



Universidad Politécnica de Madrid

ESCUELA TÉCNICA SUPERIOR DE INGENIEROS  
INDUSTRIALES

PROGRAMACIÓN DE SISTEMAS

DEPARTAMENTO DE ELECTRÓNICA Y AUTOMÁTICA

*Práctica 1: Diseño de un experimento*

Implementación y comparación de un generador dinámico de laberintos en C++ mediante un algoritmo *recursivo e iterativo*

Celia RAMOS RAMÍREZ (18295)

Gonzalo QUIRÓS TORRES (17353)

Josep María BARBERÁ CIVERA (17048)

3º GITI

30 de abril de 2021

# Resumen

El objetivo del presente trabajo es elaborar y comparar dos algoritmos, uno iterativo y otro recursivo, ambos resolviendo el mismo problema. El estudio se plantea como un experimento en el que se ponen a prueba ambos algoritmos al variar las condiciones o restricciones del problema a resolver. Más tarde se estudian los resultados del experimento para concluir acerca de su rendimiento y su complejidad.

De cara a la comparación de ambos métodos, se ha puesto especial cuidado en que los dos algoritmos, tanto el recursivo como el iterativo, sigan procesos análogos. Para lograrlo el esquema funcional de los algoritmos es prácticamente el mismo y los pasos que sigue el proceso son idénticos salvo por las diferencias inherentes a la naturaleza de los algoritmos.

En una primera fase se busca idear un problema que se pueda ser abordado desde ambos métodos y nos proporcione libertad suficiente de cara a variar sus variables o restricciones (ya sea el tamaño o número de inputs) para realizar la valoración y luego la comparación.

Más tarde, se implementan, primero el algoritmo recursivo dada su sencillez y claridad y más tarde el iterativo. Una vez realizado el recursivo ya se dispone de una base bajo la cual desarrollar el iterativo, y poder adecuarlo para que coincida en estructura y funcionamiento del recursivo.

Teniendo ambos programas listos, se elabora una forma eficiente y fiable para recoger datos, analizarlos y determinar cuáles son las ventajas e inconvenientes de cada uno, las condiciones en las que mejor se desarrollan y su desempeño y portabilidad en distintos sistemas operativos.<sup>1</sup>

---

<sup>1</sup>Toda la documentación mencionada con respecto a este proyecto (y que puede ser útil para el seguimiento de su desarrollo) está disponible en el siguiente repositorio: <https://github.com/jbarciv/Recursividad-PS.git>

# Índice

<b>1. Ideación</b>	<b>2</b>
1.1. Primeras propuestas . . . . .	2
1.2. Programación del algoritmo . . . . .	3
1.2.1. Recursivo . . . . .	3
1.2.2. Iterativo . . . . .	3
1.2.3. Comentarios al código . . . . .	5
<b>2. Experimentación</b>	<b>8</b>
2.1. Toma de medidas . . . . .	8
<b>3. Análisis</b>	<b>10</b>
3.1. Criterios de medida . . . . .	10
3.2. Metodología . . . . .	10
3.3. Resultados . . . . .	11
<b>4. Conclusiones</b>	<b>16</b>

# Introducción

Los algoritmos recursivos son una potente herramienta para la algoritmia en la programación. En esta memoria se pretende comparar un algoritmo recursivo con otro iterativo. Dicha comparación se realiza mediante el diseño de un experimento el cual pone en evidencia las ventajas y problemáticas que presenta la programación recursiva frente a la iterativa.

La memoria se estructura en cuatro partes que corresponden a las fases seguidas en el experimento. La primera fase es la de *Ideación*. Es la parte más importante, pues ella condiciona todas las fases posteriores. En ella se plantean las ideas propuestas y se discute la que finalmente ha sido elegida. Además, incluye la implementación sucesiva de los dos algoritmos mediante programación en C++. La segunda fase es la de *Experimentación*. Es aquí donde se exponen y discuten los criterios de comparación utilizados y cómo se han implementado dichas métricas en el código. Por otro lado, se explica la metodología empleada para las pruebas o toma de medidas. La tercera fase es la de *Análisis*. Esta parte resulta de vital importancia y es en ella en la que se pone de manifiesto de forma gráfica los resultados obtenidos en las fases precedentes. Para la realización del análisis heurístico, se ha procedido con ayuda de la herramienta RSTUDIO, a un análisis gráfico. En la cuarta y última fase de *Conclusiones* se recapitula y enuncian las principales conclusiones obtenidas del experimento realizado.

