

# Configuración y adaptación automática de proyectos

Desarrollo Colaborativo de Aplicaciones

**01:**   Introducción

**02:**   Meta-Build Systems

**03:**   CMake

**04:**   Otros sistemas

# Introducción

# ¿Es suficiente con **make**?

Hasta el momento, hemos usado **make** para automatizar el proceso de compilación de nuestros proyectos.

- Makefiles con reglas y dependencias
- Variables y patrones
- Compilación incremental
- Automatización del proceso de distribución

# ¿Es suficiente con **make**?

**make** es una herramienta potente, pero...

1. Sintaxis específica y arcana
2. No es portable por sí solo
3. Configuración manual del entorno
4. Sin detección automática

# ¿Es suficiente con **make**?

Junto a esto, se suma un problema peor: **la portabilidad**

```
1 CC = gcc
2 CFLAGS = -Wall -O2 -I/usr/local/include
3 LDFLAGS = -L/usr/local/lib -lpthread
4
5 programa: main.o utils.o
6     $(CC) -o programa main.o utils.o $(LDFLAGS)
```

¿Esto funcionaría en Windows?

# ¿Es suficiente con **make**?

Bajo el sistema tradicional de **make**, deberíamos mantener, al menos, un *configurador de proyectos* por sistema operativo.

# ¿Es suficiente con **make**?

El problema de la mantenibilidad:

Digamos que empiezas con Visual Studio; tienes un archivo de solución y un único archivo de proyecto. Ahora supón que tu proyecto empieza a crecer y quieres que otras personas trabajen en él; necesitarán Visual Studio para poder abrir tu archivo de solución, compilar todos los archivos fuente y ejecutar tu ejecutable.



# ¿Es suficiente con **make**?

El problema de la mantenibilidad:

De repente, llega alguien que usa Linux quiere usar tu proyecto. Visual Studio no existe en Linux, así que investigas un poco y descubres que hay que definir un Makefile. Así que lo implementas todo va bien.

# ¿Es suficiente con **make**?

El problema de la mantenibilidad:

Después de un tiempo, te das cuenta de que es molesto mantener tanto tu proyecto de Visual Studio como tu Makefile. A cada cambio que haces al proyecto, te encuentras actualizando tu proyecto de Visual Studio y olvidando actualizar el Makefile, hasta que alguien que usa Linux se queja.

# ¿Es suficiente con **make**?

Además, hay algunas personas que ejecutan diferentes versiones de Visual Studio que tú y que te exigen que proporciones archivos de proyecto que sean compatibles con sus versiones. Es decir ¡debes tener una versión del proyecto para cada Visual Studio existente y la de Linux!.

# ¿Es suficiente con **make**?

Es decir ;debes tener una versión del proyecto para cada Visual Studio existente y la de Linux!.



# ***Meta-Build Systems***

# Fundamentos de los *Meta-Build Systems*

Los *Meta-Build Systems* se basan en no escribir ficheros de configuración de proyectos manualmente, sino **describirlos** en alto nivel y **generarlos** automáticamente para cada plataforma.

# Fundamentos de los *Meta-Build Systems*

Estos sistemas se basan en una arquitectura de **dos capas**:

## Capa Superior: *Meta-Build*

- Lenguaje de alto nivel.
- Describe **QUÉ** construir.
- Independiente de plataforma.
- Detecta el entorno.
- **Genera** archivos de *build*.

## Capa Inferior: *Build* nativo

- Ejecuta la compilación real.
- Gestiona dependencias.
- Específico de plataforma.
- Invoca compiladores.
- **Ejecuta** el build.

# Fundamentos de los *Meta-Build Systems*

Nosotros configuraremos **solo** la primera capa, el *Meta-Build*. La segunda capa la genera el *software* de configuración automáticamente.



