

# Hoja-3-Resuelta.pdf



DEYORS



Teoria de la Programacion



4º Grado en Matemáticas



Facultad de Ciencias Matemáticas  
Universidad Complutense de Madrid

Nadie te avisó de que con estos  
apuntes y tu Cuenta NoCuenta ibas a  
llevarte **5€ por la cara. Sorpresa.**

**Descúbrelo aquí**



**“SOY CREW DE McDONALD'S,  
Y POR SUPUESTO QUE  
MI TRABAJO Y MI PASIÓN,  
SON COMPATIBLES”**



TP20

HOJA 3

26/03/24.

- 3.2) Exhiende WHILE con el statement:

assert b before S.

$\langle \text{assert } b \text{ before } S, s \rangle \Rightarrow \langle S, s \rangle \text{ si } \mathcal{B}[b]s = \text{tt}.$  [assert<sub>sos</sub><sup>tt</sup>]

$\langle \text{assert } b \text{ before } S, s \rangle \quad \text{si } \mathcal{B}[b]s = \text{ff}.$  [assert<sub>sos</sub><sup>ff</sup>]

Demuestre que assert true before S es semanticamente equivalente a S.

Dado se State, demostraremos que:

$\langle \text{assert true before } S, s \rangle \Rightarrow^* S' \Leftrightarrow \langle S, s \rangle \Rightarrow^* S'$

$\Rightarrow$  Supongamos que  $\langle \text{assert true before } S, s \rangle \Rightarrow S'.$  (1)

Por la definición anterior, como  $\mathcal{B}[\text{true}]s = \text{tt}$ , usaremos [assert<sub>sos</sub><sup>tt</sup>], y obtenemos:

$\langle \text{assert } b \text{ before } S, s \rangle \Rightarrow \langle S, s \rangle.$  Por (1) y por el determinismo de la semántica, entonces  $\langle S, s \rangle \Rightarrow^* S'.$  ✓

$\Leftarrow$  Supongamos que  $\langle S, s \rangle \Rightarrow^* S'.$  Como  $\mathcal{B}[\text{true}]s = \text{tt}$ , entonces usando [assert<sub>sos</sub><sup>tt</sup>], obtenemos:

$\langle \text{assert } b \text{ before } S, s \rangle \Rightarrow \langle S, s \rangle \Rightarrow^* S', \text{ por lo que}$

$\langle \text{assert } b \text{ before } S, s \rangle \Rightarrow^* S'.$  ✓

Demuestre que assert false before S no es equivalente ni a while true do skip ni a skip.

Dado se State, como  $\mathcal{B}[\text{false}]s = \text{ff}$ , desarrollaremos

$\langle \text{assert false before } S, s \rangle.$  Como sólo podemos usar [assert<sub>sos</sub><sup>ff</sup>], no podremos desarrollar una semántica de denotación y la ejecución quedará atascada.

Desarrollando  $\langle \text{while true do skip}, s \rangle \Rightarrow \langle \text{if true then (skip; while true do skip)}, s \rangle \Rightarrow$

$\langle \text{skip}, s \rangle \Rightarrow S$

$\Rightarrow \langle \text{skip; while true do skip}, s \rangle \Rightarrow \langle \text{while true do skip}, s \rangle \Rightarrow \dots$

[assert<sub>sos</sub><sup>ff</sup>]

[comp<sup>2</sup>sos]

WUOLAH



Se ha llegado a una configuración idéntica a la previa, luego la ejecución es infinita por otro en un loop. La configuración de loop no es equivalente a la configuración atascada, por tanto, assert false before S no es equivalente a while true do skip.

Por otro lado desarrollado:  $\langle \text{skip}, s \rangle \Rightarrow s$ , la ejecución ha terminado  
[skip<sub>sos</sub>]

en el estado inicial. Como skip, es un statement con una configuración que termina y assert true before S, tiene una configuración que se queda atascada, estos dos statements no son equivalentes.

(3.4) Se extiende while con el statement:

random(x)

La idea es que se cambie el valor de x a cualquier  $n^o$  natural.  
Hasta para NS y SOS.

$$[\text{random}_{\text{NS}}^{\text{tr}}] : \frac{\langle x := 1, s \rangle \rightarrow s'', \langle \text{random}(x), s'' \rangle \rightarrow s'}{\langle \text{random}(x), s \rangle \rightarrow s'} \quad \text{si } s \neq 0$$

$$[\text{random}_{\text{NS}}^{\text{go}}] : \frac{\langle x := x + 1, s \rangle \rightarrow s'', \langle \text{random}(x), s'' \rangle \rightarrow s'}{\langle \text{random}(x), s \rangle \rightarrow s'} \quad \text{si } s \neq 1$$

$$[\text{random}_{\text{NS}}^{\text{stop}}] : \langle \text{random}(x), s \rangle \rightarrow s \quad \text{si } s \geq 1$$

Si esto extendido con el or construct, entonces random(x) sería equivalente a:

if  $x \leq 0$  then  $(x := 1; \text{random}(x))$  else  $(x := x + 1; \text{random}(x))$  or skip

En SOS:

$$[\text{random}_{\text{sos}}] : \langle \text{random}(x), s \rangle \Rightarrow \langle \text{if } x \leq 0 \text{ then } (x := 1; \text{random}(x)) \text{ else } (x := x + 1; \text{random}(x)) \text{ or skip, } s \rangle$$

Hazte una **Cuenta NoCuenta**  
de ING y te llevas **5€ por la  
cara...**

para que no estés más tieso  
que un turrón caducado.

