

Capítulo 4

Repaso



Objetivos

Hasta ahora se ha definido la manera de escribir programas utilizando el lenguaje del ambiente del robot R-info. También se ha presentado la sintaxis utilizada que permite trasladar al robot, recoger y/o depositar flores y papeles y saber si hay o no flores en la esquina o en la bolsa.

Por otro lado se han analizado diferentes situaciones que requieren la posibilidad de representar información específica del problema.

El objetivo de este capítulo es presentar, analizar y resolver diferentes ejemplos que permitirán la ejercitación de los temas vistos en los capítulos anteriores.



Temas a tratar

- ✓ Presentación, análisis y resolución de ejemplos.
- ✓ Conclusiones.
- ✓ Ejercitación.

4.1 Repaso de variables

En los capítulos anteriores se ha definido la sintaxis de las acciones u órdenes que el robot puede llevar a cabo y se ha indicado como se representará y trabajará con la información relevante que presenta el problema a resolver utilizando el lenguaje del ambiente del robot R-info.

Como ya hemos visto:

En general, durante la ejecución de un programa es necesario manipular información que puede cambiar continuamente. Por este motivo, es necesario contar con un recurso que permita variar la información que se maneja en cada momento. Este recurso es lo que se conoce como variable.

Además, sabemos que dentro de un mismo programa pueden utilizarse tantas variables como sean necesarias para representar adecuadamente todos los datos presentes en el problema.

Sin embargo, de todos los ejemplos vistos en los capítulos 2 y 3 podríamos pensar que cada vez que un enunciado requiere informar una cantidad, es necesario recurrir a una variable. A través de un ejemplo, podemos observar que esto no siempre es así.

Analicemos el siguiente ejemplo:

Ejemplo 4.1: Programe al robot para que recorra la calle 45 deteniéndose cuando encuentre una esquina que no tiene flores, sabiendo que esa esquina seguro existe. Al terminar debe informar la cantidad de pasos dados.
Este problema admite dos soluciones. Una de ellas utiliza una variable para representar la cantidad de pasos que da el robot y la otra no.

<pre> programa cap4Ejemplo1a areas ciudad: AreaC(1,1,100,100) robots robot robot1 comenzar mientras (HayFlorEnLaEsquina) mover Informar (PosAv-1) fin variables R-info: robot1 comenzar AsignarArea(R-info,ciudad) Iniciar(R-info,1,1) fin </pre>	<pre> programa cap4Ejemplo1b areas ciudad: AreaC(1,1,100,100) robots robot robot1 variables pasos: numero comenzar pasos:= 0 {1} mientras (HayFlorEnLaEsquina) mover pasos:= pasos + 1 Informar (pasos) {2} fin variables R-info: robot1 comenzar AsignarArea(R-info,ciudad) Iniciar(R-info,1,1) fin </pre>
--	---

El ejemplo 4.1 demuestra que antes de decidir representar nueva información dentro del programa, es importante analizar si el robot no cuenta con la posibilidad de manejar los datos pedidos y de este modo evitar la declaración de un dato.

Analicemos:



Por qué en el programa Cap4Ejemplola (el que no usa la variable) se informa (PosAv-1)?

¿Qué ocurriría en Cap4Ejemplo1b si la línea (1) es reemplazada por pasos:= 1 y la línea (2) es reemplazada por Informar (pasos –1) ?

¿Cuál de las formas de resolver el problema le parece más adecuada? Justificar la respuesta.

4.2 Repaso de expresiones lógicas

Recordemos que las expresiones lógicas pueden formarse con variables y expresiones relacionales utilizando los operadores lógicos de la tabla 2.3.

Analicemos los siguientes ejemplos para ejercitar la resolución de expresiones lógicas que combinan varias proposiciones:

Ejemplo 4.2: Programe al robot para que informe si en la esquina (7,4) hay solo flor o solo papel (pero no ambos).

```
programa cap4Ejemplo2
areas
  ciudad: AreaC(1,1,100,100)
robots
  robot robot1
  comenzar
    Pos(7,4)
    si (HayFlorEnLaEsquina & ~ HayPapelEnLaEsquina) | {1}
    (~ HayFlorEnLaEsquina & HayPapelEnLaEsquina) {2}
      Informar(V)
    sino
      Informar( F )
  fin
variables
  R-info: robot1
comenzar
  AsignarArea(R-info,ciudad)
  Iniciar(R-info,1,1)
fin
```

Como puede verse en este ejemplo, que en la selección se ha utilizado una disyunción de conjunciones. Es decir que basta con que una de las dos conjunciones sea verdadera para que toda la proposición lo sea.

