Cálculo de Programas Trabalho Prático MiEI+LCC — 2019/20

Departamento de Informática Universidade do Minho

Junho de 2020

Grupo nr.	3
a89589	Ana Filipa Rodrigues Pereira
a89500	Carolina Gil Afonso Santejo
a89615	Sofia Guilherme Rodrigues dos Santos

1 Preâmbulo

A disciplina de Cálculo de Programas tem como objectivo principal ensinar a programação de computadores como uma disciplina científica. Para isso parte-se de um repertório de *combinadores* que formam uma álgebra da programação (conjunto de leis universais e seus corolários) e usam-se esses combinadores para construir programas *composicionalmente*, isto é, agregando programas já existentes.

Na sequência pedagógica dos planos de estudo dos dois cursos que têm esta disciplina, restringe-se a aplicação deste método à programação funcional em Haskell. Assim, o presente trabalho prático coloca os alunos perante problemas concretos que deverão ser implementados em Haskell. Há ainda um outro objectivo: o de ensinar a documentar programas, validá-los, e a produzir textos técnico-científicos de qualidade.

2 Documentação

Para cumprir de forma integrada os objectivos enunciados acima vamos recorrer a uma técnica de programação dita "literária" [?], cujo princípio base é o seguinte:

Um programa e a sua documentação devem coincidir.

Por outras palavras, o código fonte e a documentação de um programa deverão estar no mesmo ficheiro. O ficheiro cp1920t.pdf que está a ler é já um exemplo de programação literária: foi gerado a partir do texto fonte cp1920t.lhs¹ que encontrará no material pedagógico desta disciplina descompactando o ficheiro cp1920t.zip e executando

```
$ lhs2TeX cp1920t.lhs > cp1920t.tex
$ pdflatex cp1920t
```

em que <u>lhs2tex</u> é um pre-processador que faz "pretty printing" de código Haskell em <u>LATEX</u> e que deve desde já instalar executando

```
$ cabal install lhs2tex
```

Por outro lado, o mesmo ficheiro cp1920t.lhs é executável e contém o "kit" básico, escrito em Haskell, para realizar o trabalho. Basta executar

```
$ ghci cp1920t.lhs
```

¹O suffixo 'lhs' quer dizer *literate Haskell*.

Abra o ficheiro cp1920t.1hs no seu editor de texto preferido e verifique que assim é: todo o texto que se encontra dentro do ambiente

```
\begin{code}
...
\end{code}
```

vai ser seleccionado pelo GHCi para ser executado.

3 Como realizar o trabalho

Este trabalho teórico-prático deve ser realizado por grupos de três alunos. Os detalhes da avaliação (datas para submissão do relatório e sua defesa oral) são os que forem publicados na página da disciplina na *internet*.

Recomenda-se uma abordagem participativa dos membros do grupo de trabalho por forma a poderem responder às questões que serão colocadas na *defesa oral* do relatório.

Em que consiste, então, o *relatório* a que se refere o parágrafo anterior? É a edição do texto que está a ser lido, preenchendo o anexo C com as respostas. O relatório deverá conter ainda a identificação dos membros do grupo de trabalho, no local respectivo da folha de rosto.

Para gerar o PDF integral do relatório deve-se ainda correr os comando seguintes, que actualizam a bibliografia (com BibTrX) e o índice remissivo (com makeindex),

```
$ bibtex cp1920t.aux
$ makeindex cp1920t.idx
```

e recompilar o texto como acima se indicou. Dever-se-á ainda instalar o utilitário QuickCheck, que ajuda a validar programas em Haskell e a biblioteca Gloss para geração de gráficos 2D:

```
$ cabal install QuickCheck gloss
```

Para testar uma propriedade QuickCheck prop, basta invocá-la com o comando:

```
> quickCheck prop
+++ OK, passed 100 tests.
```

Pode mesmo controlar o número de casos de teste e sua complexidade utilizando o comando:

```
> quickCheckWith stdArgs { maxSuccess = 200, maxSize = 10 } prop
+++ OK, passed 200 tests.
```

Qualquer programador tem, na vida real, de ler e analisar (muito!) código escrito por outros. No anexo B disponibiliza-se algum código Haskell relativo aos problemas que se seguem. Esse anexo deverá ser consultado e analisado à medida que isso for necessário.

Problema 1

Pretende-se implementar um sistema de manutenção e utilização de um dicionário. Este terá uma estrutura muito peculiar em memória. Será construída uma árvore em que cada nodo terá apenas uma letra da palavra e cada folha da respectiva árvore terá a respectiva tradução (um ou mais sinónimos). Deverá ser possível:

- dic_rd procurar traduções para uma determinada palavra
- dic_in inserir palavras novas (palavra e tradução)
- dic_imp importar dicionários do formato "lista de pares palavra-tradução"
- dic_exp exportar dicionários para o formato "lista de pares palavra-tradução".

A implementação deve ser baseada no módulo **Exp.hs** que está incluído no material deste trabalho prático, que deve ser estudado com atenção antes de abordar este problema.

