



Forma:o: Guía de Práctica de Laboratorio / Talleres / Centros de Simulación

Aprobación: 2022/03/01 Código: GUIA-PRLD-001 Página: 1

# **GUÍA DE LABORATORIO**

# (formato docente)

INFORMACIÓN BÁSICA						
ASIGNATURA:	ESTRUCTURA DE DATOS Y ALGORITMOS					
TÍTULO DE LA PRÁCTICA:	ÁRBOL BINARIO AVL BALANCEADO					
NÚMERO DE PRÁCTICA:	07	AÑO LECTIVO:	2025 – A	NRO. SEMESTRE:	TERCERO III	
TIPO DE	INDIVIDUAL	x				
PRÁCTICA:	GRUPAL		MÁXIMO DE ESTU	01		
FECHA INICIO:	23/06/2025	FECHA FIN:	27/06/2025	DURACIÓN:	90 minutos.	

#### **RECURSOS A UTILIZAR:**

- Repositorio GITHUB: <a href="https://github.com/JosueClaudioQP/EDA-Lab">https://github.com/JosueClaudioQP/EDA-Lab</a>
- Lenguaje de Programación Java.
- Ide Java Eclipse/Visual Studio Code.

### DOCENTE(s):

Mg. Ing. Rene Alonso Nieto Valencia.

## **ALUMNO:**

• Quispe Pauccar, Josué Claudio

### **OBJETIVOS/TEMAS Y COMPETENCIAS**

#### **OBJETIVOS:**

- Aprenda Arboles AVL.
- Aplicar conceptos elementales de programación a resolver utilizando POO en problemas de algoritmos.
- Desarrollar pruebas.

#### **TEMAS:**

- Árbol AVL
- Operaciones AVL
- Balanceo y rotaciones



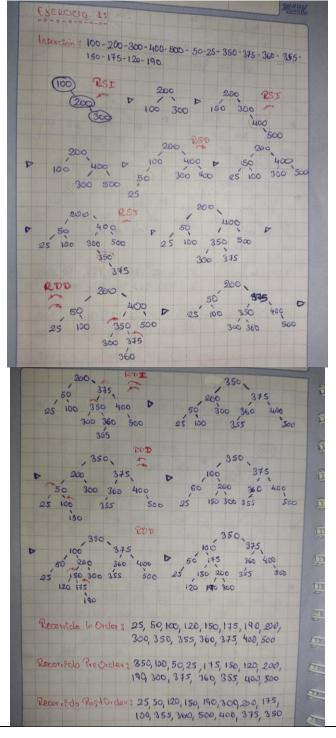


Forma:o: Guía de Práctica de Laboratorio / Talleres / Centros de Simulación

Aprobación: 2022/03/01 Código: GUIA-PRLD-001 Página: 2

#### I. PROBLEMAS PROPUESTOS:

**Ejercicio 1:** Mediante la dinámica de un árbol AVL realizar lo siguiente: o Inserción de los siguientes nodos: 100 - 200 - 300 - 400 - 500 - 50 - 25 - 350 - 375 - 360 - 355 - 150 - 175 - 120 - 190. o Mostrar los recorridos en inOrder, preOrder y postOrder, del árbol resultante de la inserción. o Mostrar el árbol resultante de eliminar los nodos: 100 - 200 - 300 - 400 - 500 - 50 - 25 - 350 - 375 - 360 - 355 - 150 - 175 - 120 - 190. o Mostrar el paso a paso de la inserción y eliminación de cada nodo. o Indicar las rotaciones utilizadas para balancear el árbol resultante.