Usa el código [WUOLAH5](#)



[Quiero 5€](#)



# Teoría de la Programación



Comparte estos flyers en tu clase y consigue más dinero y recompensas

- 1 Imprime esta hoja
- 2 Recorta por la mitad
- 3 Coloca en un lugar visible para que tus compis puedan escanear y acceder a apuntes
- 4 Llévate dinero por cada descarga de los documentos descargados a través de tu QR



## Banco de apuntes de la

WUOLAH



(3.6) Especifica semánticas de estructura operacional para expresiones binariares donde las partes individuales de la expresión sean ejecutadas en paralelo. Demuestra que sigue obteniendo el resultado especificado en cf.

$$[\text{intpar}^1_{\text{sos}}] \quad \langle n, s \rangle \xrightarrow{\text{Aexp}} \text{d}V[n]. \quad (\text{solo es un proceso})$$

$$[\text{varpar}^1_{\text{sos}}] \quad \langle x, s \rangle \xrightarrow{\text{Aexp}} s \ x \quad (\text{solo es un proceso})$$

$$[\text{oppar}^1_{\text{sos}}] \quad \frac{\langle a_1, s \rangle \xrightarrow{\text{Aexp}} \langle a'_1, s' \rangle}{\langle a_1 \text{ op } a_2, s \rangle \xrightarrow{\text{Aexp}} \langle a'_1 \text{ op } a_2, s' \rangle} \quad \text{si } a_1 \notin \text{Num}$$

$$[\text{oppar}^2_{\text{sos}}] \quad \frac{\langle a_1, s \rangle \xrightarrow{\text{Aexp}} n_1}{\langle a_1 \text{ op } a_2, s \rangle \xrightarrow{\text{Aexp}} \langle \text{d}V^{-1}[n_1] \text{ op } a_2, s' \rangle} \quad \text{si } a_1 \notin \text{Num.}$$

$$[\text{oppar}^3_{\text{sos}}] \quad \frac{\langle a_2, s \rangle \xrightarrow{\text{Aexp}} \langle a'_2, s' \rangle}{\langle a_1 \text{ op } a_2, s \rangle \xrightarrow{\text{Aexp}} \langle a_1 \text{ op } \text{d}V^{-1}[n_2], s' \rangle} \quad \text{si } a_2 \notin \text{Num}$$

$$[\text{oppar}^4_{\text{sos}}] \quad \frac{\langle a_2, s \rangle \xrightarrow{\text{Aexp}} n_2}{\langle a_1 \text{ op } a_2, s \rangle \xrightarrow{\text{Aexp}} \langle a_1 \text{ op } \text{d}V^{-1}[n_2], s' \rangle} \quad \text{si } a_2 \notin \text{Num.}$$

3.7 Utiliza la semántica natural para mostrar que la ejecución del siguiente statement finalizará en un estado donde la variable  $x$  tiene un valor 4:

begin var  $y := 1;$

$(x := 1;$

begin var  $x := 2; y := x + 1$  end;

$x = y + x$

end

(1) = var  $y := 1; E.$

(2) = var  $x := 2; E.$

El árbol de derivación es:

$$[\text{block}_{ns}] \quad \frac{T_1 \quad , \quad T_2}{\langle \text{begin} \underset{(1)}{\Delta_v} S \text{ end}, S \rangle \rightarrow S[\Delta_v(\Delta_v) \mapsto S]} \text{, donde:}$$

$$T_1 \equiv [\text{vars}_n] \quad \frac{\langle E, S[y \mapsto 1] \rangle \rightarrow S_1}{\langle \Delta_v, S \rangle \rightarrow S_1} \quad S_1 = S[y \mapsto 1]$$

$$T_2 \equiv \frac{T_3 \quad , \quad T_4 \quad , \quad T_5}{\langle S, S_1 \rangle \rightarrow S_2} \text{, donde:}$$

$$S_2 = S[y \mapsto 1][x \mapsto 1]$$

$$T_3 \equiv \langle x := 1, S_1 \rangle = S_3$$

$$T_4 \equiv \frac{T_6 \quad , \quad T_7}{\langle \text{begin} \Delta'_v S' \text{ end}, S_3 \rangle \rightarrow S_4[\Delta'_v(\Delta'_v) \mapsto S_3]} \text{, donde:}$$

$$T_6 \equiv \frac{\langle E, S_3[x \mapsto 2] \rangle \rightarrow S_4}{\langle \Delta'_v, S_3 \rangle \rightarrow S_4} \quad S_4 = S_3[x \mapsto 2]$$

$$T_7 \equiv \langle y := x + 1, S_4 \rangle \mapsto S_5 \quad S_5 = S_4[y \mapsto 3] = S[y \mapsto 3][x \mapsto 2].$$