Cada una de las conjunciones requiere que haya uno solo de los dos elementos: la primera pide que haya flor y no papel (1) y la segunda que haya papel y no flor (2). Obviamente, no pueden ser verdaderas al mismo tiempo. Pero basta con que solo una de ellas lo sea para que se informe V.

Ejemplo 4.3: Programe al robot para que recorra la avenida 16 buscando una flor que puede no existir. Al finalizar informar donde está (si la encontró) o F (falso) en caso contrario.

```

programa cap4Ejemplo3
areas
  ciudad: AreaC(1,1,100,100)
robots
  robot robot1
comenzar
  Pos(16,1)
  {recorre la Av.16 buscando la flor }
  mientras ~ HayFlorEnLaEsquina & (PosCa < 100)           {1}
    mover
    {ver si encontró la flor o no }
    si HayFlorEnLaEsquina                                   {2}
      Informar ( PosCa )
    sino
      Informar( F )
  fin
variables
  R-info: robot1
comenzar
  AsignarArea(R-info,ciudad)
  Iniciar(R-info,1,1)
fin

```

Como podemos observar, en la línea (1) se utiliza una proposición molecular para controlar la iteración. Ahora no alcanza con verificar solamente que la flor no exista (\sim HayFlorEnLaEsquina) sino que además es necesario tener en cuenta que no se termine la avenida ($\text{PosCa} < 100$).

Dado que ambas condiciones deben cumplirse simultáneamente, se las ha unido por una conjunción. Esta proposición molecular será verdadera cuando ambas proposiciones lo sean. La iteración puede leerse como: “mientras no encuentre la flor y a la vez, el robot no llegue a la calle 100, debe seguir avanzando”.

La iteración termina cuando la conjunción es falsa. Esto ocurre por tres motivos:

1. Encontró la flor durante el recorrido de la avenida. Es decir que la condición ($\text{PosCa} < 100$) es verdadera pero la proposición (\sim HayFlorEnLaEsquina) es falsa.
2. No encontró la flor pero llegó a la calle 100. Es decir que (\sim HayFlorEnLaEsquina) es verdadera y ($\text{PosCa} < 100$) es falsa.
3. Encontró la flor sobre la calle 100. En este caso ambas condiciones son falsas.

Por lo tanto, la iteración no necesariamente termina cuando la flor ha sido hallada y para poder informar lo solicitado en el enunciado del problema, será necesario distinguir lo que pasó. Esa es la función de la selección que aparece en la línea (2).

Analicemos:



Si se logra el mismo resultado reemplazando la condición que aparece en la línea (2) por $\text{PosCa}=100$. Justificar la respuesta.

Pensar en otra proposición que permita dar a la selección de (2) el mismo funcionamiento.

4.3 Ejemplos

Habiendo repasado los aspectos más importantes para la ejercitación propuesta para este capítulo, a continuación se presentan diferentes ejemplos que combinan los temas vistos hasta aquí. Es recomendable que prestemos especial atención a la definición y evaluación de proposiciones.

Ejemplo 4.4: Programe al robot para que recorra la calle 29 hasta encontrar una esquina vacía que puede no existir. En caso de encontrarla depositar en ella una flor. Si no pudo depositar (porque no tenía) informar F (falso).

El siguiente programa resuelve este problema:

```
programa cap4Ejemplo4
areas
  ciudad: AreaC(1,1,100,100)
robots
  robot robot1
  comenzar
    {ubicar el robot al comienzo de la calle 29}
    Pos(1,29)
    derecha
    {recorrer la calle hasta encontrar una esquina vacía o hasta terminar}
    mientras (HayFlorEnLaEsquina | HayPapelEnLaEsquina) & (PosAv < 100)
      mover
      {si la encontró depositar en ella una flor}
      si ~HayFlorEnLaEsquina & ~HayPapelEnLaEsquina
        si HayFlorEnLaBolsa
          depositarFlor
        sino
          Informar(F)
      fin
    fin
variables
  R-info: robot1
comenzar
  AsignarArea(R-info,ciudad)
  Iniciar(R-info,1,1)
fin
```

Analicemos:



¿Cuales son los casos en los que la evaluación de la proposición molecular que maneja la iteración da como resultado falso?

¿Puede reemplazarse la selección anterior por la siguiente?:

```

si ~HayFlorEnLaEsquina & ~HayPapelEnLaEsquina & HayFlorEnLaBolsa
    depositarFlor
sino
    Informar(F)

```

Ejemplo 4.5: Programe al robot para que informe la cantidad de papeles que hay en la esquina (67,23) SIN modificar el contenido de la esquina.