No anexo B é dado um dicionário para testes, que corresponde à figura 1. A implementação proposta deverá garantir as seguintes propriedades:

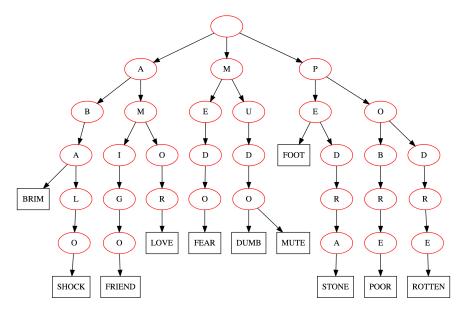


Figura 1: Representação em memória do dicionário dado para testes.

Propriedade [QuickCheck] 1 Se um dicionário estiver normalizado (ver apêndice B) então não perdemos informação quando o representamos em memória:

```
prop\_dic\_rep \ x = \mathbf{let} \ d = dic\_norm \ x \ \mathbf{in} \ (dic\_exp \cdot dic\_imp) \ d \equiv d
```

Propriedade [QuickCheck] 2 Se um significado s de uma palavra p já existe num dicionário então adicioná-lo em memória não altera nada:

Propriedade [QuickCheck] 3 A operação dic_rd implementa a procura na correspondente exportação do dicionário:

```
prop\_dic\_rd\ (p,t) = dic\_rd\ p\ t \equiv lookup\ p\ (dic\_exp\ t)
```

Problema 2

Árvores binárias (elementos do tipo BTree) são frequentemente usadas no armazenamento e procura de dados, porque suportam um vasto conjunto de ferramentas para procuras eficientes. Um exemplo de destaque é o caso das árvores binárias de procura, *i.e.* árvores que seguem o princípio de *ordenação*: para todos os nós, o filho à esquerda tem um valor menor ou igual que o valor no próprio nó; e de forma análoga, o filho à direita tem um valor maior ou igual que o valor no próprio nó. A Figura 2 apresenta dois exemplos de árvores binárias de procura.²

Note que tais árvores permitem reduzir *significativamente* o espaço de procura, dado que ao procurar um valor podemos sempre *reduzir a procura a um ramo* ao longo de cada nó visitado. Por exemplo, ao procurar o valor 7 na primeira árvore (t_1) , sabemos que nos podemos restringir ao ramo da direita do nó com o valor 5 e assim sucessivamente. Como complemento a esta explicação, consulte também os vídeos das aulas teóricas (capítulo 'pesquisa binária').

Para verificar se uma árvore binária está ordenada, é útil ter em conta a seguinte propriedade: considere uma árvore binária cuja raíz tem o valor a, um filho s_1 à esquerda e um filho s_2 à direita. Assuma

 $^{^2}$ As imagens foram geradas com recurso à função dotBt (disponível neste documento). Recomenda-se o uso desta função para efeitos de teste e ilustração.



Figura 2: Duas árvores binárias de procura; a da esquerda vai ser designada por t_1 e a da direita por t_2 .

que os dois filhos estão ordenados; que o elemento *mais à direita* de t_1 é menor ou igual a a; e que o elemento *mais à esquerda* de t_2 é maior ou igual a a. Então a árvore binária está ordenada. Dada esta informação, implemente as seguintes funções como catamorfismos de árvores binárias.

```
maisEsq :: \mathsf{BTree}\ a \to Maybe\ a maisDir :: \mathsf{BTree}\ a \to Maybe\ a
```

Seguem alguns exemplos dos resultados que se esperam ao aplicar estas funções à árvore da esquerda (t1) e à árvore da direita (t2) da Figura 2.

```
*Splay> maisDir t1
Just 16
*Splay> maisEsq t1
Just 1
*Splay> maisDir t2
Just 8
*Splay> maisEsq t2
Just 0
```

Propriedade [QuickCheck] 4 As funções maisEsq e maisDir são determinadas unicamente pela propriedade

```
prop\_inv :: BTree \ String \rightarrow Bool

prop\_inv = maisEsq \equiv maisDir \cdot invBTree
```

Propriedade [QuickCheck] 5 O elemento mais à esquerda de uma árvore está presente no ramo da esquerda, a não ser que esse ramo esteja vazio:

```
propEsq\ Empty = property\ Discard
propEsq\ x@(Node\ (a,(t,s))) = (maisEsq\ t) \not\equiv Nothing \Rightarrow (maisEsq\ x) \equiv maisEsq\ t
```

A próxima tarefa deste problema consiste na implementação de uma função que insere um novo elemento numa árvore binária *preservando* o princípio de ordenação,

```
insOrd :: (Ord \ a) \Rightarrow a \rightarrow \mathsf{BTree} \ a \rightarrow \mathsf{BTree} \ a
```

e de uma função que verifica se uma dada árvore binária está ordenada,

```
isOrd :: (Ord \ a) \Rightarrow \mathsf{BTree} \ a \rightarrow Bool
```

Para ambas as funções deve utilizar o que aprendeu sobre *catamorfismos e recursividade mútua*. **Sugestão:** Se tiver problemas em implementar com base em catamorfismos estas duas últimas funções, tente implementar (com base em catamorfismos) as funções auxiliares

```
insOrd' :: (Ord \ a) \Rightarrow a \rightarrow \mathsf{BTree} \ a \rightarrow (\mathsf{BTree} \ a, \mathsf{BTree} \ a)
isOrd' :: (Ord \ a) \Rightarrow \mathsf{BTree} \ a \rightarrow (Bool, \mathsf{BTree} \ a)
```

tais que insOrd' $x = \langle insOrd \, x, id \rangle$ para todo o elemento x do tipo a e $isOrd' = \langle isOrd, id \rangle$.



