

Apunte Final PLP

Mateo Ziffer

16 de julio de 2025

Índice

1. Introducción	3
2. Deducción natural, lógica proposicional y lógica de primer orden	4
2.1. Sistema deductivo	4
2.2. Lógica proposicional	4
2.2.1. Sintaxis	4
2.2.2. Semántica	5
2.3. Deducción natural	5
2.3.1. Deducción natural intuicionista (NJ)	6
2.3.2. Deducción natural clásica (NK)	6
2.4. Unificación	6
2.5. Lógica de primer orden	7
2.5.1. Deducción natural en LPO	8
2.5.2. Semántica	8
2.5.3. Unificación	9
2.6. Resolución	9
2.6.1. Resolución para lógica proposicional	9
2.6.1.1. Pasaje a forma clausal	9
2.6.2. Resolución para lógica de primer orden	10
2.6.2.1. Pasaje a forma clausal	10
2.6.3. Resolución SLD	12
3. Haskell	13
3.1. Programación funcional	13
3.1.1. Gramática	13
3.1.2. Tipos	13
3.1.3. Condiciones de tipado	14
3.1.4. Polimorfismo	14
3.1.5. Modelo de cómputo	14
3.1.6. Listas	15
3.1.7. Funciones de orden superior	17
3.1.8. Más funciones y propiedades	18
3.1.9. Tipos de datos algebraicos	20
3.2. Esquemas de Recursion	21
3.2.1. Sobre Listas	21

3.2.1.1.	Recursión estructural	21
3.2.1.2.	Propiedad universal de fold	23
3.2.1.3.	Recursión primitiva	24
3.2.1.4.	Recursión iterativa	24
3.2.1.5.	Ejercicios	26
3.2.2.	Sobre Otras Estructuras	28
3.3.	Razonamiento Ecuacional	29
3.3.1.	Reemplazo	29
3.3.2.	Inducción sobre booleanos	29
3.3.3.	Inducción sobre pares	30
3.3.4.	Inducción sobre naturales	30
3.3.5.	Inducción estructural	30
3.3.5.1.	Lemas de generación	30
3.3.6.	Extensionalidad	30
3.3.7.	Isomorfismos de tipos	31
3.4.	Calculo lambda	31
3.4.1.	Cálculo- λ^b	31
3.4.2.	Propiedades de la evaluación	34
3.4.3.	Cálculo- $\lambda^b n$	34
3.5.	Inferencia	34
3.5.1.	Rectificación	35
3.5.2.	Anotación	35
3.5.3.	Generación de restricciones	35
3.5.4.	Unificación	35
4.	Prolog	35
4.1.	Semántica	36
4.2.	Cut y Negación	36
5.	Smalltalk	37
5.1.	POO	37

1. Introducción

En esta sección escribiré algunas definiciones generales y el objetivo de la materia.

Def: la *programación* es el proceso de escribir instrucciones que una computadora puede ejecutar para resolver algún problema.

Def: un *programa* es una serie de instrucciones/definiciones que una computadora sigue para realizar una tarea específica.

Def: un *lenguaje de programación* es un formalismo artificial en el que se pueden describir computaciones.

Def: un *paradigma* es una marco filosófico y teórico de una escuela científica o disciplina en la que se formulan teorías, leyes y generalizaciones y se llevan a cabo experimentos que les dan sustento.

Def: un *paradigma de programación* es una marco filosófico y teórico en el que se formulan soluciones a problemas de naturaleza algorítmica.

Lo entendemos como un estilo de programación en el que se escriben soluciones a problemas en términos de algoritmos.

Estudiamos la gramática, semántica, pragmática e implementación de los lenguajes de programación.

Def: la *gramática* responde a ¿Qué frases son correctas?, establece el alfabeto, las palabras (o tokens), es decir, la secuencia válida de símbolos y la sintaxis, es decir, las secuencias de palabras que son frases legales.

Def: la *semántica* responde a ¿Qué significa una frase correcta?, estableciéndole un significado a cada frase correcta.

Def: la *semántica* responde a ¿Qué significa una frase correcta?, estableciéndole un significado a cada frase correcta.

Def: la *pragmática* responde a ¿Cómo usamos una frase significativa?. Las frases con el mismo significado pueden usarse de diferentes maneras, diferentes contextos pueden requerir frases más elegantes, eficientes, dialectales, etc.

Def: la *implementación* responde a ¿Cómo ejecutar una frase correcta, de manera que respetemos la semántica?. Es fundamental para los diseñadores e implementadores del lenguaje, no necesariamente para el usuario (programador).