# Fundamentos de los *Meta-Build Systems*

Ventajas de esta arquitectura:

1. **Abstracción de plataforma:** Escribe una vez, **compila en todas partes.**
2. **Optimización nativa:** Usa el mejor *build system* de cada plataforma.
3. **Integración con IDEs:** Genera proyectos nativos (Visual Studio, Xcode).
4. **Mantenibilidad.**

# Un poco de historia

## 2ª Generación

- AutoMake/AutoConf (1991)
- Scripts `configure`
- Detección básica

## 3ª Generación (Actual)

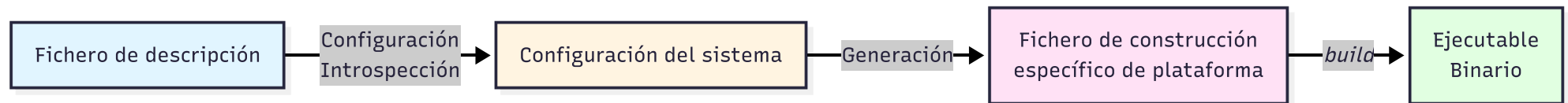
- CMake (2000)
- Meson (2013)
- Premake (2002)

# Principios de diseño

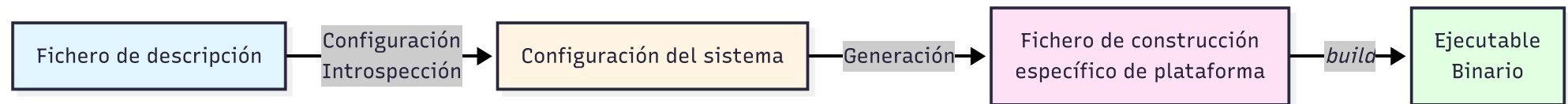
**Todo meta-build system debe resolver:**

- 1. Abstracción de plataforma:** Un único lenguaje de descripción
- 2. Introspección del sistema:** Detectar herramientas y capacidades
- 3. Gestión de dependencias:** Encontrar y enlazar bibliotecas
- 4. Generación eficiente:** Producir builds optimizados
- 5. Extensibilidad:** Adaptarse a necesidades específicas

# Principios de diseño



# Principios de diseño



## ⚠ Importante

Las dos primeras fases son el *meta-build*, la tercera es la **compilación real**.

# Fase 1: Configuración

En la fase de configuración se ejecuta lo siguiente:

1. ***Parsing***: Leer y analizar los archivos de descripción.
2. **Introspección**: Detectar compiladores y herramientas.
3. **Resolución de dependencias**: Encontrar librerías requeridas.

# Fase 1: Configuración

En la **fase de configuración** se ejecuta lo siguiente:

4. **Validación:** Verificar los requisitos del proyecto.
5. **Procesamiento de opciones:** Aplicar la configuración del usuario.
6. **Generación de cache:** Almacenar los resultados para builds futuros.

# Fase 1: Configuración

Durante la introspección del sistema debemos descubrir:

## Herramientas de compilación:

- Compiladores disponibles.
- Versiones y capacidades.
- *Flags* soportados.
- *Linker* y *archiver*.

## Entorno del sistema:

- Sistema operativo y versión
- Arquitectura (x86\_64, ARM, etc.)
- Variables de entorno
- Rutas estándar



# Fase 2: Generación

**Transformación de descripción abstracta a build concreto:**

- 1. Selección de generador:** Makefile, Ninja, Visual Studio, ...
- 2. Procesamiento de *templates*:** Expansión de variables.
- 3. Creación de reglas:** Comandos de compilación específicos.
- 4. Establecimiento de dependencias:** Orden de construcción.
- 5. Configuración de instalación:** *Scripts* de instalación.
- 6. Generación de metadatos:** Archivos auxiliares.

# Fase 2: Generación

## Generadores **make**-based:

- Unix Makefiles, MinGW Makefiles, NMake.
- Maduros, universales, más lentos.
- Paralelización con **-j**.

# Fase 2: Generación

## Generadores IDE:

- Visual Studio, Xcode.
- Integración completa con IDE.
- Debugging nativo.

# Fase 2: Generación

## Generadores modernos:

- **Ninja:** Extremadamente rápido, minimalista.
- Optimizado para regeneración incremental.

## Fase 3: *Build* (compilación real)

En este punto se ejecuta el *build system* nativo del sistema.  
**El *Meta-Build system* ya no interviene en este paso.**



Tip

Sin embargo, algunos sistemas como [CMake](#) contienen funciones auxiliares en su CLI para ejecutar este proceso bajo un mismo entorno.

