

Taller de Programación APREF 2020

<https://tinyurl.com/Taller-APREF-2020>

Programación concurrente

1. Enumere y describa tres características que generalmente existen en un programa concurrente.
2. Para realizar la comunicación entre procesos ¿qué técnicas existen? Explíquelas.
3. Si tuviera que compartir información entre dos robot del ambiente dado en el curso. Qué opciones tendría? Detalle su respuesta.
4. Suponga que en el entorno Rinfo (el que utilizó en la práctica) no existiera el pasaje de mensajes, usted ¿podría afirmar que los procesos no se pueden comunicar? JUSTIFIQUE su respuesta.

Programación concurrente

1. Explique detalladamente cómo funciona la recepción de un mensaje (sintaxis, variantes).
1. ¿Cuántos tipos de áreas existen en el ambiente r-info? ¿Para qué se usa cada una? ¿Qué consideraciones se debe tener en cada una de ellas?.
2. ¿Qué componente de hardware de las computadoras actuales se ve relacionado con los tipos de áreas que se pueden definir en el entorno R-info?. Justifique.

Programación concurrente

1. Describa un problema en el cuál se justifique utilizar un área privada y un área parcialmente compartida.
2. Escriba un enunciado en el cuál se justifique utilizar un área exclusiva y un área compartida.
3. Escriba el enunciado de un problema en el cual se justifique utilizar áreas parcialmente compartidas.
4. Escriba el enunciado de un problema en el cual se justifique utilizar SOLO áreas compartidas.

Programación concurrente

1. Describa el mecanismo usado en r-info para que dos o más robots tomen objetos de una esquina para depositarlos en otra.
2. Describa el mecanismo usado en r-info para que un robot actúe como coordinador de dos o más robots (envío y recepción de datos)