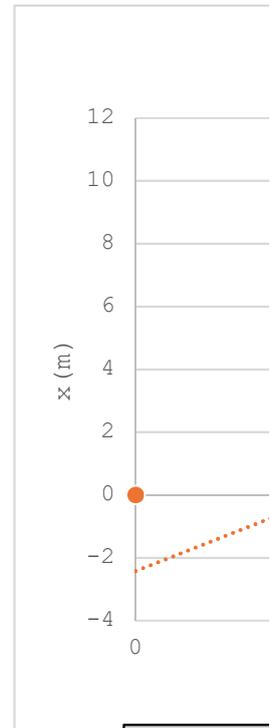


B-1-1

t(s)	x(m)	v(m/s)
0	0	0
0,82	0,34	0,82
1,08	0,58	1,08
1,42	1,01	1,42
1,7	1,44	1,7
1,92	1,84	1,92
2,14	2,29	2,14
2,32	2,69	2,32
2,46	3,03	2,46
2,58	3,33	2,58
2,7	3,65	2,7
2,98	4,44	2,98
3,12	4,87	3,12
3,44	5,92	3,44
3,54	6,27	3,54
3,66	6,7	3,66
3,76	7,07	3,76
3,84	7,37	3,84
3,94	7,76	3,94
4	8	4
4,14	8,57	4,14
4,2	8,82	4,2
4,24	8,99	4,24
4,34	9,42	4,34
4,42	9,77	4,42
4,48	10,04	4,48

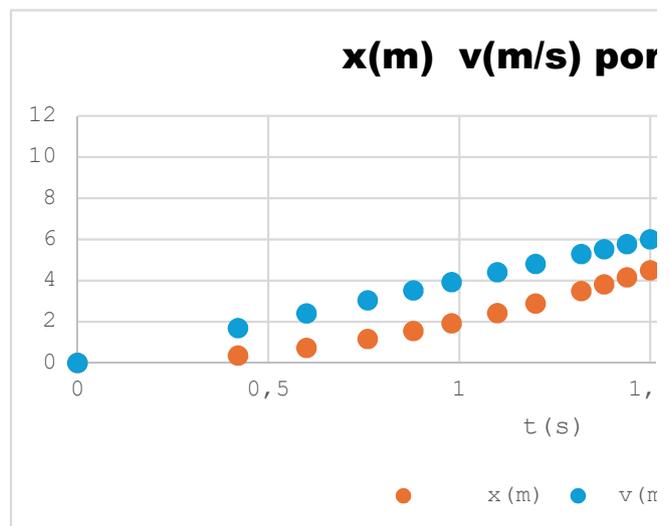
t(s)	x(m)
0	0
0,82	0,34
1,08	0,58
1,42	1,01
1,7	1,44
1,92	1,84
2,14	2,29
2,32	2,69
2,46	3,03
2,58	3,33
2,7	3,65
2,98	4,44
3,12	4,87
3,44	5,92
3,54	6,27
3,66	6,7
3,76	7,07
3,84	7,37
3,94	7,76
4	8
4,14	8,57
4,2	8,82
4,24	8,99
4,34	9,42
4,42	9,77
4,48	10,04



La co
recti
de mo
recta
muest
la po
mueve

B-1-3

t(s)	x(m)	v(m/s)
0	0	0
0,42	0,35	1,68
0,6	0,72	2,4
0,76	1,16	3,04
0,88	1,55	3,52
0,98	1,92	3,92
1,1	2,42	4,4
1,2	2,88	4,8
1,32	3,48	5,28
1,38	3,81	5,52
1,44	4,15	5,76
1,5	4,5	6
1,58	4,99	6,32
1,62	5,25	6,48
1,66	5,51	6,64
1,74	6,06	6,96
1,8	6,48	7,2
1,86	6,92	7,44
1,9	7,22	7,6
1,94	7,53	7,76



La conclusión para esa gráfica es que muestra una relación entre la variable 'x(m)' y la variable 'v(m/s) por

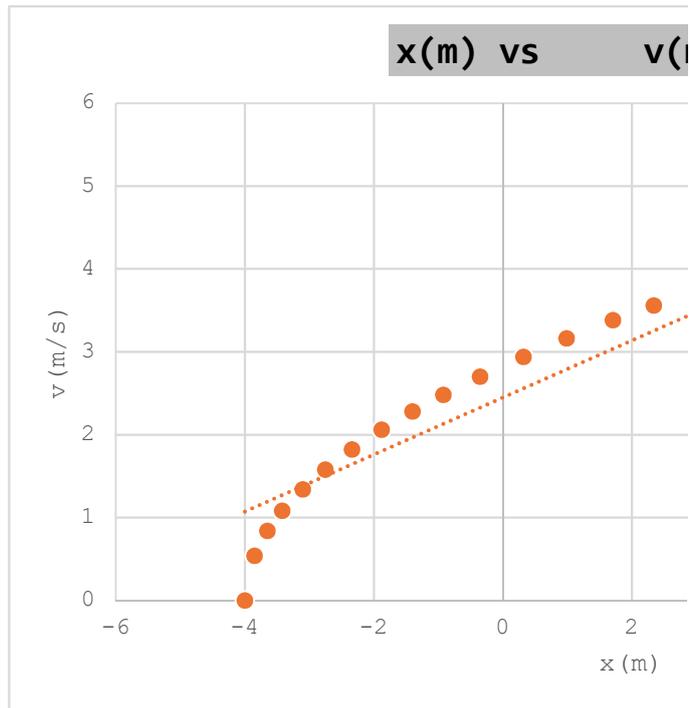
2	8	8
2,04	8,32	8,16
2,1	8,82	8,4
2,16	9,33	8,64
2,22	9,86	8,88
2,3	10,58	9,2

$t(s)$, lo que sugiere una representación de la velocidad en función del tiempo y la distancia recorrida.