# Conceptos Fundamentales

## El target

**Target = Unidad de construcción** En la *jerga* de los *Meta-Build Systems* un **target** es una **unidad de construcción**.

# Conceptos Fundamentales

## El target

### Taxonomía de targets:

1. **Ejecutables:** Programas finales.
2. **Bibliotecas estáticas:** Archivos objeto agrupados (`.a`, `.lib`).
3. **Bibliotecas dinámicas:** Código compartido (`.so`, `.dll`, `.dylib`).

# Conceptos Fundamentales

## El target

### Taxonomía de targets:

- 5. **Targets importados:** Referencias a bibliotecas externas.
- 6. **Targets personalizados:** Comandos arbitrarios.
- 7. **Targets alias:** Referencias a otros targets.

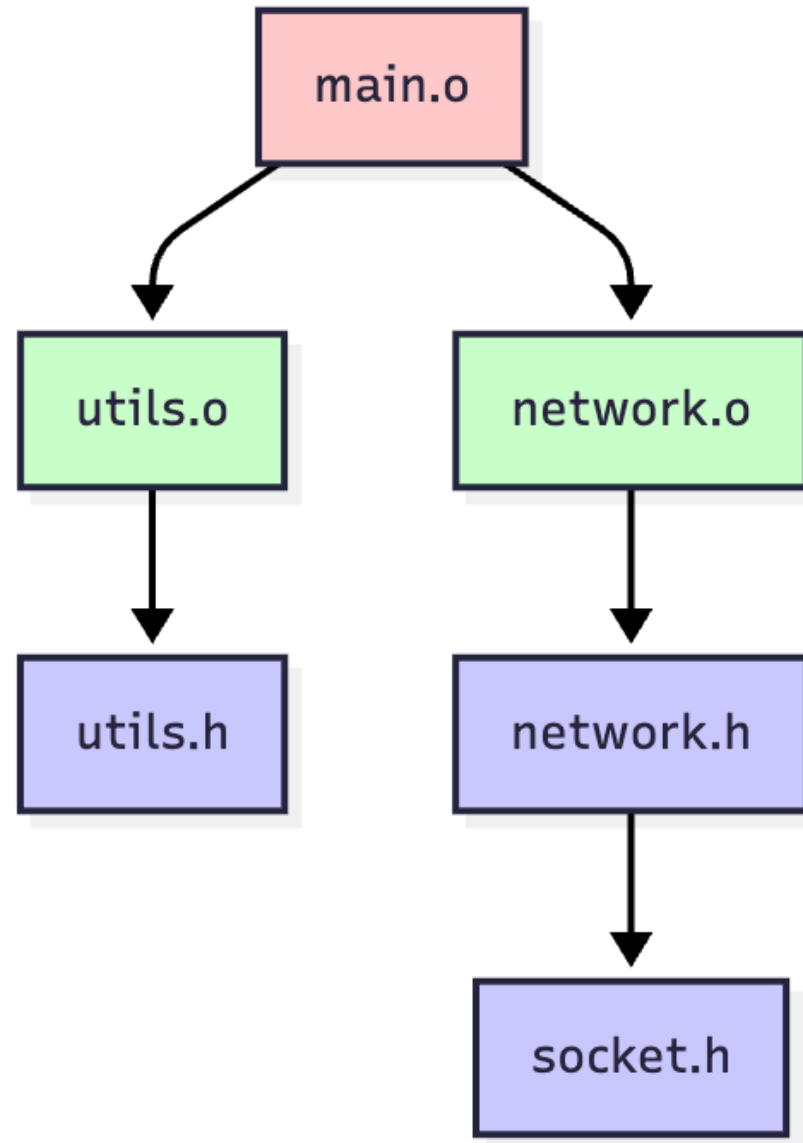


# Conceptos Fundamentales

## El grafo de dependencias

Las dependencias se establecen a través de un DAG

- **Nodos:** Archivos fuente, headers, objetos, bibliotecas, ejecutables
- **Aristas dirigidas:** Relaciones de dependencia
- **Acíclico:** No puede haber ciclos (evita dependencias circulares)
- **Orden topológico:** Define el orden de compilación



# Conceptos Fundamentales

## Análisis de dependencias

¿Qué hay que recompilar después de un cambio?

### *Timestamps*

Sistema idéntico que en los Makefiles.

