

Instituto Politécnico Nacional Escuela Superior de Cómputo



JORGE

Reporte proyecto 3er Parcial

Métodos Cuantitativos para la Toma de Decisiones

Profesor: Ariel López Rojas Grupo: 3CM7 Fecha: 15 / Junio /2018

Alumnos:

- Calva Hernández José Manuel
- García Téllez Antonio De Jesús
- Rodríguez Chávez David Josué
- Vega Ramírez David

Índice

Nombre de su proyecto	2
Elabore su plan de actividades	2
Programa de costo mínimo	2
Aplicación del programa de costo mínimo	2
Análisis de costos a detalle de su prototipo (materiales, mano de obra y otros.)	4
Tiempos máximos de operación de una pendiente	4
Sistemas de ecuaciones	5
Resolución por Solver (Excel)	. 5

Nombre de su proyecto

Se optó por nombrar "Jorge" a nuestro proyecto.

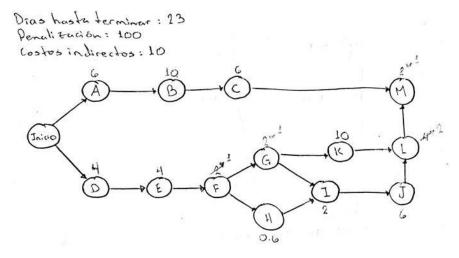
Elabore su plan de actividades

		23/05 -	25/05 -	27/05 -	29/05 -	31/05 -	02/06 -	04/06 -	06/06 -	08/06 -	10/06 -	12/06 -	13/06 -	14/06 -
	Actividad		26/05	28/05	30/05	01/06	03/06	05/06	07/06	09/06	11/06	13/06	14/06	15/06
Α	Planeación del proyecto													
В	Estructuración del reporte													
С	Redacción del reporte													
D	Diseño del prototipo													
Ε	Compra del arduino y acelerómetro													
F	Programación del arduino													
G	Medición de pendientes													
Н	Compra del resto de componentes													
I	Armado del prototipo													
J	Prueba del prototipo													
K	Cálculo de ecuaciones													
L	Prueba del PWM													
M	Ajustes finales													

Programa de costo mínimo

	Actividad	NT	NC	СТ	CC	CI	Antecesor
Α	Planeación del proyecto	6	40	4	80	20	-
В	Estructuración del reporte	10	70	8	100	15	Α
С	Redacción del reporte	6	20	2	30	2.5	В
D	Diseño del prototipo	4	50	3	70	20	-
Ε	Compra del arduino y acelerómetro	4	150	1	209	19.67	D
F	Programación del arduino	2	20	1	25	5	E
G	Medición de pendientes	2	20	1	30	10	F
Н	Compra del resto de componentes	0.6	80	0.2	106	65	F
I	Armado del prototipo	2	30	1	35	5	G, H
J	Prueba del prototipo	6	60	4	100	20	1
K	Cálculo de ecuaciones	10	60	6	100	10	G
L	Prueba del PWM	4	40	2	60	10	J, K
М	Ajustes finales	2	30	1	50	20	C, M

Aplicación del programa de costo mínimo



```
24
 Ruta 1. A-B-C-M
                                        23
 Ruta 2. D-E-F-G-K-K-M
                                  28
                                         23
 Ruta 3. D-E-F-G-I-J-K-M
                                  26 21
 Auta 4. D-E-F-H-I-J-K-M
                                  24.6
                                         19.6
 Ruta critica es la ruta 2.
  Luactividad conmenor CI de la ruta critica es:
    red. máx. = 1 día
  Costo del provecto
    ENC + Costos indirectos + Penalitación
    = 670 + 280 + 300 = 1,250
  Ahorro
    1(100+10)-1(5)=105
2a iteración
  Quta 2. = 27
  Seelige la actividad L.
    C1=10
    red. máx = 2 dias
  Ahorro = 2(100+10)-2(16) = 200
3a iteración
  Ruta 2 = 25
· se eliqe la actividad G.
   C1=10 %
 red max = 1 dia
 Ahorro = 1(100+10)-1(10) = 100
Ha iteración
  Ruta 1. = 24
Ruta 2. = 24
  Se elige la actividad M
   C1=20
    red. máx = 1 dia
  Ahorro = 1 (100+10)-1(20)=90
Su iteración
  Ruta 1. = 23
Ruta 2.
 Seetge locatividad CK
CZ= 12.5
red. mó x= 4 dias
  Aborro = 4(10) - 4(12.5) = -10 + Yano existe aborro
Tiempo = 23 dias
Alvorro total = 495
Costo Final = 1,250-495 = 755
```

Análisis de costos a detalle de su prototipo (materiales, mano de obra y otros.)

Cuanto	Dunain -
Cuenta	Precio 💌
Acelerómetro	\$89.00
Arduino nano	\$80.00
Protoboard	\$40.00
Jumpers	\$20.00
Motor	\$36.00
Llantas	\$40.00
Resistencia 300	\$0.50
Diodo N4007	\$1.00
Transistor BC548	\$5.00
Unicel	\$3.50
Mano de obra	\$200.00
Pasajes	\$50.00
Comida	\$504.00
Total	\$1,069.00

Tiempos máximos de operación de una pendiente.

α	¥	t_{on} (ms)
-	30	0.025
-	20	0.05
-	10	0.1
	0	0.25
	10	1
	20	1.75
	30	2.5

Sistemas de ecuaciones

y = ax + b			α	t_{on} (ms)	αt_{on}	α^2	
			-30	0.025	-0.75	900	
$a = \frac{n\sum xy - \sum x\sum y}{n\sum x^2 - (\sum x)^2}$			-20	0.05	-1	400	
$a - \frac{1}{n\sum x^2 - (\sum x)^2}$			-10	0.1	-1	100	
			0	0.25	0	0	
$b = \frac{\sum y - a \sum x}{n}$			10	1	10	100	
D = -n			20	1.75	35	400	
		١	30	2.5	75	900	
$y = t_{on}$	\geq	_ =	0	5.675	117.25	2800	
$x = \alpha$							
n = pares de datos							
$a = \frac{n \sum \alpha t_{on} - \sum \alpha \sum t_{on}}{n \sum \alpha^2 - (\sum \alpha)^2}$			$a = \frac{7}{2}$	7(117.25) - (7(2800) - 7(2800))	(0)(5.675	$\frac{0}{1} = 0.04$	11875
$n = n \sum \alpha^2 - (\sum \alpha)^2$			u	7(2800) -	$-(0)^2$	0.0	11075
$b = \frac{\sum t_{on} - a \sum \alpha}{n}$			h =	(5.675) - 0.0)41875(0) -= 0.8	10714
b – n			_	7		0.0	20, 11
$t_{on} = ax + b = 0.0418$	$375\alpha + 0.$	810′	714				

Resolución por Solver (Excel)

	$t_{on} =$	2.066964		α	
					30
s.a.			α		
		30	30		
		30	-30		