B-2-1

B-2-1

t(s)	x(m)	v(m/s)
0	-4	0
0,54	-3,85	0,54
0,84	-3,65	0,84
1,08	-3,42	1,08
1,34	-3,1	1,34
1,58	-2,75	1,58
1,82	-2,34	1,82
2,06	-1,88	2,06
2,28	-1,4	2,28
2,48	-0,92	2,48
2,7	-0,35	2,7
2,94	0,32	2,94
3,16	0,99	3,16
3,38	1,71	3,38
3,56	2,34	3,56
3,8	3,22	3,8
3,98	3,92	3,98
4,14	4,57	4,14
4,24	4,99	4,24
4,36	5,5	4,36
4,46	5,95	4,46
4,58	6,49	4,58
4,7	7,04	4,7
4,84	7,71	4,84
4,96	8,3	4,96
5,1	9	5,1



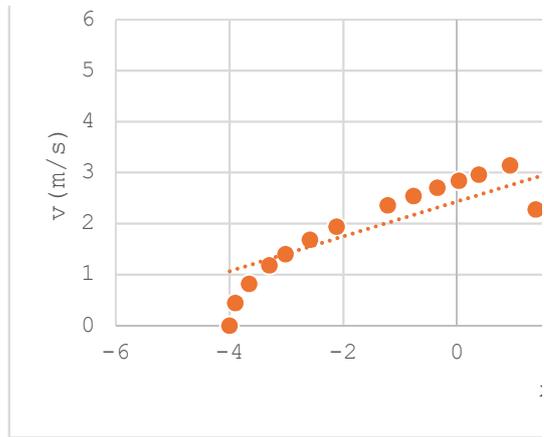
La conclusión para este es que muestra una relación entre la variable 'x(m)' variable 'v(m/s) por t(s) que sugiere una representación de la velocidad en función tiempo y la distancia recorrida.

B-2-3

t(s)	x(m)	v(m/s)
0	-4	0

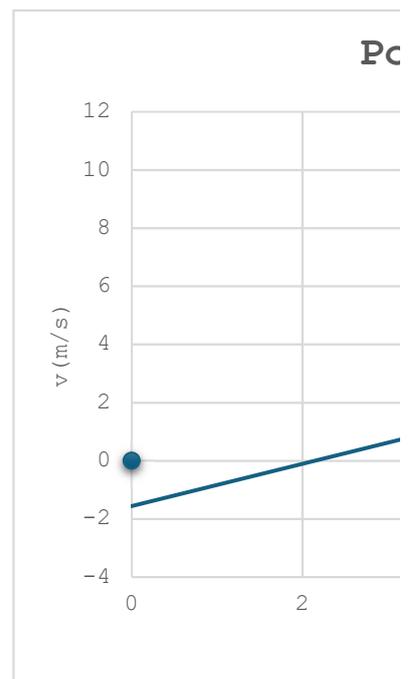
Posicion vs

0,4	-3,9	0,44
0,82	-3,66	0,82
1,18	-3,3	1,18
1,94	-3,02	1,4
2,36	-2,59	1,68
2,54	-2,12	1,94
2,7	-1,22	2,36
2,84	-0,77	2,54
2,96	-0,35	2,7
3,14	0,03	2,84
3,28	0,38	2,96
3,4	0,93	3,14
3,58	1,38	2,28
3,72	1,78	3,4
3,84	2,41	3,58
3,96	2,92	3,72
4,08	3,37	3,84
4,26	3,84	3,96
4,42	4,32	4,08
4,58	5,07	4,26
4,7	6,49	4,42
4,82	7,04	4,58
5,08	7,62	4,7
	8,9	4,82
		5,08



La conclusión para este que muestra una relación variable de tiempo (t) variable de posición (x) representada por una curva gráfico. Los puntos dispuestos a lo largo de la curva corresponden a los valores de la tabla

B-3-1	t(s)	x(m)	v(m/s)
	0	0	0
	0,3	4,09	0,6
	0,46	4,21	0,92
	0,58	4,34	1,16
	0,72	4,52	1,44
	0,9	4,81	1,8
	1,06	5,12	2,12
	1,16	5,35	2,32
	1,28	5,64	2,56
	1,38	5,9	2,76
	1,48	6,19	2,96
	1,58	6,5	3,16
	1,66	6,76	3,32
	1,84	7,03	3,48
	1,98	7,39	3,68
	2,04	7,92	4,08
	2,1	8,16	4,2
	2,16	8,41	4,32
	2,22	8,67	4,44
	2,26	8,93	4,52



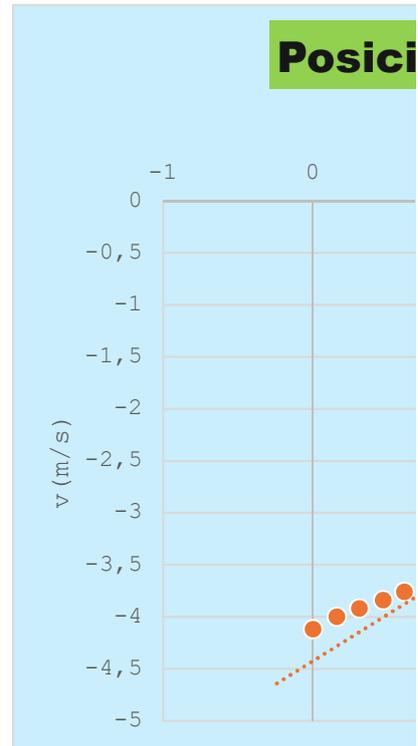
La conclusión para este que muestra una relación

