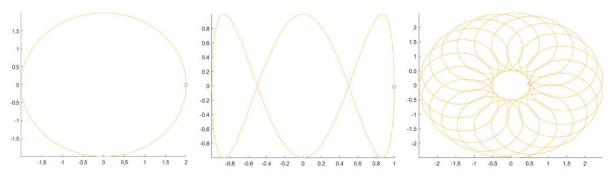
## Actividad 1.2 (Parametrización de trayectorias)

2. **Implementar** el código requerido para generar la parametrización de las siguientes trayectorias en un plano 2D.



En esta primera parte donde a partir de figuras encontramos la función correspondiente para graficarla, lo primero que se tiene que hacer es definir el parametro "t" en el cual las funciones de x y y se calcularan para las trayectorias, los tres ejercicios fueron de 0 a 2 pi para tener todo el circulo, depués con funciones trigonometricas y jugando con los valores se obtuvieron las funciones correspondientes de las figuras y por último para graficar la trayectoria se uso la función "comet" y dandole como parametro "x" y "y".

```
clear all
close all
clc
%Fig 1
%Se define el parametro "t" de parametrizacion sobre el cual se realizara
%la proyeccion de trayectoria
t=[0:0.01:2*pi];
%Se definen las funciones en 2D
x=2*cos(t);
y=2*sin(t);
%comet(x,y)
%Fig 2
%Se define el parametro "t" de parametrizacion sobre el cual se realizara
%la proyeccion de trayectoria
t1=[0:0.01:2*pi];
%Se definen las funciones en 2D
x1=sin(t1);
y1=cos(3*t1);
%comet(x1,y1)
%Fig 2
%Se define el parametro "t" de parametrizacion sobre el cual se realizara
```

```
%la proyeccion de trayectoria

t2=[0:0.001:2*pi];

%Se definen las funciones en 2D
x2=1.5*sin(t2)-sin(20*t2);
y2=1.5*cos(t2)-cos(20*t2);

%comet(x2,y2)
```

Obtener las siguientes trayectorias definidas a partir de curvas paramétricas

```
a) x = 2t, y = (t-3t)/3, t \in [-2,2]

b) x = t-3sen(t), y = 4-3cos(t), t \in [0,10]

c) x = 3cos(t)-cos(3t), y = 4sin(3t), t \in [0,2\pi]

d) x = cos(t) + 1/2cos(7t) + 1/3sen(17t), y = sen(t) + 1/2sen(7t) + 1/3cos(17t), t \in [0,2\pi]

e) x = 17cos(t) + 7cos(17 + 7t), y = 17sen(t) - 7sen(17t), t \in [0,2\pi]

f) x = 2cos(t), y = 2sen(t), y = t \in [0,14\pi]

g) x = 5t - 4sen(t), y = t \in [0,14\pi]

h) x = 4cos(t) + cos(4t), y = t \in [0,2\pi]

i) x = sen(2t), y = sen(3t), t \in [0,2\pi]

j) x = sen(4t), y = sen(5t), t \in [0,2\pi]
```

Para la segunda parte se uso la misma base que en la primera, iniciamos dandole un valor a "t" para la parametrización de las funciones, el valor para "t" y de las funciones "x" y "y" fueron dados por el profesor y con comet obtuvimos la trayectoria, este ejercicio se baso más en observar las trayectorias generadas a partir de las funciones dadas.

```
%inciso a)
ta=[-2:0.01:2];

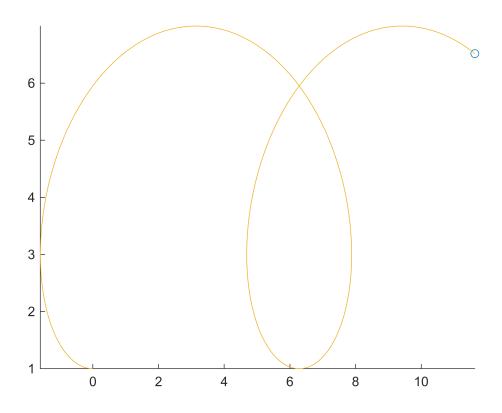
%Se definen las funciones en 2D
xa=2*ta;
ya=(ta-3*ta)/3;
comet(xa,ya)
```

```
0.5
-0.5
-1
-4 -3 -2 -1 0 1 2 3 4
```

```
%inciso b)
tb=[0:0.01:10];

%Se definen las funciones en 2D
xb=tb-3*sin(tb);
yb=4-3*cos(tb);

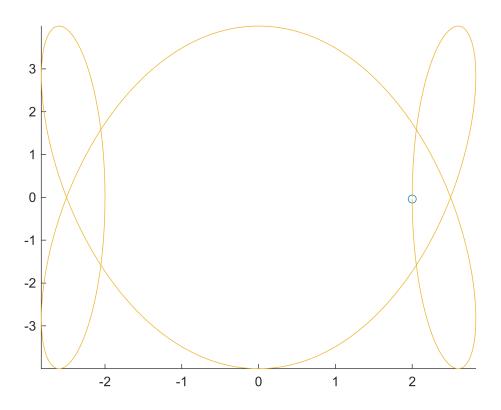
comet(xb,yb)
```



```
%inciso c)
tc=[0:0.01:2*pi];

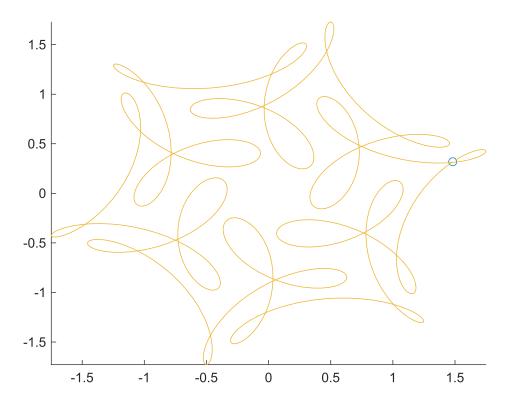
%Se definen las funciones en 2D
xc=3*cos(tc)-cos(3*tc);
yc=4*sin(3*tc);

comet(xc,yc)
```