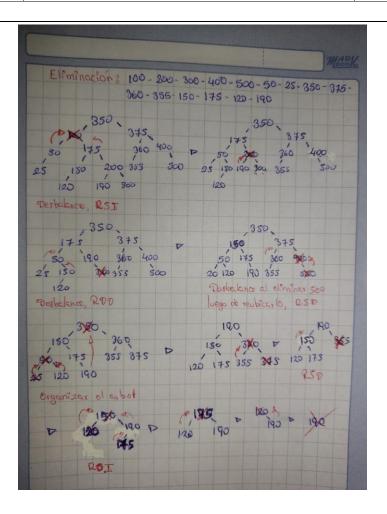






Forma :o: Guía de Práctica de Laboratorio / Talleres / Centros de Simulación

Aprobación: 2022/03/01 Código: GUIA-PRLD-001 Página: 3



**Ejercicio 2**: Implementar un árbol AVL: o Implementar todas las operaciones: destroy(), isEmpty(), insert(x), remove(x), search(x), Min(), Max(), Predecesor(), Sucesor(), Recorridos: InOrder(), PostOrder(), PreOrder(), balancearIzquierda(), balancearDerecha(), rotacionSimpleIzquierda(), rotacionSimpleDerecha(). o Implementar una clase Test para probar los métodos y mostrar los resultados. utilizando clases y métodos genéricos, utilizando un menú de opciones para todas las operaciones del árbol AVL.

Para empezar la implementación de nuestro árbol AVL, primero implementamos nuestro NodeAVL

```
package ProblemasPropuestos.Ejercicio2;

public class NodeAVL<T> {
    public T data;
    public NodeAVL<T> left;
    public NodeAVL<T> right;
    public int height;

public NodeAVL(T data) {
    this.data = data;
    this.height = 1;
}
```

El nodo es idéntico al Nodo usado en el árbol BST, sin embargo, este tiene un atributo height, el cual es un entero que almacenará la altura del árbol (servirá para el balanceo)





Forma:o: Guía de Práctica de Laboratorio / Talleres / Centros de Simulación

Aprobación: 2022/03/01 Código: GUIA-PRLD-001 Página: 4

```
package ProblemasPropuestos.Ejercicio2;
    public class AVLTree≺T extends Comparable∢T>>> {{
        public NodeAVL<T> getRoot() {
        public void destroy() {
            root = null;
        public boolean isEmpty() {
        public void insert(T data) {
            root = insert(root, data);
        public void remove(T data) {
            root = remove(root, data);
        public boolean search(T data) {
            return search(root, data) != null;
            NodeAVL<T> node = minValueNode(root);
            return (node != null) ? node.data : null;
34
        public T max() {
            NodeAVL<T> node = maxValueNode(root);
            return (node != null) ? node.data : null;
```

Se crean el getter para poder acceder a la raíz. Luego creamos todos los métodos a usar los cuales invocan otros métodos que veremos implementados más adelante.

```
private NodeAVL<T> minValueNode(NodeAVL<T> node) {
    while (node != null && node.left != null)
    node = node.left;
    return node;
}

private NodeAVL<T> maxValueNode(NodeAVL<T> node) {
    while (node != null && node.right != null)
    node = node.right;
    return node;
}
```

En el caso de Min y Max, estos instancian un nodo y lo analizan tanto de izquierda como derecha, dandono el mínimo y máximo del árbol.





Forma:o: Guía de Práctica de Laboratorio / Talleres / Centros de Simulación

Aprobación: 2022/03/01 Código: GUIA-PRLD-001 Página: 5

```
public T predecesor(T data) {
    NodeAVL<T> curr = root, pred = null;
    while (curr!= null) {
        if (data.compareTo(curr.data) > 0) {
            pred = curr;
            curr = curr.right;
        } else {
                curr = curr.left;
        }
        }
        return (pred != null) ? pred.data : null;
    }
}

public T sucesor(T data) {
    NodeAVL<T> curr = root, succ = null;
    while (curr!= null) {
        if (data.compareTo(curr.data) < 0) {
            succ = curr;
            curr = curr.left;
        } else {
                curr = curr.ight;
        } else {
            curr = curr.ight;
        }
        return (succ!= null) ? succ.data : null;
}
</pre>
```

Predecesor encuentra el mayor valor menor que el dato dado como parámetro. Sucesor encuentra el menor valor mayor que el dato dado como parámetro.

```
public void inOrder() {
            inOrder(root);
            System.out.println();
        public void preOrder() {
           preOrder(root);
            System.out.println();
        public void postOrder() {
           postOrder(root);
            System.out.println();
private void inOrder(NodeAVL<T> node) {
   if (node != null) {
        inOrder(node.left);
        System.out.print(node.data + " ");
        inOrder(node.right);
private void preOrder(NodeAVL<T> node) {
    if (node != null) {
       System.out.print(node.data + " ");
        preOrder(node.left);
        preOrder(node.right);
private void postOrder(NodeAVL<T> node) {
   if (node != null) {
       postOrder(node.left);
        postOrder(node.right);
        System.out.print(node.data + " ");
```

Los métodos inorder, preorder y postorden imprimen los datos según el tipo de orden gracias a la recursividad.