2,48	9,11	4,64
2,56	9,38	4,72
	9,57	4,84
	9,86	9,96
	10,15	5,12
	10,55	

muestra una rela
 tiempo ($t(s)$) y
 ($x(m)$), represen
 gráfico. Los pun
 de la curva corr

B-3-2

t(s)	x(m)	v(m/s)
0	4	0
0,38	3,86	-0,76
0,66	3,56	-1,32
0,88	3,23	-1,32
1,04	2,92	-1,76
1,12	2,75	-2,24
1,18	2,61	-2,36
1,24	2,46	-2,48
1,3	2,31	-2,6
1,36	2,15	-2,72
1,42	1,98	-2,84
1,46	1,87	-2,92
1,52	1,69	-3,12
1,56	1,57	-3,24
1,62	1,38	-3,28
1,64	1,31	-3,36
1,68	1,18	-3,44
1,72	1,04	-3,52
1,76	0,9	-3,6
1,8	0,76	-3,68
1,84	0,61	-3,76
1,88	0,47	-3,84
1,92	0,31	-3,92
1,96	0,16	-4
2	0	-4,12
2,06	-0,24	

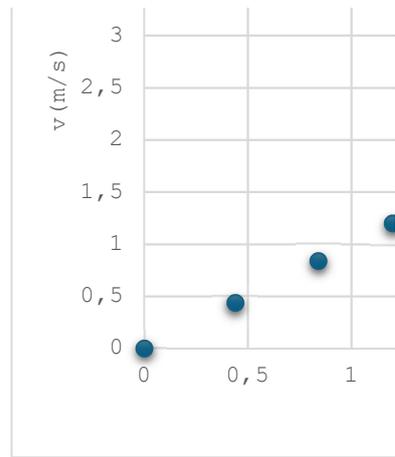


B-4-1

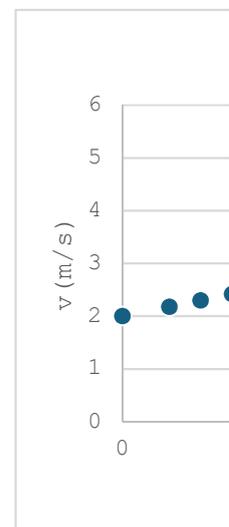
t(s)	x(m)	v(m/s)
0	0	0
0,44	0,1	0,44
0,84	0,35	0,84
1,2	0,72	1,2
1,38	0,95	1,38



1,66	1,38	1,66
1,88	1,77	1,88
2,04	2,08	2,04
2,24	2,51	2,24
2,42	2,93	2,42
2,6	3,38	2,6
2,78	3,86	2,78
2,96	4,38	2,96
3,1	4,81	3,1
3,24	5,25	3,24
3,36	5,64	3,36
3,5	6,13	3,5
3,6	6,48	3,6
3,7	6,85	3,7
3,78	7,14	3,78
3,88	7,53	3,88
3,94	7,76	3,94
4,02	8,08	4,02
4,2	8,82	4,2
4,32	9,33	4,32
4,44	9,86	4,44



B-4-2	t(s)	x(m)	v(m/s)
	0	0	2
	0,18	0,38	2,18
	0,3	0,65	2,3
	0,42	0,93	2,42
	0,52	1,18	2,52
	0,64	1,48	2,64
	0,74	1,75	2,74
	0,92	2,26	2,92
	1,08	2,74	3,08
	1,2	3,12	3,2
	1,34	3,58	3,34
	1,42	3,85	3,42
	1,52	4,2	3,52
	1,66	4,7	3,66
	1,74	4,99	3,74
	1,84	5,37	3,84
	1,96	5,84	3,96
	2,16	6,65	4,16
	2,28	7,16	4,28
	2,42	7,77	4,42
	2,52	8,22	4,52
	2,64	8,76	4,64
	2,76	9,33	4,76
	2,88	9,91	4,88



2,98	10,4	4,98
3,06	10,8	5,06

B-4-3

t(s)	x(m)	v(m/s)
0	0	4
0,18	0,74	4,18
0,28	1,16	4,28
0,34	1,42	4,34
0,4	1,68	4,4
0,5	2,13	4,5
0,58	2,49	4,58
0,66	2,86	4,66
0,74	3,23	4,74
0,82	3,62	4,82
0,88	3,91	4,88
0,96	4,3	4,96
1,02	4,6	5,02
1,08	4,9	5,08
1,16	5,31	5,16
1,24	5,73	5,24
1,32	6,15	5,32
1,4	6,58	5,4
1,46	6,91	5,46
1,54	7,35	5,54
1,6	7,68	5,6
1,7	8,24	5,7
1,78	8,7	5,78
1,86	9,17	6,02
2,02	10,12	6,2
2,2	11,22	

7
6
5
4
3
2
1
0

v (m/s)

B-5-1

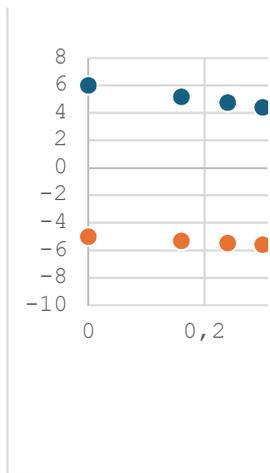
t(s)	x(m)	v(m/s)
0	0	5
0,2	0,96	4,6
0,32	1,5	4,36
0,42	1,92	4,16
0,54	2,41	3,92
0,62	2,72	3,76
0,74	3,15	3,52
0,82	3,43	3,36
0,92	3,75	3,16
0,98	3,94	3,04
1,04	4,12	2,92
1,1	4,29	2,8
1,16	4,45	2,68

1,22	4,61	2,56
1,28	4,76	2,44
1,32	4,86	2,36
1,38	5	2,24
1,44	5,13	2,12
1,5	5,25	2
1,56	5,37	1,88
1,6	5,44	1,8
3,82	4,51	-2,64
4,18	3,43	-3,36
4,48	2,33	-3,96
4,82	0,87	-4,64
5,64	-3,61	-6,28

