

ENTREGA 20 DE OCTUBRE HASTA LAS 8 HS

EN EL CAMPUS

Pelota de mayor masa:

- Figura $y(t)$ obtenida del sensor de movimiento + la del tracker + la de la réplica del método elegido. Las 3 curvas con el ajuste NO lineal ($y = Ax^2 + Bx + C$). Debajo la Figura de residuos (los 3 juntos). Expresar el resultado de g de los 3 casos. Discuta qué observa.

Todos los objetos:

- Figura $y(t)$ de todos los objetos, obtenidas con el método elegido. Incluya la curva de pelota de mayor masa. Las 4 curvas con el ajuste NO lineal y debajo la Figura de residuos (los 4 juntos).
- Figura con los resultados de g de los 4 casos evaluados.