# Ideación

## 1.1 Primeras propuestas

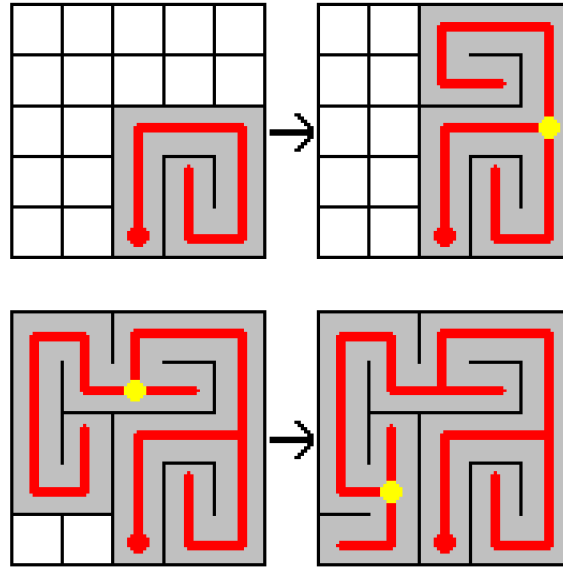
Inicialmente, se pensó en realizar un experimento con esencia matemática, esto es, abordar la resolución de integrales sencillas mediante sumas de Riemann. La intención era ir variando las particiones del dominio de integración mientras se comparaba el desempeño de los dos algoritmos. Aunque parecía un experimento adecuado, planteaba también varias problemáticas:

- Las funciones han de ser predeterminadas por el programador, perdiendo así la interacción con el usuario.
- De lo anterior se desprende que la cantidad de funciones que se pueden muestrear es limitada, lo que puede generar un sesgo, pues las funciones elegidas pueden favorecer el desempeño de un algoritmo frente al otro.
- Otra forma de abordar el problema sería mediante aproximaciones polinómicas a las integrales. Esto supone que las problemáticas anteriores siguen estando presentes, pero, además, las fórmulas de aproximación polinómica son sencillas (hasta cierto grado) y por ende los tiempos de ejecución no serían suficientemente largos para que la comparación resultare significativa.

Como segunda posibilidad se valoró la implementación de *juegos de estrategia* como el tres en raya, cuatro en raya, etc. Pero se dedujo que en un tablero acotado como en el tres en raya las iteraciones iban a ser siempre las mismas y al mismo tiempo no tenía sentido diseñar un tablero más grande pues el problema se iba a concentrar en un espacio reducido.

Finalmente se encontró otros algoritmos que diseñaban laberintos a partir de una malla rellena por caracteres. De entre los distintos métodos que abordaban el problema, se eligió aquel que consistía en visitar una por una las casillas, comprobando si eran válidas e ir abriéndose camino hasta rellenar toda la malla con pasillos. Esta metodología es conocida como *recursive backtracker*[2]. La cual es una versión aleatorizada del algoritmo *depth first-first search*. En la siguiente ilustración (ver FIG. 1) puede verse un ejemplo del algoritmo implementado.

Durante la recopilación de modelos de algoritmos para el laberinto, se dio con un *pseudoproyecto* de un laberinto iterativo que implementaba el método *recursive backtracker*. Éste contaba con una estructura similar a la que se estaba diseñando además de implementar prototipos de funciones que resultaron ser útiles para apoyarse en ellas y diseñar el algoritmo en cuestión.



**Figura 1:** *Ejemplo de un algoritmo recursive backtracker [1]*

## 1.2 Programación del algoritmo

### 1.2.1. Recursivo

Desde el punto de vista recursivo, esta forma de construir un laberinto no presenta grandes problemas. El algoritmo crea una rama del laberinto hasta que le es imposible seguir porque, por ejemplo, el extremo ha quedado “encerrado” entre el muro exterior (el cual marca el límite y evita que el programa se salga de la memoria reservada para el laberinto evitando que el S.O. interrumpa la ejecución) y la propia rama. La naturaleza de la recursividad hace que, una vez llegado a ese punto, al no haber posibilidad de movimiento, resuelva por fin esa llamada a la función recursiva y devuelva el resultado a las casillas anteriores que aún estaban pendientes de resolución. Esto continúa hasta que encuentra una casilla desde la que puede continuar camino, entonces abrirá desde ahí una nueva subrama del laberinto que continuará hasta que quede “encerrada” de nuevo y empiece a resolver hacia las casillas anteriores. Puede verse un ejemplo de dicha iteración en la figura 1. Finalmente, cuando ya no hay más casillas posibles por las que continuar, se volverá hacia atrás todas las casillas hasta llegar a la primera, en nuestro caso la posición (1,1). Este proceso asegura que el laberinto discorra por todas las casillas que sean posibles y que nunca quede “encajonado” (como ya hemos dicho, la propia naturaleza de la recursividad lo garantiza).

### 1.2.2. Iterativo

El abordaje iterativo de este problema no es tan sencillo. Esto es debido, al hecho de que crear una rama principal de forma iterativa resulta más complejo que crearla recursivamente. Establecer unas condiciones lógicas de control para que la rama no se salga de los bordes y se evite a si misma para no romper el laberinto no es suficiente. Porque tarde o temprano, la rama choca consigo misma y no tiene a donde ir. Solucionar este único punto es lo que más esfuerzo supone en la implementación del caso iterativo. La solución más inmediata resulta de crear un nuevo objeto o

