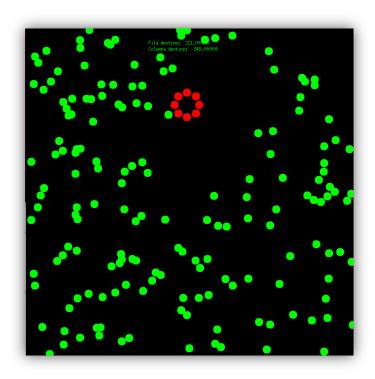
## PROYECTO FINAL PRÁCTICAS (SEGUNDA ENTREGA)



Ejemplo de prueba Wally.cpp (200 puntos)

## <u>Índice:</u>

1.	Índice 2
2.	Descripción de la práctica 3
	2.1) Problemas encontrados 3
	2.2) Dificultad y sugerencias 4
3.	Análisis de Valgrind 5
	3.1) Valgrind sobre pruebas.cpp 6
	3.2) Valgrind sobre Wally.cpp 6

## Descripción de la práctica

Durante el desarrollo de la segunda entrega de prácticas se nos encomendó, en primer lugar, la comprobación de la correcta implementación de las clases **Punto2D** y **PoliReg** mediante el uso de un fichero aportado en PRADO de nombre *pruebas.cpp*. Realizar dicha comprobación no me resultó una tarea muy engorrosa, ya que la sobrecarga de operadores me resultó relativamente sencilla.

Por otro lado, tras pasar los test correspondientes del fichero *pruebas.cpp*, se nos pidió desarrollar una función que ordenara 10 polígonos generados aleatoriamente mediante la sobrecarga del operador **mayor que**, que, a mi parecer, tampoco fue una tarea demasiado complicada.

En cuanto a la segunda parte de esta segunda entrega de la práctica, se nos pidió el diseño de un "robot Wally" que simulara el comportamiento de un robot recogedor de basura que se encontrara en la pantalla generada por el módulo *miniwin* ya visto en la primera parte de esta entrega. Por lo general, la implementación del robot no fue demasiado complicada, ya que el código aportado en PRADO fue lo suficientemente adecuado como para no encontrar dificultades, al menos, en el ámbito del cálculo y las matemáticas necesarias para programar al robot correctamente, algo que me pareció idóneo.

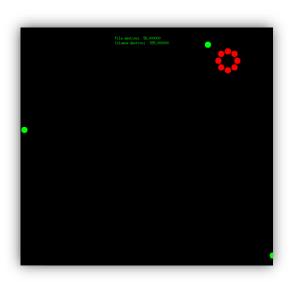
En cuanto a las funciones auxiliares utilizadas para el diseño de Wally, podría destacar; la función *enPantalla*, encargada de comprobar cuándo un punto se encuentra dentro del límite hasta el que puede llegar a recoger basura nuestro robot sin salir del mapa, la función *estaDentro*, necesaria en mi caso, para que una vez lleguemos al último punto de basura que se puede recoger según el método anterior, finalice el algoritmo. Además de estas dos funciones necesité de una tercera función que se la asigné a la clase **Punto2D**; la función *eliminarPunto*, necesaria para poder eliminar un punto del espacio cuando hayamos llegado hasta él. La función *enRango* solicitada por el profesor también fue implementada para que cada vez que pasáramos por un punto de basura sin que fuera el destino hacia el que nos estábamos moviendo, nuestro robot fuera recogiendo dicha basura.

Por último, en lo relativo a la implementación del robot, cabe destacar la implementación de la búsqueda del próximo destino al que viajar, mediante la búsqueda del primer mejor vecino encontrado en el entorno del robot, lo que claramente provoca que no podamos comprobar del todo el correcto funcionamiento del método *enRango*, sin embargo, modificando el valor de la variable *min* por 0 (líneas 50 y 58) y el intercambio de símbolos (línea 63) del fichero *Wally.cpp*, podemos cambiar el tipo de búsqueda de Wally haciendo que éste viaje hacia el vecino más lejano, momento en el que podríamos comprobar el correcto funcionamiento de *enRango*.

En cuanto al grado de dificultad de ambas partes de la entrega final, me ha parecido bastante adecuado para poder comprender la implementación de una correcta metodología de programación, ya que en especial, la segunda parte de la entrega de la práctica final, me ha parecido bastante interesante y divertida, tanto que pensé en incluir algoritmo capaces de generar planes en un inicio, como el algoritmo A\*, simulando el comportamiento de un agente reactivo con conocimiento completo del problema, aunque en vista de la complejidad del algoritmo y de todos los criterios a tener en cuenta, descarté esta opción, tratando de simular un algoritmo más próximo a la Búsqueda Local (*Local Search*).