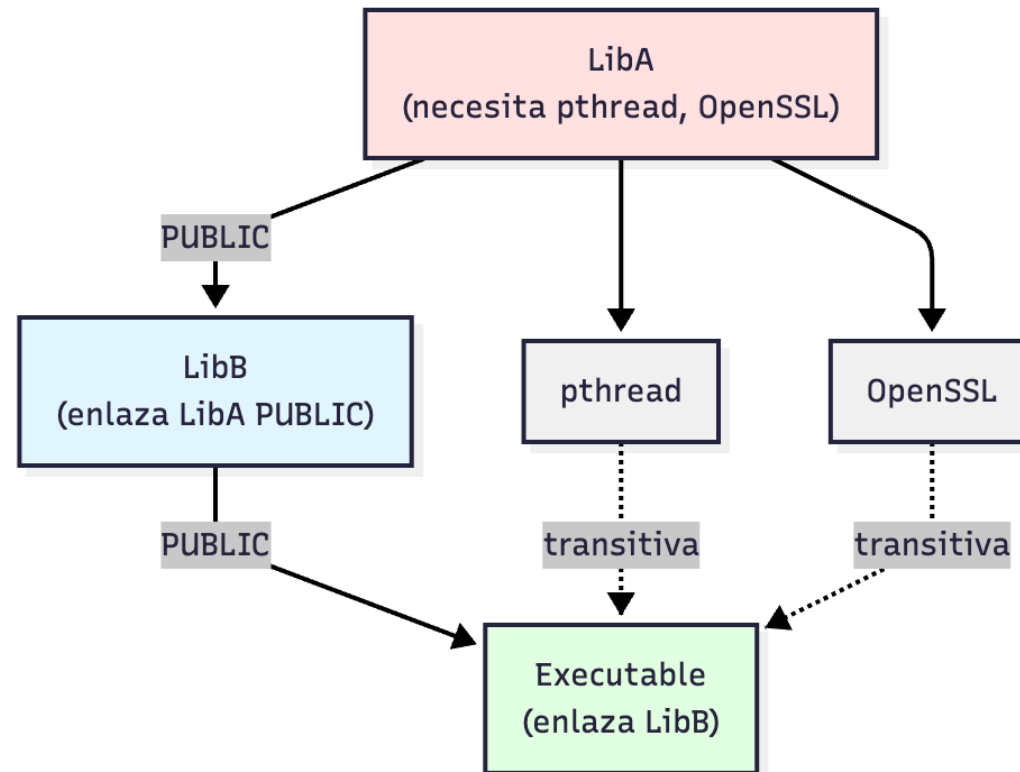
### Las cabeceras también se registran

```
1 // main.cpp
2 #include "utils.h"
3 #include "config.h"
```

Si `config.h` o `utils.h` cambia → Recompilar `main.cpp`

# Conceptos Fundamentales

## Propagación de dependencias transitivas



# Conceptos Fundamentales

## Propagación de dependencias transitivas

Gracias a esta estructura, el ejecutable enlaza directamente con con LibA, pthread, OpenSSL

**Ventaja:** No repetir dependencias en cada nivel

# Conceptos Fundamentales

¿Qué implica el modo de propagación?

El modo de propagación indica la **visibilidad** de las librerías en tiempo de compilación al **evaluar el target**.

# Conceptos Fundamentales

- **PRIVADO:** La dependencia se usa exclusivamente en la implementación asociada.
- Se usa **exclusivamente en la implementación del código.**
- No es visible por código que importe la fuente.
- No se propaga en compilación.

# Conceptos Fundamentales

Ejemplo: La librería *Pizzeria*

Implementamos la clase `Pizzeria` y la clase `HarinaEspecial`.

```
1 target_link_libraries(Pizzeria PRIVATE Cocina)
```

- `Pizzeria` puede usar en su implementación `Cocina`.
- `Pizzería` no puede incluir `Cocina` en su cabecera.
- Si alguien importa la librería `Pizzeria` y quiere usar `Cocina`, debe enlazarla externamente.



# Conceptos Fundamentales

- **PÚBLICO:** La dependencia se usa en el target Y en quien más quiera.
- Se usa tanto en la implementación del código del target como en la de cualquier otro que importe al target.
- La dependencia **es visible** por quien importe el target.
- Sí se propaga en compilación.