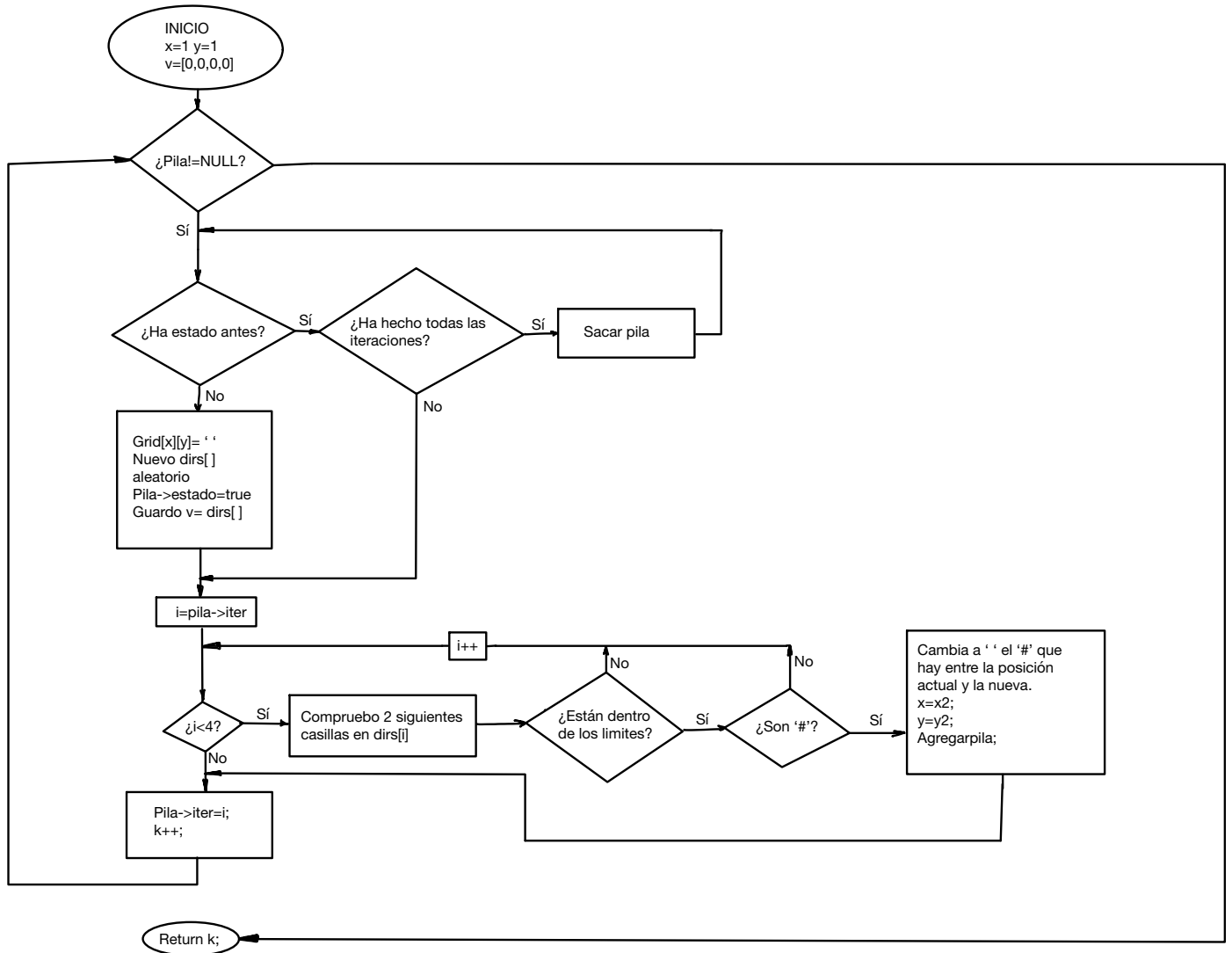
variable que almacene los lugares por los que la rama (o subrama) ya ha pasado. Para ello el equipo se dividió en dos:

- Una persona intentaría resolver el problema mediante la declaración de una variable dinámica local bidimensional. Es decir, una matriz con tantas filas como elementos tuviera la matriz sobre la que se hacía el laberinto y con tantas columnas como las dimensiones del laberinto (2 por ser bidimensional).
- Otra persona intentaría la implementación de una pila dinámica tipo LIFO, que en un principio solo almacenaría los índices de las casillas por las que la rama o subrama había pasado en orden (más tarde se utilizó la pila también para almacenar más datos).
- La tercera persona del equipo ejercería una labor de control y apoyo. Trabajando con las otras dos personas en limpieza del código e implementación de funciones auxiliares. Asimismo, controlaba el desarrollo de las dos vías con el fin de descartar la que menos conveniera para centrar todos los esfuerzos en la más prometedora.

Finalmente, la opción elegida ha sido la pila.

En la primera versión solo almacenaba la situación de las casillas ya ocupadas por la rama. Posteriormente se incluyó una funcionalidad extra en el código: cuando el programa se viera obligado a retroceder por la rama que acababa de construir, comprobaría cada dirección de la casilla en la que estuviera para decidir si era posible continuar en alguna otra dirección, pero de forma que se incurría en algunas ineficiencias, pues se comprobaban direcciones que ya se habían comprobado antes, cuando la rama había pasado por allí por primera vez (o por segunda, o por tercera). Se almacenó entonces en la pila el vector de direcciones aleatorizado, así como por qué iteración iba la comprobación del vector. De esta forma es posible finalizar el laberinto asegurando que todas las direcciones han sido comprobadas y todas en un orden aleatorio.

Se incluye a continuación el diagrama de flujo utilizado para la programación de la función `Visit()` en el caso iterativo.



