Correccion 2do Examen parcial

Tuesday, September 7, 2021 9:13 A

Color para calificar 1

· Datos Relevantes:

3,75

Cuestión 1 (2.5 pts.) – En una región residencial el límite máximo de velocidad es de 30 km/h. Para monitorear el cumplimiento de esta norma fue instalado un sistema electrónico de vigilancia, que para un determinado vehículo obtuvo la información "posición x tiempo" presentada en la Tabla 1.

Tabla 1 – Datos experimentales "posición x tiempo" para un vehículo en movimiento.

t = tiempo(s)	1	4	7	10
y = posición (m)	130	155	180	210

Considerando que el vehículo esté en movimiento rectilineo uniforme, i.e. velocidad constante, sabemos que

$$y(t) = x_0 + vt \tag{1},$$

donde y representa la posición del vehículo en el instante t, x_0 es la posición del vehículo en el instante t=0, y v es la velocidad de desplazamiento del vehículo. Haciendo el ajuste de los datos experimentales presentados en la Tabla 1 por la recta de la Ec. (1) se observa que el coeficiente angular establece el valor de la velocidad.

- 1.1 Haga una breve descripción del método de los mínimos cuadrados empleado para el ajuste de curvas. Explique porque en el problema aquí tratado el ajuste de curvas es más recomendado que una interpolación de datos experimentales.
- 1.2 Determine la velocidad de desplazamiento del vehículo. ¿El límite máximo de velocidad fue infringido?

= 8,33 m/s

Andisis Dimensional

Ajusto de curvas: (Minimo cuad rado)

formula: $S = \frac{n}{2} \left(\gamma_i - \left(\chi_0 + \nu t_i \right) \right) =$

Y(t)[m] = Xo[m] + vt[s]

 $= (130 - (\chi_0 + \nu(1))) + (155 - (\chi_0 + \nu(1))) + (180 - (\chi_0 + \nu(7))) + (210 - (\chi_0 + \nu(10)))$

Alhora dehemos Jotener 35 35

luego: 25/2=0, 28/2=0

$$\frac{\partial S}{\partial x} = -2(130 - X_0 - V) - 2(155 - X_0 - 4V) - 2(180 - X_0 - 7V) - 2(210 - X_0 - 10V) = 0$$

$$-(130 - X_0 - V) - (155 - X_0 - 4V) - (180 - X_0 - 7V) - (210 - X_0 - 10V) = 0/2$$

I limite de velo violud purs 8,332 8,83

1.1) En cote raso lo correcto cra realizar un ajuste de cerves a una interpolución, desido a lo siquiente: Si interpodabamos los detos no isamos a encontrar mas que una I(t) on un t que no se presentaba en la table, en delinitiva con esto no podiames saber la reloci duel del conductor. Por otro ludo can ajuste de curvus isamos a ancontrar les coelicientes del modelo lineal proporto y entre ellos la velocidad.

Cuestión 2 (2.5 pt.) – Interpolar los siguientes puntos experimentales con un polinomio de segundo grado utilizando el abordaje de forzar el paso del polinomio por los puntos dados (no usar interpolación Lagrangeana).

	k	χ_{ν}	y _k
	1	2	4
	2	4	2
\Box	3	8	8

· Forzando d paso para Pz(X):

$$P_2(\chi_L) = \gamma_L = \sum_{i=0}^{\infty} a_i \chi^i$$

$$\begin{pmatrix}
1 & \chi_1 & \chi_1^2 \\
1 & \chi_2 & \chi_2^2 \\
1 & \chi_3 & \chi_3^2
\end{pmatrix}
\begin{cases}
q_0 \\
q_1 \\
q_2
\end{cases}
=
\begin{cases}
\gamma_1 \\
\gamma_2 \\
\gamma_2
\end{cases}$$

$$\begin{array}{c} P_2\left(x_1\right) = \gamma_1 = \sum_{k=0}^{\infty} a_k x^k \\ P_2\left(x_1\right) = \gamma_1 = a_k + a_k x_k + a_k x_k^2 \\ P_2\left(x_1\right) = \gamma_1 = a_k + a_k x_k + a_k x_k^2 \\ P_2\left(x_1\right) = \gamma_2 = a_k + a_k x_k + a_k x_k^2 \\ P_2\left(x_1\right) = \gamma_3 = a_k + a_k x_k + a_k x_k^3 \\ P_2\left(x_1\right) = \gamma_3 = a_k + a_k x_k + a_k x_k^3 \\ P_2\left(x_1\right) = \gamma_3 = a_k + a_k x_k + a_k x_k^3 \\ P_2\left(x_1\right) = \gamma_3 = a_k + a_k x_k + a_k x_k^3 \\ P_2\left(x_1\right) = \gamma_4 = a_k x_k + a_k x_k^3 \\ P_2\left(x_1\right) = \gamma_4 = a_k x_k + a_k x_k^3 \\ P_2\left(x_1\right) = \gamma_4 = a_k x_k + a_k x_k^3 \\ P_2\left(x_1\right) = \gamma_4 = a_k x_k + a_k x_k^3 \\ P_2\left(x_1\right) = \gamma_4 = a_k x_k + a_k x_k^3 \\ P_2\left(x_1\right) = \gamma_4 = a_k x_k + a_k x_k^3 \\ P_2\left(x_1\right) = \gamma_4 = a_k x_k + a_k x_k^3 \\ P_2\left(x_1\right) = \alpha_4 = a_k x_k + a_k x_k^3 \\ P_2\left(x_1\right) = \alpha_4 x_k + a_k x_k^3 \\ P_2\left(x_1\right) = \alpha_4 x_k + a_k x_k^3 \\ P_$$

$$\alpha = \frac{\beta - \gamma}{\xi - u} = \left(\frac{\beta - \gamma}{\gamma}\right); + \left(\frac{\beta}{\beta}\right) = \left(1 - \left(\frac{\beta - \gamma}{\gamma}\right)\right) + \left(\frac{\beta - \gamma}{\gamma}\right) = \left(\frac{\beta - \gamma}{\gamma}\right) = \left(\frac{\beta - \gamma}{\gamma}\right) + \left(\frac{\beta - \gamma}{\gamma}\right) + \left(\frac{\beta - \gamma}{\gamma}\right) = \left(\frac{\beta - \gamma}{\gamma}\right) + \left(\frac{\beta - \gamma}{\gamma}\right) = \left(\frac{\beta - \gamma}{\gamma}\right) + \left$$