Para averiguar  $T_5$  necesitamos calcular  $S_5[\Delta'_v(\Delta'_v) \mapsto S_3] =$   
 $= S[y \mapsto 3][x \mapsto 2][\Delta'_v(\Delta'_v) \mapsto S_3] \Rightarrow$

$$\Rightarrow \Delta'_v(\Delta'_v) = \{x\} \Rightarrow S_5[S \times S \mapsto S_3] \times \underset{x \in S \times S}{=} S_3 \times \quad S_5[S \times S \mapsto S_3] y = S_5 y \Rightarrow$$

$$y \notin S \times S.$$

$$\Rightarrow S_5[\Delta'_v(\Delta'_v) \mapsto S_3] = S[x \mapsto 1][y \mapsto 3] = S_6.$$

# PREPARACIÓN GRATIS

## APTIS ESOL



PROMOCIÓN VÁLIDA HASTA FINAL DE MES

TP20

26/03/21. (3)

$$T_5 : \langle x := y + x, S_6 \rangle \rightarrow \underbrace{S[x \mapsto 4][y \mapsto 3]}_{S_2}$$

$$S_2 [DV(D_v) \mapsto S] x = \underset{P}{S_2} x = 4$$

$$DV(D_v) = \{y\}, x \notin \{y\}, y \in \{y\}$$

$$S_2 [DV(D_v) \mapsto S] y = \underset{S}{S} y = y.$$

Ses un estado scState , la ejecución del enunciado es:

$$\boxed{\langle \text{begin } D_v \$ \text{ end}, S \rangle \rightarrow S[x \mapsto 4].}$$

(3.8) Considerando la siguiente ejecución, construir el árbol de derivación utilizando variables y procedimientos dinámicos desde un estado inicial donde el valor de la x es 3:

```
begin proc fac is begin var z:=x;
    if x=1 then skip
    else (x:=x-1; call proc; y=z*y)
        end;
    (y:=1; call fac)
end
```

$$S_0 = [x \mapsto 3]$$

El árbol de derivación es:

$$[\text{block0s}] \frac{\langle D_r, S_0 \rangle \rightarrow_{D_p} S_1, \quad T_2}{env_p \vdash \langle \text{begin } D_r D_p \$ \text{ end}, S_0 \rangle \rightarrow S_2 [DV(D_r) \mapsto S_0].}$$

$$\boxed{S_1 = S_0}$$

donde :

$$T_2 = upd_p(D_p, env_p) \vdash \langle S, S_0 \rangle \rightarrow S_2$$

$$\begin{aligned} D_r &= \emptyset \\ D_p &= \text{proc fac is } S'; \emptyset \\ DV(D_r) &= \emptyset \end{aligned}$$

$$\hookrightarrow upd_p(\text{proc fac is } S'; \emptyset, env_p) = upd_p(\emptyset, env_p [fac \mapsto S']) = env_p [fac \mapsto S'] =$$

= env<sub>p1</sub> , donde env<sub>p1</sub>: Proc → Stmt , luego

$$\boxed{env_p [fac \mapsto S'] \ fac = S'}$$

¶

$$T_2 = env_p \vdash \langle S, S_0 \rangle \rightarrow S_2.$$

¶

## ¿Necesitas el certificado de inglés?

Este mes, si te matriculas en un curso MySmart English, te prepararás gratis para el examen Aptis ESOL. [Curso online | Duración de 5h | Grupos reducidos](#)



MATRICÚLATE AHORA

WUOLAH

$$\Downarrow \quad T_2 = \frac{\text{env}_p \vdash \langle y := t, S_0 \rangle \rightarrow S_3, T_3}{\text{env}_p \vdash \langle y := t; \text{call fac}, S_0 \rangle \rightarrow S_2} \quad [\text{comp}_{ns}]$$

$$S_3 = S_0[y \mapsto t] = \\ = S[x \mapsto 3][y \mapsto t].$$

dónde:

$$T_3 = \frac{T_4}{\text{env}_p \vdash \langle \text{call fac}, S_3 \rangle \rightarrow S_2} \quad , \text{ dónde:} \\ [\text{call rec}_{ns}]$$

$$T_4 = \frac{\frac{\frac{\langle \epsilon, S_5 \rangle \rightarrow S_5}{\langle (z := x; \epsilon), S_3 \rangle \rightarrow S_5}, T_5}{\text{env}_p \vdash \langle \text{begin } D_v' \ D_p' \ S'' \text{ end}, S_3 \rangle \rightarrow S_2}}{[\text{block}_{ns}]}$$

$$S_5 = S_3[z \mapsto 3]$$

$$D_v' = \text{var } z := x; \epsilon \\ D_p' = \epsilon.$$

$$S_2 = S_4[D_v'(D_v') \mapsto S_3]$$

$$S_5 = S[x \mapsto 3, y \mapsto t, z \mapsto 3].$$

, dónde:

$$T_5 = \frac{T_6}{\text{upd}_p(\epsilon, \text{env}_p \vdash \langle S'', S_5 \rangle \rightarrow S_4)} \\ \Downarrow \quad \text{env}_p \vdash \langle S'', S_5 \rangle$$

$$S_6 = S_5[x \mapsto 2].$$

$$T_5 = \frac{T_6}{\text{env}_p \vdash \langle \text{if } (x = 1) \text{ then skip else } (x := x - 1; \text{call fac}; y = z * y), S_5 \rangle \rightarrow S_4}$$

