#### FMI, Info, Anul II, 2020-2021 FLP

## Exemplu examen

### (S1.1) Unificare. Considerăm

- x, y, z, u variabile,
- a simbol de constantă,
- h, g simboluri de funcție de aritate 1,
- p simbol de funcție de aritate 3.
- 1 Aplicați algoritmul de unificare din curs pentru a găsi un unificator pentru termenii:

$$p(a, x, h(g(y)))$$
 și  $p(z, h(z), h(u))$ 

#### Soluție.

Regula aplicată	Lista soluție	Lista de rezolvat
	S	R
Inițial	Ø	$p(a, x, h(g(y))) \stackrel{.}{=} p(z, h(z), h(u))$
DESCOMPUNE	Ø	$a \stackrel{.}{=} z, x \stackrel{.}{=} h(z), h(g(y)) \stackrel{.}{=} h(u)$
REZOLVĂ	$z \stackrel{\cdot}{=} a$	$x \stackrel{.}{=} h(a), h(g(y)) \stackrel{.}{=} h(u)$
REZOLVĂ	$z \stackrel{\cdot}{=} a, x \stackrel{\cdot}{=} h(a)$	$h(g(y)) \stackrel{.}{=} h(u)$
DESCOMPUNE	$z \stackrel{\cdot}{=} a, x \stackrel{\cdot}{=} h(a)$	$g(y) \stackrel{.}{=} u$
REZOLVĂ	$z \doteq a, x \doteq h(a), u \doteq g(y)$	Ø

2 Aplicați algoritmul de unificare descris din curs pentru a găsi un unificator pentru perechile:

$$\{g(y) \stackrel{\cdot}{=} x, \ p(x, h(y), y) \stackrel{\cdot}{=} p(g(z), b, z)\}$$

	S	R
REZOLVĂ	Ø	$g(y) \stackrel{\cdot}{=} x, \ p(x, h(y), y) \stackrel{\cdot}{=} p(g(z), b, z)$
DESCOMPUNE	$\dot{x} = g(y)$	$p(g(y), h(y), y) \stackrel{\cdot}{=} p(g(z), b, z)$
- EŞEC -	$\dot{x} = g(y)$	$g(y) \stackrel{.}{=} g(z), h(y) \stackrel{.}{=} b, \ y \stackrel{.}{=} z$

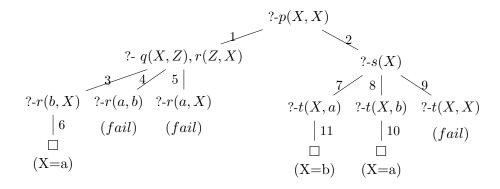
- $\bullet \ h$  și b sunt simboluri de operații diferite!
- $\bullet\,$  Nu există unificator pentru ecuațiile din U.

### (S1.2) Execuția programelor în Prolog Considerăm următorul program Prolog

- 1. p(X,Y) := q(X,Z), r(Z,Y).
- 2. p(X,X) := s(X).
- 3. q(X,b).
- 4. q(b,a).
- 5. q(X,a) := r(a,X).
- 6. r(b,a).
- 7. s(X) := t(X,a).
- 8. s(X) := t(X,b).
- 9. s(X) := t(X,X).
- 10. t(a,b).
- 11. t(b,a).

Să se descrie arborele de execuție al query-ului p(X, X).

#### Soluție 1.



Soluție 2. Pentru a rezolva p(X, X) putem aplica regula (1) sau (2)

- (i) Aplicăm regula (1).
  - redenumim regula (1) în p(X1,Y1) := q(X1,Z1), r(Z1,Y1).
  - unificăm p(X,X) cu p(X1,Y1) obținem  $\theta_1 = X1 \stackrel{.}{=} X, Y1 \stackrel{.}{=} X$
  - $\bullet$  înlocuim p(X,X) cuq(X1,Z1),r(Z1,Y1) și aplicăm substituția  $\theta_1$
  - $\bullet\,$ obținem noua țintă q(X,Z1),r(Z1,X)