Figura 3: Exemplo de uma rotação à direita. A árvore da esquerda é a árvore original; a árvore da direita representa a rotação à direita correspondente.



Figura 4: Exemplo de uma rotação à direita. A árvore da esquerda é a árvore original; a árvore da direita representa a rotação à direita correspondente.

Propriedade [QuickCheck] 6 Inserir uma sucessão de elementos numa árvore vazia gera uma árvore ordenada.

```
prop\_ord :: [Int] \rightarrow Bool

prop\_ord = isOrd \cdot (foldr \ insOrd \ Empty)
```

As árvores binárias providenciam uma boa maneira de reduzir o espaço de procura. Mas podemos fazer ainda melhor: podemos aproximar da raíz os elementos da árvore que são mais acedidos, reduzindo assim o espaço de procura na dimensão vertical³. Esta operação é geralmente referida como splaying e é implementada com base naquilo a que chamamos rotações à esquerda e à direita de uma árvore.

Intuitivamente, a rotação à direita de uma árvore move todos os nós "uma casa para a sua direita". Formalmente, esta operação define-se da seguinte maneira:

- 1. Considere uma árvore binária e designe a sua raíz pela letra r. Se r não tem filhos à esquerda então simplesmente retornamos a árvore dada à entrada. Caso contrário,
- 2. designe o filho à esquerda pela letra l. A árvore que vamos retornar tem l na raíz, que mantém o filho à esquerda e adopta r como o filho à direita. O orfão (*i.e.* o anterior filho à direita de l) passa a ser o filho à esquerda de r.

A rotação à esquerda é definida de forma análoga. As Figuras 3 e 4 apresentam dois exemplos de rotações à direita. Note que em ambos os casos o valor 2 subiu um nível na árvore correspodente. De facto, podemos sempre aplicar uma *sequência* de rotações numa árvore de forma a mover um dado nó para a raíz (dando origem portanto à referida operação de splaying).

Começe então por implementar as funções

³Note que nas árvores de binária de procura a redução é feita na dimensão horizontal.

```
rrot :: \mathsf{BTree}\ a \to \mathsf{BTree}\ a lrot :: \mathsf{BTree}\ a \to \mathsf{BTree}\ a
```

de rotação à direita e à esquerda.

Propriedade [QuickCheck] 7 As rotações à esquerda e à direita preservam a ordenação das árvores.

```
prop\_ord\_pres\_esq = forAll\ orderedBTree\ (isOrd\cdot lrot)

prop\_ord\_pres\_dir = forAll\ orderedBTree\ (isOrd\cdot rrot)
```

De seguida implemente a operação de splaying

```
splay :: [Bool] \rightarrow (\mathsf{BTree}\ a \rightarrow \mathsf{BTree}\ a)
```

como um catamorfismo de listas. O argumento [Bool] representa um caminho ao longo de uma árvore, em que o valor True representa "seguir pelo ramo da esquerda" e o valor False representa "seguir pelo ramo da direita". O caminho ao longo de uma árvore serve para identificar unicamente um nó dessa árvore.

Propriedade [QuickCheck] 8 A operação de splay preserva a ordenação de uma árvore.

```
prop\_ord\_pres\_splay :: [Bool] \rightarrow Property

prop\_ord\_pres\_splay \ path = forAll \ orderedBTree \ (isOrd \cdot (splay \ path))
```

Problema 3

Árvores de decisão binárias são estruturas de dados usadas na área de machine learning para codificar processos de decisão. Geralmente, tais árvores são geradas por computadores com base num vasto conjunto de dados e reflectem o que o computador "aprendeu" ao processar esses mesmos dados. Seguese um exemplo muito simples de uma árvore de decisão binária:



Esta árvore representa o processo de decisão relativo a ser preciso ou não levar um guarda-chuva para uma viagem, dependendo das condições climatéricas. Essencialmente, o processo de decisão é efectuado ao "percorrer"a árvore, escolhendo o ramo da esquerda ou da direita de acordo com a resposta à pergunta correspondente. Por exemplo, começando da raiz da árvore, responder ["não", "não"] leva-nos à decisão "não precisa" e responder ["não", "sim"] leva-nos à decisão "precisa".

Árvores de decisão binárias podem ser codificadas em Haskell usando o seguinte tipo de dados:

```
data Bdt \ a = Dec \ a \mid Query \ (String, (Bdt \ a, Bdt \ a)) deriving Show
```

Note que o tipo de dados Bdt é parametrizado por um tipo de dados a. Isto é necessário, porque as decisões podem ser de diferentes tipos: por exemplo, respostas do tipo "sim ou não" (como apresentado acima), a escolha de números, ou classificações.