dónde:

$$T_6 = \frac{\text{env}_p \vdash \langle x := x - 1, S_5 \rangle \rightarrow S_6, \text{env}_p \vdash \langle \text{call fac}, S_6 \rangle \rightarrow S_7, \text{env}_p \vdash \langle y := z * y, S_7 \rangle \rightarrow S_8}{\text{env}_p \vdash \langle (x := x - 1; \text{call fac}; y := z * y), S_5 \rangle \rightarrow S_4} \quad [\text{if}_{ns}]$$

dónde:

$$T_7 = \frac{\frac{\frac{\langle (z := x, S_6) \rightarrow S_8, T_8}{\text{env}_p \vdash \langle \text{env}_p \vdash \text{fac}, S_6 \rangle \rightarrow S_7}}{S'' \\ \text{begin } D_v' \ D_p' \ S'' \text{ end}}}{\text{env}_p \vdash \langle S'', S_6 \rangle \rightarrow S_7}$$

$$S_8 = S_6[z \mapsto 2]$$

$$S_7 = S_9[D_v'(D_v') \mapsto S_6]$$

dónde:

$$T_8 = \frac{T_9}{\text{upd}_p(\epsilon, \text{env}_p \vdash \langle S'', S_8 \rangle \rightarrow S_9)} \\ \Downarrow \quad \text{env}_p \vdash \langle S'', S_8 \rangle$$

$$\Downarrow \quad T_8 \equiv \frac{}{\text{env}_p \uparrow \vdash \langle \text{if } (x=1) \text{ then skip else } (x:=x-1; \text{call fac}; y:=z*y), S_8 \rangle \rightarrow S_9} T_9$$

dónde:

$$T_9 \equiv \frac{\text{env}_p \uparrow \vdash \langle x := x-1, S_8 \rangle \rightarrow S_{10}, \text{env}_p \uparrow \vdash \langle \text{call fac}, S_{10} \rangle \rightarrow S_{11}, \text{env}_p \uparrow \vdash \langle y := z*y, S_{11} \rangle \rightarrow S_9}{\text{env}_p \uparrow \vdash \langle (x := x-1; \text{call fac}; y := z*y), S_8 \rangle \rightarrow S_9}$$

dónde:

$$T_{10} \equiv \frac{\langle z := x, S_{10} \rangle \rightarrow S_{13} \quad , \quad T_{11}}{\underbrace{\text{env}_p \uparrow \vdash \langle \text{env}_p \uparrow \text{fac}, S_{10} \rangle \rightarrow S_{11}}_S}$$

begin "D<sub>v</sub>' D<sub>p</sub>' S" end

$$S_{10} = S_8 [x \mapsto 1]$$

$$S_{11} = S_{12} [\Delta V'(D_v') \mapsto S_{10}]$$

$$S_{13} = S_{10} [z \mapsto 1]$$

$$T_{11} \equiv \frac{T_{12}}{\underbrace{\text{updp } (\mathcal{E}, \text{env}_p \uparrow) \vdash \langle \$, S_{13} \rangle \rightarrow S_{12}}_S}$$

$\Downarrow$

$$\text{env}_p \uparrow \vdash \langle \$, S_{13} \rangle \rightarrow S_{12}$$

$$\text{env}_p \uparrow \vdash \langle \text{skip}, S_{13} \rangle \rightarrow S_{13}$$

$$T_{11} \equiv \frac{\text{env}_p \uparrow \vdash \langle \text{if } (x=1) \text{ then skip else } (x := x-1; \text{call fac}; y := z*y), S_{13} \rangle \rightarrow S_{12}}{\text{env}_p \uparrow \vdash \langle (x := x-1; \text{call fac}; y := z*y), S_8 \rangle \rightarrow S_9}$$

La única manera de que se cumpla skip y lo condicione if es que  $S_{13} = S_{12}$ ,  
luego:

- $S_{13} = S_{12} = S_{10} [z \mapsto 1]$
- $S_{11} = S_{12} [\Delta V'(D_v') \mapsto S_{10}]$
- $S_{10} = S_8 [x \mapsto 1]$ .
  - $\text{env}_p \uparrow \vdash \langle y := z*y, S_{11} \rangle \rightarrow S_9$ .
  - $S_8 = S_6 [z \mapsto 2]$ .
  - $S_7 = S_9 [\Delta V'(D_v') \mapsto S_6]$ .
  - $S_6 = S_5 [x \mapsto 2]$ .
  - $S_5 = [x \mapsto 3 \ y \mapsto 1, z \mapsto 3]$ .
    - $\text{env}_p \uparrow \vdash \langle y := z*y, S_7 \rangle \rightarrow S_4$
  - $S_3 = S_0 [x \mapsto 3, y \mapsto 1]$ .
  - $S_2 = S_4 [\Delta V'(D_v') \mapsto S_3] \Rightarrow S_1 = S_0$

Vamos despejando estados desde el inicio:

$$S_0 = S_1 = [x \mapsto 3].$$

$$S_2 = S_4[S_2; S_3] = [x \mapsto 1, y \mapsto 6] \rightarrow \text{Estado final: } x \text{ adquiere el valor } 1 \text{ e } y \text{ el } 6.$$