**Figura 2:** Diagrama de flujo para la función *Visit()* en el algoritmo iterativo

### 1.2.3. Comentarios al código

Una vez implementados ambos algoritmos, surgen algunos detalles a ajustar.

Lo primero a corregir fue un “doble borde” que aparecía en las paredes derecha e inferior del laberinto. Dichas paredes extras eran debidas a que en la iteración aleatoria por el laberinto la última columna y fila no “caían dentro” de los movimientos del programa. Esto a su vez, era debido a que se comenzaba en la casilla (1, 1) y que las dimensiones fueran pares o impares. Si por ejemplo, las dimensiones fueran 6x6, al comenzar en la posición (1, 1), y suponiendo que los dos primeros movimientos son hacia la derecha, la siguiente casilla a la que moverse sería la (1, 3) que sería válida, pero en el siguiente movimiento la nueva casilla estudiada sería la (1, 5) que forma parte del borde exterior y no forma parte de los límites o casillas válidas. Por lo tanto, la solución elegida ha sido forzar a que las dimensiones sean siempre impares. Esto no supone demasiado problema, pues el usuario puede pedir dimensiones pares y es el programa quien modifica estas para que sean impares. En concreto las siguientes líneas de código:



```
// Se ajustan las dimensiones para que sean impares siempre.
(filas%2) ? filas : filas+=1;
(columnas%2) ? columnas : columnas+=1;
```

*Ajuste de dimensiones dentro de la función Pedir()*

de forma que es un cambio transparente para el usuario. Por otro lado, el cambio no es perceptible para dimensiones mayores de 10x10, lo que es la mayoría de los casos.

Las líneas de código anterior fueron planteadas en su inicio como la MACRO siguiente:

```
#define Arreglar_2D(x,y) (((x%2) ? x : x+=1),((y%2) ? y : y+=1))
```

*Macro planteada para sustituir el ajuste de dimensiones*

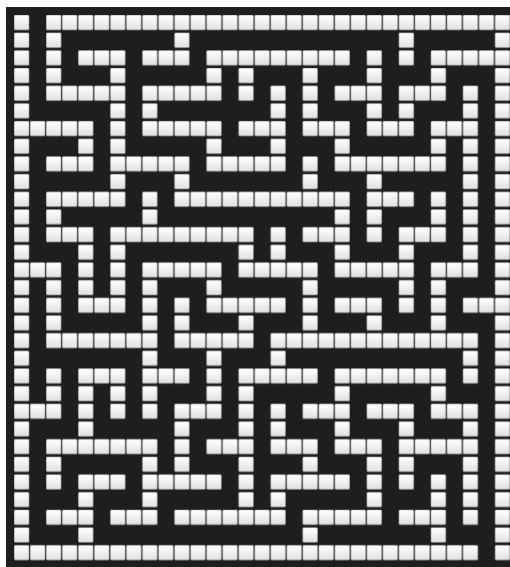
pero finalmente se decidió no utilizar ya que no respondía totalmente a la función de lo que debe ser una MACRO.

Por motivos estéticos, también se buscó algún carácter en UNICODE para que las casillas no vaciadas del laberintos se asemejaran más a paredes y poder visualizar el dibujo más fácilmente. Las siguientes líneas de código muestran la posible variante para la función PrintGrid():

```
for (int i=0; i<filas; i++) {
    for (int j=0; j<columnas; j++){
        if(grid[i][j] == '#')
            cout << "\u2B1C";
        else cout << "  "; // Notese el doble espacio intencionado
    }
    cout << endl;
}
```

*Variente para la función PrintGrid() con caracteres UNICODE*

En las figuras 3 y 4 puede verse la comparación entre la salida por consola mediante el símbolo UNICODE utilizado en el código anterior y el símbolo ASCII #.



**Figura 3:** Salida por consola del programa con caracteres UNICODE



## Experimentación

### 2.1 Toma de medidas

Para poder estudiar y comparar la ejecución de ambos códigos y algoritmos, ha sido necesaria una fase de toma de medidas. Los datos buscados corresponden a las diversas métricas empleadas, estas son: número de iteraciones, velocidad de ejecución y uso de memoria. Para la experimentación (esto es, ejecutar el código bajo diferentes condiciones), se ha elaborado un fichero *shell script* que permite ejecutar cada programa repetidas veces y genera un archivo de salida en el que vuelca los datos de cada ejecución. Más tarde este fichero es convertido a una tabla de datos con formato *.csv*. Para su estudio y análisis se ha utilizado la herramienta estadística RSTUDIO.

