



UNIVERSIDAD NACIONAL AUTÓNOMA DE MÉXICO

## Lenguajes de Programacion Examen Parcial I



■ Edgar Montiel Ledesma  
317317794

■ Carlos Daniel Cortes Jimenez  
420004846

1. En el lenguaje de programacion Zoo, los nombres para variables deben empezar con el caracter 'V' seguido por una cadena cualquiera no vacia de caracteres 'o' o 'z'.

a) Defina un juicio  $ozv$  tal que  $s\ ozv$  se cumpla si y solo si  $s$  es un nombre valido de variable en Zoo.

$ozv(s) \Leftrightarrow (s \text{ comienza con } V) \wedge (s \text{ contiene al menos un } o \vee z \text{ despues de } V)$

Donde:

- $s$  representa la cadena que se esta evaluando.
- $\Leftrightarrow$  "si y solo si"
- $(s \text{ comienza con } V)$  es verdadero si el primer carácter de la cadena  $s$  es  $V$ .
- $(s \text{ contiene al menos un } o \vee z \text{ despues de } V)$  es verdadero si la cadena  $s$  contiene al menos un carácter  $o \vee z$  después del primer caracter  $V$ .

$$\frac{\frac{P}{Q}(\text{Premisa})}{\frac{Q \Rightarrow R}{R}(\text{Premisa})} \quad \frac{\quad}{\frac{P}{R}(\text{Modus Ponens})}$$

b) Derive  $V$  ozo  $ozv$  usando sus reglas.

c) Enuncie el principio de induccion estructural para el juicio  $ozv$  y utilicelo para demostrar que: si  $w\ ozv$  entonces  $\exists u \in o, z + (w = Vu)$

2. En muchos lenguajes de programacion las expresiones flotantes incluyen el uso de notacion cientifica. Por ejemplo en Pascal la notacion cientifica se expresa usando una letra  $e$ . Por ejemplo  $+9.67e-15$  significa  $9.67 \times 10^{-15}$  y las expresiones flotantes son de alguna de las siguientes tres formas:

$s.u\ s\ e\ r\ s.u\ e\ r$

donde  $s, r$  son enteros signados y  $u$  es un entero no signado.

- a) Defina un juicio *pfloat* que genere a las expresiones flotantes de Pascal. Observe que debe tambien definir juicios para enteros signados y no signados.
- b) Utilice su definicion para dar una derivacion de  $+9.67e-15$ .

Sugerencia: siempre es util definir primero una gramatica libre de contexto adecuada y transformarla en el juicio deseado.

3. Un proceso estandar en la implementacion de compiladores es el llamado plegado de constantes (constant folding) que consiste en reconocer y evaluar expresiones constantes en tiempo de compilacion en vez de computar los resultados en tiempo de ejecucion, esto incluye simplificaciones usando propiedades aritmeticas. Por ejemplo la expresion  $(2 + 3 + y) * (x + 4 * 5)$  se simplifica a  $(5 + y) * (x + 20)$ , la expresion  $2 * x + 0$  se simplifica en  $2 * x$  y la expresion  $1 * (x + 2 * z)$  se simplifica en  $x + 2 * z$ . Considere el siguiente lenguaje EAs de expresiones aritmeticas simples.

$$e ::= x \mid n \mid e + e \mid -e \mid e * e \mid (e)$$

- a) Defina una funcion  $cfold :: EAs \rightarrow EAs$  que realice el proceso de plegado de constantes. Puede utilizar pseudocodigo de Haskell.

```
cfold :: EAs -> EAs
cfold (x) = x
cfold (n) = n
cfold (e1 + e2) | isNumber e1 && isNumber e2 = e1 + e2
                | otherwise = cfold e1 + cfold e2
cfold (-e) | isNumber e = -e
            | otherwise = -cfold e
cfold (e1 * e2) | isNumber e1 && isNumber e2 = e1 * e2
                | otherwise = cfold e1 * cfold e2
cfold (e) = e

isNumber :: EAs -> Bool
isNumber (n) = True
isNumber (-) = False
```

- b) Verifique que su definicion es correcta mediante el computo de  $cfold((5 + 2) + x * 1)$

Verificamos que la definicion de *cfold* es correcta:

Evaluamos primero  $cfold((5 + 2) \rightarrow cfold(7))$  dado que 7 es una constante se simplifica a 7.

Ahora eevaluamos  $cfold(x * 1) \rightarrow cfold(x)$  ya que 1 es una constante, y al multiplicar por 1 obtendremos el mismo valor por lo que la expresi3n se simplifica a solo *x*.

Por lo que el resultado de aplicar *cfold* a  $(5 + 2) + x * 1$  es  $7 + x$ .

- c) Defina el interprete denotativo para EAs y demuestre su correccion con respecto al plegado de constantes, es decir, demuestre que para cualquier expresion *e* se cumple que

$$evalse = evals(cfolde)$$

4. A continuacion se define la sintaxis concreta de un lenguaje funcional muy simple.

$$e ::= x | n | e_1 e_2 | fun(x) \rightarrow e$$

En donde el primer constructor representa las variables del lenguaje, el segundo numeros naturales, el tercero aplicacion de funcion y el ultimo la definicion de funciones.

- Traduce la gramatica anterior a una definicion inductiva con reglas de inferencia.
- Disena una sintaxis abstracta apropiada para este lenguaje. Hint: Primero observa si es necesario alguna especie de ligado como el que define el operador let visto en clase.
- Escribe las reglas para la relacion de analisis sintactico ( $\leftarrow \rightarrow$ ) del lenguaje.
- Disena un algoritmo de sustitucion para este lenguaje.
- La relacion de  $\alpha$ -equivalencia en este lenguaje se da respecto al operador de definicion de funcion fun, se dice que dos expresiones son  $\alpha$ -equivalentes si solo difieren en el nombre de la variable del parametro de la funcion. Por ejemplo:

$$fun(x) \rightarrow x \equiv \alpha fun(y) \rightarrow y$$

Demuestra que  $\equiv \alpha$  es una relacion de equivalencia.

5. Juanito Alimana quiere definir un lenguaje que le permita controlar un robot con movimientos y funcionalidades muy simples. El robot se mueve sobre una cuadrícula siguiendo las instrucciones especificadas por el programa. Al inicio el robot se encuentra en la coordenada (0, 0) y viendo hacia el norte. El programa consiste en una secuencia posiblemente vacía de los comandos move y turn separados por punto y coma, cada comando tiene el siguiente funcionamiento:

- turn hace que el robot de un giro de 90 grados en el sentido de las manecillas del reloj.
- move provoca que el robot avance una casilla en la dirección hacia la que está viendo.

Un ejemplo de un programa válido es:

move;turn;move;turn;turn;turn;move

Al final del programa el robot termina en la casilla (2, 1). La primera entrada de la coordenada indica la posición vertical mientras que la segunda es la posición horizontal.

Juanito nos pidió definir la semántica operacional de paso pequeño para el lenguaje que controla al robot. Para esto responde las siguientes preguntas formalmente, para diseñar un sistema de transición:

- Determina el conjunto de estados.
- Identifica los estados iniciales y finales del sistema de transición.
- Define la función de transición  $\rightarrow_R$  que indique cómo se debe transitar entre los estados del sistema. De tal forma que defina una semántica operacional de paso pequeño.
- Muestra paso a paso la ejecución del programa

move;turn;move;turn;turn;turn;move

usando la relación  $\rightarrow_R$  y partiendo del estado inicial correspondiente.