De forma a conseguirmos processar árvores de decisão binárias em Haskell, deve, antes de tudo, resolver as seguintes alíneas:

- 1. Definir as funções inBdt, outBdt, baseBdt, cataBdt, e anaBdt.
- 2. Apresentar no relatório o diagrama de anaBdt.

Para tomar uma decisão com base numa árvore de decisão binária t, o computador precisa apenas da estrutura de t (i.e. pode esquecer a informação nos nós da árvore) e de uma lista de respostas "sim ou não" (para que possa percorrer a árvore da forma desejada). Implemente então as seguintes funções na forma de catamor fismos:

1. $extLTree: Bdt\ a \to \mathsf{LTree}\ a$ (esquece a informação presente nos nós de uma dada árvore de decisão binária).

Propriedade [QuickCheck] 9 A função extLTree preserva as folhas da árvore de origem.

```
prop\_pres\_tips :: Bdt\ Int \rightarrow Bool

prop\_pres\_tips = tipsBdt \equiv tipsLTree \cdot extLTree
```

2. navLTree: LTree $a \to ([Bool] \to LTree \ a)$ (navega um elemento de LTree de acordo com uma sequência de respostas "sim ou não". Esta função deve ser implementada como um catamorfismo de LTree. Neste contexto, elementos de [Bool] representam sequências de respostas: o valor True corresponde a "sim"e portanto a "segue pelo ramo da esquerda"; o valor False corresponde a "não"e portanto a "segue pelo ramo da direita".

Seguem alguns exemplos dos resultados que se esperam ao aplicar $navLTree\ a\ (extLTree\ bdtGC)$, em que bdtGC é a àrvore de decisão binária acima descrita, e a uma sequência de respostas.

```
*ML> navLTree (extLTree bdtGC) []
Fork (Leaf "Precisa",Fork (Leaf "Precisa",Leaf "N precisa"))
*ML> navLTree (extLTree bdtGC) [False]
Fork (Leaf "Precisa",Leaf "N precisa")
*ML> navLTree (extLTree bdtGC) [False,True]
Leaf "Precisa"
*ML> navLTree (extLTree bdtGC) [False,True,True]
Leaf "Precisa"
*ML> navLTree (extLTree bdtGC) [False,True,True,True]
Leaf "Precisa"
```

Propriedade [QuickCheck] 10 Percorrer uma árvore ao longo de um caminho é equivalente a percorrer a árvore inversa ao longo do caminho inverso.

```
prop\_inv\_nav :: Bdt \ Int \rightarrow [Bool] \rightarrow Bool

prop\_inv\_nav \ t \ l = \mathbf{let} \ t' = extLTree \ t \ \mathbf{in}

invLTree \ (navLTree \ t' \ l) \equiv navLTree \ (invLTree \ t') \ (fmap \neg l)
```

Propriedade [QuickCheck] 11 Quanto mais longo for o caminho menos alternativas de fim irão existir.

```
prop\_af :: Bdt \ Int \rightarrow ([Bool], [Bool]) \rightarrow Property

prop\_af \ t \ (l1, l2) = \mathbf{let} \ t' = extLTree \ t

f = \mathsf{length} \cdot tipsLTree \cdot (navLTree \ t')

\mathbf{in} \ isPrefixOf \ l1 \ l2 \Rightarrow (f \ l1 \geqslant f \ l2)
```

Problema 4

Mónades são functores com propriedades adicionais que nos permitem obter efeitos especiais em programação. Por exemplo, a biblioteca Probability oferece um mónade para abordar problemas de probabilidades. Nesta biblioteca, o conceito de distribuição estatística é captado pelo tipo

```
newtype Dist a = D \{unD :: [(a, ProbRep)]\}  (1)
```

em que *ProbRep* é um real de 0 a 1, equivalente a uma escala de 0 a 100%.

Cada par (a, p) numa distribuição d :: Dist a indica que a probabilidade de a é p, devendo ser garantida a propriedade de que todas as probabilidades de d somam 100%. Por exemplo, a seguinte distribuição de classificações por escalões de A a E,

$$A = 2\%$$
 $B = 12\%$
 $C = 29\%$
 $D = 35\%$

será representada pela distribuição

```
d1:: Dist Char d1 = D[('A', 0.02), ('B', 0.12), ('C', 0.29), ('D', 0.35), ('E', 0.22)]
```

que o GHCi mostrará assim:

```
'D' 35.0%
'C' 29.0%
'E' 22.0%
'B' 12.0%
'A' 2.0%
```

É possível definir geradores de distribuições, por exemplo distribuições uniformes,

```
d2 = uniform (words "Uma frase de cinco palavras")
```

isto é

```
"Uma" 20.0%
"cinco" 20.0%
"de" 20.0%
"frase" 20.0%
"palavras" 20.0%
```

distribuição normais, eg.

```
d3 = normal [10..20]
```

etc.⁴ Dist forma um **mónade** cuja unidade é $return\ a=D\ [(a,1)]$ e cuja composição de Kleisli é (simplificando a notação)

```
(f \bullet g) \ a = [(y, q * p) \mid (x, p) \leftarrow g \ a, (y, q) \leftarrow f \ x]
```

em que $g:A\to {\sf Dist}\ B$ e $f:B\to {\sf Dist}\ C$ são funções **monádicas** que representam *computações probabilísticas*. Este mónade é adequado à resolução de problemas de *probabilidades e estatística* usando programação funcional, de forma elegante e como caso particular da programação monádica. Vamos estudar a aplicação deste mónade ao exercício anterior, tendo em conta o facto de que nem sempre podemos responder com 100% de certeza a perguntas presentes em árvores de decisão.