# Conceptos Fundamentales

Ejemplo: La librería *Pizzeria*

Implementamos la clase *Pizzeria* y la clase *Pizza*.

```
1 target_link_libraries(Pizzeria PUBLIC Pizza)
```

- *Pizzeria* puede usar *Pizza* en su implementación.
- *Pizzería* puede incluir *Pizza* en su cabecera.
- Si alguien importa la librería *Pizzeria* y quiere usar *Pizza*, *Pizza* se incluye automáticamente.

# Conceptos Fundamentales

- **INTERFAZ:** La dependencia no se usa en el target, pero sí en quien lo importe.
- No se usa en ningún momento de la implementación del target.
- La dependencia **es visible** por quien importe el target.
- Sí se propaga en compilación.

# Conceptos Fundamentales

Ejemplo: La librería *Pizzeria*

Implementamos la clase *Pizzeria* y la clase *Delivery*.

```
1 target_link_libraries(Pizzeria INTERFACE Delivery)
```

- *Pizzeria* no usa *Delivery* en su implementación.
- *Pizzería* no incluye *Delivery* en su cabecera.
- Si alguien importa la librería *Pizzeria*, puede usar los métodos de *Delivery* si lo precisa.
- No se debe explicitar el uso de *Delivery* en compilación.

# Conceptos Fundamentales

## Propiedades de Targets

En el *Meta-Build System* definimos también las propiedades de los targets



Tip

De la misma forma que modificarías en un [Makefile](#) los *include paths*, *lib paths* etc.

# Conceptos Fundamentales

## Gestión de Dependencias Externas

¿Qué hacemos con las librerías externas que usamos en nuestros proyectos?

Los *Meta-Build Systems* deben ser capaces de buscar las dependencias externas en el Sistema Operativo objetivo y descargarlas e instalarlas si es preciso.

# *Out-of-source builds*

Las *out-of-source builds* son uno de los **principios fundamentales de los *Meta-Build Systems***

Separar completamente el código fuente de los artefactos generados

# *Out-of-source builds*

## Ventajas de usar este enfoque

1. Repositorio limpio (`.gitignore build/`)
2. Múltiples configuraciones simultáneas
3. Limpieza trivial (`rm -rf build/`)
4. Sin conflictos de archivos



# *Out-of-source builds*

Con el mismo código, generamos diferentes *builds*:

```
proyecto/  
├── src/  
├── build-debug/      # Debug con símbolos  
├── build-release/    # Release optimizado  
├── build-profiling/  
└── build-windows/    # Otro SO
```

# Cache de Configuración

No recalcular en cada build

## Almacena:

- Resultados de introspección (compilador, versiones)
- Ubicaciones de dependencias encontradas
- Opciones configuradas por usuario
- Variables internas de estado
- Timestamps de última configuración

# CMake

# Introducción a CMake

## CMake (*Cross-Platform Make*)

- Sistema más popular actualmente
- Lenguaje propio de scripting
- **Meta-build system:** Genera proyectos nativos
- Usado por: KDE, Qt, Blender, OpenCV, LLVM
- Ecosistema enorme de módulos Find

# Introducción a CMake

## Generadores soportados:

- Unix Makefiles
- Ninja
- Visual Studio
- Xcode
- NMake
- Y más...

# Introducción a CMake

## Principios fundamentales:

1. ***Sepparation of concerns***: Configure vs Generate vs Build
2. ***Target-centric***: Todo gira alrededor de targets
3. **Portabilidad real**: Misma descripción, múltiples plataformas
4. **Extensibilidad**: Funciones, macros, módulos personalizados

# El lenguaje CMake

## Características del lenguaje:

- **Imperativo:** Ejecuta comandos secuencialmente
- **Case-insensitive:** `add_executable` = `ADD_EXECUTABLE`
- **Dinámicamente tipado:** Variables son strings
- **Sin retorno de valores:** Funciones modifican variables
- **Scope léxico:** Variables por directorio/función
- **Listas como strings:** Separadas por `;`

