Segundo examen parcial

Jorge Alejandro Rodriguez Aldana

4 de mayo de 2021

Escuela de Ciencias físicas y matemáticas

Problema 1

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

• Una gráfica que comparara los valores

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

- 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

- 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

- 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

- 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

- 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

- 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

- 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

- 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

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

Mínimos cuadrados

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

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

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

Funciones principales

• main(): Imprime los return de las funciones m() y b(m)

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 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 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-esimo elemento de cada lista, y luego suma los productos

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

- SumDProd(a,b): Dadas dos listas de n elementos, calcula el producto en i-esimo 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

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

- SumDProd(a,b): Dadas dos listas de n elementos, calcula el producto en i-esimo 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

Errores

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

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

• Compila los archivos de C

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

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

- 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 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

- 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

- 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)