Considere a seguinte situação: a Anita vai trabalhar no dia seguinte e quer saber se precisa de levar guarda-chuva. Na verdade, ela tem autocarro de porta de casa até ao trabalho, e portanto as condições meteorológicas não são muito significativas; a não ser que seja segunda-feira...Às segundas é dia de feira e o autocarro vai sempre lotado! Nesses dias, ela prefere fazer a pé o caminho de casa ao trabalho, o que a obriga a levar guarda-chuva (nos dias de chuva). Abaixo está apresentada a árvore de decisão

⁴Para mais detalhes ver o código fonte de <u>Probability</u>, que é uma adaptação da biblioteca <u>PHP</u> ("Probabilistic Functional Programming"). Para quem quiser souber mais recomenda-se a leitura do artigo [?].

respectiva a este problema.



Assuma que a Anita não sabe em que dia está, e que a previsão da chuva para a ida é de 80% enquanto que a previsão de chuva para o regresso é de 60%. *A Anita deve levar guarda-chuva?* Para responder a esta questão, iremos tirar partido do que se aprendeu no exercício anterior. De facto, a maior diferença é que agora as respostas ("sim"ou "não") são dadas na forma de uma distribuição sobre o tipo de dados *Bool*. Implemente como um catamorfismo de LTree a função

```
bnavLTree :: LTree \ a \rightarrow ((BTree \ Bool) \rightarrow LTree \ a)
```

que percorre uma árvore dado um caminho, $n\tilde{a}o$ do tipo [Bool], mas do tipo BTree Bool. O tipo BTree Bool é necessário na presença de incerteza, porque neste contexto não sabemos sempre qual a próxima pergunta a responder. Teremos portanto que ter resposta para todas as perguntas na árvore de decisão.

Seguem alguns exemplos dos resultados que se esperam ao aplicar *bnavLTree* a (*extLTree anita*), em que *anita* é a árvore de decisão acima descrita, e a uma árvore binária de respostas.

```
*ML> bnavLTree (extLTree anita) (Node(True, (Empty, Empty)))
Fork (Leaf "Precisa", Fork (Leaf "Precisa", Leaf "N precisa"))

*ML> bnavLTree (extLTree anita) (Node(True, (Node(True, (Empty, Empty)), Empty)))
Leaf "Precisa"

*ML> bnavLTree (extLTree anita) (Node(False, (Empty, Empty)))
Leaf "N precisa"
```

Por fim, implemente como um catamorfismo de LTree a função

```
pbnavLTree :: LTree \ a \rightarrow ((BTree \ (Dist \ Bool)) \rightarrow Dist \ (LTree \ a))
```

que deverá consiste na "monadificação" da função bnavLTree via a mónade das probabilidades. Use esta última implementação para responder se a Anita deve levar guarda-chuva ou não dada a situação acima descrita.

Problema 5

Os mosaicos de Truchet são padrões que se obtêm gerando aleatoriamente combinações bidimensionais de ladrilhos básicos. Os que se mostram na figura 5 são conhecidos por ladrilhos de Truchet-Smith. A figura 6 mostra um exemplo de mosaico produzido por uma combinação aleatória de 10x10 ladrilhos a e b (cf. figura 5).

Neste problema pretende-se programar a geração aleatória de mosaicos de Truchet-Smith usando o mónade Random e a biblioteca Gloss para produção do resultado. Para uniformização das respostas, deverão ser seguidas as seguintes condições:

- Cada ladrilho deverá ter as dimensões 80x80
- O programa deverá gerar mosaicos de quaisquer dimensões, mas deverá ser apresentado como figura no relatório o mosaico de 10x10 ladrilhos.
- Valorizar-se-ão respostas elegantes e com menos linhas de código Haskell.

No anexo B é dada uma implementação da operação de permuta aleatória de uma lista que pode ser útil para resolver este exercício.



Figura 5: Os dois ladrilhos de Truchet-Smith.



Figura 6: Um mosaico de Truchet-Smith.

Anexos

A Como exprimir cálculos e diagramas em LaTeX/lhs2tex

Estudar o texto fonte deste trabalho para obter o efeito:⁵

```
id = \langle f, g \rangle
\equiv \qquad \{ \text{ universal property } \}
\begin{cases} \pi_1 \cdot id = f \\ \pi_2 \cdot id = g \end{cases}
\equiv \qquad \{ \text{ identity } \}
\begin{cases} \pi_1 = f \\ \pi_2 = g \end{cases}
```

Os diagramas podem ser produzidos recorrendo à package LATEX xymatrix, por exemplo:

$$\begin{array}{c|c} \mathbb{N}_0 & \longleftarrow & \operatorname{in} & \longrightarrow 1 + \mathbb{N}_0 \\ \mathbb{I}_g \mathbb{I}_g & & & \downarrow id + \mathbb{I}_g \mathbb{I}_g \\ B & \longleftarrow & g & \longrightarrow 1 + B \end{array}$$

