



Universidad Nacional Autónoma de  
México

Facultad de Ciencias



# **Computación distribuida**

## **Práctica 3**

## **Recorridos**

Baños Mancilla Ilse Andrea - 321173988

Flores Arriola Edson Rafael - 423118018

Rivera Machuca Gabriel Eduardo - 321057608

# Reporte de práctica

En esta práctica se implementaron los algoritmos distribuidos de Breadth-First Search (BFS) y Depth-First Search (DFS) utilizando la librería SimPy para la simulación de eventos discretos. Cada nodo del grafo fue modelado como un proceso independiente que recibe y envía mensajes a través de canales.

## NodoBFS

Este algoritmo desarrollado está basado en el algoritmo proporcionado por el ayudante en el PDF, por lo que se dará un pequeño análisis.

Primero se simuló el proceso *START()*. Para esto el nodo distinguido genera un mensaje especial *START\_MSG* indicando que este nodo debe empezar la exploración y lo mete a su propio *canal\_entrada* para simular que él mismo se da la señal de arranque.

Después se implementó la parte de recibir un mensaje *GO()*. Sea un nodo que recibe el mensaje, se tienen los siguientes casos:

- Si el padre es nulo, entonces el nodo va a tomar como padre al emisor del mensaje y se actualiza la distancia a  $d+1$ . El nodo calcula sus vecinos (sin contar al padre) y su cantidad. Si no tiene vecinos entonces regresa el mensaje *BACK\_MSJ(YES)* al padre. Si no ocurre esto, entonces el nodo envía el mensaje que recibió a todos sus vecinos.
- Si el padre no es nulo, pero la distancia es menor, actualiza el padre anterior por el que mandó el mensaje, inicializa sus hijos , actualiza la distancia a  $d+1$  y hace el mismo proceso con sus vecinos que se hace en el caso anterior.
- Si no ocurre ninguno de los casos anteriores , envía el mensaje *BACK\_MSJ(NO)* al nodo emisor.

Finalmente se implementó la parte de recibir un mensaje *BACK\_MSJ()*. Si la respuesta fue YES entonces agrega al nodo emisor a sus hijos y decrementa el contador de mensajes esperados.

Si ya no se están esperando mensajes

- Si tiene padre entonces envía el mensaje *BACK()* a su padre

- Si no tiene padre, entonces es la raíz y termina.

## NodoDFS

Este algoritmo , al igual que el anterior, está basado en el algoritmo proporcionado por el ayudante en el PDF, por lo que se dará un pequeño análisis.

Primero se simuló el proceso *START()*. Para esto el nodo distinguido genera un mensaje especial *START\_MSG* indicando que este nodo debe empezar la exploración y lo mete a su propio *canal\_entrada* para simular que él mismo se da la señal de arranque.

Después se implementó la parte de recibir un mensaje *START()*. Si un nodo recibe este mensaje, se reconoce a sí mismo como la raíz del árbol, inicializa su lista de hijos vacía y crea el conjunto *completed\_children* vacío, donde luego irá guardando los vecinos que ya fueron explorados. Además el nodo raíz crea un mensaje de exploración y lo envía a su primer vecino para iniciar el recorrido.

Después se realizó la parte de recibir un mensaje *GO()*.

- Si el padre es nulo, entonces el nodo va a tomar como padre al emisor del mensaje y inicializa su lista de hijos como el vacío y si lista de hijos completos como el nodo emisor. En caso de no tener vecinos no visitados, envía mensaje *BACK\_MSG(YES)* al emisor, pero si aun tiene vecinos sin visitar, les envía mensaje *GO()*.
- Si el padre no es nulo, envía mensaje *BACK\_MSG(NO)* al emisor.

Finalmente se implementó la parte de recibir un mensaje *BACK\_MSJ()*.

- Si la respuesta fue YES entonces agrega al nodo emisor a sus hijos.
- Si ya no tiene vecinos no visitados y si el nodo es la raíz entonces termina. Si ya no tiene vecinos no visitados pero no es la raíz entonces envía el mensaje (*BACK\_MSG(YES)*) a su padre.

Si ya no se están esperando mensajes

- Si no pasa alguno de los casos anteriores entonces se calculan los vecinos que no fueron visitados y se les envía el mensaje *GO()*