Este problema es una variante del ejemplo 3.5, donde no se pide que se recojan los papeles sino sólo que informe la cantidad. Sabemos que para poder resolver esto será necesario juntar los papeles contando y luego depositar exactamente la cantidad de papeles recogidos. Notemos que no es lo mismo vaciar los papeles de la bolsa porque ella podría contener papeles ANTES de comenzar a recoger. El programa es el siguiente:

```

programa cap4Ejemplo5
areas
    ciudad: AreaC(1,1,100,100)
robots
    robot robot1
variables
    cantP: numero
comenzar
    Pos(67,23)
    {Indicar que aun no se ha recogido nada}
    cantP := 0
    mientras HayPapelEnLaEsquina
        tomarPapel
        cantP := cantP + 1
        {Ahora la esquina ya no tiene papeles}
        Informar(cantP)
        {Volver a dejar los papeles en la esquina}
    repetir cantP
        depositaPapel
    fin
variables
    R-info: robot1
comenzar
    AsignarArea(R-info,ciudad)
    Iniciar(R-info,1,1)
fin

```

Se ha utilizado una repetición para volver a poner los papeles en la esquina porque, luego de haberlos recogido, se conoce exactamente la cantidad de papeles que se quiere depositar. Además, para depositar no es necesario preguntar si hay papeles en la bolsa para satisfacer esta demanda porque se ha recogido la misma cantidad de papeles a través de la iteración. Es más, suponiendo que originalmente no hubiera habido papeles en (67,23), *cantP* valdrá cero en cuyo caso el repetir no ejecutará ninguna instrucción.



- Proponé otra forma de escribir el segmento de código que vuelve a poner los papeles en la esquina (último repetir).

Ejemplo 4.6: Programe al robot para que informe la cantidad de flores que hay en cada una de las esquinas de la avenida 1.

Para resolver este problema alcanzará con una única variable que represente la cantidad de flores de la esquina actual. Cada vez que llega a una esquina, el robot inicializará la variable en cero, anotará en ella cada vez que logre recoger una flor y finalmente informará su valor. Esto se debe repetir para cada esquina de la avenida 1. El programa será el siguiente:

```
programa cap4Ejemplo6
areas
  ciudad: AreaC(1,1,100,100)
robots
  robot robot1
variables
  flores: numero
comenzar
  {Se recorrerán las primeras 99 esquinas}
  repetir 99
    {Indicar que aun no se ha recogido nada en esta esquina}
    flores := 0
    mientras HayFlorEnLaEsquina
      tomarFlor
      flores := flores + 1
      {Ahora la esquina ya no tiene flores}
      Informar(flores)
      {Pasar a la esquina siguiente}
      mover
    {Falta la esquina (1,100)}
    {Indicar que aun no se ha recogido nada en esta esquina}
    flores := 0
    mientras HayFlorEnLaEsquina
      tomarFlor
      flores := flores + 1
      {Ahora la esquina ya no tiene flores}
      Informar(flores)
  fin
variables
  R-info: robot1
comenzar
  AsignarArea(R-info,ciudad)
  Iniciar(R-info,1,1)
fin
```

Analícemos:



- ¿Qué ocurriría si la línea (1) fuera trasladada *antes* del repetir, es decir antes de comenzar la repetición? ¿Qué valores informaría?
- ¿Por qué es necesario procesar por separado la esquina (1,100)? Vea que aparece fuera de la repetición en la línea (2).
- ¿Cómo modificaría el programa anterior para que el robot también pueda informar para cada esquina, el número de calle y la cantidad de flores que contiene.

4.4 Conclusiones

Se han presentado varios ejemplos que muestran el uso de los dos tipos de datos que puede manejar el robot: valores numéricos y valores booleanos. A través de ellos se ha mostrado la forma de mejorar la potencia de las soluciones ofrecidas, permitiendo que el robot registre valores para un procesamiento posterior.

También se ha definido y ejemplificado el uso de los conectivos lógicos permitiendo manejar las estructuras de control selección e iteración a través de proposiciones moleculares.



Ejercitación

1. Indique qué hacen los siguientes programas considerando las diferentes situaciones que podrían presentarse:

- a) **programa** queHace1
areas
 ciudad: AreaC(1,1,100,100)
robots
 robot robot1
comenzar
 Pos (4,3)
 si ((HayFlorEnLaEsquina) & ~(HayPapelEnLaEsquina))
 tomarFlor
 Informar (V)
 sino
 Informar (F)
 fin
variables
 R-info: robot1
comenzar
 AsignarArea(R-info,ciudad)
 Iniciar(R-info,1,1)
fin
- b) **programa** queHace2
areas
 ciudad: AreaC(1,1,100,100)
robots
 robot robot1
comenzar
 Pos (6,1)
 mientras ((HayFlorEnLaEsquina) & (PosCa < 100))
 mover
 tomarFlor
 fin
variables
 R-info: robot1
comenzar
 AsignarArea(R-info,ciudad)
 Iniciar(R-info,1,1)
fin
- c) **programa** queHace3
areas
 ciudad: AreaC(1,1,100,100)
robots
 robot robot1
comenzar
 repetir 99
 mientras (HayFlorEnLaEsquina)
 mover
 tomarFlor
 mientras (HayFlorEnLaEsquina)
 tomarFlor
 fin
variables
 R-info: robot1
comenzar

```
    AsignarArea(R-info, ciudad)
    Iniciar(R-info, 1, 1)
fin
```