Forma:o: Guía de Práctica de Laboratorio / Talleres / Centros de Simulación

Aprobación: 2022/03/01 Código: GUIA-PRLD-001 Página: 6

```
private NodeAVL<T> insert(NodeAVL<T> node, T data) {
   if (node == null) return new NodeAVL<>(data);

if (data.compareTo(node.data) < 0)
   node.left = insert(node.left, data);
else if (data.compareTo(node.data) > 0)
   node.right = insert(node.right, data);
else
   return node;

updateHeight(node);
return balance(node);
}
```

Este método ingresa un nodo, ya sea a la izquierda o derecha (excepto duplicados) y realiza el balanceo de ser necesario.

```
private NodeAVL<T> remove(NodeAVL<T> node, T data) {
    if (node == null) return null;

if (data.compareTo(node.data) < 0)
    node.left = remove(node.left, data);
    else if (data.compareTo(node.data) > 0)
    node.right = remove(node.right, data);
    else {
        if (node.left == null || node.right == null) {
             node = (node.left != null) ? node.left : node.right;
        } else {
             NodeAVL<T> temp = minValueNode(node.right);
            node.data = temp.data;
            node.right = remove(node.right, temp.data);
        }
        if (node == null) return null;

updateHeight(node);
        return balance(node);
}
```

Elimina un nodo recursivamente, luego actualiza la altura y rebalancea.

```
private NodeAVL<T> search(NodeAVL<T> node, T data) {
   if (node == null || node.data.equals(data)) return node;
   if (data.compareTo(node.data) < 0)
        return search(node.left, data);
   return search(node.right, data);
}</pre>
```

Realiza la búsqueda binaria comparando el nodo con el dato ingresado.





Forma:o: Guía de Práctica de Laboratorio / Talleres / Centros de Simulación

Aprobación: 2022/03/01 Código: GUIA-PRLD-001 Página: 7

```
private void updateHeight(NodeAVL<T> node)
    node.height = 1 + Math.max(height(node.left), height(node.right));
private int height(NodeAVL<T> node) {
    return node != null ? node.height : 0;
private int getBalance(NodeAVL<T> node) {
    return (node != null) ? height(node.left) - height(node.right) : 0;
private NodeAVL<T> balance(NodeAVL<T> node) {
    int balance = getBalance(node);
    if (balance > 1) {
        if (getBalance(node.left) < 0)</pre>
           node.left = rotateLeft(node.left);
        return rotateRight(node);
    if (balance < -1) {
       if (getBalance(node.right) > 0)
           node.right = rotateRight(node.right);
        return rotateLeft(node);
    return node;
```

UpdateHeight actualiza la altura del nodo actual, height devuelve la altura de un nodo (0 si es null), getBalance calcula el factor del balance del nodo y luego balance aplica las rotaciones necesarias si el nodo resulta estar en desbalance (ya sea rotación simple o doble).

```
public NodeAVL<T> rotateLeft(NodeAVL<T> x) {
    NodeAVL<T> y = x.right;
   NodeAVL<T> T2 = y.left;
   y.left = x;
    x.right = T2;
   updateHeight(x);
    updateHeight(y);
    return y;
public NodeAVL<T> rotateRight(NodeAVL<T> y) {
    NodeAVL\langle T \rangle x = y.left;
   NodeAVL<T> T2 = x.right;
   x.right = y;
   y.left = T2;
   updateHeight(y);
   updateHeight(x);
    return x;
```

Estos métodos reemplazan los valores de los nodos para que se puedan realizar las rotaciones.