Más concretamente, el shell script empieza ejecutando el programa con un valor inicial de 20 tanto para filas y columnas. Y va sumando 50 unidades a filas y columnas con cada ejecución hasta llegar a 10000, realizando cada ejecución 5 veces para poder conseguir una media de los tiempos de ejecución. En cada ejecución, escribe en el fichero *output.csv* (o si se prefiere *output.txt*): un número del 1 al 5 correspondiente con la ejecución en curso, el tamaño de las filas y columnas, el área del laberinto (*filas \* columnas*), el tiempo empleado en la ejecución de la función *Visit()* y el número de iteraciones realizadas por dicha función. Se incluye a continuación el bucle principal del *shell script*:

```
initial=20
final=10000
step=50
contador=1

while [ $initial -le $final ]
do
    while [ $contador -le 5 ]
    do
        echo -n $contador\ >> $file
        $mypath/Maze_Recursivo $initial $initial 1\ >> $file
        contador=$(( $contador+1 ))
    done
    initial=$(( $initial + $step ))
    contador=$(( $contador-5 ))
done
```

*Fragmento principal del shell script*

Es importante utilizar `ulimit -s unlimited` dentro del script para evitar que el sistema operativo mate el programa cuando las dimensiones sean demasiado grandes, permitiendo que la pila sea más grande de lo habitual y no llegue a llenarse. Para poder ejecutar el mismo *script* en Windows ha sido necesario utilizar un emulador de Unix (*Cygwin* o una consola tipo *Git Bash*) y cambiar el comando anterior por `/STACK:reserve[10000000]` con la misma intención.

A la hora de realizar pruebas, se ha dispuesto de 3 computadoras diferentes: dos con sistemas operativos basados en UNIX, en concreto *Linux*, ambos con diferentes

procesadores, y un tercer computador con sistema operativo *Windows 10*. Se ha procedido extrayendo datos de la ejecución de los programas en cada uno de los tres computadores. Lo cual, supone además una manera de comprobar experimentalmente la portabilidad de los programas.

Es importante resaltar en este punto, lo conveniente que ha sido, para la ejecución del *script*, implementar en ambos código el paso de parámetros a la función `main()`. Se incluye brevemente el código y el paso de parámetros a una función de dichos argumentos:

```
//----FUNCION PRINCIPAL-----  
int main(int argc, char **argv){  
    // Se pide al usuario el tamaño del laberinto.  
    Pedir(argc, argv);
```

*Implementación de paso de argumentos al main()*

## Análisis

### 3.1 Criterios de medida

En primer lugar, debemos definir nuestras unidades de medida para poder comparar los algoritmos:

- El *tiempo*: tiempo en segundos que se tarda en completar el laberinto, que toman medidas antes y después de la llamada a `Visit()` de cada algoritmo.
- El *número de iteraciones*: en el caso del recursivo consideraremos una nueva iteración cada vez que se llame a la función `Visit()`. Y en el caso del iterativo, se sumará una iteración cada vez que se compruebe una casilla, es decir, cada vez que se ejecute el bucle `while(pila)`.

El número de iteraciones es algo relativo en el caso del iterativo, pero se ha considerado de esta manera ya que está en desventaja frente al recursivo porque tiene el inconveniente de que se puede atascar/encerrar. Y cada vez que se atasca, debe realizar comprobaciones en cada casilla que recorre al retroceder hasta que pueda reanudar su camino contruyendo el laberinto. Nótese que, con unas dimensiones dadas al iniciar la función, el número de casillas a vaciar siempre estarán acotadas. Y por eso el número de iteraciones del recursivo para las mismas dimensiones es constante a pesar de que se creen caminos diferentes. Y, por ende, si para el iterativo consideráramos una iteración cada vez que encuentra una casilla válida y la vacíe. El número de iteraciones para ambos algoritmos sería el mismo. Pero no sería fiable ya que el iterativo ha tenido que realizar un número mayor operaciones.

### 3.2 Metodología

Gracias a los datos obtenidos en la fase de experimentación, se ha podido elaborar una base de datos de tamaño suficiente. La limpieza y el tratamiento de los datos se ha llevado a cabo utilizando *Excel* y el software R en el entorno de desarrollo RSTUDIO. Se ha realizado en varias fases:

- En primer lugar, se importaban los datos a RSTUDIO desde el propio documento de salida, en formato *.csv*, que elaboraba automáticamente el *shell script*.
- Los documentos se inspeccionaban rápidamente mediante gráficos en busca de posibles datos atípicos. Al pasar a través de distintos sistemas operativos era común que las comas decimales se desplazaran, lo que provocaba grandes errores que debían ser detectados.
- Solucionado este problema, había que hacer la media de los tiempos, para lo que se ha utilizado la función `tapply()` de la librería “tidyvers”, añadir un factor que recogiera el microprocesador utilizado y el sistema operativo en cada ejecución y por último volcar cada tabla de datos a un documento *.csv* de nuevo.

- Una vez los datos están tratados y se han volcado en sus respectivas tablas, lo siguiente ha sido unificar en unico archivo dichas tablas. Para poder hacer los gráficos posteriores adecuadamente, ha habido que volver a transformar el dato del microprocesador y el sistema operativo a tipo factor, pues por defecto, R no asigna variables procedentes de una lectura externa a un tipo factor.
- Con la tabla final, se procede a elaborar los gráficos pertinentes. Para ello se hace uso del paquete *ggplot* de la librería “tidyvers”.

### 3.3 Resultados

En el siguiente gráfico (ver FIG. 5) se ha representado la evolución del número de veces que se llama a la función `Visit()` en función del número de filas (o columnas) de un laberinto de matriz cuadrada, para el caso recursivo. Y de la misma forma para el iterativo pero contando en número de veces que se itera dentro del bucle que revisa que la pila esté llena. Como se aprecia, para dimensiones pequeñas (número de filas no mayor que 2500), el algoritmo iterativo y el recursivo presentan un número de iteraciones parecido. Cuando el número de filas empieza a ser elevado, las diferencias entre ambos son notables. A priori, con este gráfico podría decirse que el método recursivo es “mejor”, pero si se modifica la posición del contador para que solo se incremente su valor al guardar elementos en la pila, esto es, cuando avance una casilla hacia delante, el número de iteraciones en ambos algoritmos es el mismo. Lo cual es coherente con explicado con anterioridad respecto al número de iteraciones. En el siguiente trozo de código se incluye la modificación en la posición del contador para realizar una medida más justa.

