



Taller de Programación



AGENDA

Pasaje de mensajes - ENVIO

Ejemplos



COMUNICACIÓN – Pasaje de Mensajes -CMRE

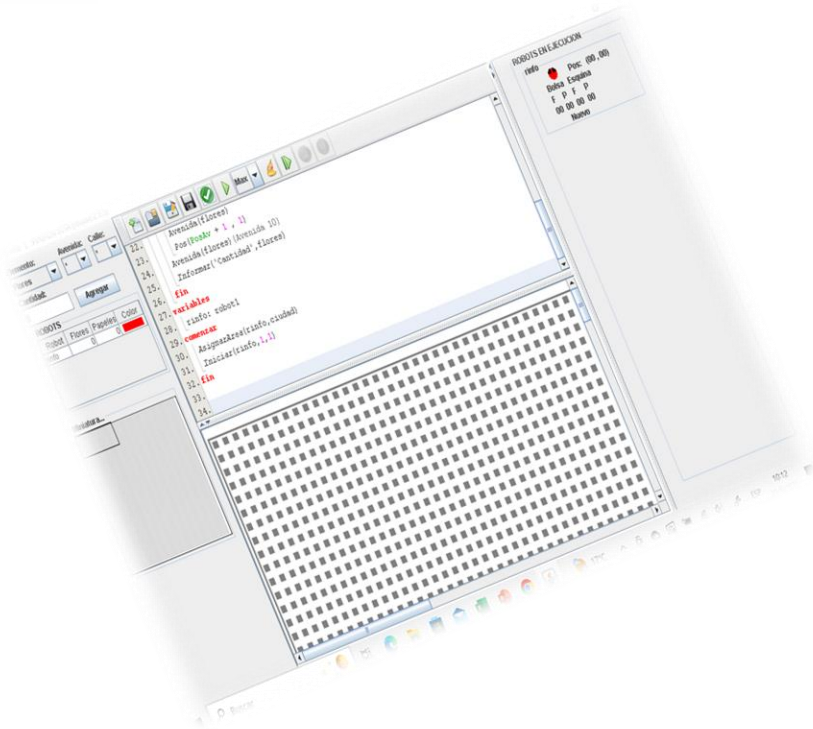
ENVÍO DE MENSAJES

El envío de mensajes es **asincrónico**, es decir, el robot que envía el mensaje lo hace y sigue procesando sin esperar que el robot receptor lo reciba.

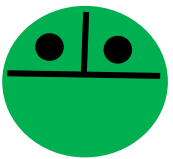
RECEPCIÓN DE MENSAJES

La recepción de mensajes es **sincrónica**, es decir, el robot que espera un mensaje **NO** sigue procesando hasta que recibe el mensaje.

Cómo es la sintaxis?



Instrucción 1



Instrucción 2

Sentencia de comunicación

Instrucción 3

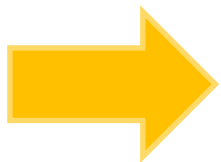


COMUNICACIÓN – Pasaje de Mensajes - Envío

```
programa ejemploEnvio
areas
  area1: AreaPC(1,1,20,20)
robots
  robot tipo1
  comenzar
  ...
fin

robot tipo2
  comenzar
  ...
fin

variables
  robot1:tipo1
  robot2: tipo1
  robot3:tipo2
```



Supongamos que el **robot 3**, le quiere enviar un mensaje al **robot1** y otro al **robot2**

EnviarMensaje(valor,variableRobot)

EnviarMensaje(variable,variableRobot)

*Cómo
escribimos el
programa?*



COMUNICACIÓN – Pasaje de Mensajes - Envío

programa envio

areas

area1: AreaPC(1,1,20,20)

Procesos

....

robots

robot tipo1

comenzar

...

fin

robot tipo2

variables

x:numero

comenzar

x:= 8

EnviarMensaje (5,robot1)

EnviarMensaje (x,robot2)

fin

variables

robot1: tipo1

robot2: tipo1

robot3: tipo2

comenzar

AsignarArea(robot1,ciudad)

Iniciar(robot1, 2, 2)

AsignarArea(robot2,ciudad)

Iniciar(robot2, 2, 2)

AsignarArea(robot3,ciudad)

Iniciar(robot3, 2, 2)

fin



COMUNICACIÓN – Pasaje de Mensajes - Envío

CONSIDERACIONES EN EL ENVIO DE MENSAJES

Puede enviarse un valor (entero o booleano) o una variable

EL envío debe incluir el nombre de una variable robot declarado (no el tipo)

Sólo se puede enviar un valor por mensaje de envío

*Cómo recibe
un robot un
mensaje?*