Gestión de Lista de Reproducción de Canciones Usando Estructuras de Datos

Garambel Marin Fernando, Luque Condori Luis Guillermo, Quispe Arratea Alexandra Raquel1,

‘*Universidad Nacional de San Agustın de Arequipa, Peru´,*

*fgarambel@unsa.edu.pe, aquispearr*[*@unsa.edu.pe*](mailto:correo@unsa.edu.pe) *, lluquecon@unsa.edu.pe*

***Abstract–***

***Keywords--Listas de reproducción, estructuras de datos, B+ tree, Trie.***

# Introducción

II. Keyword 1 (Marco Teórico)

## *A.* Árbol B

Un árbol B + es una estructura de datos de tipo árbol auto-balanceado que mantiene los datos ordenados y permite búsquedas, inserciones y eliminaciones eficientes. Es una mejora del árbol B, donde todas las claves están almacenadas en las hojas del árbol y las demás nodos contienen sólo índices.

## *B.* Trie

Un Trie es una estructura de datos especializada en la recuperación de datos, especialmente útil para manejar cadenas. Cada nodo del Trie representa un carácter de una cadena, y es eficiente para búsquedas de prefijos y coincidencias exactas.

## *C.* Lista Enlazada

La lista enlazada es una estructura de datos lineal donde cada elemento es un objeto separado que contiene un puntero al siguiente elemento en la lista. Es adecuada para inserciones y eliminaciones rápidas.

III. Keyword 2 (Marco Teórico)

## *A. Subtema 1*

## *B. Subtema 2*

## *C. Subtema 3*



IV. Metodología

1. *Caso 1*

*El repositorio de nuestro proyecto, EDA2024\_5, está organizado de la siguiente manera:*

*EDA2024\_5/*

*│*

*├── main.py*

*│*

*├── img/*

*│*

*├── model/*

*│ ├── \_\_init\_\_.py*

*│ └── song.py*

*│*

*├── test/*

*│ ├── \_\_init\_\_.py*

*│ ├── test\_bplustree\_manager.py*

*│ ├── test\_file\_manager.py*

*│ ├── test\_hashmap\_manager.py*

*│ ├── test\_memory\_manager.py*

*│ └── test\_trie.py*

*│*

*└── util/*

*├── \_\_init\_\_.py*

*├── bplustree\_manager.py*

*├── file\_manager.py*

*├── gui\_manager.py*

*├── hashmap\_manager.py*

*├── memory\_manager.py*

*├── playlist\_manager.py*

*└── trie.py*

1. *Caso 2*
2. *Caso 3*
3. *Caso 4*

V. Resultados y Discusión

1. *Semejanzas*
2. *Diferencias*
3. *Discusión*
4. *Propuesta*

Conclusiones

Referencias

1. Manuscript Templates for Conference Proceedings, IEEE. http://www.ieee.org/conferences\_events/conferences/publishing/templates.html
2. M. King, B. Zhu, and S. Tang, “Optimal path planning,” *Mobile Robots*,

ANEXOS

Note caption is centered below figures, but above tables.