Forma:o: Guía de Práctica de Laboratorio / Talleres / Centros de Simulación

Aprobación: 2022/03/01 Código: GUIA-PRLD-001 Página: 8

Finalmente, creamos nuestro TEST para hacer las pruebas necesarias

```
·blemasPropuestos > Ejercicio2 > 星 Test.java > ધ Test > 😚 main(String[])
    public class Test {
        Run|Debug
public static void main(String[] args) {
            AVLTree<Integer> tree = new AVLTree<>();
            Scanner sc = new Scanner(System.in);
            int opc, valor;
                tree.insert(i+1);
                System.out.println(x:"\n--- MENÚ ÁRBOL AVL ---");
                System.out.println(x:"1. Insertar");
                System.out.println(x:"2. Eliminar");
System.out.println(x:"3. Buscar");
                System.out.println(x:"4. Mostrar Min y Max");
                System.out.println(x:"5. Predecesor / Sucesor");
                System.out.println(x:"6. Recorrido InOrder");
                System.out.println(x:"7. Recorrido PreOrder");
                System.out.println(x:"8. Recorrido PostOrder");
                System.out.println(x:"9. Vaciar árbol");
                 System.out.println(x:"10. ¿Está vacío?");
                System.out.println(x:"11. Visualizar árbol (Swing)");
                System.out.println(x:"0. Salir");
                System.out.print(s:"Opción: ");
                opc = sc.nextInt();
```

Antes del menú interactivo, se añaden directamente datos para analizar rápidamente nuestro árbol. Se crea el menú de consola.

```
switch (opc) {
        System.out.print(s:"Valor a insertar: ");
        tree.insert(sc.nextInt());
        break:
    case 2:
        System.out.print(s:"Valor a eliminar: ");
        tree.remove(sc.nextInt());
    case 3:
        System.out.println(tree.search(sc.nextInt()) ? "Encontrado" : "No encontrado");
      System.out.println("Minimo: " + tree.min());
System.out.println("Maximo: " + tree.max());
    case 5:
        System.out.print(s:"Valor de referencia: "):
        System.out.println("Predecesor: " + tree.predecesor(valor));
System.out.println("Sucesor: " + tree.sucesor(valor));
    case 6:
       tree.inOrder();
    case 7:
         tree.preOrder();
```





Forma:o: Guía de Práctica de Laboratorio / Talleres / Centros de Simulación

Aprobación: 2022/03/01 Código: GUIA-PRLD-001 Página: 9

```
case 8:
    tree.postOrder();
    break;
case 9:
    tree.destroy();
    system.out.println(x:"Árbol eliminado.");
    break;
case 10:
    System.out.println(tree.isEmpty() ? "Árbol vacío" : "Árbol no vacío");
    break;
case 11:
    VisualizarAVL.mostrar(tree);
    break;
}
} while (opc != 0);
sc.close();
}
```

Se crean los casos según la opción ingresada por consola junto con mensajes de confirmación.