# Variables en CMake

```
1 # Definir variable
2 set(MI_VAR "valor")
3 set(LISTA "uno;dos;tres") # Lista
4
5 # Usar variable
6 message("${MI_VAR}")
7
8 # Variables de cache (persistentes)
9 set(OPTION "default" CACHE STRING "Descripción")
10
11 # Variables de entorno
12 set(ENV{PATH} "/nueva/ruta:${ENV{PATH}}")
13
14 # Variables del sistema
15 ${CMAKE_SYSTEM_NAME}      # Linux, Windows, Darwin
16 ${CMAKE_CXX_COMPILER_ID}  # GNU, Clang, MSVC
```



# Scope de variables

```
1  set(VAR "global")
2
3  function(mi_funcion)
4      set(VAR "local")          # Solo dentro de función
5      set(VAR "parent" PARENT_SCOPE) # Modifica scope padre
6  endfunction()
7
8  # Directorios
9  # CMakeLists.txt en src/ tiene su propio scope
10 add_subdirectory(src)
```

# Estructura Básica: CMakeLists.txt

## Archivo mínimo:

```
1 cmake_minimum_required(VERSION 3.15)
2
3 project(MiProyecto
4     VERSION 1.0
5     DESCRIPTION "Mi aplicación"
6     LANGUAGES CXX
7 )
8
9 add_executable(miapp main.cpp)
```

# Estructura Básica: CMakeLists.txt

## Disección:

- `cmake_minimum_required`: Versión mínima de CMake
- `project()`: Define proyecto, establece variables
- `add_executable()`: Crea target ejecutable

# El comando **project**

```
1 project(MiApp
2     VERSION 2.1.3
3     DESCRIPTION "Aplicación de ejemplo"
4     HOMEPAGE_URL "https://ejemplo.com"
5     LANGUAGES CXX C
6 )
```

## Variables definidas automáticamente:

```
1 ${PROJECT_NAME}           # MiApp
2 ${PROJECT_VERSION}        # 2.1.3
3 ${PROJECT_VERSION_MAJOR}   # 2
4 ${PROJECT_VERSION_MINOR}   # 1
5 ${PROJECT_VERSION_PATCH}   # 3
6 ${PROJECT_SOURCE_DIR}      # /ruta/al/proyecto
7 ${PROJECT_BINARY_DIR}      # /ruta/al/build
```

# Targets: tipos y creación

- Ejecutables: `add_executable(programa main.cpp utils.cpp)`
- Librerías estáticas: `add_library(milib STATIC lib.cpp helper.cpp)`
- Librerías dinámicas: `add_library(milib_shared SHARED lib.cpp)`
- Librerías *header only*: `add_library(headeronly INTERFACE)`
- Targets personalizados.

# Targets: tipos y creación

Todas las funciones de creación de targets reciben una lista de ficheros fuente necesarios para crearlo. La estructura es siempre **ARG\_1 = nombre** y **ARG\_2 = fuentes**. De esta forma, CMake monitoriza **qué ficheros pueden sufrir cambios para recompilar**.

# Targets: tipos y creación

## Nota

Puedes generar esto de dos formas. O bien como se explica aquí o con la función `target_sources()`, por si quieres dividir la forma en la que defines los ficheros fuente para target.

# Targets: tipos y creación



Tip

**No es necesario que indiques los `.h` o `.hpp`, CMake los detecta automáticamente como dependencias modificables.**



# Target properties

## Propiedades definen el comportamiento del target

```
1  # Ver propiedad
2  get_target_property(TIPO milib TYPE)
3
4  # Establecer propiedad
5  set_target_properties(milib PROPERTIES
6      CXX_STANDARD 17
7      CXX_STANDARD_REQUIRED ON
8      POSITION_INDEPENDENT_CODE ON
9      VERSION 1.2.3
10     SOVERSION 1
11 )
12
13 # Propiedades comunes
14 OUTPUT_NAME           # Nombre del archivo generado
15 ARCHIVE_OUTPUT_DIRECTORY # Directorio para .a
16 LIBRARY_OUTPUT_DIRECTORY # Directorio para .so
17 RUNTIME_OUTPUT_DIRECTORY # Directorio para ejecutables
```

# target\_include\_directories()

Actualizar los *include dirs* de compilación

```
1 target_include_directories(milib
2     PUBLIC                # Para milib y sus consumidores
3     include/              # Headers públicos
4     PRIVATE               # Solo para milib
5     src/internal/         # Headers internos
6 )
```

# target\_include\_directories()

Actualizar los *include dirs* de compilación

## Nota

Esto es el equivalente de añadir manualmente `-I ${INCLUDE_DIRS}` en un `Makefile`.