$\#$

$$S_3 = [x \mapsto 3, y \mapsto 6].$$

$$S_4 = [x \mapsto 1, y \mapsto 6, z \mapsto 3].$$

$$S_5? , \text{env}_p 1 \vdash \langle y := z * y, S_7 \rangle$$

$$S_5 = [x \mapsto 3, y \mapsto 1, z \mapsto 3].$$

$$S_6 = [x \mapsto 2, y \mapsto 1, z \mapsto 3].$$

$$S_7 = [x \mapsto 1, y \mapsto 2, z \mapsto 3].$$

$$S_8? , S_9[S_7; S_6]$$

$$S_8 = [x \mapsto 2, y \mapsto 1, z \mapsto 2].$$

$$S_9 = [x \mapsto 1, y \mapsto 2, z \mapsto 2].$$

$$S_{11}? \text{ env}_p 1 \vdash \langle y := y * z, S_{11} \rangle$$

$$S_{10} = [x \mapsto 1, y \mapsto 1, z \mapsto 2].$$

$$S_{11} = [x \mapsto 1, y \mapsto 1, z \mapsto 2].$$

$$S_{12}? , S_{12}[z \mapsto S_{10}]$$

$$S_{12} = S_{13} = [x \mapsto 1, y \mapsto 1, z \mapsto 1].$$

LA DE ESTUDIAR, AHORA  
MISMO TE LA SABES.  
LA DE TRABAJAR, VAMOS  
A VERLO.



InfoJobs

O

TPO

29/03/21.

3.9 Utiliza los semánticos para verificar que el siguiente Statement sigue al estado final el valor 6 a "y" (variables y procedimientos dinámicos) :

```

begin var x:=0 ;
proc p is x:=x*2 ;
proc q is coll p ;
begin var x:=5 ;
proc p is x:=x+1;
coll q; y:=x
end end

```

El árbol de denivocación es:

$$S_1 = S_0 [x \mapsto 0]$$

[blocks]

$$\frac{< D_r, S_0 > \rightarrow S_1 \quad , \quad T_1}{\text{env}_p \vdash < \text{begin } D_r D_p S \text{ end}, S_0 > \rightarrow S_2 [D_V(D_r) \mapsto S_0]}.$$

$$D_r = \text{var } x := 0 ; \epsilon$$

$$D_p = \text{proc } p \text{ is } x := x * 2 ; \text{ proc } q \text{ is } \text{coll } p ; \epsilon$$

dónde,

$$T_1 = \underbrace{\text{upd}_p (\text{proc } p \text{ is } x := x * 2 ; \text{ proc } q \text{ is } \text{coll } p ; \epsilon, \text{env}_p)}_{\|} \vdash < S', S_1 > \rightarrow S_2$$

$$\text{upd}_p (\text{proc } q \text{ is } \text{coll } p ; \epsilon, \underbrace{\text{env}_p [p \mapsto x := x * 2]}_{\|})$$

$$\text{upd}_p (\epsilon, \text{env}_1 [q \mapsto \text{coll } p]) \quad \text{env}_p 1 : P_{\text{name}} \rightarrow \text{Stm}$$

$$\text{env}_p 2 : P_{\text{name}} \rightarrow \text{Stm} \quad p \mapsto x := x * 2$$

$$p \mapsto x := x * 2$$

$$q \mapsto \text{coll } p$$

$$T_1 = \text{env}_p 2 \vdash < S', S_1 > \rightarrow S_2.$$

Tenemos + 13.000 ofertas  
de trabajo en Madrid para tí.  
Un besito.



$$T_1 = \frac{\langle D_v', S_1 \rangle \rightarrow S_4}{\text{env}_p 2 \vdash \langle \text{begin } D_v' \text{ } D_p' \text{ } S' \text{ end}, S_1 \rangle \rightarrow S_2}$$

$$S_2 = S_3 [D_v'(D_v') \mapsto S_1]$$

$$S_4 = S_2 [x \mapsto 5]$$

$$D_v' = \text{var } x := 5; \epsilon$$

$$D_p' = \text{proc } p \text{ is } x := x + 1; \epsilon$$

dónde:

$$T_2 = \underbrace{vpdp(\epsilon, \text{env}_p 2 [p \mapsto x := x + 1])}_{\text{env}_p 3} = \text{env}_p 3$$

$$\begin{aligned} \text{env}_p 3 : \text{Procme} &\longrightarrow \text{Stm} \\ p &\longmapsto x := x + 1 \\ q &\longmapsto \text{call } p \end{aligned}$$

$$T_2 = \frac{T_3, \text{env}_p 3 \vdash \langle y := x, S_5 \rangle \rightarrow S_3}{[\text{comps}] \quad \text{env}_p 3 \vdash \langle \text{call } q; y := x, S_4 \rangle \rightarrow S_3}$$

dónde:

$$T_3 = \frac{\text{env}_p 3 \vdash \langle x := x + 1, S_4 \rangle \rightarrow S_5}{\text{env}_p 3 \vdash \langle \text{call } q, S_4 \rangle \rightarrow S_5}$$