Hay tres aspectos importantes de los lenguajes de programación:

Motivación de la *programación*: los lenguajes de programación tienen distintas características que permiten abordar un mismo problema de distintas maneras, pero los lenguajes de programación tienen distintas características que permiten abordar un mismo problema de distintas maneras.

Motivación de la *semántica*: probar teoremas sobre el comportamiento de los programas, para darles significado matemático y poder confiar en que hace lo que queremos, en AED vimos como hacerlo con triplas de Hoare, pero en PLP veremos otras maneras de dar semántica.

Motivación de la *implementación*: una computadora física ejecuta programas escritos en un lenguaje, el código máquina, pero necesita poder ejecutar programas escritos en otros lenguajes, a través de la interpretación, el chequeo e inferencia de tipos y la compilación.

2. Deducción natural, lógica proposicional y lógica de primer orden

2.1. Sistema deductivo

Queremos poder hacer afirmaciones matemáticamente precisas sobre programas en distintos lenguajes de programación.

Def: sistema deductivo: sirve para razonar acerca de juicios. Dado un conjunto de axiomas y reglas de inferencia que tienen la siguiente estructura:

$$\frac{}{\langle \text{axioma} \rangle} \langle \text{nombre del axioma} \rangle \quad \frac{\langle \text{premisa}_0 \rangle \langle \text{premisa}_1 \rangle \dots \langle \text{premisa}_n \rangle}{\langle \text{conclusión} \rangle} \langle \text{nombre de la regla} \rangle$$

Def: axioma. afirmación básica que se asuma como verdadera

Def: regla de inferencia. permite derivar afirmaciones (teoremas) a partir de axiomas y otras afirmaciones

Obs: un axioma es una regla de inferencia sin premisas

Las premisas son condiciones suficientes para la conclusión.

Def: derivación. Procedimiento sistemático que permite construir una demostración, mostrando cómo una afirmación se deduce a partir de un conjunto de axiomas y reglas de inferencia.

Def: árbol de derivación. Representación gráfica de una derivación. Un árbol finito donde los nodos representan afirmaciones, la raíz es la afirmación que se quiere probar y las ramas representan las reglas de inferencias que conectan a las afirmaciones. Parte de ciertas premisas (hojas) y llega a una conclusión (raíz).

Def: una afirmación es derivable si existe alguna derivación sin premisas que la tiene como conclusión.

2.2. Lógica proposicional

2.2.1. Sintaxis

Suponemos un conjunto infinito de variables proposicionales $\mathcal{P} = \{P, Q, R, \dots\}$. Las fórmulas bien formadas (fbf) de la lógica proposicional se construyen inductivamente según las siguientes reglas:

- cualquier variable proposicional es una fórmula.
- \perp es una fórmula.
- si τ es una fórmula, entonces $\neg\tau$ es una fórmula.
- si τ y σ son fórmulas, entonces $(\tau \wedge \sigma)$, $(\tau \vee \sigma)$ y $(\tau \Rightarrow \sigma)$ son fórmulas.

Como sistema deductivo, la afirmación $X \text{ FORM}$ denota que X es una fórmula de la lógica proposicional.

$$\begin{array}{c} \frac{P \in \mathcal{P}}{P \text{ FORM}} \text{FP} \quad \frac{}{\perp \text{ FORM}} \text{F}\perp \quad \frac{\tau \text{ FORM}}{\neg\tau \text{ FORM}} \text{F}\neg \\ \frac{\tau \text{ FORM} \quad \sigma \text{ FORM}}{\tau \wedge \sigma \text{ FORM}} \text{F}\wedge \quad \frac{\tau \text{ FORM} \quad \sigma \text{ FORM}}{\tau \vee \sigma \text{ FORM}} \text{F}\vee \quad \frac{\tau \text{ FORM} \quad \sigma \text{ FORM}}{\tau \Rightarrow \sigma \text{ FORM}} \text{F}\Rightarrow \end{array}$$

Usualmente no vamos a definir la sintaxis de lenguajes a través de sistemas deductivos, vamos a escribirlos de maneras abreviadas, usando gramáticas.

Def: las fórmulas son las expresiones que se pueden generar a partir de la siguiente gramática:

$$\tau, \sigma, \rho ::= P | \perp | (\tau \wedge \sigma) | (\tau \vee \sigma) | (\tau \Rightarrow \sigma) | \neg \tau$$

Obs: las gramáticas definen sistemas deductivos de manera abreviada. Una expresión τ se puede generar a partir de la gramática de arriba sii el juicio $\tau FORM$ es derivable en el sistema anterior.

Por convenciones de notación, omitimos paréntesis más externos y la implicación es asociativa a derecha, pero cuidado con los otros conectivos que no son conmutativos ni asociativos.