# target\_link\_libraries()

## Enlazar con otras bibliotecas:

```
1 # Enlace moderno (recomendado)
2 target_link_libraries(miapp
3     PRIVATE
4         milib           # Target interno
5         Threads::Threads # Target importado
6     PUBLIC
7         Boost::filesystem # Propagará a consumidores
8 )
```

# target\_link\_libraries()

## Nota

Esto es el equivalente de añadir manualmente `-l` en un `Makefile`.

# target\_link\_libraries()

## Nota

Esto es el equivalente de añadir manualmente `-l` en un [Makefile](#).

## Advertencia

Recuerda que también tienes que actualizar los *lib paths* si incluyes librerías externas en tu proyecto. Para eso, deberás llamar a [target\\_link\\_directories\(\)](#), la cual tiene un comportamiento idéntico a la homónima vista anteriormente.

# Organización multi-directorio

En el caso de contar con múltiples directorios, deberemos emplear una **estrategia de división**.

# Organización multi-directorio

- Decidir qué parte de nuestro *software* forma el núcleo de un *target*.
- Pensar si alguna parte del programa constituye una **librería**.

Ejemplo: En videjuegos, el motor es una librería que luego la aplicación (el ejecutable) consume. De esta forma, éste es exportable a otros proyectos.



# Organización multi-directorio

El directorio raíz contendrá un fichero `CMakeLists.txt`.

# Organización multi-directorio

El directorio raíz contendrá un fichero `CMakeLists.txt`.

Ahí, se llamará a la función `add_subdirectory()` para que `CMake` busque el `CMakeLists.txt` del directorio objetivo.

# Organización multi-directorio

El directorio raíz contendrá un fichero `CMakeLists.txt`. Ahí, se llamará a la función `add_subdirectory()` para que `CMake` busque el `CMakeLists.txt` del directorio objetivo.

## ⚠ Importante

Esto no es una llamada recursiva, recuerda que `CMake`, a diferencia de `make` va a **generar los ficheros de compilación**, pero no va a compilar ningún proyecto. Este tipo de dependencias luego se resolverán en el DAG generado para crear dichos ficheros. `CMake` generará **Makefiles** monolíticos.

# Organización multi-directorio

root/CMakeLists.txt

```
1 ...  
2 add_subdirectory(core)  
3 ...
```

root/core/CMakeLists.txt

```
1 ...  
2 add_library(core)  
3 ...
```

# FetchContent: dependencias automáticas

Add-on de CMake para buscar automáticamente las dependencias del proyecto.

# FetchContent: dependencias automáticas

Add-on de CMake para buscar automáticamente las dependencias del proyecto.

Si una dependencia no se encuentra, podemos ordenar que se descargue y añada al proyecto (de forma **local**).

# FetchContent: dependencias automáticas

```
1  include(FetchContent)
2
3  find_package(raylib)
4
5  if (NOT raylib_FOUND)
6
7      ...
8
9      FetchContent_Declare(
10         raylib
11         GIT_REPOSITORY https://github.com/raysan/raylib
12         GIT_TAG 5.0
13     )
14
15     FetchContent_MakeAvailable(raylib)
16 endif()
```

**Ventaja:** No requiere instalación previa de dependencias

# Comandos básicos de CMake

Para generar la configuración de tu proyecto, debes ejecutar:

```
1 cmake .
```



# Comandos básicos de CMake

Para generar la configuración de tu proyecto, debes ejecutar:

```
1 cmake .
```

## Advertencia

Esta es la forma de hacer un *in-source build*, la cual verás que es muy sucia. Lo recomendable es **siempre hacer *out-of-source builds***.