En condiciones normales, hubiera tratado de profundizar más, aunque con lo ajustada que está la planificación de las entregas de otras asignaturas, que actualmente estoy cursando de tercer curso, no pude mejorar mucho más el robot.

Para finalizar, creo que la labor del profesorado tanto en la parte de teoría como en la parte de prácticas ha sido inverosímil, en cuanto a flexibilidad, ajustes de planificación de clases y horarios, atención al alumnado... Y sobre todo, me gustaría destacar la gran implicación del profesor de prácticas por haber podido dedicarnos tiempo a todos los alumnos que solicitaban ayuda o necesitaban de ella a través de Skype a modo de tutoría. En un escenario tan malo como en el que nos encontramos, creo que hemos recibido un muy buen trato por parte de los profesores de la asignatura, lo cual agradezco encarecidamente.



Demo de la función enRango

Autoevaluación: En mi opinión, creo que merezco un notable

## Análisis de Valgrind

- Órdenes utilizadas para obtener las salidas:
  - valgrind -leak check = full./bin/pruebas < 1 | 2 | 3 | 4 >

```
Vancorton@lvancorton-VirtualBox:-/Escritorio/MP/practicaFinal/entrega/Pruebas$ valgrind --leak-check=full ./bin/pruebas 1
==3555== Rencheck, a memory error detector
==3555== Command: ./bin/pruebas 1
==3555== Using Valgrind-3.13.0 and LibVEX; rerun with -h for copyright info
==3555== Determinate: ./bin/pruebas 1
==3555==
Test 1: Constructor por defecto, con parametros y asignación
Polig. de 5. Centro: (84, 511) Perin: 88.1679 Puntos: (99, 511), (88.6353, 525.266), (71.8647, 519.817), (71.8647, 502.183), (88.6353, 496.734)
Polig. de 5. Centro: (84, 511) Perin: 88.1679 Puntos: (99, 511), (88.6353, 525.266), (71.8647, 519.817), (71.8647, 502.183), (88.6353, 496.734)
Polig. de 6. Centro: (529, 8) Perin: 570 Puntos: (799, 496, 791.679), (779.447, 401.47, 799.999), (481.5, -74.2724), (770.5, -74.2724)
Polig. de 6. Centro: (25, 610) Perin: 591.504 Puntos: (799, 746), (799.44, 731.679), (717.34, 672), (707.353, 746.81), (767.357, 733.899), (777.118, 725.511), (789.817, 727.865)
Polig. de 6. Centro: (26), 373) Perin: 89.990 Puntos: (218, 731), (218.5, 746.99), (185.5, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 746.99), (185.7, 74
```

```
ivancorton@ivancorton-VirtualBox:-/Escritorio/MP/practicaFinal/entrega/Pruebas$ valgrind --leak-check=full ./bin/pruebas 2
==3556== Mencheck, a memory error detector
==3556== Copyright (C) 2002-2017, and CNU CPL'd, by Julian Seward et al.
==3556== Copyright (S) 2002-2017, and CNU CPL'd, by Julian Seward et al.
==3556== Command: ./bin/pruebas 2
==3556== Test 2: Acumulacion de operaciones básicas sobre poligonos
==3556==
==3556== in use at exit: 0 bytes in 0 blocks
==3556== in use at exit: 0 bytes in 0 blocks
==3556== total heap usage: 47,147 allocs, 47,147 frees, 3,832,888 bytes allocated
==3556== all heap blocks were freed -- no leaks are possible
==3556== FROR SUMMARY: 0 errors from 0 contexts (suppressed: 0 from 0)
```

```
| Vancorton@lvancorton-VirtualBox:-/Escritoris/MP/practicaFinal/entrega/PruebasS valgrind --leak-check=full ./bis/pruebas 3 ==35588- Hencheck, a memory error detector == 100 memory of the common of
```

```
Vescorton@Vencorton-VirtualBox:-/Escritorio/MP/practicaFisal/entrega/Prochas$ valgrind --leak-check-full ./bin/prochas 4
==35598—Rencheck, a memory error detector
==35598—Copyright (C) 2082-2017, and GOM CDL'6, by Julian Seward et al.
==35598—Copyright (C) 2082-2017, and GOM CDL'6, by Julian Seward et al.
==35598—Copyright (C) 2082-2017, and GOM CDL'6, by Julian Seward et al.
==35598—Copyright (C) 2082-2017, and GOM CDL'6, by Julian Seward et al.
==35598—Escritorio (322, 93) Perina (33.128 and LibVE), rerun with --h for copyright info
==35598—Copyright (C) 2082-2017, and GOM CDL'6, 49), (708.074, 335.94), (622, 172), (535.026, 135.974), (490.49), (535.026, -37.9741), (622, -74), (788.974, -37.9741)

Polliq de S. centro: (537, 23) Perina (33.343 Puntos: (674, 49), (708.974, 335.94), (622, 172), (535.026, 135.974), (490.49), (535.026, -37.9741), (622, -74), (788.974, -37.9741)

Polliq de S. centro: (506, 609) Perina: 534.363 Puntos: (633, 609), (639.751, 717.612), (577.912, 735.999), (518.482, 6018.497), (518.622, 616.614), (577.483, 565.064), (647.137, 579.616)

Polliq de S. centro: (399, 620) Perina: 493.862 Puntos: (492.00), (424.648, 704.959), (518.482, 6018.497), (518.622, 616.614), (577.483, 565.064), (797.509), (797.509, -33.509)

Polliq de S. centro: (399, 620) Perina: 493.862 Puntos: (492.00), (424.648, 704.786), (331.852, 577.214), (424.648, 547.662)

Polliq de S. centro: (555, 179) Perina: 498.890 Puntos: (497.794), (791.079, 791.509), (317.015, 869.389), (518.052, 577.214), (424.648, 547.662)

Polliq de S. centro: (555, 179) Perina: 108 Puntos: (583, 179), (509.194.269), (514.194.269), (527, 179), (541, 154.751), (509.145.751), (509.145.751), (509.145.751), (509.145.751), (509.145.751), (509.145.751), (509.145.751), (509.145.751), (509.145.751), (509.145.751), (509.145.751), (509.145.751), (509.145.751), (509.145.751), (509.145.751), (509.145.751), (509.145.751), (509.145.751), (509.145.751), (509.145.751), (509.145.751), (509.145.751), (509.145.751), (509.145.751), (509.145.751), (509.145.751), (509.
```