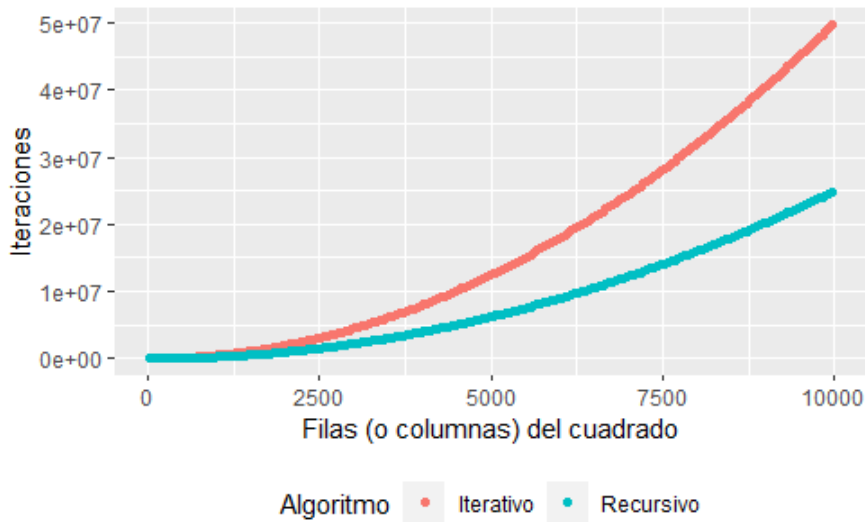
```

...
    // Se guarda la iteracion.
    pila->iter = i;
    // Se anade el nuevo nodo de la casilla a  visitar.
    AgregarPila(pila, x, y, i=0, false, vect);
    k++; // Nueva posicion del contador.
    break;
  }
}
// En caso de haber intentado los cuatro movimientos
// y no haber podido guarda la iteracion.
if(i == 3) pila->iter = ++i;
}
//k++; //Posicion original del contador.
}
return k;
}

```

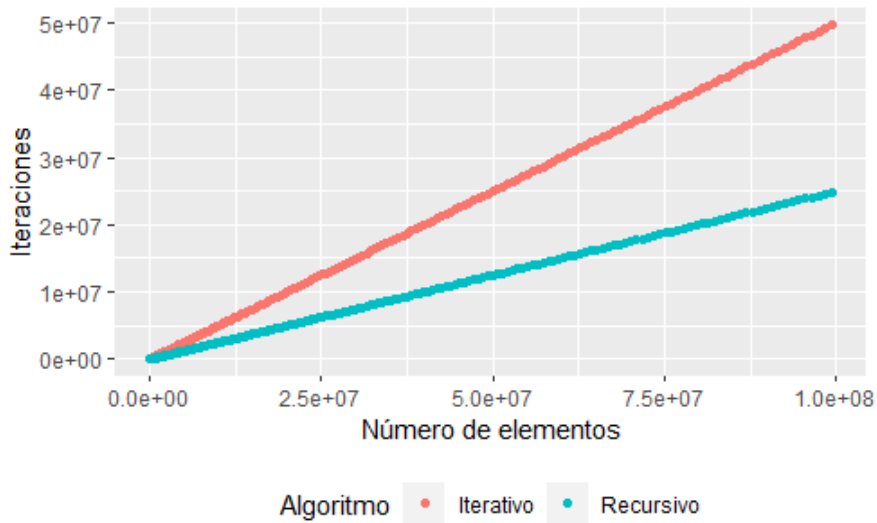
*Variante para el criterio en el contador de iteraciones*

El segundo gráfico (ver FIG. 6) es en esencia similar al primero. La diferencia más importante radica en que ahora varía el número de elementos del laberinto (el producto *filas \* columnas*), no la dimensión de sus filas o columnas. Con este cambio podemos estudiar más adecuadamente el número de iteraciones (llamadas a la función `Visit()` para el laberinto) en el caso de que el laberinto no sea cuadrado. Como puede observarse, la relación entre el número de llamadas y el “área” de la



**Figura 5:** Comparativa de número de iteraciones frente a la dimensión de un lado (supuesto el otro igual) para el caso recursivo e iterativo