# Comandos básicos de CMake

Para generar una *out-of-source build* puedes hacerlo o manual:

```
1 mkdir build
2 cd build
3 cmake ..
```

o automático:

```
1 cmake -B build .
```

# Comandos básicos de CMake

Para **compilar** tu proyecto. Puedes hacerlo de forma manual:

```
1 cd build  
2 make
```

o usar el *helper* de CMake:

```
1 cmake --build build
```

# Comandos básicos de CMake



## Tip

Una ventaja de usar el *helper* de CMake es que integras la compilación en un solo comando agnóstico al Sistema Operativo. Tú escribirás lo mismo en el terminal, mientras que CMake será el encargado de detectar cómo se debe compilar y realizar los comandos necesarios en el sistema operativo que te encuentres.

# Otros *Meta-Build Systems*

# Meson

- Diseñado desde cero (2013) y enfocado en la velocidad
- Sintaxis Python-like, muy legible
- Backend Ninja por defecto
- Separación estricta configure/build

# Meson

## Filosofía:

“Lo correcto por defecto”

- Reconfigura automáticamente
- Detección rápida de cambios

# Meson

## Diferencia clave con CMake:

- Un solo backend
- **No genera proyectos IDE**
- Extremadamente rápido
- Menos flexible



# Meson

## Ejemplo de sintaxis:

```
1 project('miapp', 'cpp', version: '1.0')
2
3 executable('miapp',
4     sources: ['main.cpp', 'utils.cpp'],
5     dependencies: dependency('boost'),
6     install: true
7 )
```

# Ventajas teóricas de Meson

- **Velocidad:** 2-3x más rápido que CMake en configuración
- **Simplicidad:** Menos opciones = menos errores
- **Modernidad:** Sintaxis amigable, Python es conocido mundialmente

# Premake

## Características distintivas:

- Configuración en Lua (lenguaje completo)
- Orientado a IDEs nativos
- Popular en desarrollo de videojuegos
- Workspaces y proyectos (como soluciones VS)

# Premake

“Genera proyectos que los desarrolladores esperan”

- Visual Studio .sln/.vcxproj
- Xcode .xcodeproj
- Makefiles tradicionales

# Premake

## Diferencia con CMake:

- Lenguaje Turing-completo (Lua)
- Genera archivos IDE reales, no intermedios
- Scripting muy flexible

# Premake

## Ejemplo de sintaxis:

```
1 workspace "MiJuego"
2     configurations { "Debug", "Release" }
3
4 project "Motor"
5     kind "StaticLib"
6     files { "src/engine/**/*.cpp" }
7
8 project "Juego"
9     kind "WindowedApp"
10    files { "src/game/**/*.cpp" }
11    links { "Motor" }
```

# Ventajas teóricas de Premake

- **Flexibilidad:** Lua permite cualquier lógica
- **IDE nativos:** Debugging, intellisense funcionan perfectamente
- **Control afinado:** Configuración muy específica por plataforma
- **Familiaridad:** En la industria del videojuego se conoce Lua

# El estado de la cuestión

## CMake:

- Meta-sistema universal
- Máxima compatibilidad
- Ecosistema gigante
- Lenguaje verboso



# El estado de la cuestión

## Meson:

- Optimizado para velocidad
- Sintaxis clara

# El estado de la cuestión

## Premake:

- Optimizado para IDEs
- Libertad total (Lua)
- Ecosistema gamedev
- Sintaxis flexible

# ¿Cuándo usar cada uno?

## CMake:

- Proyectos grandes y complejos
- Ecosistema C/C++ establecido
- Máxima portabilidad requerida
- Gran cantidad de dependencias externas
- Industria/empresas establecidas

# ¿Cuándo usar cada uno?

## Meson:

- Independencia de IDEs (¡viva code!)
- Prioridad en velocidad de compilación
- Builds frecuentes (CI/CD intensivo)

# ¿Cuándo usar cada uno?

## Premake:

- Desarrollo de videojuegos
- Necesidad de usar IDEs intensivamente
- Configuraciones muy específicas por plataforma
- Scripting complejo necesario

# Tendencias

## Adopción actual (estimada):

- CMake: ~70% proyectos C/C++
- Meson: ~10-15% (creciendo)
- Premake: ~5-10% (estable, gamedev)
- Otros: ~5-10%

# Tendencias

## Tendencias:

- CMake sigue siendo estándar de facto
- Meson ganando terreno en proyectos actuales
- Premake nicho en gamedev, aunque se está virando a CMake