2.2.2. Semántica

Recordemos, la *semántica* responde a ¿Qué significa una frase correcta?, estableciéndole un significado a cada frase correcta.

Def: una valuación es una función $\mathcal{P} \rightarrow \{V, F\}$ que asigna valores de verdad a las variables proposicionales.

Def: una valuación v satisface una fórmula τ si $v \models \tau$, donde

$$\begin{aligned} v \models P & \text{ sii } v(P) = V \\ v \models \tau \wedge \sigma & \text{ sii } v \models \tau \text{ y } v \models \sigma \\ v \models \tau \vee \sigma & \text{ sii } v \models \tau \text{ o } v \models \sigma \\ v \models \tau \Rightarrow \sigma & \text{ sii } v \not\models \tau \text{ o } v \models \sigma \\ v \models \neg \tau & \text{ sii } v \not\models \tau \end{aligned}$$

Obs: $v \models \perp$ nunca vale.

Def: un contexto Γ es un conjunto finito de fórmulas.

Def: una valuación v satisface un contexto Γ ($v \models \Gamma$) sii v satisface a todas las fórmulas de Γ . Nota: toda valuación satisface al contexto vacío.

Def: una fórmula τ es consecuencia lógica (o consecuencia semántica) de un conjunto Γ ($\Gamma \models \tau$) sii cualquier valuación v que satisface a Γ también satisface a τ .

Hay varios problemas con un enfoque puramente semántica, por eso vamos a definir un sistema deductivo.

2.3. Deducción natural

Es un sistema deductivo, pero existe otros. Trabaja con afirmaciones de la forma.

$$\underbrace{\Gamma}_{\text{hipótesis}} \vdash \underbrace{\tau}_{\text{tesis}}$$

A estas afirmaciones las denominamos juicios. Informalmente, un juicio afirma que a partir de las hipótesis en el contexto Γ es posible deducir la fórmula de la tesis.

2.3.1. Deducción natural intuicionista (NJ)

$$\begin{array}{c}
\frac{}{\Gamma, \tau \vdash \tau} \text{ax} \quad \frac{\Gamma \vdash \perp}{\Gamma \vdash \tau} \perp_e \quad \frac{\Gamma, \tau \vdash \perp}{\Gamma \vdash \neg \tau} \neg_i \quad \frac{\Gamma \vdash \tau \quad \Gamma \vdash \neg \tau}{\Gamma \vdash \perp} \neg_e \\
\\
\frac{\Gamma \vdash \tau \quad \Gamma \vdash \sigma}{\Gamma \vdash \tau \wedge \sigma} \wedge_i \quad \frac{\Gamma \vdash \tau \wedge \sigma}{\Gamma \vdash \tau} \wedge_{e1} \quad \frac{\Gamma \vdash \tau \wedge \sigma}{\Gamma \vdash \sigma} \wedge_{e2} \\
\\
\frac{\Gamma \vdash \tau}{\Gamma \vdash \tau \vee \sigma} \vee_{i1} \quad \frac{\Gamma \vdash \sigma}{\Gamma \vdash \tau \vee \sigma} \vee_{i2} \quad \frac{\Gamma \vdash \tau \vee \sigma \quad \Gamma, \tau \vdash \rho \quad \Gamma, \sigma \vdash \rho}{\Gamma \vdash \rho} \vee_e \\
\\
\frac{\Gamma, \tau \vdash \sigma}{\Gamma \vdash \tau \Rightarrow \sigma} \Rightarrow_i \quad \frac{\Gamma \vdash \tau \Rightarrow \sigma \quad \Gamma \vdash \tau}{\Gamma \vdash \sigma} \Rightarrow_e
\end{array}$$

Teo: (debilitamento) Si $\Gamma \vdash \tau$ es derivable, entonces $\Gamma, \sigma \vdash \tau$ es derivable.

$$\frac{\Gamma \vdash \tau}{\Gamma, \sigma \vdash \tau} \text{W}$$

Se puede demostrar por inducción estructural en la derivación.