B Código fornecido

Problema 1

Função de representação de um dicionário:

```
\begin{array}{l} dic\_imp :: [(String, [String])] \rightarrow Dict \\ dic\_imp = Term \ "" \cdot {\tt map} \ (bmap \ id \ singl) \cdot untar \cdot discollect \end{array}
```

onde

 $\mathbf{type}\ Dict = Exp\ String\ String$

Dicionário para testes:

```
\begin{split} d :: & [(String, [String])] \\ d = & [("ABA", ["BRIM"]), \\ & ("ABALO", ["SHOCK"]), \\ & ("AMIGO", ["FRIEND"]), \\ & ("AMOR", ["LOVE"]), \\ & ("MEDO", ["FEAR"]), \\ & ("MUDO", ["DUMB", "MUTE"]), \\ & ("PE", ["FOOT"]), \\ & ("PEDRA", ["STONE"]), \\ & ("POBRE", ["POOR"]), \\ & ("PODRE", ["ROTTEN"])] \end{split}
```

Normalização de um dicionário (remoção de entradas vazias):

$$dic_norm = collect \cdot filter \ p \cdot discollect \ \mathbf{where}$$

 $p \ (a, b) = a > "" \land b > ""$

Teste de redundância de um significado *s* para uma palavra *p*:

$$dic_red\ p\ s\ d = (p, s) \in discollect\ d$$

⁵Exemplos tirados de [?].

Problema 2

Árvores usadas no texto:

```
\begin{array}{l} emp \ x = Node \ (x, (Empty, Empty)) \\ t7 = emp \ 7 \\ t16 = emp \ 16 \\ t7\_10\_16 = Node \ (10, (t7, t16)) \\ t1\_2\_nil = Node \ (2, (emp \ 1, Empty)) \\ t' = Node \ (5, (t1\_2\_nil, t7\_10\_16)) \\ t0\_2\_1 = Node \ (2, (emp \ 0, emp \ 3)) \\ t5\_6\_8 = Node \ (6, (emp \ 5, emp \ 8)) \\ t2 = Node \ (4, (t0\_2\_1, t5\_6\_8)) \\ dotBt :: (Show \ a) \Rightarrow \mathsf{BTree} \ a \to \mathsf{IO} \ ExitCode \\ dotBt = dotpict \cdot bmap \ Just \ Just \cdot cBTree2Exp \cdot (\mathsf{fmap} \ show) \\ \end{array}
```

Problema 3

Funções usadas para efeitos de teste:

```
tipsBdt :: Bdt \ a \rightarrow [a]

tipsBdt = cataBdt \ [singl, \widehat{(++)} \cdot \pi_2]

tipsLTree = tips
```

Problema 5

Função de permutação aleatória de uma lista:

```
permuta \ [] = return \ []
permuta \ x = \mathbf{do} \ \{(h,t) \leftarrow getR \ x; t' \leftarrow permuta \ t; return \ (h:t')\} \ \mathbf{where}
getR \ x = \mathbf{do} \ \{i \leftarrow getStdRandom \ (randomR \ (0, length \ x-1)); return \ (x !! \ i, retira \ i \ x)\}
retira \ i \ x = take \ i \ x + drop \ (i+1) \ x
```

QuickCheck

Código para geração de testes:

```
instance Arbitrary a \Rightarrow Arbitrary (BTree a) where
  arbitrary = sized \ genbt where
     genbt\ 0 = return\ (inBTree\ \ i_1\ ())
     genbt \ n = oneof \ [(liftM2 \ scurry \ (inBTree \cdot i_2))]
        QuickCheck.arbitrary\ (liftM2\ (,)\ (genbt\ (n-1))\ (genbt\ (n-1))),
        (liftM2 \$ curry (inBTree \cdot i_2))
        QuickCheck.arbitrary\ (liftM2\ (,)\ (genbt\ (n-1))\ (genbt\ 0)),
        (liftM2 \$ curry (inBTree \cdot i_2))
        QuickCheck.arbitrary\ (liftM2\ (,)\ (genbt\ 0)\ (genbt\ (n-1)))]
instance (Arbitrary v, Arbitrary \ o) \Rightarrow Arbitrary \ (Exp \ v \ o) where
  arbitrary = (genExp\ 10) where
     genExp\ 0 = liftM\ (inExp \cdot i_1)\ QuickCheck.arbitrary
     genExp\ n = oneof\ [liftM\ (inExp\cdot i_2\cdot (\lambda a \rightarrow (a,[])))\ QuickCheck.arbitrary,
        liftM (inExp \cdot i_1) QuickCheck.arbitrary,
        liftM (inExp \cdot i_2 \cdot (\lambda(a, (b, c)) \rightarrow (a, [b, c])))
        $ (liftM2 (,) QuickCheck.arbitrary (liftM2 (,))
           (genExp\ (n-1))\ (genExp\ (n-1))),
        liftM (inExp \cdot i_2 \cdot (\lambda(a, (b, c, d)) \rightarrow (a, [b, c, d])))
        $ (liftM2 (,) QuickCheck.arbitrary (liftM3 (,,))
```

```
(genExp\ (n-1))\ (genExp\ (n-1))\ (genExp\ (n-1))))
]
orderedBTree :: Gen\ (BTree\ Int)
orderedBTree = liftM\ (foldr\ insOrd\ Empty)\ (QuickCheck.arbitrary :: Gen\ [Int])
instance\ (Arbitrary\ a) \Rightarrow Arbitrary\ (Bdt\ a)\ where
arbitrary = sized\ genbt\ \ where
genbt\ 0 = liftM\ Dec\ QuickCheck.arbitrary
genbt\ n = oneof\ [(liftM2\ \$\ curry\ Query))
QuickCheck.arbitrary\ (liftM2\ (,)\ (genbt\ (n-1))\ (genbt\ (n-1))),
(liftM2\ \$\ curry\ (Query))
QuickCheck.arbitrary\ (liftM2\ (,)\ (genbt\ (n-1))\ (genbt\ 0)),
(liftM2\ \$\ curry\ (Query))
QuickCheck.arbitrary\ (liftM2\ (,)\ (genbt\ 0)\ (genbt\ (n-1)))]
```