- Trebuie să rezolvăm q(X, Z1). Putem aplica regulile (3), (4), sau (5)
  - (a) Aplicăm regula (3)
    - redenumim regula (3) în q(X2,b).
    - unificăm q(X, Z1) cu q(X2, b) obținem  $\theta_2 = X2 \stackrel{.}{=} X, Z1 \stackrel{.}{=} b$
    - înlocuim q(X, Z1) cu  $\emptyset$  și aplicăm substituția  $\theta_2$
    - obținem noua țintă r(b, X)
    - Putem aplica doar regula (6). Nu avem ce redenumi
      - \* unificăm r(b,X) cu r(b,a) obținem  $\theta_3 = X \stackrel{.}{=} a$
      - \* înlocuim r(b, X) cu  $\emptyset$
      - \* obținem ținta vidă. Avem soluția  $\theta = X = a$
  - (b) Aplicăm regula (4). Nu avem ce redenumi.
    - unificăm q(X, Z1) cu q(b, a) obținem  $\theta_2 = X = b, Z1 = a$
    - înlocuim q(X, Z1) cu  $\emptyset$  și aplicăm substituția  $\theta_2$
    - obținem noua țintă r(a,b)
    - Putem aplica doar regula (6). Nu avem ce redenumi
      - \* unificăm r(a,b) cu r(b,a) unificare eșuată, backtrack
  - (c) Aplicăm regula (5)
    - redenumim regula (3) în q(X2,a) := r(a, X2).
    - unificăm q(X, Z1) cu q(X2, a) obținem  $\theta_2 = X2 \stackrel{.}{=} X, Z1 \stackrel{.}{=} a$
    - înlocuim q(X,Z1) cu r(a,X2) și aplicăm substituția  $\theta_2$
    - $-\,$ obținem noua țintă r(a,X),r(b,X)
    - Putem aplica doar regula (6). Nu avem ce redenumi
      - \* unificăm r(a, X) cu r(b, a) unificare esuată, backtrack
- (ii) Aplicăm regula (2)
  - redenumim regula (2) în p(X1,X1) :- s(X1).
  - unificăm p(X,X) cu p(X1,X1) obținem  $\theta_1 = X1 \stackrel{.}{=} X$
  - $\bullet$  înlocuim p(X,X) cus(X1) și aplicăm substituția  $\theta_1$
  - obținem noua țintă s(X). Putem aplica regulile (7), (8), sau (9)
    - (a) Aplicăm regula (7)
      - redenumim regula (7) în s(X2) := t(X2, a).
      - unificăm s(X) cu s(X2) obținem  $\theta_2 = X2 = X$
      - înlocuim s(X) cu t(X2,a) și aplicăm substituția  $\theta_2$

- obținem noua țintă t(X, a)
- Putem aplica regula (10) sau (11)
- (1) Aplicăm regula (10). Nu avem ce redenumi
  - \* unificăm t(X, a) cu t(a, b) unificare eșuată, backtrack
- (2) Aplicăm regula (11). Nu avem ce redenumi
  - \* unificăm t(X, a) cu t(b, a) obtinem  $\theta_3 = X = b$
  - \* înlocuim t(X, a) cu  $\emptyset$
  - \* obținem ținta vidă. Avem soluția  $\theta = X \stackrel{.}{=} b$
- (b) Aplicăm regula (8)
  - redenumim regula (8) în s(X2) :- t(X2, b).
  - unificăm s(X) cu s(X2) obținem  $\theta_2 = X2 \stackrel{\cdot}{=} X$
  - înlocuim s(X) cu t(X2,b) și aplicăm substituția  $\theta_2$
  - obținem noua țintă t(X, b)
  - Putem aplica regula (10) sau (11)
  - (1) Aplicăm regula (10). Nu avem ce redenumi
    - \* unificăm t(X,b) cu t(a,b) obținem  $\theta_3 = X = a$
    - \* înlocuim t(X, b) cu  $\emptyset$
    - \* obținem ținta vidă. Avem soluția  $\theta = X = a$
  - (2) Aplicăm regula (11). Nu avem ce redenumi
    - \* unificăm t(X, b) cu t(b, a) unificare eșuată, backtrack
- (c) Aplicăm regula (9)
  - redenumim regula (9) în s(X2) := t(X2, X2).
  - unificăm s(X) cu s(X2) obținem  $\theta_2 = X2 = X$
  - înlocuim s(X) cu t(X2, X2) și aplicăm substituția  $\theta_2$
  - obținem noua țintă t(X,X)
  - Putem aplica regula (10) sau (11)
  - (1) Aplicăm regula (10). Nu avem ce redenumi
    - \* unificăm t(X,X) cu t(a,b) unificare eșuată, backtrack
  - (2) Aplicăm regula (11). Nu avem ce redenumi
    - \* unificăm t(X,X) cu t(b,a) unificare eșuată, backtrack

# (S1.3) Variabile libere / variabile legate. Considerăm $\lambda$ -expresia

$$\lambda x.(\lambda y.(\lambda x.x + z) ((\lambda x.x x) (x + y) + x)) (\lambda z.x y z)$$

