

# Trabajo Práctico II

#### Algoritmos y Estructuras de Datos III Primer Cuatrimestre de 2015

Integrante	LU	Correo electrónico
Aldasoro Agustina	86/13	agusaldasoro@gmail.com
Noriega Francisco	660/12	frannoriega.92@gmail.com
Zimenspitz Ezequiel	155/13	ezeqzim@gmail.com
Zuker Brian	441/13	brianzuker@gmail.com



Facultad de Ciencias Exactas y Naturales Universidad de Buenos Aires

Ciudad Universitaria - (Pabellón I/Planta Baja) Intendente Güiraldes 2160 - C1428EGA

Ciudad Autónoma de Buenos Aires - Rep. Argentina

Tel/Fax: (54 11) 4576-3359 http://www.fcen.uba.ar

#### Resumen

Poner resumen.

## Índice

1.	Dakkar	3
	1.1. Descripción de la problemática	3
	1.2. Resolución propuesta y justificación	4
	1.3. Análisis de la complejidad	5
	1.3.1. Complejidad Temporal	5
	1.3.2. Complejidad Espacial	5
	1.4. Código fuente	5
	1.5. Experimentación	5
	1.5.1. Constrastación Empírica de la complejidad	
2.	Zombieland II	6
	2.1. Descripción de la problemática	6
	2.2. Resolución propuesta y justificación	6
	2.3. Análisis de la complejidad	6
	2.4. Código fuente	6
	2.5. Experimentación	6
	2.5.1. Constrastación Empírica de la complejidad	6
3.	Refinando petróleo	7
	3.1. Descripción de la problemática	7
	3.2. Resolución propuesta y justificación	7
	3.3. Análisis de la complejidad	7
	3.4. Código fuente	7
	3.5. Experimentación	7
	3.5.1. Constrastación Empírica de la complejidad	

#### 1. Dakkar

#### 1.1. Descripción de la problemática

La problemática trata de una travesía, la cual cuenta con n cantidad de etapas. Para cada una de las etapas, se puede elegir recorrerla en alguno de los tres vehículos disponibles: una BMX, una motocross o un buggy arenero. Cada uno de ellos permite concretar cada etapa en cantidades de tiempo diferentes. Además, la cantidad de veces que se pueden usar la motocross y el buggy arenero está acotada por  $k_m$  y  $k_b$  respectivamente.

Los *tiempos* que le llevan a los vehículos recorrer el trayecto varían por cada etapa y son datos conocidos pasados por parámetro.

Se pide recorrer la travesía, dentro de las restricciones, de modo que se utilice la menor cantidad de tiempo posible. Si existen dos (o más) maneras de atravesarla dentro del tiempo óptimo, se pide devolver sólo una.

Se exige resolver la problemática con una complejidad temporal de  $O(n.k_m.k_b)$ .

Dibujitos con ejemplos:)

#### 1.2. Resolución propuesta y justificación

Para resolver esta problemática, optamos por implementar un algoritmo de Programación Dinámica.

Con el fin de encontrar el recorrido factible que emplee menos tiempo; debemos comparar, para cada etapa, cuál es el menor tiempo con el que puede recorrer el camino faltante eligiendo en la instancia actual uno de los tres vehículos disponibles. Dado que la formulación de este problema es muy extensa, se realizó una formulación recursiva de modo que para cada problema se le asigna un valor dependiendo de un subproblema menor.

#### Formulación Recursiva

Optamos por comenzar recorriendo desde la etapa n hasta la etapa 0; n va a indicar la etapa actual,  $k_m$  la cantidad de motos y  $k_b$  la cantidad de boogys restantes que se pueden utilizar.

- Cuando llegamos a la etapa n=0 es porque terminamos todo el recorrido, de modo que el tiempo devuelto va a ser 0.
- Cuando  $k_m = 0$  y  $k_b = 0$  es porque la etapa actual (n) y el recorrido restante (las n-1 etapas) lo vamos a tener que hacer sólo en bicicleta, sin importar el tiempo que conlleve ya que nos quedamos sin motos y boogys para usar.
- Cuando  $k_m = 0$  y  $k_b \neq 0$  es porque utilizamos la mayor cantidad de motos posibles y las n-1 etapas restantes -conjunto a la actual(n)- las vamos a tener que recorrer con Bicicleta o Boogy. Por este motivo se elige la opción con tiempo menor usando Bicicleta o Boogy en la etapa n y llamando recursivamente a la función para n-1 considerando esta elección.
- De modo análogo, cuando  $k_m \neq 0$  y  $k_b = 0$  sólo vamos a contar con Motos y Bicicletas para la etapa actual y las n-1 etapas faltantes.
- En cambio, en caso contrario, todavía tenemos disponible cantidad de los tres vehículos. Por este motivo, se comparan los tres casos: empleando la Bicicleta en la etapa n, la Moto o el Boogy llamando recursivamente a la función para *n-1* de modo que va a devolver el menor tiempo posible considerando la elección llevada a cabo.

$$func(n, k_m, k_b) = \begin{cases} 0 & \text{si } n = 0 \\ tiempoBici(n) + f(n - 1, 0, 0) & \text{si } k_m = 0 \land k_b = 0 \end{cases}$$
 
$$func(n, k_m, k_b) = \begin{cases} min \left( \begin{array}{c} tiempoBici(n) + func(n - 1, 0, k_b), \\ tiempoBoogy(n) + func(n - 1, 0, k_b - 1) \end{array} \right) & \text{si } k_m = 0 \land k_b \neq 0 \end{cases}$$
 
$$func(n, k_m, k_b) = \begin{cases} min \left( \begin{array}{c} tiempoBici(n) + func(n - 1, k_m, 0), \\ tiempoMoto(n) + func(n - 1, k_m, k_b), \\ tiempoBoogy(n) + func(n - 1, k_m, k_b - 1) \end{cases} & \text{si } k_m \neq 0 \land k_b = 0 \end{cases}$$

Dado que los n,  $k_m$  y  $k_b$  iniciales van a ser los dados por parámetro y en el planteo de nuestra ecuación en la llamada recursiva n siempre decrementa en 1 y los demás o bien quedan iguales o uno de ellos decrementa en uno, estos parámetros van a estar acotados por:

$$\begin{array}{ccccc} 0 & \leq & n & \leq & n_{parametro} \\ 0 & \leq & k_m & \leq & k_{m_{parametro}} \\ 0 & \leq & k_b & \leq & k_{b_{parametro}} \end{array}$$

#### 1.3. Análisis de la complejidad

- 1.3.1. Complejidad Temporal
- 1.3.2. Complejidad Espacial

Si bien, ya no piden ningun requisito, pongamos cuanta memoria usa :)

- 1.4. Código fuente
- 1.5. Experimentación
- 1.5.1. Constrastación Empírica de la complejidad

#### 2. Zombieland II

- 2.1. Descripción de la problemática
- 2.2. Resolución propuesta y justificación
- 2.3. Análisis de la complejidad
- 2.4. Código fuente
- 2.5. Experimentación
- 2.5.1. Constrastación Empírica de la complejidad

### 3. Refinando petróleo

- 3.1. Descripción de la problemática
- 3.2. Resolución propuesta y justificación
- 3.3. Análisis de la complejidad
- 3.4. Código fuente
- 3.5. Experimentación
- 3.5.1. Constrastación Empírica de la complejidad