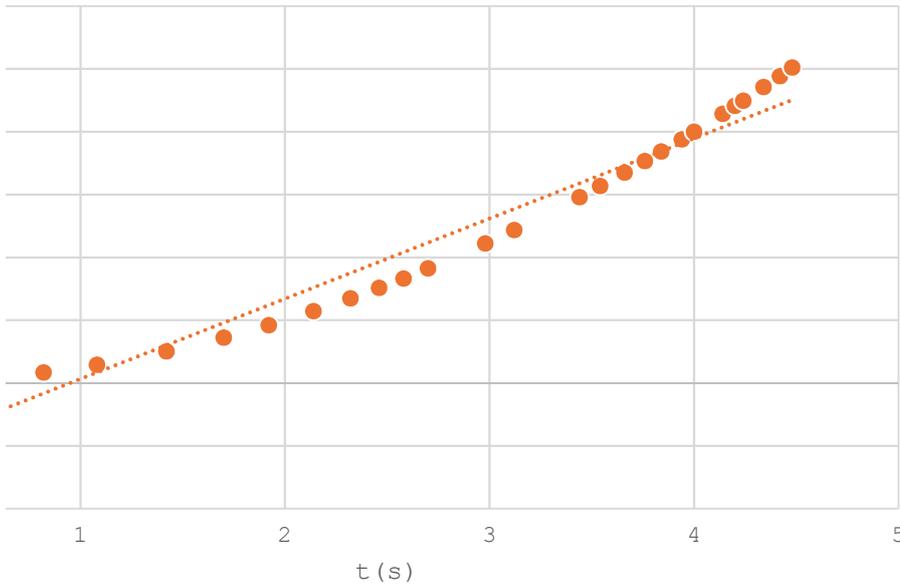
B-5-2	t(s)	x(m)
	0	0
	0,22	-1
	0,38	-1,16
	0,46	-1,88
	0,58	-2,23
	0,68	-2,64
	0,76	-2,88
	0,9	-2,52
	1,8	-2,12
	1,96	-1,75
	2,08	-0,88
	2,32	-0,48
	2,4	-0,1
	2,48	0,31
	2,56	1,08
	2,7	1,8
	2,82	2,59
	2,94	3,28
	3,04	4,32
	3,18	5,44
	3,32	5,95
	3,38	6,64
	3,46	7,18
	3,52	8,68
	3,68	9,88
	3,8	

B-5-3	t(s)	x(m)	v(m/s)
--------------	-------------	-------------	---------------

0	6	-5
0,16	5,17	-5,32
0,24	4,74	-5,48
0,3	4,41	-5,6
0,36	4,07	-5,72
0,4	3,84	-5,92
0,46	3,49	-6,04
0,52	3,13	-6,2
0,56	3,89	-6,28
0,6	2,64	-6,36
0,64	2,39	-6,48
0,66	2,14	-6,56
0,74	1,75	-6,68
0,78	1,49	-6,76
0,84	1,09	-6,84
0,86	0,83	-6,96
0,92	0,55	-7,04
0,96	0,14	-7,12
1,02	-0,14	-7,2
1,06	-0,42	-7,32
1,1	-0,71	-7,4
1,16	-1,15	-7,52
1,2	-1,44	-7,6
1,26	-1,89	-7,68
1,3	-2,19	
1,34	-2,5	



MRU t(s) vs x(m)

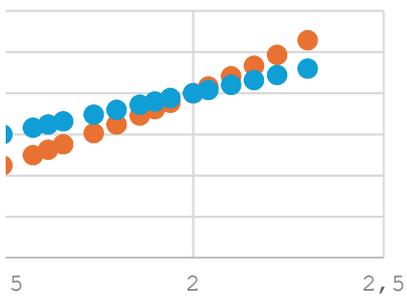


B-1-2

t(s)
0
0,28
0,48
0,94
1,2
1,42
1,74
1,86
2
2,1
2,2
2,36
2,46
2,66
2,76
2,86
2,94
3
3,06
3,1
3,14
3,2
3,24
3,3
3,34
3,42

conclusión para el gráfico de movimiento
 línea uniforme (MRU) es que en este tipo
 movimiento, un objeto se desplaza en línea
 con una velocidad constante. El gráfico
 para una relación lineal entre el tiempo y
 posición, lo que indica que el objeto se
 de manera uniforme en términos de

"t(s)"



n/s)

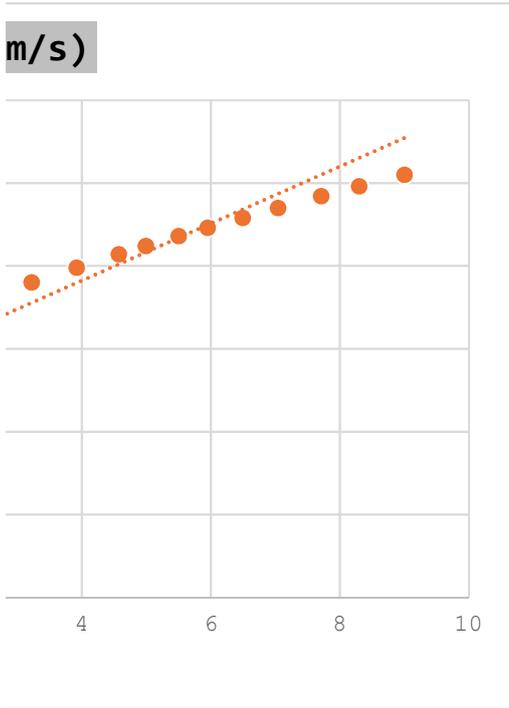
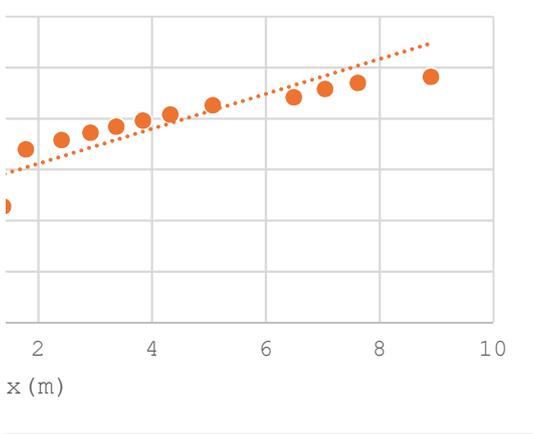