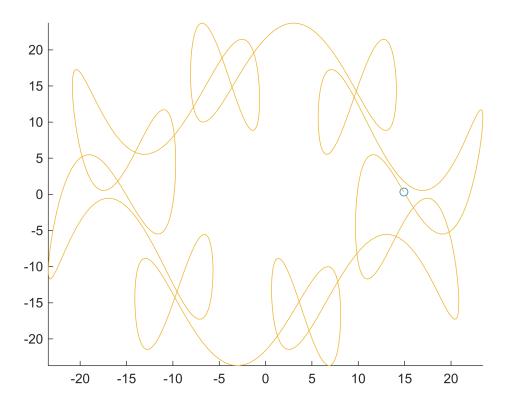
```
%inciso d)
td=[0:0.01:2*pi];

%Se definen las funciones en 2D
xd=cos(td)+(1/2)*cos(7*td)+(1/3)*sin(17*td);
yd=sin(td)+(1/2)*sin(7*td)+(1/3)*cos(17*td);
comet(xd,yd)
```



```
%inciso e)
te=[0:0.01:2*pi];

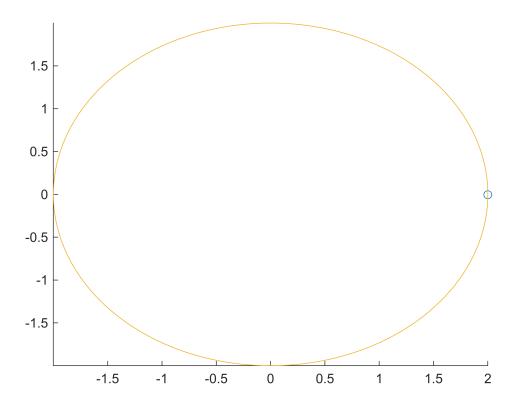
%Se definen las funciones en 2D
xe=17*cos(te)+7*cos(17+7*te);
ye=17*sin(te)-7*sin(17*te);
comet(xe,ye)
```



```
%inciso f)
tf=[0:0.01:14*pi];

%Se definen las funciones en 2D
xf=2*cos(tf);
yf=2*sin(tf);

comet(xf,yf)
```



```
%inciso g)
tg=[-2*pi:0.01:2*pi];

%Se definen las funciones en 2D
xg=5*tg-4*sin(tg);
yg=5-4*cos(tg);

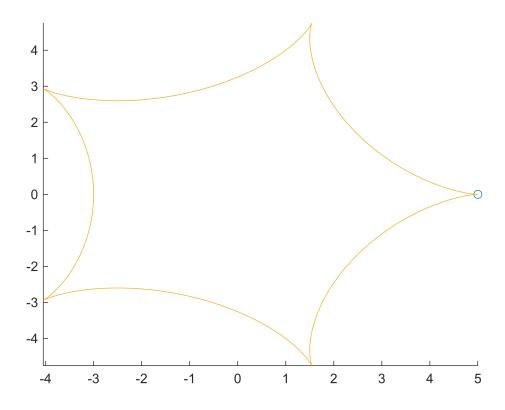
comet(xg,yg)
```

```
8 - 7 - 6 - 5 - 4 - 3 - 2 - 10 0 10 20 30
```

```
%inciso h)
th=[0:0.01:2*pi];

%Se definen las funciones en 2D
xh=4*cos(th)+cos(4*th);
yh=4*sin(th)-sin(4*th);

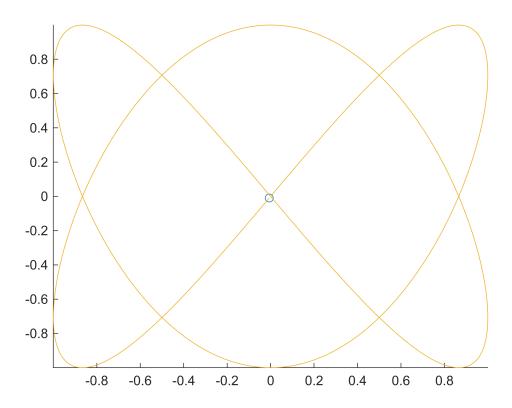
comet(xh,yh)
```



```
%inciso i)
ti=[0:0.01:2*pi];

%Se definen las funciones en 2D
xi=sin(2*ti);
yi=sin(3*ti);

comet(xi,yi)
```



```
%inciso j)
tj=[0:0.01:2*pi];

%Se definen las funciones en 2D
xj=sin(4*tj);
yj=sin(5*tj);

comet(xj,yj)
```