Valgrind sobre pruebas.cpp

• valgrind - -leak - check = full./bin/Wally

```
ivancorton@ivancorton-VirtualBox:~/Escritorio/MP/practicaFinal/entrega/Wally$ valgrind --leak-check=full ./bin/Wally
=3052== Memcheck, a memory error detector
=3052== Copyright (C) 2002-2017, and GNU GPL'd, by Julian Seward et al.
=3052== Using Valgrind-3.13.0 and LibVEX; rerun with -h for copyright info
=3052== Command: ./bin/Wally
=3052==
=3052==
=3052== in use at exit: 448 bytes in 2 blocks
=3052== in use at exit: 448 bytes in 2 blocks
=3052== total heap usage: 1,991 allocs, 1,989 frees, 202,932 bytes allocated
=3052== at 0x4C31B2S: calloc (in /usr/lib/valgrind/vgpreload_memcheck-amd64-linux.so)
=3052== by 0x40134A6: allocate div (di-tls.c:286)
=3052== by 0x40134A6: dl allocate div (di-tls.c:286)
=3052== by 0x5ABB227: allocate_stack (allocatestack.c:627)
=3052== by 0x5ABB227: pthread_create@GLIBC_2.2.5 (pthread_create.c:644)
=3052== by 0x10BE11: _maybe_call_main() (miniwin.cpp:673)
=3052== by 0x10BE31: _process_event() (miniwin.cpp:689)
=3052== by 0x10BF75: main (miniwin.cpp:733)
=3052== cefinitely lost: 0 bytes in 0 blocks
=3052== sindirectly lost: 288 bytes in 1 blocks
=3052== sill reachable: 160 bytes in 1 blocks
=3052== still reachable: 288 bytes in 1 blocks
=3052== sosibily lost: 288 bytes in 1 blocks
=3052== sosibily lost: 288 bytes in 1 blocks
=3052== To see them, rerun with: --leak-check=full --show-leak-kinds=all
=3052== To see them, rerun with: --leak-check=full --show-leak-kinds=all
=3052== To see them, rerun with: --leak-check=full --show-leak-kinds=all
=3052== For counts of detected and suppressed errors, rerun with: -v
=3052== ERROR SUMMARY: 1 errors from 1 contexts (suppressed: 273 from 1)
```

Valgrind sobre Wally.cpp

