



INFORME

METEMÁTICA IV

NOMBRE DEL ESTUDIANTE:	Stiven Landesjuri, Juan Valls
CURSO:	PCE 14-02
DOCENTE:	MSC. DIEGO TIPAN

FECHA: 30/10/26

PRACTICA: Nro. 6

TEMA:

~~Aproximaciones polinómicas con modelos recibidos de Newton - Cotes y Gauss~~

OBJETIVOS:

~~Desarrollar algoritmos de aproximación polinómicos para resolver integrales definidas complejas~~

MATERIAL DE EXPERIMENTACIÓN

MATERIALES	DIAGRAMA
1 Programa (Python)	
2 Tablas de Gauss	
3 Encuadernación	
4 Gráfica de Geogebra	
5	
6	
7	
8	
9	
10	



PROCEDIMIENTO

- Selección de funciones: Elegir una función $f(x)$ cuya integral sea difícil de calcular por métodos tradicionales
- Newton- Cotes: Dividir el intervalo $[a, b]$ en subintervalos
- Cuadratura de gauss: Cambiar los límites del intervalo al dominio $[-1, 1]$ y seleccionar los pesos y pesos óptimos

REGISTRO DE DATOS / FUNDAMENTO TEORICO

• Merton - Cotes:

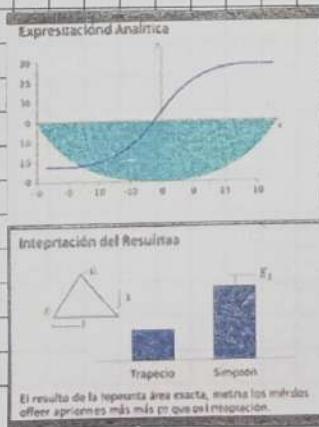
Utiliza puntos equiespaciados, la regla del Trapecio usa polinomios de grado 1

• Gauss:

Úbicó estratégicamente para obtener la máxima precisión posible

$$\int_0^1 e^{-x^2} dx$$

	Punto	Valor Aproximado	Error Relativo
Trapecio	4	0,7429	0.52%
Simpson 1/3	4	0,7468	0.01%
Gauss - Leandro	2	0,7466	0.03%



CUESTIONARIO

- d) Porque la Cuadratura de Gauss es más eficiente que Newton-Cotes?

Gauss elige convenientemente los puntos de evaluación para que el polinomio coincide con la función de la mejor manera logrando 2 puntos que otros métodos 4 o más.

- c) ¿Qué importancia tiene este "reciclaje" de modelos en informática?

Permite crear software más rápido que consume menos memoria y procesador al realizar cálculos complejos en tiempo real.

CONCLUSIONES

- Se verifico que los modelos de Gauss ofrecen una convergencia superior para funciones simples.

La implementación computacional de estos métodos es vital para resolver problemas de física.