

Práctica inicial. Toma de contacto.

Esta práctica tiene como objetivo una primera toma de contacto con el sistema Jupyter, esto es, conocer el entorno de programación en el que vamos a trabajar en este curso.

Supuesto que ya has descargado e instalado Anaconda en la versión adecuada para tu equipo, realiza los siguientes pasos:

Paso 1

Abre una terminal y crea un directorio nuevo llamado **dataPython**. Usa el comando *mkdir* dataPython.

Paso 2

Muévete a ese directorio con el comando *cd dataPython* y ejecuta Jupyter mediante el comando *jupyter notebook*.

Paso 3

Se habrá abierto una pestaña en el navegador con nombre **Home**. Crea un documento nuevo pulsando el botón 'New' y seleccionando 'Python 3'. Observa que se te ha abierto una nueva pestaña en el navegador.

Paso 4

Cambiar el nombre al documento recién creado. Llámale 'documento_inicial'. En los siguientes pasos vamos a crear varios tipos de celdas y las vamos a ejecutar.

Paso 5

Por defecto las celdas son de tipo 'code'. Selecciona la primera (y única) celda y cámbiale el tipo a 'Markdown'. Escribe en dicha celda el contenido del siguiente <u>fichero de texto</u>. Ejecuta la celda y observa el resultado.

Paso 6

Crea una nueva celda de tipo 'code'. Escribe en ella la siguiente expresión:

$$8 * (5 + 4)$$

Posteriormente ejecuta la celda y observa el resultado.

Paso 7

Crea una nueva celda de tipo 'code' y escribe la siguiente expresión:

%pwd

Posteriormente ejecuta la celda y observa el resultado. Se trata de un comando que te permite conocer el directorio en el que te encuentras en este momento.

Paso 8

Pulsa el botón que te permite grabar el documento. Posteriormente ve a la pestaña con nombre **Home**. Observa que ahora tienes un documento llamado 'documento_inicial'.

Paso 9 y último

Ve al explorador de archivos, busca el directorio **dataPython**. Comprueba que en este directorio se encuentra el fichero 'documento_inicial.ipynb'.

Content on this site is licensed under a Creative Commons Attribution 4.0 International license.