#### Analizando las pruebas:

```
PS C:\Users\JOSUE\Documents\UNSA\Sto SEMESTRE\EDA\EDA Lab\Laboratorio7>\JOSUE\AppData\Roaming\Code\User\workspaceStorage\adef1a6dcac6dff46756af
--- MENÚ ÁRBOL AVL ---
1. Insertar
2. Eliminar
3. Buscar
4. Mostrar Min y Max
5. Predecesor / Sucesor
6. Recorrido InOrder
7. Recorrido PreOrder
8. Recorrido PreOrder
8. Recorrido PostOrder
9. Vaciar árbol
10. ¿Está vacío?
11. Visualizar árbol (Swing)
0. Salir
Opción:
```

```
Opción: 7
Opción: 6
                                                                             Opción: 8
1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 8 4 2 1 3 6 5 7 12 10 9 11 14 13 15 1 3 2 5 7 6 4 9 11 10 13 15 14 12 8
--- MENÚ ÁRBOL AVL ---
                                       --- MENÚ ÁRBOL AVL ---
                                                                             --- MENÚ ÁRBOL AVL ---
1. Insertar
                                       1. Insertar
                                                                             1. Insertar
2. Eliminar
                                       2. Eliminar
                                                                             2. Eliminar
3. Buscar
                                      Buscar
                                                                             3. Buscar
4. Mostrar Min y Max

    Mostrar Min y Max
    Predecesor / Sucesor

    Mostrar Min y Max
    Predecesor / Sucesor

5. Predecesor / Sucesor
6. Recorrido InOrder
                                      6. Recorrido InOrder
                                                                             6. Recorrido InOrder
7. Recorrido PreOrder
                                       7. Recorrido PreOrder
                                                                             7. Recorrido PreOrder
8. Recorrido PostOrder
                                                                             8. Recorrido PostOrder
                                      8. Recorrido PostOrder
9. Vaciar árbol
                                       9. Vaciar árbol
                                                                             9. Vaciar árbol
10. ¿Está vacío?
                                       10. ¿Está vacío?
                                                                             10. ¿Está vacío?
11. Visualizar árbol (Swing)
                                                                             11. Visualizar árbol (Swing)
                                       11. Visualizar árbol (Swing)
0. Salir
                                                                             0. Salir
                                       0. Salir
Opción:
                                       Opción:
                                                                             Opción:
```

```
Opción: 10
Mínimo: 1
                                 Árbol no vacío
Máximo: 15
                                 --- MENÚ ÁRBOL AVL ---
--- MENÚ ÁRBOL AVL ---
                                 1. Insertar
1. Insertar
                                 2. Eliminar
2. Eliminar
                                 3. Buscar
3. Buscar
                                 4. Mostrar Min y Max
5. Predecesor / Sucesor
4. Mostrar Min y Max
5. Predecesor / Sucesor
                                 6. Recorrido InOrder
6. Recorrido InOrder
                                 7. Recorrido PreOrder
7. Recorrido PreOrder
                                 8. Recorrido PostOrder
8. Recorrido PostOrder
                                 9. Vaciar árbol
9. Vaciar árbol
                                 10. ¿Está vacío?
10. ¿Está vacío?
                                 11. Visualizar árbol (Swing)
11. Visualizar árbol (Swing)
                                 0. Salir
0. Salir
                                 Opción:
Opción:
```





Forma: o: Guía de Práctica de Laboratorio / Talleres / Centros de Simulación

Aprobación: 2022/03/01 Código: GUIA-PRLD-001 Página: 10

Opción: 1 Valor a insertar: 16 Valor a insertar: 17 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16 17 --- MENÚ ÁRBOL AVL ------ MENÚ ÁRBOL AVL ------ MENÚ ÁRBOL AVL ---1. Insertar 1. Insertar 1. Insertar 2. Eliminar 2. Eliminar 2. Eliminar 3. Buscar 3. Buscar 3. Buscar 4. Mostrar Min y Max 4. Mostrar Min y Max 4. Mostrar Min y Max 5. Predecesor / Sucesor 5. Predecesor / Sucesor 5. Predecesor / Sucesor 6. Recorrido InOrder 6. Recorrido InOrder 6. Recorrido InOrder 7. Recorrido PreOrder 7. Recorrido PreOrder 7. Recorrido PreOrder 8. Recorrido PostOrder 8. Recorrido PostOrder 8. Recorrido PostOrder 9. Vaciar árbol 9. Vaciar árbol 9. Vaciar árbol 10. ¿Está vacío? 10. ¿Está vacío? 10. ¿Está vacío? 11. Visualizar árbol (Swing) 11. Visualizar árbol (Swing) 11. Visualizar árbol (Swing) 0. Salir 0. Salir 0. Salir Opción: Opción: Opción:

Opción: 2 Opción: 2 Valor a eliminar: 15 1 2 3 4 5 6 7 8 9 11 12 13 14 16 17 Valor a eliminar: 10 --- MENÚ ÁRBOL AVL ------ MENÚ ÁRBOL AVL ------ MENÚ ÁRBOL AVL ---1. Insertar 1. Insertar 1. Insertar 2. Eliminar 2. Eliminar 2. Eliminar 3. Buscar 3. Buscar 3. Buscar 4. Mostrar Min y Max 4. Mostrar Min y Max 4. Mostrar Min y Max 5. Predecesor / Sucesor 5. Predecesor / Sucesor 5. Predecesor / Sucesor 6. Recorrido InOrder 6. Recorrido InOrder 6. Recorrido InOrder 7. Recorrido PreOrder 7. Recorrido PreOrder 7. Recorrido PreOrder 8. Recorrido PostOrder 8. Recorrido PostOrder 8. Recorrido PostOrder 9. Vaciar árbol 9. Vaciar árbol 9. Vaciar árbol 10. ¿Está vacío? 10. ¿Está vacío? 10. ¿Está vacío? 11. Visualizar árbol (Swing) 11. Visualizar árbol (Swing) 11. Visualizar árbol (Swing) 0. Salir 0. Salir 0. Salir Opción: Opción: Opción:

Opción: 3 Valor a buscar: 9 Valor de referencia: 11 Valor a buscar: 18 Encontrado Predecesor: 9 No encontrado Sucesor: 12 --- MENÚ ÁRBOL AVL ------ MENÚ ÁRBOL AVL ---1. Insertar --- MENÚ ÁRBOL AVL ---1. Insertar 2. Eliminar 1. Insertar 2. Eliminar 3. Buscar 2. Eliminar 3. Buscar 3. Buscar 4. Mostrar Min y Max 4. Mostrar Min y Max 4. Mostrar Min y Max 5. Predecesor / Sucesor 5. Predecesor / Sucesor 6. Recorrido InOrder 5. Predecesor / Sucesor 6. Recorrido InOrder 6. Recorrido InOrder 7. Recorrido PreOrder 7. Recorrido PreOrder 7. Recorrido PreOrder 8. Recorrido PostOrder 8. Recorrido PostOrder 8. Recorrido PostOrder 9. Vaciar árbol 9. Vaciar árbol 9. Vaciar árbol 10. ¿Está vacío? 10. ¿Está vacío? 10. ¿Está vacío? 11. Visualizar árbol (Swing) 11. Visualizar árbol (Swing) 11. Visualizar árbol (Swing) 0. Salir 0. Salir 0. Salir Opción: Opción: Opción:

Árbol vacío
--- MENÚ ÁRBOL AVL --1. Insertar
2. Eliminar
3. Buscar
4. Mostrar Min y Max
5. Predecesor / Sucesor
6. Recornido InOrder
7. Recornido PreOrder
8. Recornido PostOrder
9. Vaciar árbol
10. ¿Está vacío?
11. Visualizar árbol (Swing)
9. Salir

Opción: 9 Árbol eliminado.





Forma:o: Guía de Práctica de Laboratorio / Talleres / Centros de Simulación

Aprobación: 2022/03/01 Código: GUIA-PRLD-001 Página: 11

**Ejercicio 3:** Implementar un método para graficar el árbol AVL resultante, mostrando todos sus nodos, sus aristas izquierda y derecha utilizando clases y métodos genéricos, utilizar la librería Graph Stream o similar.

Para graficar nuestro arbol con interfaz, se usó la librería Swing, propio de java.

```
package ProblemasPropuestos.Ejercicio3;

import java.awt.*;
import javax.swing.*;

import ProblemasPropuestos.Ejercicio2.NodeAVL;

public class AVLVisualizerPanel<T extends Comparable<T>> extends JPanel {
    private NodeAVL<T> root;

public AVLVisualizerPanel(NodeAVL<T> root) {
    this.root = root;
    setPreferredSize(new Dimension(width:800, height:600));
    setBackground(Color.WHITE);
}
```

Se importan los componentes swing y awt para los graficos, colores, etc.

La clase extiende JPanel para dibujar el arbol, se guarda la raíz y el constructor sirve para crear el panel incluyendo el nodo raíz.

```
17  @Override
18  protected void paintComponent(Graphics g) {
19     super.paintComponent(g);
20     drawTree(g, root, getWidth() / 2, y:40, getWidth() / 4);
21  }
```