gráfico
ión
y la
)', lo
tación
ón del

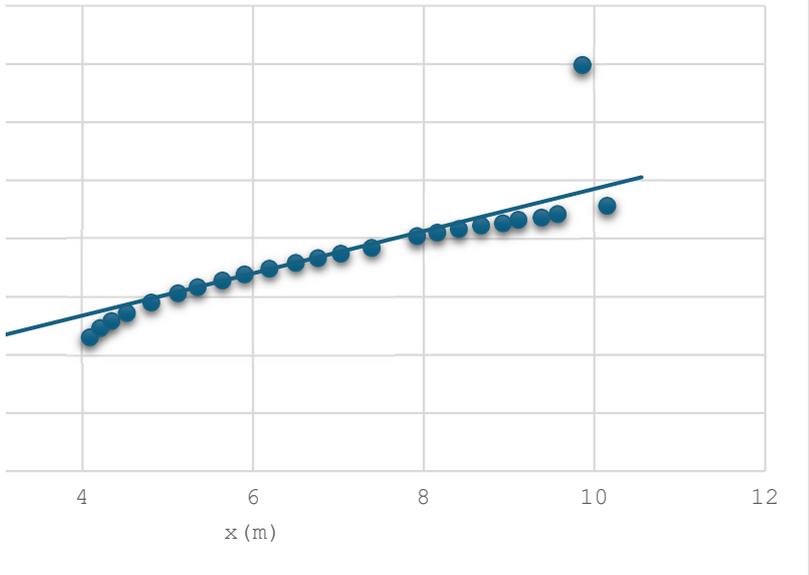
aceleracion

B-2-2	t(s)	x(m)
	0	0
	0,9	0,41
	1,48	1,1
	2,18	1,88
	2,44	2,38
	2,62	2,98
	2,8	3,43
	2,98	3,92
	3,32	4,44
	3,46	5,51
	3,66	5,99
	3,76	6,7
	3,86	7,07
	3,92	7,45
	4	7,68
	4,06	8
	4,14	8,24
	4,22	8,57
	4,4	8,9
	4,46	9,68
	4,52	9,95
	4,6	10,22
	4,4	10,58
	4,46	10,86
	4,52	11,14
	4,66	11,33
	4,72	
	4,76	



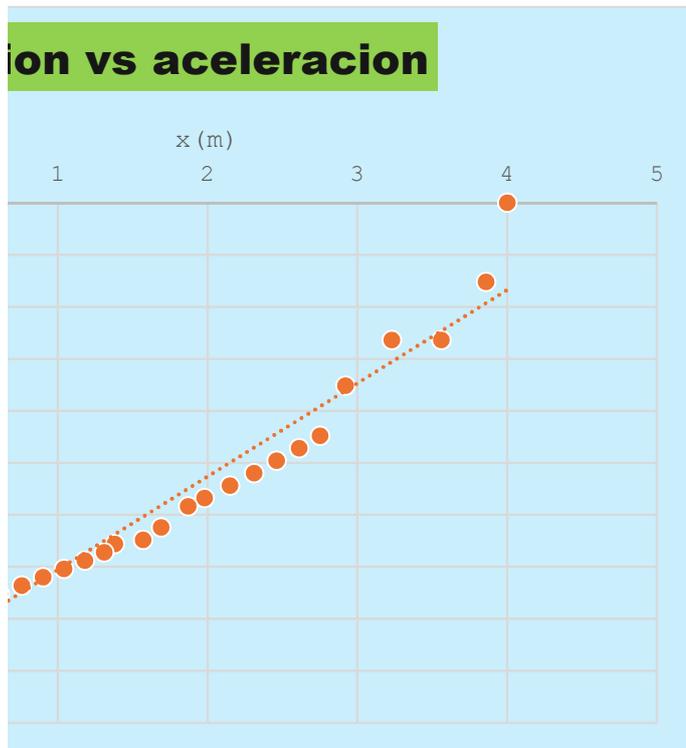
Este gráfico es un ejemplo de la relación entre la posición $s(t)$ y la velocidad $v(t)$, donde la curva en el gráfico disperso a lo largo del tiempo corresponden a los datos experimentales.

Posición y aceleración

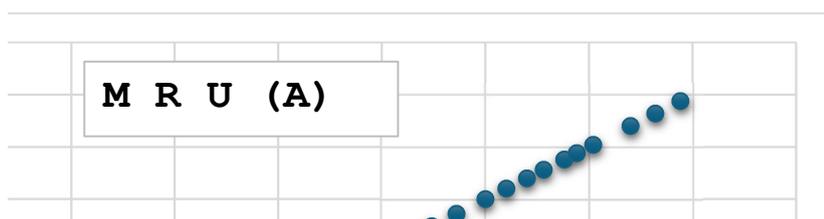


Para este gráfico es que se muestra la relación entre la variable de posición y la aceleración.

