

# Universidad del Valle Facultad de ingeniería

Ingeniería en sistemas

Cristian David Pacheco Torres 2227437 Juan Sebastián Molina Cuéllar 2224491

October 12, 2023

Taller 3: Reconocimiento de patrones.

## Contents

1	Maniobras en trenes.			•
	1.1	Aplicar movimiento		
		1.1.1	Informe de uso del reconocimiento de patrones	,
		1.1.2	Informe de Corrección	;
		1.1.3	Conclusión	;
	1.2	Aplica	r movimientos	
		1.2.1	Informe de uso del reconocimiento de patrones	
		1.2.2	Informe de Corrección	
		1.2.3	Conclusión	
	1.3	Defini	r maniobras	
		1.3.1	Informe de uso del reconocimiento de patrones	
		1.3.2	Informe de Corrección	
		1.3.3	Conclusión.	

### 1 Maniobras en trenes.

- 1.1 Aplicar movimiento.
- 1.1.1 Informe de uso del reconocimiento de patrones.

Tabla 1

- 1.1.2 Informe de Corrección.
- 1.1.3 Conclusión.
- 1.2 Aplicar movimientos
- 1.2.1 Informe de uso del reconocimiento de patrones.

Tabla 2

- 1.2.2 Informe de Corrección.
- 1.2.3 Conclusión.
- 1.3 Definir maniobras
- 1.3.1 Informe de uso del reconocimiento de patrones.

Tabla 3

#### 1.3.2 Informe de Corrección.

Sea  $k \in N$ ,  $0 \le k \le n$ , un entero que indica el número actual de maniobras en el trayecto principal  $T_p$ ,  $S_0 = \langle b_1, \ldots, b_i, \ldots, b_{n-1}, b_n \rangle$  una secuencia que define el estado inicial en  $T_p$ ;  $S_1 = \langle c_1, c_2, \ldots, b_{n-1}, c_n \rangle$ ,  $0 \le j \le n-1$  elementos, una secuencia que define el estado de un trayectto secundario  $T_2$  en el paso k,  $S_2 = \langle e_1, e_2, \ldots, e_{n-1}, e_n \rangle$ ,  $0 \le j \le n-1$  elementos, una secuencia que define el estado de un trayectto secundario  $T_2$  en el paso k; una función l que determina el número de elementos de la secuencia s de entrada; y  $P_{k-n}^{k-n}(S_k)$  una función de permutación de k-n en k-n elementos sobre los elementos de secuencia S en el paso k de la maniobra.

Por premisa se tiene que  $S_0[i]=Sd[j]$ , para  $0 \le i \le n$  y  $0 \le j \le n$ Se quiere demostar que  $\exists S_n=< a_1,a_2,\ldots,a_{n-1},a_n> \mid S_n[i]=Sd[i]$  para  $0 \le i \le n$ 

Por tanto, se tiene

- Un estado  $s = (S_k, S_1, S_2, S_d, m)$  donde
  - $-S_k$  representa la secuencia en la iteración k.
  - $-S_1$  el estado sobre el trayecto  $T_1$ .
  - $-S_2$  el estado sobre el trayecto  $T_2$ .
  - -Sd el estado deseado.
  - -m la lista de moviemientos (maniobras) hasta el paso k.
- El estado inicial  $S_0 = (S_0, [ ], [ ], S_d, [ ])$ .
- $S_f = (S_n, [\ ], [\ ], S_d, m)$ . donde  $S_n[i] = S_d[i]$  en  $0 \le i \le n$ .  $Inv(S_k, S_1, S_2, S_d, m) \equiv \exists \ p := P_{n-k}^{n-k}(Si \ k = 0 \to S_0 \lor S_1 + S_2)$   $|\ p[n-k:n] = S_d[n-k:n] \ \land \ l(m) \le (n-1) + \ldots + (n-k+1),$   $\land \ S_d[i] = T(S_k)[i], \ \forall i \ |\ 0 \le i \le n-k \land 0 \le k \le n$
- $transformar(S_k, S_1, S_2, S_d, m) =$

