Proyecto Final

Sebastian García 201630047, Nicolás Sotelo 201623026

Diseño y Análisis de algoritmos

Ingeniería de Sistemas y Computación

*Universidad de Los Andes*

{ js.garcial1, n.sotelo }@uniandes.edu.co

Diciembre 11 de 2018

**Problema C**

* Algoritmo de solución
* Análisis de complejidades espacial y temporal
* Comentarios

1. Documentación

/\*\*

\* A partir de parejas de estimaciones, se calculan primero los valores que se interceptan.

\* Luego se obtienen los valores minimos que pertenecen a intercepciones y se obtienen el minimo

\* entre estos para obtener la velocidad observable estimada a partir de intercepciones.

\* En el caso en el que no hay intercepciones entre las estimaciones, se obtiene el promedio

\* de las estimacion menor entre las estimaciones.

\*

\* **@pre** el arreglo de estimaciones no esta vacio y solo contiene parejas cuyos valores x y son

\* el valor de velocidad minima y maxima para una estimacion.

\* **@post** se obtiene la velocidad observable estimada

\* **@param** n cantidad de estimaciones

\* **@param** tuples arreglo de estimaciones

\* **@return** la velocidad observable estimada

\*/

**public** **static** **int** aux(**int** n, Pair<Integer, Integer>[] tuples) {...}

/\*\*

\* Clase que representa una Pareja de valores

\*

\* **@param** <S>

\* **@param** <T>

\*/

**public** **static** **class** Pair <S, T> {...}

1. Observaciones