Los estados que se han formado son:

$$S_0 \in \text{State}$$

$$S_1 = S_0 [x \mapsto 0]$$

$$S_2 = S_3 [D_v'(D_v') \mapsto S_1] = S_3 [S \times S \mapsto S_1], \quad S_2 = S_0 [x \mapsto 0][y \mapsto 6].$$

$$\text{env}_p 3 \vdash \langle y := x, S_5 \rangle \rightarrow S_3$$

$$(S_5?)$$

$$S_3 = S_0 [x \mapsto 6][y \mapsto 6]$$

$$S_4 = S_1 [x \mapsto 5] = S_0 [x \mapsto 5]$$

$$\text{env}_p 3 \vdash \langle x := x + 1, S_4 \rangle \rightarrow S_5$$

$$S_5 = S_4 [x := 6] = S_0 [x \mapsto 6]$$

$$S \times S$$

$$\text{El estado final es } S_2 [D_v(D_v) \mapsto S_0] = S_0 [y \mapsto 6].$$

(3.11) Utiliza el Statement del ej. 3.9 aplicado a variables dinámicas y procedimientos estáticos para demostrar que el estado final tendrá el valor 10 para la variable y.

```

begin var x := 0 ;
    proc p is x := x * 2 ;
    proc q is call p ;
    begin var x := 5 ;
        proc p is x := x + 1 ;
        call q ; y := x
    end
end

```

El símbol de denivocación es:

$$[\text{block}_{ns}] \frac{\langle D_v, S_0 \rangle \longrightarrow S_1 \quad , \quad T_1}{\text{env}_p \vdash \langle \text{begin } D_v \text{, } D_p \text{, } S \text{ end} \text{, } S_0 \rangle \longrightarrow S_2 [D_v(D_v) \mapsto S_0]}$$

$$S_1 = S_0[x \mapsto 0]$$

$$D_v \equiv \text{var } x := 0 ; \epsilon$$

$$D_p \equiv \text{proc } p \text{ is } x := x * 2 ; \text{ proc } q \text{ is } \text{call } p ; \epsilon.$$

dónde:

$$T_1 \equiv \underbrace{\text{upd}_p(D_p, \text{env}_p)}_{\text{''}} \vdash \langle S, S_1 \rangle \longrightarrow S_2$$

$$\text{upd}_p(\text{proc } p \text{ is } x := x * 2 ; D_p, \text{env}_p) = \underbrace{\text{upd}_p(D_p, \text{env}_p[p \mapsto (x := x * 2, \text{env}_p)])}_{\text{env}_p \uparrow : \text{Pname} \rightarrow \text{Stm} \times \text{Env}} =$$

$$= \text{upd}_p(\text{proc } q \text{ is } \text{call } p, \epsilon, \text{env}_p \uparrow) =$$

$$= \underbrace{\text{upd}_p(\epsilon, \text{env}_p \uparrow[q \mapsto (\text{call } p, \text{env}_p \uparrow)])}_{\text{env}_p \uparrow : \text{Pname} \rightarrow \text{Stm} \times \text{Env}} = \text{env}_p^2.$$

$$\begin{aligned} & p \mapsto (x := x * 2, \text{env}_p) \\ & q \mapsto \text{env}_p q. \end{aligned}$$

$$\text{env}_p^2 : \text{Pname} \longrightarrow \text{Stm} \times \text{Env}$$

$$p \mapsto \text{env}_p^1 \quad p = (x := x * 2, \text{env}_p p)$$

$$q \mapsto (\text{call } p, \text{env}_p \uparrow)$$



$$T_1 \equiv \text{env}_p 2 \vdash \langle S, S_1 \rangle \rightarrow S_2$$



$$T_2 \equiv \frac{\langle D_v', S_0 \rangle \rightarrow S_4 \quad , \quad T_2}{\text{env}_p 2 \vdash \langle \text{begin } D_v' \ D_p' \ S' \ \text{end} , S_1 \rangle \rightarrow S_2}$$

[block<sub>ps</sub>]

$$S_4 = S_1 [x \mapsto 5]$$

$$S_2 = S_3 [D_v'(A') \mapsto S_1]$$

$$D_v' \equiv \text{var } x := 5 ; \epsilon$$

$$D_p' \equiv \text{proc } p \text{ is } x := x + 1 .$$

dónde:

$$T_2 \equiv \underbrace{\text{upd}_p(D_p', \text{env}_p 2)}_{''} \vdash \langle S', S_4 \rangle \rightarrow S_3 .$$

$$\text{upd}_p (\text{proc } p \text{ is } x := x + 1 ; \epsilon, \text{env}_p 2) =$$

$$= \text{upd}_p (\epsilon, \underbrace{\text{env}_p 2 [p \mapsto (x := x + 1, \text{env}_p 2)]}_{''}) = \text{env}_p 3$$

$$\text{env}_p 3 : \text{Pname} \longrightarrow \text{Stm} \times \text{Env}$$

$$p \longmapsto (x := x + 1, \text{env}_p 2)$$

$$q \longmapsto \text{env}_p 2 q = (\text{coll } p, \text{env}_p 2)$$

$$T_2 \equiv \frac{T_3, \text{env}_p 3 \vdash \langle y := x, S_5 \rangle \rightarrow S_3}{\text{env}_p 3 \vdash \langle \text{coll } q; y := x, S_4 \rangle \rightarrow S_3}$$