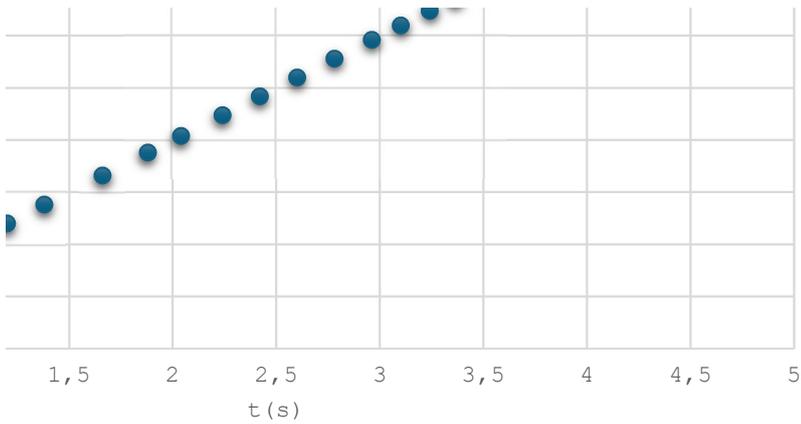
ción entre la variable de la variable de posición dada por una curva en el los dispersos a lo largo esponden a los valores de



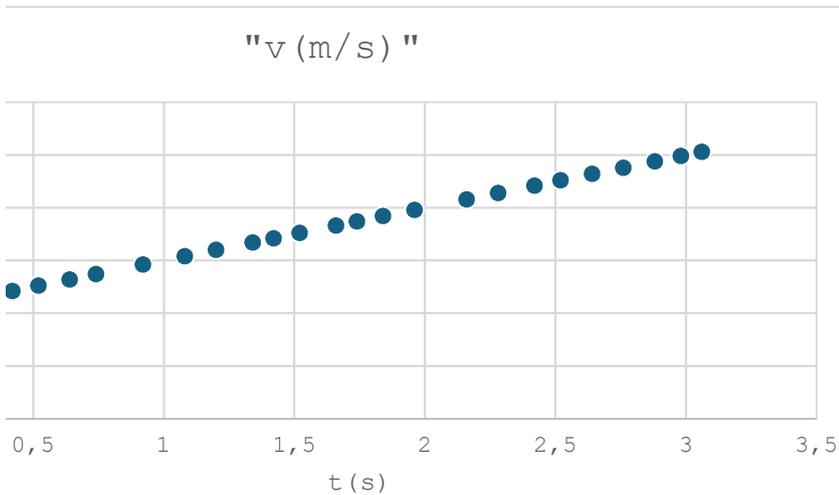
La conclusión para esa gráfica es que muestra una relación entre la variable ' $x(m)$ ' y la variable ' $v(m/s)$ por $t(s)$ ', lo que sugiere una representación de la velocidad en función del tiempo y la distancia recorrida.



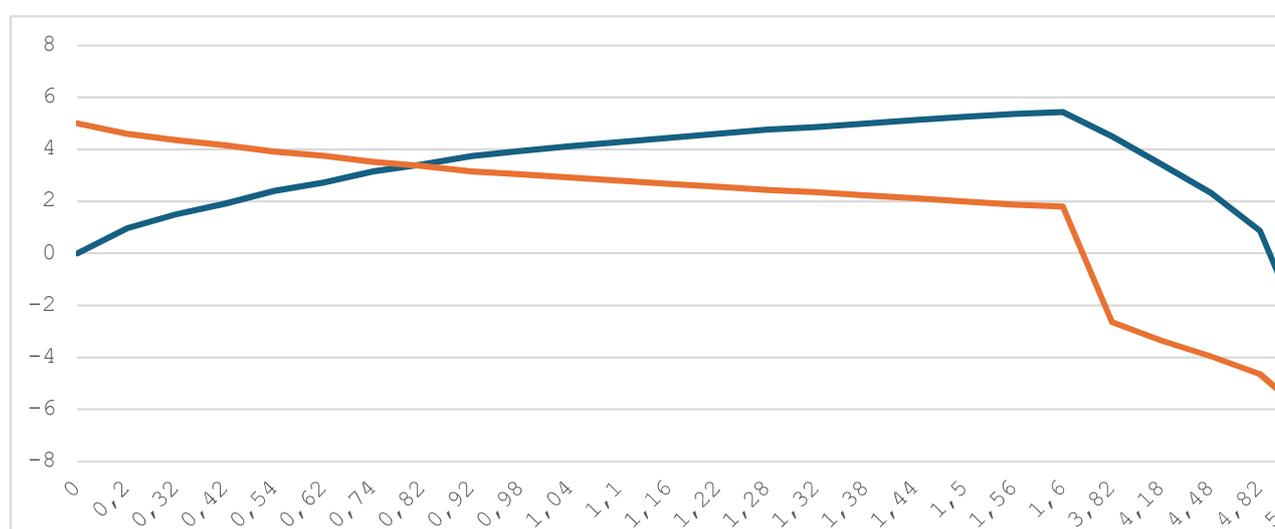
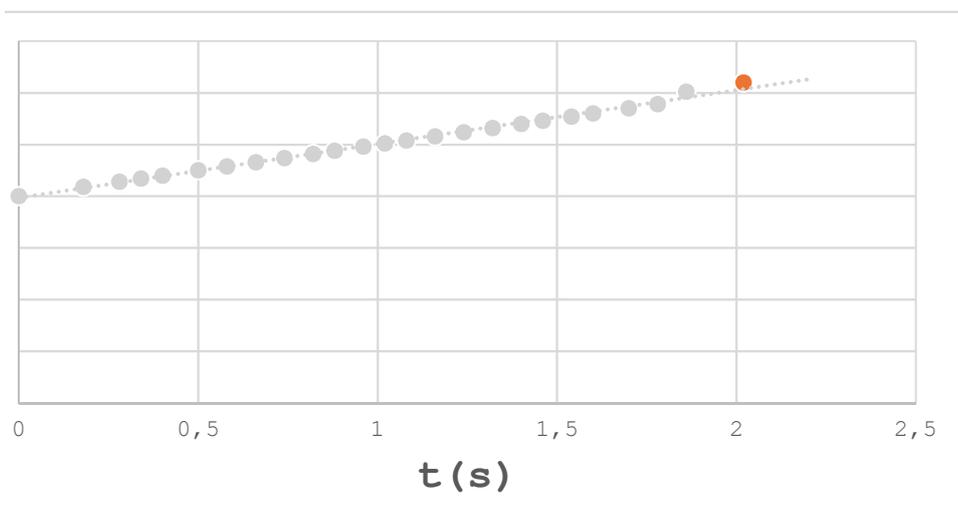
Conclusión: El gr...
tabla de datos c...
objeto se mueve



