



UNIVERSIDAD NACIONAL AUTÓNOMA DE MÉXICO

Lenguajes de Programacion Examen Parcial I



■ Edgar Montiel Ledesma
317317794

■ Carlos Daniel Cortes Jimenez
420004846

-
- 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'.
 - Defina un juicio ozv tal que $s\ ozv$ se cumpla si y solo si s es un nombre valido de variable en Zoo.
 - Derive $V\ ozo\ ozv$ usando sus reglas.
 - Enuncie el principio de induccion estructural para el juicio ozv y utilicelo para demostrar que: si $w\ ozv$ entonces $\exists u \in o, z + (w = Vu)$
 - 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 9.67×10^{-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.

- Defina un juicio $pfloat$ que genere a las expresiones flotantes de Pascal. Observe que debe tambien definir juicios para enteros signados y no signados.
- 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.

- 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.

$e ::= x | n | e + e | - e | e * e | (e)$

- Defina una funcion $cfold :: EAs \rightarrow EAs$ que realice el proceso de plegado de constantes. Puede utilizar pseudocodigo de Haskell.
- Verifique que su definicion es correcta mediante el computo de $cfold((5 + 2) + x * 1)$

- 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.
- Diseña 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 (\leftrightarrow) del lenguaje.
- Diseña un algoritmo de sustitucion para este lenguaje.
- La relacion de α -equivalencia en este lenguaje se da respecto al operador de definicion de funcion `fun`, se dice que dos expresiones son α -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 direccion hacia la que esta viendo.

Un ejemplo de un programa valido 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 posicion vertical mientras que la segunda es la posicion horizontal.

Juanito nos pidio definir la semantica operacional de paso pequeno para el lenguaje que controla al robot. Para esto responde las siguientes preguntas formalmente, para diseñar un sistema de transicion:

- Determina el conjunto de estados.
- Identifica los estados iniciales y finales del sistema de transicion.
- Define la funcion de transicion \rightarrow_R que indique como se debe transitar entre los estados del sistema. De tal forma que defina una semantica operacional de paso pequeno.

d) 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.