[compns]

dónde:

$$T_3 \equiv \frac{T_4}{\text{env}_p 3 \vdash \langle \text{coll } q, S_4 \rangle \rightarrow S_5}, \text{ dónde:}$$

[coll<sub>ps</sub>]

$$T_4 \equiv \frac{\text{env}_p \vdash \langle x := x * 2, S_4 \rangle \rightarrow S_5}{\text{env}_p 1 \vdash \langle \text{coll } p, S_4 \rangle \rightarrow S_5}$$

[coll<sub>ens</sub>]

$$S_5 = S_4 [x \mapsto 10]$$

Los estados son:

$$S_5 = S_4 [x \mapsto 10] = S_0 [x \mapsto 10].$$

$$S_0 \in \text{State}$$

$$S_1 = S_0 [x \mapsto 0]$$

$$S_2 = S_3 [D_v'(A') \mapsto S_1] = S_3 [x \mapsto S_1].$$

$$\text{env}_p 3 \vdash \langle y := x, S_5 \rangle \rightarrow S_3 \quad (S_5?) \quad S_3 = S_5 [y \mapsto 10] = S_0 [x \mapsto 10] [y \mapsto 10] ..$$

$$S_4 = S_1 [x \mapsto 5] = S_0 [x \mapsto 5].$$

el estado final:

$$\boxed{S_2 [D_v(A') \mapsto S_0] = S_0 [y \mapsto 10].}$$

WUOLAH #

# PREPARACIÓN GRATIS

## APTIS ESOL

PROMOCIÓN VÁLIDA HASTA FINAL DE MES

T PRO

29/03/21 ③

(3.13) Utiliza el Statement del ej. 3.9. para que, utilizando variables y procedimientos estáticos, llegas a la conclusión de que el estado final establece dando el valor 5 a la variable y.

```

begin var x := 0 ;
proc p is x := x * 2 ;
proc q is call p ;
begin var x := 5 ;
proc p is x := x + 1 ;
call q ; y := x
end
end

```

El árbol de derivación es:

$$[\text{block}_n] \frac{T_1}{(\text{env}_v, \text{env}_p) \vdash \langle \text{begin } D_v D_p S \text{ end}, \text{sto} \rangle \rightarrow \text{stat}} , T_2$$

$$D_v = \text{var } x := 0 ; E$$

$$D_p = \text{proc } p \text{ is } x := x * 2 ; \text{ proc } q \text{ is } \text{call } p ; E$$

dónde:

$$T_1 = \frac{\langle E, \text{env}_v [x \mapsto 1][\text{next} \mapsto \text{new 1}], \text{sto}[1 \mapsto 0] \rangle \rightarrow (env_v, 2, \text{sto}2)}{\langle \text{var } x := 0 ; E, \text{env}_v, \text{sto} \rangle \rightarrow (env_v, 2, \text{sto}2)}$$

new 1 = 2.

$\text{env}_v : \text{Var } v \setminus \text{next} \rightarrow \text{Loc}$	$(\forall r \in \text{Var})$
$r \mapsto 0$	
$\text{next} \mapsto 1$	

$\text{env}_v 2 : \text{Var } v \setminus \text{next} \rightarrow \text{Loc}$	
$x \mapsto 1$	
$\text{next} \mapsto 2 = \text{new 1}$	
$r \mapsto 0$	

$\text{sto } 2 : \text{Loc} \rightarrow \mathbb{Z}$
$1 \mapsto 0$

$$\forall = \text{el}[0](\text{sto } o \text{ env}_v) = 0$$

## ¿Necesitas el certificado de inglés?

Este mes, si te matriculas en un curso MySmart English, te prepararás gratis para el examen Aptis ESOL. [Curso online | Duración de 5h | Grupos reducidos](#)



$$T_2 \equiv (\underbrace{\text{env}_v 2, \text{upd}_p(D_p, \text{env}_v 2, \text{env}_p)}_{\text{upd}_p(\text{proc } p \text{ is } x := x * 2; D_p; \text{env}_v 2, \text{env}_p)})) \vdash \langle S, \text{sto}2 \rangle \rightarrow \text{sto}1$$

$$\text{upd}_p(\text{proc } p \text{ is } x := x * 2; D_p; \text{env}_v 2, \text{env}_p) =$$

$$= \text{upd}_p \left( \text{proc } q \text{ is } \text{call } p; E, \text{env}_v 2, \text{env}_p, \underbrace{[p \mapsto (x := x * 2, \text{env}_v 2, \text{env}_p)]}_{\text{env}_p 2 : \text{Pname} \rightarrow \text{Strm } \times \text{Env}_v \times \text{Env}_p} \right) =$$

$$\boxed{\begin{aligned} \text{env}_p 2 : \text{Pname} &\rightarrow \text{Strm } \times \text{Env}_v \times \text{Env}_p \\ p &\mapsto (x := x * 2, \text{env}_v 2, \text{env}_p p) \end{aligned}}$$

$$= \text{upd}_p \left( E, \text{env}_v 2, \text{env}_p 2, \underbrace{[q \mapsto (\text{call } p, \text{env}_v 2, \text{env}_p 2)]}_{\text{env}_p 3 : p \mapsto (x := x * 2, \text{env}_v 2, \text{env}_p 2)} \right) = \text{env}_p 3.$$

$$\boxed{\begin{aligned} \text{env}_p 3 : p &\mapsto (x := x * 2, \text{env}_v 2, \text{env}_p 2) \\ q &\mapsto (\text{call } p, \text{env}_v 2, \text{env}_p 2) \end{aligned}}$$

$$T_2 \equiv (\text{env}_v 2, \text{env}_p 3) \vdash \langle S, \text{sto}2 \rangle \rightarrow \text{sto}1.$$