constante durante
de tiempo observ
característico c
Rectilíneo Unifo
donde la distanc
directamente pro
tiempo. La pendi
gráfica represen
constante del ob



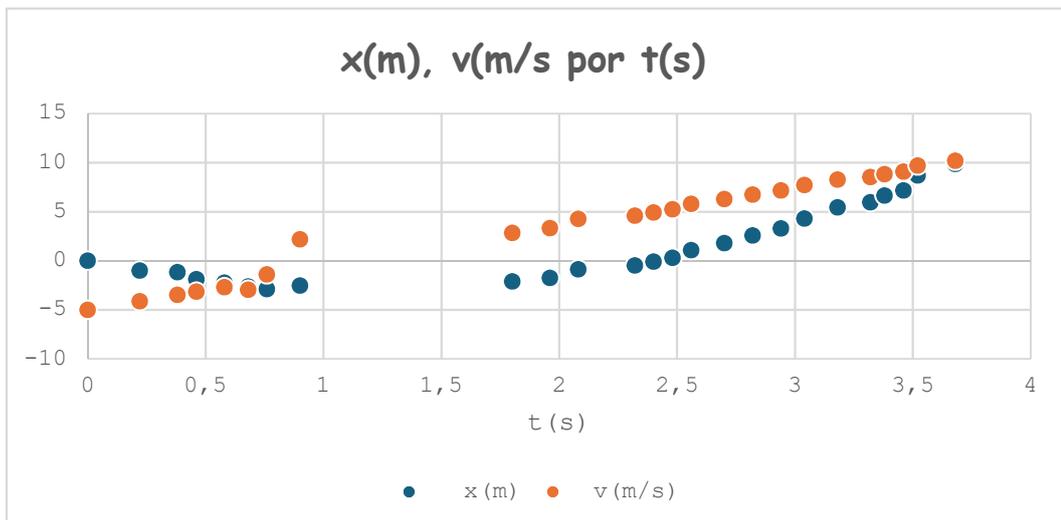
Conclusión: La rela
que se observa en
indica que la velo
objeto aumenta de
constante con el t
sugiere un Movimie
Rectilíneo Unifor
Acelerado (MRUA).
de movimiento, el
experimenta una ac
constante. La pendi
gráfica representa
aceleración del ob
los datos de la ta
que la velocidad c
incrementa unifor
tiempo, lo cual es
característico de



t (s)

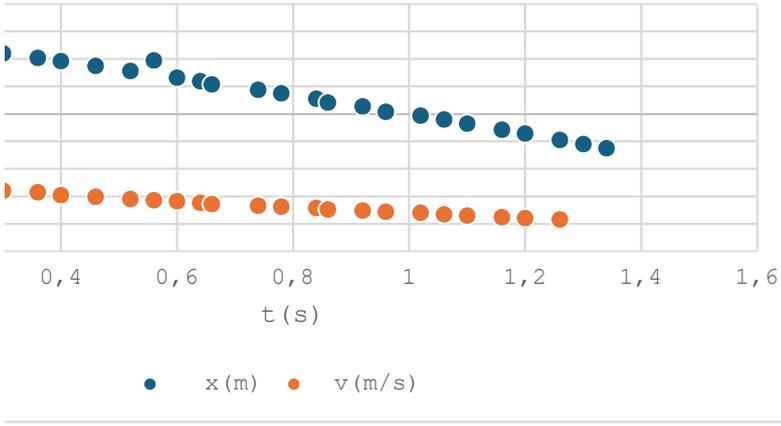
— x (m) — v (m/s)

v(m/s)
-5
-4,12
-3,48
-3,16
-2,68
-2,96
-1,4
2,2
2,84
3,32
4,28
4,6
4,92
5,24
5,8
6,28
6,76
7,16
7,72
8,28
8,52
8,84
9,08
9,72
10,2



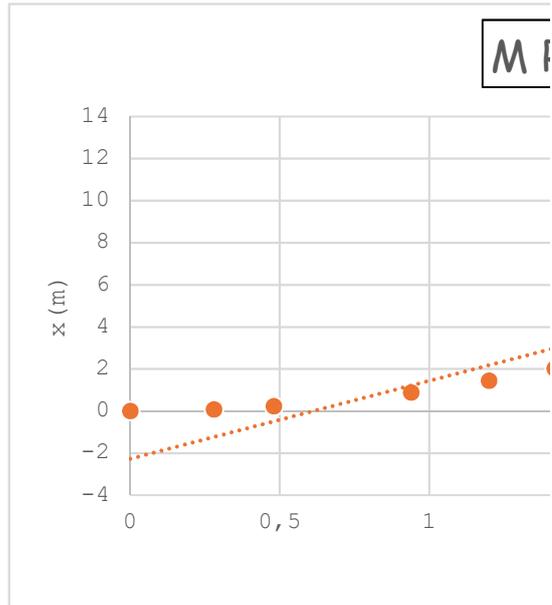
x(m) v(m/s) por t(s)

