

DISEÑO DE ALGORITMOS ITERATIVOS

POR NEREA JIMÉNEZ GONZÁLEZ

VERIFICACIÓN

Semántica: encontrar predicados {P}A{Q} .

Verificar: {P=R0}A1{R1};...{Rn-1}An{Rn=Q} Si satisface {Rk-1}Ak{Rk} para

todo $k == satisface \{P\}A\{Q\}$

Si {P}A{Q} y P'=>P entonces {P'}A{Q} . Fortalecimiento de la

precondición.

Si Q=Q' ==> {P}A{Q'}. Debilitamiento de la postcondición.

Si $\{P\}A\{Q1\}$ y $\{P\}A\{Q2\}$ ==> $\{P\}A\{Q1\}$ y $\{Q2\}$. Conjunción en la postcondición.

Si $\{P1\}A\{Q\}$ y $\{P2\}A\{Q\} ==> \{P1 o P2\}A\{Q\}$. Conjunción en la postcondición.

Como la precondición de una verificación correcta se puede fortalecer

==> para demostrar la corrección de {P}A{Q} es suficiente con demostrar {R}A{Q} donde R es la condición más débil de A con

respecto a Q, pmd(A,Q) y ver que P==>R

INVARIANTES

Para la verificación del bucle necesitamos un invariante I, que describe los estados por los que pasa el bucle.

I se satisface antes de ejecutarse el bucle (P=>I), en cada iteración $(\{I \land B\}A\{I\})$ y cuando finaliza este $(I \land \neg B \Rightarrow Q)$.

En cada iteración el valor de variables se modifica pero no su relación.

Cota: estado ==> Z. Depende de las variables del cuerpo del bucle. Es mayor o igual que 0 cuando B se cumple: I^B=>cota>=0.

Decrece al ejecutarse el bucle: {I^B^cota=T}A{cota<T} donde T es una constante.

DERIVACIÓN

Derivar es construir las instrucciones a partir de su especificación asegurando su corrección.

La postcondición dirige el proceso de verificación.

Si la precondición es más fuerte que el predicado más débil y la

postcondición, ==> Proceso finalizado

En caso contrario, instrucciones iterativas:

{P}

A0(inicialización)

{I,Cota}

while(B){

{I^B}

A1(Restablecer)

{R}

A2 (avanzar)

{|}

{Q}

Al mantiene el invariante a cierto, A2 hace que la cota decrezca.

donde A0 intrucción que hace que el invariante se cumpla inicialmente,

REGLAS PRÁCTICAS

Instrucciones de asignación expresiones aritméticas y lógicas, etc... coste constante, O(1).

Return no se cuenta.

S1:S2 su coste es coste S1 + coste S2. O(f1(n)) + O(f2(n)) =O(f1(n)+f2(n)) =O(máx(f1(n), f2(n)))

Instrucción condicional: if(B){S1}else{S2} caso peor: O(máx(fB(n),fI(n),f2(n))

While(B){S} Calcular coste de cada vuelta, sumar los costes de todas las vueltas. El número de iteraciones depende de B.

Pasos para construir un ALGORITMO CON BUCLE



Diseñas el invariante y la condición del bucle sabiendo que se tiene que cumplir: 1^¬B ==> Q





Diseñar la función cota, C, de tal forma que: 1^B==>C>=0



Diseñar A2 y el predicado R=pmd(A2,1)



Diseñar A1 para que se cumpla {1^B}A1{R}



Comprobar que la cota realmente decrece: {1^B^C=T}A1;A2{C<T}