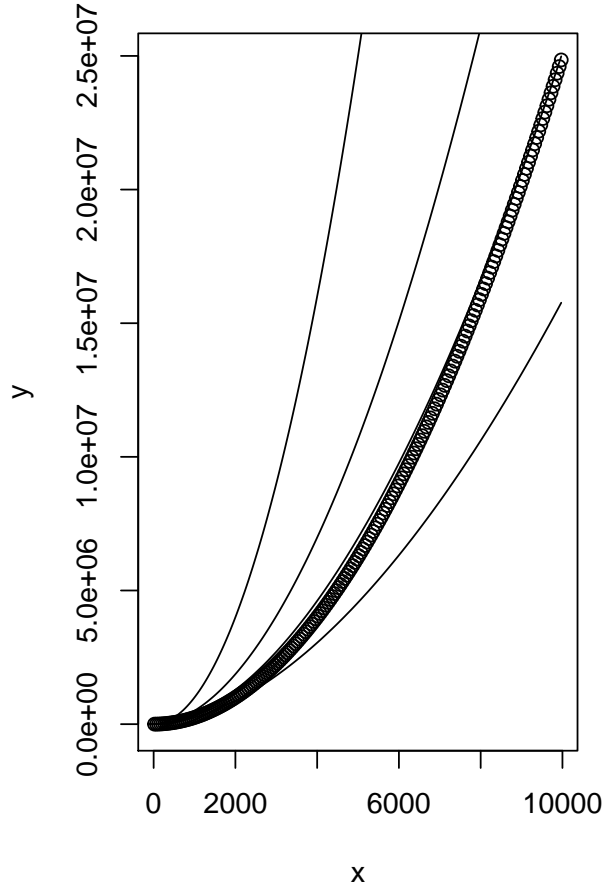
matriz es lineal y con pendiente aproximada  $1/5$  para el algoritmo iterativo y  $1/2$  para el recursivo.



**Figura 6:** Comparativa de número de iteraciones frente al producto  $filas * columnas$  para los algoritmos recursivo e iterativo

A la vista de ambos gráficos el algoritmo recursivo resulta más eficiente en cuanto número de iteraciones, tanto con el aumento de filas o columnas, como con el aumento del área ( $filas * columnas$ ). Esto deja de ser cierto si se cambia el criterio de iteración en el caso del iterativo. Deja de ser, por tanto, el número de iteraciones una posible métrica, pues se obtiene el mismo valor para ambos algoritmos. En el gráfico 5 puede aproximarse la evolución de ambos programas por exponenciales, de forma que podemos tener un valor empírico de la complejidad del problema. En la figura 7 puede verse cómo la exponencial  $e^2$  se ajusta al crecimiento de iteraciones (en el caso recursivo) según decrece el orden de la exponencia de 2 a 1,85, valor para

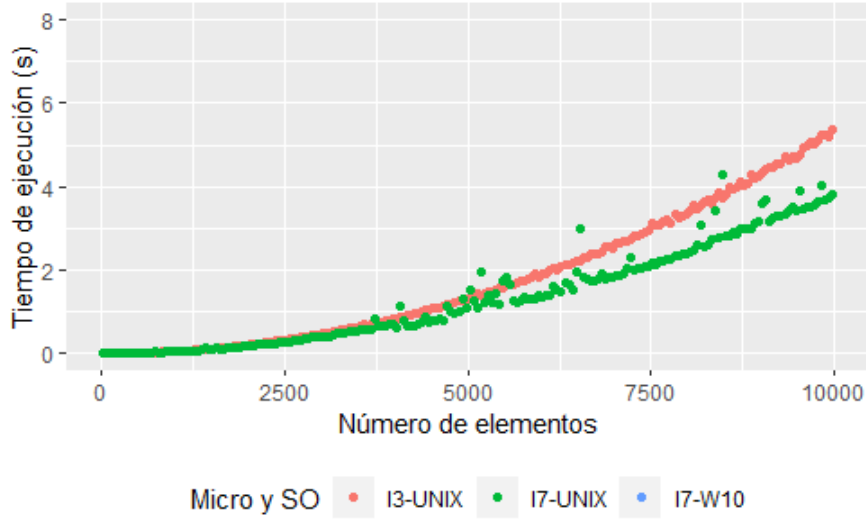
el cual la exponencial aproxima muy bien. Podemos concluir que dicho algoritmo es del orden de  $\mathcal{O}(e^n)$  donde  $n$  se ha comprobado que corresponde muy parecidamente a  $n = 1,85 = 17/20$ .



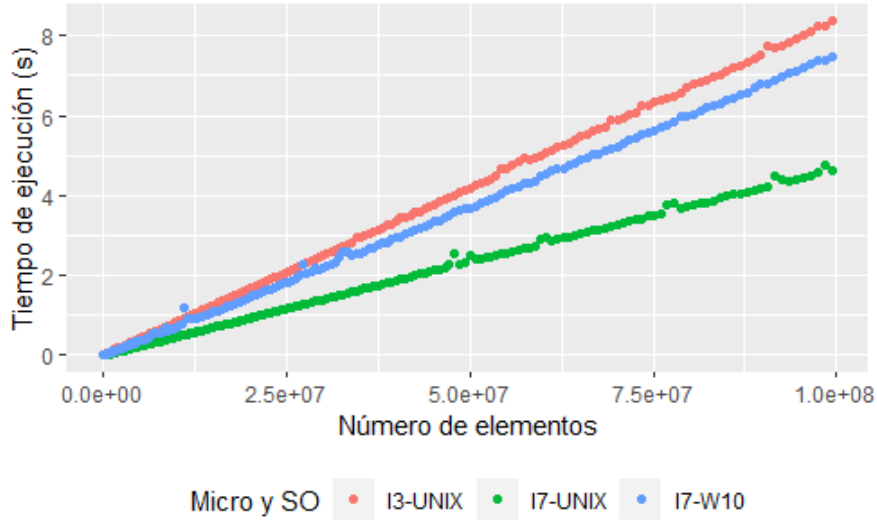
**Figura 7:** Aproximación por exponenciales a la evolución en el algoritmo recursivo del número de iteraciones según el número de filas o columnas.