2.1.1) (100) (100) (100)



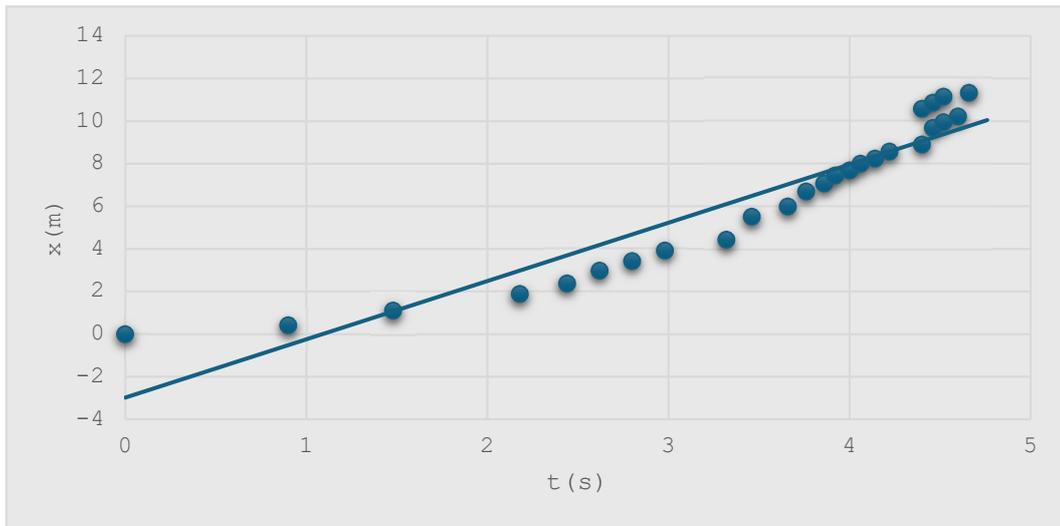
x(m)	v(m/s)
0	0
0,08	0,56
0,23	0,96
0,88	1,88
1,44	2,4
2,02	2,84
3,03	3,48
3,46	3,72
4	4
4,41	4,2
4,93	4,44
5,57	4,72
6,05	4,92
7,08	5,32
7,62	5,52
8,18	5,72
8,64	5,88
9	6
9,36	6,12
9,61	6,2
9,86	6,28
10,24	6,4
10,5	6,48
10,89	6,6
11,16	6,68
11,7	6,84

t(s)	x(m)
0	0
0,28	0,08
0,48	0,23
0,94	0,88
1,2	1,44
1,42	2,02
1,74	3,03
1,86	3,46
2	4
2,1	4,41
2,2	4,93
2,36	5,57
2,46	6,05
2,66	7,08
2,76	7,62
2,86	8,18
2,94	8,64
3	9
3,06	9,36
3,1	9,61
3,14	9,86
3,2	10,24
3,24	10,5
3,3	10,89
3,34	11,16
3,42	11,7



La conclusión para es que representa un mov. aceleración constante un movimiento rectilí. uniformemente acelera curva en la gráfica m posición del objeto a manera constante a me el tiempo, lo que ind. aceleración constante movimiento. La tabla

v(m/s)
0
0,9
1,48
1,94
2,18
2,44
2,62
2,8
2,98
3,32
3,46
3,66
3,76
3,86
3,92
4
4,06
4,14
4,22
4,4
4,46
4,52
4,6
4,66
4,72
4,76



La conclusión para este gráfico es que muestra una relación entre la variable de tiempo ($t(s)$) y la variable de posición ($x(m)$), representada por una curva en el gráfico. Los puntos dispersos a lo largo de la curva corresponden a los valores de la tabla de datos mostrada en la imagen.

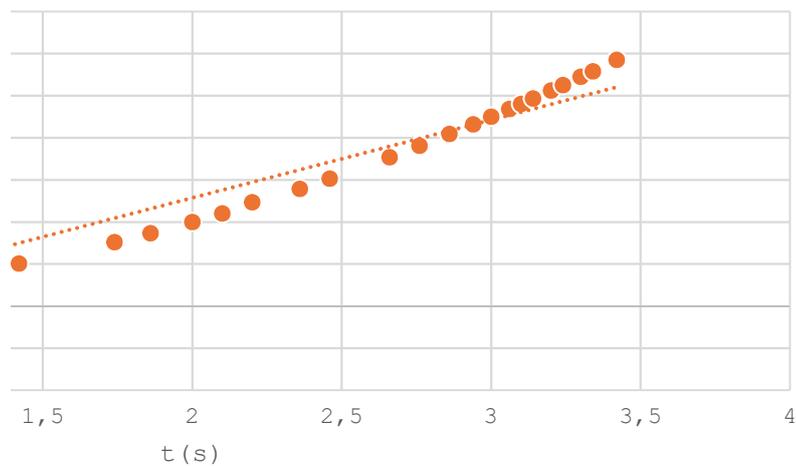
ráfico y la
confirman que el
a una velocidad

te el intervalo
vado. Esto es
del Movimiento
orme (MRU),
cia recorrida es
proporcional al
iente de la
nta la velocidad
objeto

ación lineal
el gráfico
ocidad del
manera
tiempo, lo que
ento
nemente
En este tipo
objeto
celeración
diente de la
a la
objeto. Además,
abla confirman
del objeto
nemente con el
s
este tipo de



R U t(s) vs x (m)



este gráfico es un ejemplo de movimiento con aceleración constante, posiblemente movimiento uniformemente acelerado (MRUA). La gráfica muestra cómo la posición aumenta de manera cuadrática a medida que pasa el tiempo, lo que indica que la velocidad aumenta de forma constante en el tiempo. Los datos de posición vs tiempo muestran una curva parabólica.