Reglas derivadas

$$\frac{\Gamma \vdash \tau \Rightarrow \sigma \quad \Gamma \vdash \neg \sigma}{\Gamma \vdash \neg \tau} \text{MT} \quad \frac{\Gamma \vdash \tau}{\Gamma \vdash \neg \neg \tau} \neg \neg_i$$

2.3.2. Deducción natural clásica (NK)

NK extiende a NJ con principios de razonamiento clásicos. Si un juicio es derivable en NJ, también es derivable en NK. NJ es más restrictiva. Para hacer matemática, comúnmente usamos lógica clásica. Las derivaciones NJ se pueden entender como programas. NJ es la base de un lenguaje de programación funcional.

$$\frac{\Gamma \vdash \neg \neg \tau}{\Gamma \vdash \tau} \neg \neg_e \quad \frac{}{\Gamma \vdash \tau \vee \neg \tau} \text{LEM} \quad \frac{\Gamma, \neg \tau \vdash \perp}{\Gamma \vdash \tau} \text{PBC}$$

Con agregar una de las tres reglas pues de cualquiera se pueden deducir las otras.

Teo: (Corrección y completitud). Son equivalentes $\Gamma \vdash \tau$ es derivable en NK y $\Gamma \models \tau$.

2.4. Unificación

Suponemos un conjunto finito de constructores de tipos. Los tipos se forman usando incógnitas y constructores. $\tau ::= X_n | C(\tau_1, \dots, \tau_n)$. La unificación es el problema de resolver sistemas de ecuaciones entre tipos con incógnitas.

Una sustitución es una función que a cada incógnita le asocia un tipo. Notamos $\{X_{(k_1)} := \tau_1, \dots, X_{(k_n)} := \tau_n\}$ a la sustitución S tq $S(X_{(k_i)}) = \tau_i$ para cada $1 \leq i \leq n$ y $S(X_k) = X_k$ para cualquier otra incógnita. Si τ es un tipos, escribimos $S(\tau)$ para el resultado de reemplazar cada incógnita de τ que le otorga S .

El problema de unificación es un conjunto finito E de ecuaciones entre tipos que pueden involucrar incógnitas.

$$E = \{\tau_1 \stackrel{?}{=} \sigma_1, \dots, \tau_n \stackrel{?}{=} \sigma_n\}$$

El unificador para E es una sustitución S tq $S(\tau_1) = S(\sigma_1), \dots, S(\tau_n) = S(\sigma_n)$.

En general la solución al problema de unificación no es única (pueden haber infinitas). Una sustitución S_A es más general que una sustitución S_B si existe una sustitución S_C tal que $S_B = S_C \circ S_A$. Es decir, S_B se obtiene instanciando variables de S_A .

Algoritmo de unificación de Martelli-Montanari Dado un problema de unificación E , mientras $E \neq \text{falla}$, se aplica sucesivamente alguna de las seis reglas. Esta puede resultar en una falla, de lo contrario, la regla es de la forma $E \rightarrow_S E'$. La resolución del problema E se reduce a resolver otro problema E' aplicando la sustitución S .

$$\begin{aligned} & \{X_n \stackrel{?}{=} X_n\} \cup E \xrightarrow{\text{Delete}} E \\ & \{C(\tau_1, \dots, \tau_n) \stackrel{?}{=} C(\sigma_1, \dots, \sigma_n)\} \cup E \xrightarrow{\text{Decompose}} \{\tau_1 \stackrel{?}{=} \sigma_1, \dots, \tau_n \stackrel{?}{=} \sigma_n\} \cup E \\ & \{\tau \stackrel{?}{=} X_n\} \cup E \xrightarrow{\text{Swap}} \{X_n \stackrel{?}{=} \tau\} \cup E \\ & \{X_n \stackrel{?}{=} \tau\} \cup E \xrightarrow{\text{Elim}}_{\{X_n := \tau\}} E' = \{X_n := \tau\}(E) \text{ si } X_n \text{ no ocurre en } \tau \\ & \{C(\tau_1, \dots, \tau_n) \stackrel{?}{=} C'(\sigma_1, \dots, \sigma_m)\} \cup E \xrightarrow{\text{Clash}} \text{falla si } C \neq C' \\ & \{X_n \stackrel{?}{=} \tau\} \cup E \xrightarrow{\text{Occurs-Check}} \text{falla si } X_n \neq \tau \text{ y } X_n \text{ ocurre en } \tau \end{aligned}$$

Teo: (Corrección) El algoritmo termina para cualquier problema de unificación E . Si E no tiene solución, el algoritmo llega a una falla. Si tiene solución, el algoritmo llega a : $E = E_0 \rightarrow_{s_1} E_1 \rightarrow_{s_2} E_2 \rightarrow \dots \rightarrow_{s_n} E_n =$. Además, $S = S_n \circ \dots \circ S_2 \circ S_1$ es un unificador para E . Además, dicho unificador es el más general posible (salvo renombre de incógnitas).

Notamos $mgu(E)$ al unificador más general de E , si existe.

2.5. Lógica de primer orden

La lógica proposicional permite razonar acerca de proposiciones, mientras que la lógica de primer orden permite razonar acerca de elementos sobre los que se predica, extendiéndola con términos y cuantificadores.