$$transformar(S_k, S_1, S_2, S_d, m) = \begin{cases} ((S_k[k:n], S_1, S_2), S_d[k:n], m), & \text{Si } k \neq 0 \land k \neq n \land S_k[0] = S_d[0] \\ (S_k, [b_k] + S_1, S_2), S_d, m + (Uno(1)), & \text{Si } S_k \neq [] \land S_K = (S_k, S_1, []) \land l(S_k) = 1 \\ (S_k, [], []), S_d, [] + (Uno(-n)), & \text{Si } k \neq 0 \land k \neq n \land S_k[0] \neq S_d[0] \\ (S_k, S_1, [b_k, \dots, b_n]), S_d, m + (Dos(k-n)), & \text{Si } S_k \neq [] \land S_K = (S_k, S_1, []) \land l(S_1) = 1 \\ (S_k, S_1[l(S_1) - 1 : l(S_1)], S_2), S_d, m + (Uno(-l(S_1) - 1)), & \text{Si } S_k \neq [] \land S_K = (S_k, S_1, []) \\ (S_k + [c_1], [], S_2), S_d, m + (Uno(-1)), & \text{Si } S_k \neq [] \land S_K = (S_k, S_1, S_2) \land l(S_1) = 1 \\ (S_k + [e_1], S_1, []), S_d, m + (Dos(-1)), & \text{Si } S_k \neq [] \land S_K = (S_k, S_1, S_2) \land l(S_2) = 1 \\ ([] + [b_k : b_{n-1}] + S_1, S_2), S_d, m + (Uno(l(S_k))), & \text{Si } S_k \neq [] \land S_K = (S_k, [], S_2) \land l(S_2) = 1 \\ (S_k + [e_k : e_{n-1}], [], [e_1]), S_d, m + (Dos(-l(S_2) - 1)), & \text{Si } S_k \neq [] \land S_K = (S_k, [], S_2) \\ ((S_K, S_1, S_2), S_d, m), & Si S_k = (-, -, -) \end{cases}$$

Ahora se procede a demostrar la correctitud de los enunciados anteriores. Para el estado inicial  $S_0$ , se tiene:

```
Inv(S_0) \to Inv(S_0, \ [\ ], \ [\ ], S_d, \ [\ ]), \ para \ k = 0 \ iteraciones \ se \ cumple \ que \ existe una permutacion \ p = P_n^n(S_0), \ tal \ que \ lleva \ S_0 \ a \ S_d, \ pues \ S_0 \ \subseteq S_d \land S_d \subseteq S_0. Por otro lado, S_k = S_0, el estado no se ha modificado mediante la transformacion T. Ádemas, l(m) = 0 \le k - n se cumple. (S_k \ne S_f \land Inv(S_k)) \to Inv(T(S_{k+1})) \equiv (\exists \ p := P_{n-k}^{n-k}(S_1+S_2) \mid p[n-k:n] = S_d[n-k:n] \land l(m) \le (n-1) + \ldots + (n-k+1), \land S_d[i] = T(S_k)[i], para \ i \mid 0 \le i \le n-k) (\exists \ p := P_{n-k+1}^{n-k+1}([S_1+S_2] - [a \in S_1+S_2]) \mid p[n-k+1:n] = S_d[n-k+1:n] \land l(m) \le (n-1) + \ldots + (n-k+2), \land S_d[i] = T(S_{k+1})[i], para \ i \mid 0 \le i \le n-k+1) Y, por ultimo, se tiene para S_f Inv(S_f) \to S_n = S_d \equiv (\exists \ p := P_0^0([\ ]) \mid p[\ ] = S_d[\ ] \land l(m) \le \frac{n(n-1)}{2} \land S_d[i] = S_i, \ para \ 0 \le i \le n) \equiv true \land true \equiv true \land true
```

#### 1.3.3 Conclusión.