Outras funções auxiliares

Lógicas:

```
 \begin{aligned} &\inf \mathbf{xr} \ 0 \Rightarrow \\ &(\Rightarrow) :: (\mathit{Testable prop}) \Rightarrow (a \to \mathit{Bool}) \to (a \to \mathit{prop}) \to a \to \mathit{Property} \\ &p \Rightarrow f = \lambda a \to p \ a \Rightarrow f \ a \\ &\inf \mathbf{xr} \ 0 \Leftrightarrow \\ &(\Leftrightarrow) :: (a \to \mathit{Bool}) \to (a \to \mathit{Bool}) \to a \to \mathit{Property} \\ &p \Leftrightarrow f = \lambda a \to (p \ a \Rightarrow \mathit{property} \ (f \ a)) \ .\&\&. \ (f \ a \Rightarrow \mathit{property} \ (p \ a)) \\ &\inf \mathbf{xr} \ 4 \equiv \\ &(\equiv) :: \mathit{Eq} \ b \Rightarrow (a \to b) \to (a \to b) \to (a \to \mathit{Bool}) \\ &f \equiv g = \lambda a \to f \ a \equiv g \ a \\ &\inf \mathbf{xr} \ 4 \leqslant \\ &(\leqslant) :: \mathit{Ord} \ b \Rightarrow (a \to b) \to (a \to b) \to (a \to \mathit{Bool}) \\ &f \leqslant g = \lambda a \to f \ a \leqslant g \ a \\ &\inf \mathbf{xr} \ 4 \land \\ &(\land) :: (a \to \mathit{Bool}) \to (a \to \mathit{Bool}) \to (a \to \mathit{Bool}) \\ &f \land g = \lambda a \to ((f \ a) \land (g \ a)) \end{aligned}
```

Compilação e execução dentro do interpretador:⁶

```
run = do \{ system "ghc cp1920t"; system "./cp1920t" \}
```

C Soluções dos alunos

Os alunos devem colocar neste anexo as suas soluções aos exercícios propostos, de acordo com o "layout" que se fornece. Não podem ser alterados os nomes ou tipos das funções dadas, mas pode ser adicionado texto e/ou outras funções auxiliares que sejam necessárias.

Problema 1

```
\begin{aligned} & \textit{discollect} :: (\textit{Ord} \ b, \textit{Ord} \ a) \Rightarrow [(b, [a])] \rightarrow [(b, a)] \\ & \textit{discollect} = \textit{cataList} \ [\textit{nil}, \widehat{(+)} \cdot (k \times \textit{id})] \\ & \textbf{where} \ k \ (a, []) = [] \\ & k \ (a, h : l) = \textit{singl} \ (a, h) + k \ (a, l) \\ & \textit{dic\_exp} :: \textit{Dict} \rightarrow [(\textit{String}, [\textit{String}])] \\ & \textit{dic\_exp} = \textit{collect} \cdot \textit{tar} \end{aligned}
```

 $^{^6}$ Pode ser útil em testes envolvendo Gloss. Nesse caso, o teste em causa deve fazer parte de uma função main.