**Soluție.** Adnotăm fiecare apariție a unei variabile cu poziția sa în formula pentru a putea exprima mai ușor relațiile de legătură:

$$\lambda x^{1}.(\lambda y^{2}.(\lambda x^{3}.x^{4}+z^{5})\;((\lambda x^{6}.x^{7}\;x^{8})\;(x^{9}+y^{10})+x^{11}))\;(\lambda z^{12}.x^{13}\;y^{14}\;z^{15})$$

Aparițiile variabilelor îndeplinesc următoarele roluri:

- $x^1$  este variabilă de legătură
- $y^2$  este variabilă de legătură
- $\boldsymbol{x}^3$ este variabilă de legătură
- $x^4$  este legată de  $x^3$
- $z^5$  este liberă
- $x^6$  este variabilă de legătură
- $x^7$  este legată de  $x^6$
- $x^8$  este legată de  $x^6$
- $x^9\,$ este legată de  $x^1\,$
- $y^{10}$  este legată de  $y^2$
- $x^{11}$  este legată de  $x^1$
- $z^{12}\,$ este variabilă de legatură
- $x^{13}$  este legată de  $x^1$
- $y^{14}$  este liberă
- $z^{15}\,$ este legată de  $z^{12}\,$

(S1.4) Reguli de tipuri. Vrem să adăugăm liste la limbajul LAMBDA prezentat la curs. Pentru aceasta avem nevoie e o modalitate de a construi liste și o modalitate de a de "deconstrui". Ca să realizăm acest lucru, adăugăm la LAMBDA următoarele expresii:

empty care desemnează lista vidă

**cons** funcție care primește ca argumente un element și o listă de elemente de același tip și produce o listă

uncons care primește trei argumente, 1, if Empty și if Cons cu următoarele semnificații:

l lista care trebuie procesată

ifEmpty constanta care să fie folosită dacă lista l e vidă

ifCons funcția care să fie folosită dacă lista l e nevidă: ea va lua ca argument capul și coada listei și va produce un rezultat de același tip cu ifEmpty.

De exemplu, folosind uncons putem să definim următoarele funcții noi

```
null let(null, 1 -> uncons $ 1 $ true $ (a -> b -> false),
    null $ (cons $ 4 $ empty))

tail let(tail, 1 -> uncons $ 1 $ empty $ (h -> t -> t),
    tail $ (cons $ 4 $ empty))

head let(head, default -> 1 -> uncons $ 1 $ default $ (h -> t -> h),
    head $ 0 $ (cons $ 4 $ empty))

    (pentru head am adăugat o constantă de eroare)
```

Extindeți sistemul de tipuri pentru limbajul LAMBDA prezentat la curs pentru a încorpora această extensie.

Soluție. Adăugăm un nou constructor de tipuri, [a] pentru liste cu elemente de tipul a, și următoarele reguli:

```
type(_, empty, [_]).
type(_, cons, T -> [T] -> [T]).
type(_,uncons, [TL] -> T -> (TL -> [TL] -> T) -> T).
```

(S1.5) Semantica operațională. Pentru acest exercitiu folosim limbajul IMP definit în curs. Folosind regulile semanticii operationale "small step" definite in curs justificati pasii de tranzitie intre configuratia

$$\langle \text{if } (0 \le i \text{ , } i = i + -4 \text{ ; while } (0 \le i, \{ i = i + -4 \}) \text{ , skip}) , i \mapsto 3 \rangle$$

și configurația

$$\langle i = i + -4 \rangle$$
; while  $(0 \le i, \{ i = i + -4 \}), i \mapsto 3 \rangle$ 

indicând termenul prelucrat de regulă.

Soluție. Tranzițiile sunt:

$$\begin{split} & \langle \text{if } \left(0 \lessdot \underline{i} \text{ , } i = i + -4 \text{ ; while } \left(0 \lessdot i, \left\{ i = i + -4 \right. \right\} \right) \text{ , skip} \right), \ i \mapsto 3 \rangle \xrightarrow{\text{ID}} \\ & \langle \text{if } \left(\underline{0 \lessdot 3} \text{ , } i = i + -4 \text{ ; while } \left(0 \lessdot i, \left\{ i = i + -4 \right. \right\} \right) \text{ , skip} \right), \ i \mapsto 3 \rangle \xrightarrow{\text{LEQ-TRUE}} \\ & \langle \underline{\text{if } \left(\text{true, } i = i + -4 \text{ ; while } \left(0 \lessdot i, \left\{ i = i + -4 \right. \right\} \right) \text{ , skip} \right)}, \ i \mapsto 3 \rangle \xrightarrow{\text{IF-TRUE}} \\ & \langle i = \underline{i} + -4 \text{ ; while } \left(0 \lessdot i, \left\{ i = i + -4 \right. \right\} \right), \ i \mapsto 3 \rangle \end{split}$$