()`: Imprime los return de las funciones `m()` y `b(m)`
- ▶ `m()`: Calcula y entrega la pendiente con el método de mínimos cuadrados
- ▶ `b(m)`: Calcula y entrega el desplazamiento de la recta, en otras palabras, la velocidad inicial

## Funciones secundarias

# Programación mínimos cuadrados

## Funciones principales

- ▶ `main()`: Imprime los return de las funciones `m()` y `b(m)`
- ▶ `m()`: Calcula y entrega la pendiente con el método de mínimos cuadrados
- ▶ `b(m)`: Calcula y entrega el desplazamiento de la recta, en otras palabras, la velocidad inicial

## Funciones secundarias

- ▶ `SumDProd(a,b)`: Dadas dos listas de  $n$  elementos, calcula el producto en  $i$ -ésimo elemento de cada lista, y luego suma los productos

# Programación mínimos cuadrados

## Funciones principales

- ▶ `main()`: Imprime los return de las funciones `m()` y `b(m)`
- ▶ `m()`: Calcula y entrega la pendiente con el método de mínimos cuadrados
- ▶ `b(m)`: Calcula y entrega el desplazamiento de la recta, en otras palabras, la velocidad inicial

## Funciones secundarias

- ▶ `SumDProd(a,b)`: Dadas dos listas de  $n$  elementos, calcula el producto en  $i$ -ésimo elemento de cada lista, y luego suma los productos
- ▶ `ProdDSum(a,b)`: Dadas dos listas de  $n$  elementos, calcula la suma de cada lista y luego realiza el producto de estas sumas

# Programación mínimos cuadrados

## Funciones principales

- ▶ `main()`: Imprime los return de las funciones `m()` y `b(m)`
- ▶ `m()`: Calcula y entrega la pendiente con el método de mínimos cuadrados
- ▶ `b(m)`: Calcula y entrega el desplazamiento de la recta, en otras palabras, la velocidad inicial

## Funciones secundarias

- ▶ `SumDProd(a,b)`: Dadas dos listas de  $n$  elementos, calcula el producto en  $i$ -ésimo elemento de cada lista, y luego suma los productos
- ▶ `ProdDSum(a,b)`: Dadas dos listas de  $n$  elementos, calcula la suma de cada lista y luego realiza el producto de estas sumas
- ▶ `Sum(a)`: Dada una lista, realiza la suma de los elementos en esta

# Errores

El proceso para calcular los errores de  $m$  y  $b$ ,  $\Delta m$  y  $\Delta b$  respectivamente, fue uno muy similar. Se realizaron las funciones  $Dm()$  y  $Db()$  que realizaban el cálculo matemático.

# Automatización

Para automatizar todo el proceso programé un código simple en Bash que realiza las siguientes acciones:

- ▶ **Compila los archivos de C**

# Automatización

Para automatizar todo el proceso programé un código simple en Bash que realiza las siguientes acciones:

- ▶ Compila los archivos de C
- ▶ Almacena la salida en una variable

# Automatización

Para automatizar todo el proceso programé un código simple en Bash que realiza las siguientes acciones:

- ▶ Compila los archivos de C
- ▶ Almacena la salida en una variable
- ▶ Duplica un archivo .gp pre programado



# Automatización

Para automatizar todo el proceso programé un código simple en Bash que realiza las siguientes acciones:

- ▶ Compila los archivos de C
- ▶ Almacena la salida en una variable
- ▶ Duplica un archivo .gp pre programado
- ▶ **Agrega la función de la recta a este archivo**

# Automatización

Para automatizar todo el proceso programé un código simple en Bash que realiza las siguientes acciones:

- ▶ Compila los archivos de C
- ▶ Almacena la salida en una variable
- ▶ Duplica un archivo .gp pre programado
- ▶ Agrega la función de la recta a este archivo
- ▶ **Compila la gráfica**

# Automatización

Para automatizar todo el proceso programé un código simple en Bash que realiza las siguientes acciones:

- ▶ Compila los archivos de C
- ▶ Almacena la salida en una variable
- ▶ Duplica un archivo .gp pre programado
- ▶ Agrega la función de la recta a este archivo
- ▶ Compila la gráfica
- ▶ Imprime los valores de la aceleración y la velocidad a los 15s

# Automatización

Para automatizar todo el proceso programé un código simple en Bash que realiza las siguientes acciones:

- ▶ Compila los archivos de C
- ▶ Almacena la salida en una variable
- ▶ Duplica un archivo .gp pre programado
- ▶ Agrega la función de la recta a este archivo
- ▶ Compila la gráfica
- ▶ Imprime los valores de la aceleración y la velocidad a los 15s
- ▶ Abre el pdf (válido solo para gnome)



MAY THE  
4TH  
BE  
WITH  
YOU