↓

$$T_2 \equiv \frac{T_3}{\langle \text{env}_v 2, \text{env}_p 3 \rangle \vdash \langle \text{begin } D'_v \ D'_p \ S' \ \text{end}, \text{sto}2 \rangle \rightarrow \text{sto}1}, T_4$$

$$D'_v = \text{var } x := 5; E$$

$$D'_p = \text{proc } p \text{ is } x := x + 1; E$$

, donde:

$$T_3 \equiv \frac{\langle E, \text{env}_v 2[x \mapsto 2]^{(1)}[\text{next} \mapsto 3]^{(2)}, \text{sto}[2 \mapsto 5]^{(3)} \rangle \rightarrow_D (\text{env}_v 3, \text{sto}3)}{\langle \text{var } x := 5; E, \text{env}_v 2, \text{sto}2 \rangle \rightarrow_D (\text{env}_v 3, \text{sto}3)}$$

$$(1) = \text{env}_v 2 \text{ next}$$

$$(2) = \text{new } 2$$

$$(3) = \text{GJ}[5](\text{sto}2 \circ \text{env}_v 2)$$

$$\text{env}_v 3 : \text{Var } \cup \{\text{next}\} \rightarrow \text{Loc}$$

$$x \mapsto 2$$

$$\text{next} \mapsto 3$$

$$y \mapsto 0$$

$$z \mapsto 0$$

$$\boxed{\begin{aligned} \text{sto}3 : \text{Loc} &\rightarrow \mathbb{Z} \\ 1 &\mapsto 0 \\ 2 &\mapsto 5 \end{aligned}}$$

$$T_4 \equiv (\text{env}_v 3, \underbrace{\text{upd}_p(\Delta'_p, \text{env}_v 3, \text{env}_p 3)}_{\text{--}}) + \langle s^1, \text{sto } 3 \rangle \rightarrow \text{sto } 1$$

$$\text{upd}_p(\text{proc } p \text{ is } x := x+1; \mathcal{E}, \text{env}_v 3, \text{env}_p 3) =$$

$$= \text{upd}_p (\emptyset, \text{env}_v 3, \text{env}_p 3 [p \mapsto (x := x + 1, \text{env}_v 3, \text{env}_p 3)]) = \text{env}_p 4$$

$$\text{envp}^4 : p \mapsto (x := x + 1, \text{env}_v 3, \text{env}_p 3)$$

$q \mapsto (\text{coll } p, \text{env}_v 2, \text{env}_p 2)$

$$T_4 \equiv (\text{env}_3, \text{env}_4) \vdash \langle s', \text{sto } 3 \rangle \longrightarrow \text{sto } 1$$

$$\downarrow \\ T_4 \equiv \frac{T_5}{(\text{env}_r 3, \text{env}_p 4) \vdash \langle \text{coll } q; y := x, \text{sto } 3 \rangle \rightarrow \text{sto } L}, \text{ donde :} \\ [\text{comp}_3]$$

$$T_5 \equiv \frac{(\text{env}_v, 2, \text{env}_p) \vdash \langle x := x * 2, \text{sto } 3 \rangle \rightarrow \text{sto } 4}{(\text{env}_v, 2, \text{env}_p, 2) \vdash \langle \text{coll } p, \text{sto } 3 \rangle \rightarrow \text{sto } 4} \\ \hline (\text{env}_v, 3, \text{env}_p, 4) \vdash \langle \text{coll } q, \text{sto } 3 \rangle \rightarrow \text{sto } 4$$

$$\text{sto } u \stackrel{\text{ess ns}}{\neq} \text{sto } 3[(\text{env}_v 2 \times) \mapsto \underbrace{\text{cl}[[a]]}_{''} (\text{sto } 3 \circ \text{env}_v 2)]$$

sto 4: 1 → 0  
2 → 5

$$T_6 \equiv (\text{env}, 3, \text{env}^{\text{p}} 4) \vdash \langle y := x, \text{st04} \rangle \rightarrow \text{st01}.$$

$$\text{sto1} = \text{sto4} \left[ \underbrace{(\text{env}, 3, y)}_{\text{Assns}} \mapsto \underbrace{\text{stoh}[\text{env}]}_{\text{o}} (\text{sto4} \circ \text{env}, 3) \right] \text{sto4} \circ \text{env}, 3 \ x = 5.$$

sto1: 1 → 0  
2 → 5  
0 → 5

El desembarcadero final es sto 1, que lleva la localización o  
(correspondiente a "y") de vuelo 5.