d) **programa** queHace4

```
areas
    ciudad: AreaC(1, 1, 100, 100)
robots
    robot robot1
variables
    nro : numero
comenzar
    nro := 0
    si ~( (HayFlorEnLaEsquina) | (HayPapelEnLaEsquina))
        mover
        nro := nro + 1
    Informar (nro)
fin
variables
    R-info: robot1
comenzar
    AsignarArea(R-info, ciudad)
    Iniciar(R-info, 1, 1)
fin
```

e) **programa** queHace5

```
areas
    ciudad: AreaC(1, 1, 100, 100)
robots
    robot robot1
variables
    SinFlor : numero
comenzar
    SinFlor := 0
    Pos (1, 20)
derecha
    mientras ((HayFlorEnLaEsquina) & (PosAv < 100))
        tomarFlor
        si ~ (HayFlorEnLaEsquina)
            SinFlor := SinFlor + 1
        mover
    Informar (SinFlor)
fin
variables
    R-info: robot1
comenzar
    AsignarArea(R-info, ciudad)
    Iniciar(R-info, 1, 1)
fin
```

f) **programa** queHace6

```
areas
    ciudad: AreaC(1, 1, 100, 100)
robots
    robot robot1
comenzar
```

```

repetir 99
    mientras ((HayFlorEnLaEsquina)& (HayPapelEnLaEsquina))
        tomarFlor
        tomarPapel
        mover
    mientras ((HayFlorEnLaEsquina)& (HayPapelEnLaEsquina))
        tomarFlor
        tomarPapel
fin
variables
    R-info: robot1
comenzar
    AsignarArea(R-info,ciudad)
    Iniciar(R-info,1,1)
fin

```

2. Programar al robot para que recorra la calle 3 desde la avenida 5 hasta la avenida 20 depositando un papel en cada esquina. Si durante el recorrido se queda sin papeles para depositar, debe detenerse.
3. Suponiendo que el robot cuenta con suficiente cantidad de flores y papeles en su bolsa, escribir un programa que le permita recorrer la calle 45 dejando en las avenidas pares solo una flor y en las impares solo un papel.
4. Programar al robot para que recorra la calle 20 e informe cuántas esquinas tienen sólo flores y cuántas esquinas tienen sólo papeles. No debe modificarse la cantidad de flores y papeles de cada esquina.
5. Programar al robot para que recorra el perímetro de la ciudad dejando un papel en aquellas esquinas que sólo tienen papel y una flor en las esquinas que tienen sólo flores. El recorrido debe finalizar al terminar de recorrer el perímetro.
6. Programar al robot para que recorra el perímetro de la ciudad buscando una esquina con exactamente 3 flores y 3 papeles, suponiendo que esta esquina existe. Debe informar cual es la esquina encontrada.
7. Idem 6. pero no se puede asegurar que tal esquina existe. En caso de encontrarla, informar cual es esa esquina.
8. Indique si son verdaderas o falsas las siguientes afirmaciones de acuerdo al programa 'Que Hace'. JUSTIFIQUE cada respuesta.

```

programa queHace7
areas
    ciudad: AreaC(1,1,100,100)
robots
    robot robot1
comenzar
    repetir 5

```

```
        mover
derecha
    mientras ((HayFlorEnLaEsquina) | (HayPapelEnLaEsquina)) &
        (PosAv < 100))
        mover
        mientras (HayFlorEnLaEsquina)
            tomarFlor
        mientras (HayPapelEnLaEsquina)
            tomarPapel
    fin
variables
    R-info: robot1
comenzar
    AsignarArea(R-info, ciudad)
    Iniciar(R-info, 1, 1)
fin
```

- a.- Recorre la calle 5.
- b.- El robot se puede caer de la ciudad.
- c.- Todas las esquinas por las que pasó el robot hay flores ó hay papeles.
- d.- Al detenerse levanta todas las flores y papeles de la esquina.
- e.- Al finalizar el recorrido el robot tiene flores y papeles en la bolsa.