Este método se llama automáticamente por Swing cuando el panel necesita ser dibujado o actualizado. Se llama al método drawTree para dibujar el árbol.

```
private void drawTree(Graphics g, NodeAVL<T> node, int x, int y, int xOffset) {
    if (node == null) return;

    g.setColor(Color.BLACK);
    g.fillOval(x - 15, y - 15, width:30, height:30);
    g.setColor(Color.WHITE);
    g.drawString(node.data.toString(), x - 7, y + 5);

g.setColor(Color.BLACK);
    if (node.left != null) {
        int childX = x - xOffset;
        int childY = y + 60;
        g.drawLine(x, y, childX, childY);
        drawTree(g, node.left, childX, childY, xOffset / 2);

}

if (node.right != null) {
    int childX = x + xOffset;
    int childY = y + 60;
    g.drawLine(x, y, childX, childY);
    drawTree(g, node.right, childX, childY);
    drawTree(g, node.right, childX, childY, xOffset / 2);
}

drawTree(g, node.right, childX, childY, xOffset / 2);
}
```

Se crea el metodo recursivo para dibujar el arbol. "X", "y" y xoffset sirven para dar distancia y coordenadas. Se dibuja, colorea el nodo y se le da su valor, así sucesivamente por los hijos tanto derecho como izquierdo.





Forma: o: Guía de Práctica de Laboratorio / Talleres / Centros de Simulación

Aprobación: 2022/03/01 Código: GUIA-PRLD-001 Página: 12

```
public void updateTree(NodeAVL<T> newRoot) {
    this.root = newRoot;
    repaint();
}
```

Finalmente este método actualiza el arbol. Permitiendo redibujar el árbol cuando se inserta o elimina un nodo.

Finalmente se crea la clase VisualizarAVL.

```
package ProblemasPropuestos.Ejercicio3;

import javax.swing.*;

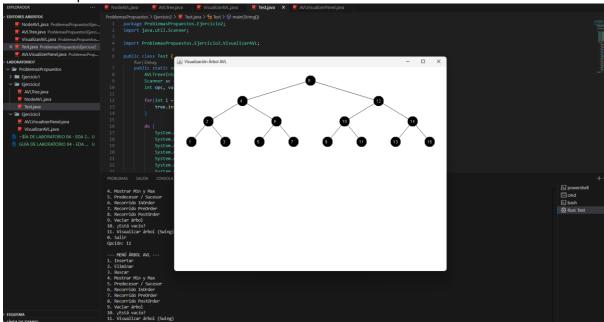
import ProblemasPropuestos.Ejercicio2.AVLTree;

public class VisualizarAVL {
    public static <T extends Comparable<T>> void mostrar(AVLTree<T> tree) {
        JFrame frame = new JFrame(title:"Visualización Árbol AVL");
        AVLVisualizerPanel<T> panel = new AVLVisualizerPanel<>(tree.getRoot());

frame.setDefaultCloseOperation(JFrame.DISPOSE_ON_CLOSE);
        frame.getContentPane().add(panel);
        frame.pack();
        frame.setLocationRelativeTo(c:null);
        frame.setVisible(b:true);
}
```

Esta clase contiene un método estático que permite visualizar un árbol AVL usando una ventana Swing (JFrame). Es una utilidad para abrir una ventana emergente con el dibujo del árbol.

Se hacen las pruebas directamente en nuestro menú interactivo visto anteriormente.



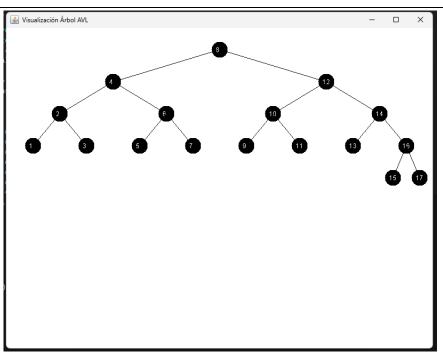
Se muestra el grafico con los nodos existentes



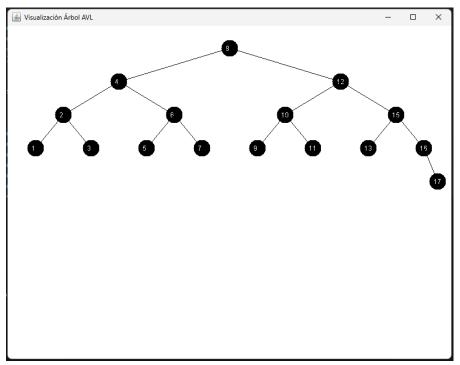


Forma:o: Guía de Práctica de Laboratorio / Talleres / Centros de Simulación

Aprobación: 2022/03/01 Código: GUIA-PRLD-001 Página: 13



Se añaden 16 y 17 (hubo balanceo).



