

Proyecto Final Algo2

Federico Lucero
Patricio Heduan

Cambios con respecto a la primera presentación

- Utilizar una estructura formal de grafos además del “Diccionario de Esquinas” era Overkill teniendo en cuenta la idea que habíamos planteado
- El diccionario dejó de ser unidimensional para ser bidimensional, ahora es un diccionario de diccionarios

Problemas encontrados:

- Precarga del mapa
- Como analizar las llegadas de las ubicaciones móviles a las ubicaciones fijas
- Encuentro de caminos
- Persistencia de datos
- Ubicaciones móviles

Precarga de Mapa:

¿Diccionario de diccionarios?

Cuando nos referimos a “*diccionario*” nos referimos a los diccionarios nativos de python

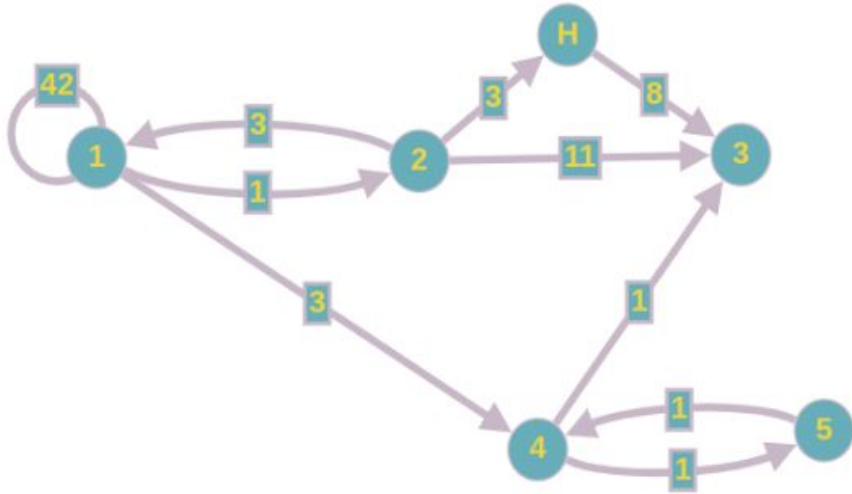
Entonces, construimos el mapa con un diccionario de diccionarios para hacer una semejanza a una matriz de adyacencia, pero un poco más eficiente (en la mayoría de las cosas)

Dentro de cada elemento de la matriz, se guarda la distancia entre 2 nodos, y de no ser una arista directa, se coloca además la arista más cercana al nodo perteneciente al camino más cercano

Un ejemplo visual:

$E = \{e1, e2, e3, e4, e5\}$

$A = \{ \langle e1, e2, 1 \rangle, \langle e1, e1, 42 \rangle, \langle e1, e4, 3 \rangle, \langle e2, e3, 11 \rangle, \langle e2, e1, 3 \rangle, \langle e4, e3, 1 \rangle, \langle e4, e5, 1 \rangle, \langle e5, e4, 1 \rangle \}$



	e1	e2	e3	e4	e5
e1	42, None				
e2	1, None				
e3	4, e4	11, None		1, None	2, e4
e4	3, None			2, e5	1, None
e5	4, e4			1, None	2, e4
H	4, e2	3, None			

Ventajas

- Todo el resto de algoritmos que tengan que ver con el grafo tienen una complejidad máxima de $O(n)$
- Los algoritmos de búsqueda de caminos y acceso son muy ligeros y fáciles de entender

Desventajas

- El algoritmo de carga inicial es muy costoso $O(n^3)$
 - No podemos aplicar algoritmos previamente conocidos de forma sencilla al grafo como BFS, DFS ni Dijkstra
-

Otras estructuras de datos:

Ubicaciones tanto fijas como móviles:

Más diccionarios nativos de python (para facilitar el acceso) aunque sea costosa la búsqueda

Fijas

H

{ <(e1,2),(e2,3)> }

I2

{ <(e1,2),(e2,3)> }

S15

{ <(e1,2),(e2,3)> }

T5

{ <(e1,2),(e2,3)> }

H2

{ <(e1,2),(e2,3)> }

Móviles

P1

{ <(e1,2),(e2,3)>,2000 }

P3

{ <(e1,2),(e2,3)>,300 }

C5

{ <(e1,2),(e2,3)>,40 }

C15

{ <(e1,2),(e2,3)>,100 }

C7

{ <(e1,2),(e2,3)>,30 }

Persistencia de datos

- `argparse`: Se utiliza para analizar y gestionar los argumentos de línea de comandos en un script de Python.
- `re`: Permite trabajar con expresiones regulares para buscar y manipular texto en Python.
- `pickle`: Se utiliza para la serialización y deserialización de objetos en Python, lo que permite guardar y recuperar objetos en forma de bytes.

Posibles mejoras

- La carga del mapa podría haber sido menos costoso
- No utilizamos (de manera directa) nada programado ni implementado en el año
- Estructura para las ubicaciones móviles y su búsqueda