En los gráficos 8 y 9, se han comparado los tiempos reales de ejecución completa del programa para los dos algoritmos. Dicha comparación se ha realizado para laberintos cuyo número de elementos es inferior a 100 millones, en tres equipos distintos, de distintas gamas y con distintos años de uso, a fin de mostrar la relevancia de estas características en el desempeño de los programas. Por cuestiones de tiempo no se tienen datos del desempeño del algoritmo iterativo en un equipo con Windows 10 de gama alta (con procesador INTEL CORE I7). Se observa que el algoritmo recursivo es claramente mejor que el iterativo, llegando a recortar en más de dos segundos la ejecución del iterativo en el caso del laberinto más grande evaluado ( $9971 \cdot 9971$  elementos). Lo cual equivale a una mejora sustancial de entre el 31 % y el 33 % respecto al iterativo. Como vemos, el desempeño real es opuesto al que pudiera esperarse.





**Figura 8:** *Tiempos medios de ejecución según el número de elementos*



**Figura 9:** *Tiempos medios de ejecución según tamaño del laberinto.*

Si bien esto puede no implicar que su medida incurra en un sesgo importante para determinar cuanto de bueno es el algoritmo recursivo, sí se incurre en sesgos mayores cuando se trata del algoritmo iterativo. Esto es así porque el mayor peso del recursivo recae en la función `Visit()`, y la propia naturaleza de la recursividad impone que `Visit()` se llame una y otra vez a sí misma. Por lo tanto, medir la cantidad de veces que se llama a `Visit()` en el algoritmo recursivo, proporciona una medida útil. Sin embargo, los pesos computacionales del algoritmo iterativo están más repartidos (`Visit()` llama a otras funciones que no se están contabilizando) y por ende, la medida de la cantidad de veces que se itera en este caso, es menos útil, porque es menos extrapolable y comparable, que la misma medida en el recursivo.

Las comparaciones por tamaño de memoria no se han llevado a cabo por falta de tiempo, sin embargo se considera que una reflexión puede ser interesante. Sobre todo con un imprevisto surgido a la hora de tomar datos con el sistema operativo

Windows. La razón por la que no contamos con datos acerca del recursivo en este computador es porque una vez alcanzadas unas dimensiones determinadas que, a escala del tamaño máximo que se espera alcanzar al final de la toma de datos, resultan extrañamente pequeños, el sistema operativo decide no ejecutar el algoritmo sin dar ningún tipo de aviso por consola. Pensamos que esto se puede deber a que el S.O. interprete un desbordamiento de la función recursiva `Visit()` y tenga algún tamaño en memoria dedicado a funciones en ejecución que se sobrepase del asignado al superar ciertas dimensiones del laberinto. De todas formas, se considera que se podría descartar un desbordamiento de pila (`stack overflow`), ya que el equipo desempeña tamaños hasta 180 veces más grandes en el iterativo.

## Conclusiones

Con un simple vistazo a las tablas anteriores, se aprecia la gran diferencia que hay entre ambos algoritmos en términos de tiempo y número de iteraciones, a pesar del cuidado puesto durante su desarrollo para crear programas pares en la función a desempeñar, y que se diferencian únicamente en lo estricto y necesario marcado por sus naturalezas.

Analizando el recursivo en los equipos Unix, vemos que a medida que aumentan las dimensiones del laberinto y la función visit se tiene que llamar más veces a sí misma de forma recursiva, el procesador con menor capacidad se va alejando cada vez más del otro al tener que manejar tamaños de pila más grandes y contando con peores herramientas para gestionarlos.

Por otro lado, en el iterativo, vemos que se repite el caso anterior entre ambos Unix. Sin embargo, vemos como, aún empleando el mismo procesador, es el sistema operativo el que marca la diferencia. Y vemos que el Unix es mucho más eficiente que el Windows a la hora de ejecutar el algoritmo.

Comparando ambos algoritmos, podemos concluir que el recursivo es el más apropiado para abordar el problema, quedando por encima del iterativo en el tiempo de ejecución y el número de iteraciones. Y demostramos experimentalmente que, a pesar de la mejor gestión de la memoria que en teoría pueden tener los algoritmos iterativos frente a los recursivos, en este tipo de problema es mejor el recursivo; por la sencillez de la función implementada y las garantías de ejecución que ofrece que desembocan en tiempos de ejecución menores por muy grandes que sean las dimensiones iniciales aportadas.

## Referencias

- [1] M. Foltin. *Automated maze generation and human interaction*. PhD thesis, Masarykova univerzita, Fakulta informatiky, 2011.
- [2] Wikipedia. Maze generation algorithm — Wikipedia, the free encyclopedia. <http://en.wikipedia.org/w/index.php?title=Maze%20generation%20algorithm&oldid=1008588880>, 2021. [Online; accessed 29-April-2021].