Problema 2

```
maisDir = cataBTree g
  where g = [g1, g2]
     g1() = Nothing
     g2(a, (e, Nothing)) = Just a
     g2(a, (e, d)) = d
maisEsq = cataBTree\ g
  where g = [g1, g2]
     g1() = Nothing
     g2(a, (Nothing, d)) = Just a
     g2(a,(e,d)) = e
insOrd' x = cataBTree g
  where q = \langle h, k \rangle
     h(i_1()) = Node(x, (Empty, Empty))
     h\left(i_2\left(a,\left((ne,Empty),(nd,Empty)\right)\right)\right) \mid x < a = Node\left(a,\left(Node\left(x,\left(Empty,Empty\right)\right),Empty\right)\right)
         x > a = Node (a, (Empty, Node (x, (Empty, Empty))))
         otherwise = Node (a, (Empty, Empty))
     h(i_2(a,((ne,e),(nd,d)))) \mid x > a = Node(a,(e,nd))
        | x < a = Node (a, (ne, d))
        | otherwise = Node (a, (e, d))
     k(i_1()) = Empty
     k(i_2(a,((ne,e),(nd,d)))) = Node(a,(e,d))
insOrd\ a\ x = \pi_1\ (insOrd'\ a\ x)
isOrd' = cataBTree\ g
  where g = \langle h, k \rangle
     h(i_1()) = True
     h(i_2(a,((be,e),(bd,d)))) = be \wedge bd \wedge auxE \ a \ e \wedge auxD \ a \ d
     k(i_1()) = Empty
     k (i_2 (a, ((be, e), (bd, d)))) = Node (a, (e, d))
     auxE \ a \ Empty = True
     auxE \ a \ (Node \ (b, t)) = a > b
     auxD a Empty = True
     auxD \ a \ (Node \ (b,t)) = a < b
isOrd = \pi_1 \cdot isOrd'
rrot \ Empty = Empty
rrot\ (Node\ (a,(Empty,d))) = Node\ (a,(Empty,d))
rrot\ (Node\ (a,(Node\ (e,(ee,ed)),d))) = Node\ (e,(ee,Node\ (a,(ed,d))))
lrot\ Empty = Empty
lrot\ (Node\ (a,(e,Empty))) = Node\ (a,(e,Empty))
lrot\ (Node\ (a,(e,Node\ (d,(de,dd))))) = Node\ (d,(Node\ (a,(e,de)),dd))
splay\ l\ t = cataList\ g\ l\ t
  where g = [g1, g2]
     g1() t = t
```

```
g2\ (h,t1)\ Empty = Empty g2\ (h,t1)\ (Node\ (a,(e,d))) = \mathbf{if}\ (h \equiv False)\ \mathbf{then}\ t1\ d\ \mathbf{else}\ t1\ e
```

Problema 3

```
extLTree :: Bdt \ a \rightarrow \mathsf{LTree} \ a
extLTree = cataBdt \ g \ \mathbf{where}
   g = [Leaf, g2]
   g2(s,(e,d)) = Fork(e,d)
inBdt = [Dec, Query]
outBdt (Dec \ a) = i_1 \ a
outBdt (Query (a, (t1, t2))) = i_2 (a, (t1, t2))
baseBdt\ f\ g = id + (f \times (g \times g))
recBdt \ g = baseBdt \ id \ g
cataBdt \ g = g \cdot (recBdt \ (cataBdt \ g)) \cdot outBdt
anaBdt \ g = inBdt \cdot (recBdt \ (anaBdt \ g)) \cdot g
navLTree :: LTree \ a \rightarrow ([Bool] \rightarrow LTree \ a)
navLTree = cataLTree g
   where g = [g1, g2]
      g1 \ a \ \_ = Leaf \ a
      g2(e,d)[] = Fork(e[],d[])
      g2(e,d)(h:t) = \mathbf{if}(h \equiv False) \mathbf{then}(d|t) \mathbf{else}(e|t)
Bdt \ a \xleftarrow{inBdt} 1 + ((Bdt \ a) \times (Bdt \ a))
\uparrow^{anaBdt \ g} \qquad \uparrow^{id+((anaBdt \ g) \times (anaBdt \ g))}
```

Problema 4

```
\begin{array}{l} bnavLTree = cataLTree \ g \\ \textbf{where} \ g = [g1,g2] \\ g1 \ a \ \_ = Leaf \ a \\ g2 \ (e,d) \ Empty = Fork \ (e \ Empty, d \ Empty) \\ g2 \ (e,d) \ (Node \ (a,(e_1,d1))) = \textbf{if} \ (a \equiv False) \ \textbf{then} \ (d \ d1) \ \textbf{else} \ (e \ e_1) \\ pbnavLTree = cataLTree \ g \\ \textbf{where} \ g = [g1,g2] \\ g1 \ a \ p = D \ [(Leaf \ a,1)] \\ g2 \ (e,d) \ Empty = Probability.cond \ (D \ []) \ (e \ Empty) \ (d \ Empty) \\ g2 \ (e,d) \ (Node \ (dist,(e_1,d1))) = Probability.cond \ (dist) \ (e \ e_1) \ (d \ d1) \end{array}
```

De acordo com a nossa resolução do exercicio, obtivemos o seguinte resultado: pbnavLTree (extLTree anita) (Node(D[(True,0.14),(False,0.86)],(Node(D[(True,0.8),(False,0.2)],(Empty, Node(D[(True,0.6),(False,0.4)],(Empty,Empty)))),Empty)))

```
Leaf "não precisa"87.1%
Leaf "precisa"12.9%
```

Logo a Anita não deve levar guarda-chuva

Problema 5

```
truchet1 = Pictures [put (0,80) (Arc (-90) 0 40), put (80,0) (Arc 90 180 40)]
truchet2 = Pictures [put (0,0) (Arc 0 90 40), put (80,80) (Arc 180 (-90) 40)]
```

```
-- janela para visualizar:
```

```
janela = InWindow
"Truchet" -- window title
(800,800) -- window size
(100,100) -- window position
-- defs auxiliares

put = \widehat{Translate}
```

16