Se elimina 14, al ser reemplazado por 13 se realiza la rotacion y balanceo.





Forma :o: Guía de Práctica de Laboratorio / Talleres / Centros de Simulación

Aprobación: 2022/03/01 Código: GUIA-PRLD-001 Página: 14

#### IV. CUESTIONARIO

# 1. ¿Cuáles fueron las dificultades que encontraste al desarrollar los ejercicios propuestos? por ejemplo, poca documentación, complejidad del lenguaje, etc.

Escasa documentación específica, ya que, si bien existen recursos sobre árboles AVL y Swing por separado, hay muy poca documentación clara que combine estructuras de datos con visualización gráfica en Java.

El balanceo del árbol AVL ya que al implementar correctamente las rotaciones simples y dobles (izquierda/derecha), y verificar el factor de balance en cada inserción y eliminación fue un reto. Cualquier error podía hacer que el árbol dejara de cumplir sus propiedades AVL.

# 2. ¿Explique cómo es el algoritmo que implemento para obtener el AVL con la librería Graph Stream? Recuerda que puede agregar operaciones sobre la clase BST.

Ya que usamos Java Swing para realizar este árbol, el algoritmo implementado combina dos partes clave: la estructura lógica del árbol AVL y su representación visual usando Swing.

Se implementó la clase AVLTree<T> que incluye:

- o Inserción de nodos con recursividad.
- o Cálculo del factor de balance (diferencia de alturas de los subárboles).
- Aplicación de rotaciones para mantener el balance (izquierda, derecha, doble izquierda-derecha, doble derecha-izquierda).
- o Métodos auxiliares como búsqueda, mínimo, máximo, predecesor y sucesor.
- o Recorridos (inorden, preorden, postorden).

Esto garantiza que el árbol se mantenga balanceado automáticamente tras cada operación.

#### Para mostrar el árbol gráficamente:

- Se creó una subclase de JPanel llamada AVLVisualizerPanel<T>, que dibuja el árbol recursivamente en el método paintComponent(Graphics g).
- Cada nodo se representa como un círculo con su valor dentro, y se conectan con líneas a sus hijos izquierdo y derecho.
- o El dibujo se realiza con coordenadas calculadas dinámicamente para centrar el árbol y evitar solapamientos, usando una separación horizontal (xOffset) que se reduce por nivel.

Se encapsuló todo en una clase VisualizarAVL que abre un JFrame con el panel visualizador. Este método es fácil de usar: solo se llama VisualizarAVL.mostrar(miArbolAVL); y se abre una ventana con el árbol renderizado.

#### V. REFERENCIAS Y BIBLIOGRÁFIA RECOMENDADAS:

- Weiss M., Data Structures & Problem Solving Using Java, 2010, Addison-Wesley.
- Weiss M., Data Structures and Algorithms Analysis in Java, 2012, Addison-Wesley.
- Cormen T., Leiserson C., Rivest R., Stein C., Introduction to Algorithms, 2022, The MIT Press
- The Java™ Tutorials <a href="https://docs.oracle.com/javase/tutorial/">https://docs.oracle.com/javase/tutorial/</a>
- Sedgewick, R., Algorithms in Java, Parts 1-4: Fundamentals, Data Structures, Sorting, Searching, Part 5:
- · Graph Algorithms, Addison-Wesley.
- Malik D., Data Structures Usign C++, 2003, Thomson Learning.
- Knuth D., The Art of Computer Programming, Vol. 1 y 3, Addison Wesley.





Forma:o: Guía de Práctica de Laboratorio / Talleres / Centros de Simulación

Aprobación: 2022/03/01 Código: GUIA-PRLD-001 Página: 15

TÉCNICAS E INSTRUMENTOS DE EVALUACIÓN				
TÉCNICAS:INSTRUMENTOS:Actividades ResueltasRubricasEjercicios PropuestosFigura de la companya de la company				
CRITERIOS DE EVALUACIÓN Los criterios de evaluación se encuentran en el silabo DUFA ANEXO en la sección EVOLUCIÓN CONTINUA				