Def: un lenguaje de primer orden \mathcal{L} está dado por un conjunto de símbolos de función $\mathcal{F} = \{f, g, h, \dots\}$ y un conjunto de símbolos de predicado $\mathcal{P} = P, Q, R, \dots$, cada símbolo y predicado con una aridad asociada ≥ 0 .

Suponemos fijado un lenguaje de primer orden \mathcal{L} y un conjunto infinito numerable de variable $\mathcal{X} = \{X, Y, Z, \dots\}$.

Def: el conjunto \mathcal{T} de términos se define por la siguiente gramática: $t ::= X | f(t_1, \dots, t_n)$.

Extendemos la gramática de las fórmulas en lógica proposicional y la extendemos a lógica de primer orden.

$$\sigma ::= \mathcal{P}(t_1, \dots, t_n) | \bot | \sigma \Rightarrow \sigma | \sigma \wedge \sigma | \sigma \vee \sigma | \neg \sigma | \forall X. \sigma | \exists X. \sigma$$

Una ocurrencia de una variable X en una fórmula está ligada si está bajo el alcance de un cuantificador $\forall X / \exists X$ y libre si no. Dos fórmulas que sólo difieren en los nombres de las variables ligadas se consideran iguales.

Notamos $\sigma\{X := t\}$ a la sustitución de las ocurrencias libres de X en la fórmula σ por el término t , evitando la captura de variables.

2.5.1. Deducción natural en LPO

Se agregan reglas de introducción y eliminación para \forall y \exists .

$$\frac{\Gamma \vdash \forall X.\sigma}{\Gamma \vdash \sigma\{X := t\}} \forall E \quad \frac{\Gamma \vdash \sigma \quad X \notin \text{fv}(\Gamma)}{\Gamma \vdash \forall X.\sigma} \forall I$$

$$\frac{\Gamma \vdash \sigma\{X := t\}}{\Gamma \vdash \exists X.\sigma} \exists I \quad \frac{\Gamma \vdash \exists X.\sigma \quad \Gamma, \sigma \vdash t \quad X \notin \text{fv}(\Gamma, t)}{\Gamma \vdash t} \exists E$$

2.5.2. Semántica

Suponemos fijado un lenguaje de primer orden \mathcal{L} .

Def: una estructura de primer orden es un par $\mathcal{M} = (M, I)$ donde M es un conjunto no vacío, llamado universo, I es una función que le da una interpretación a cada símbolo, para cada símbolo de función f de aridad n , $I(f) : M^n \rightarrow M$, y para cada símbolo de predicado P de aridad n , $I(P) \subseteq M^n$.

Suponemos fijada una estructura de primer orden $\mathcal{M} = (M, I)$.

Def: una asignación es una función que a cada variable le asigna un elemento del universo $a : \mathcal{X} \rightarrow M$.

Def: cada término $t \in \mathcal{T}$ se interpreta como un elemento $a(t) \in M$.

Definimos una relación de satisfacción $a \models_{\mathcal{M}} \sigma$, representando que la asignación a bajo la estructura \mathcal{M} satisface la fórmula σ .

$$\begin{aligned} a \models_{\mathcal{M}} P(t_1, \dots, t_n) &\text{ sii } (a(t_1), \dots, a(t_n)) \in I(P) \\ a \models_{\mathcal{M}} \sigma \wedge \tau &\text{ sii } a \models_{\mathcal{M}} \sigma \text{ y } a \models_{\mathcal{M}} \tau \\ a \models_{\mathcal{M}} \sigma \vee \tau &\text{ sii } a \models_{\mathcal{M}} \sigma \text{ o } a \models_{\mathcal{M}} \tau \\ a \models_{\mathcal{M}} \sigma \Rightarrow \tau &\text{ sii } a \not\models_{\mathcal{M}} \sigma \text{ o } a \models_{\mathcal{M}} \tau \\ a \models_{\mathcal{M}} \neg \sigma &\text{ sii } a \not\models_{\mathcal{M}} \sigma \\ a \models_{\mathcal{M}} \forall X.\sigma &\text{ sii } a[X \mapsto m] \models_{\mathcal{M}} \sigma \text{ para todo } m \in M \\ a \models_{\mathcal{M}} \exists X.\sigma &\text{ sii } a[X \mapsto m] \models_{\mathcal{M}} \sigma \text{ para algún } m \in M \end{aligned}$$

Def: decimos que una fórmula σ es

- Válida si $a \models_{\mathcal{M}} \sigma$ para toda \mathcal{M}, a
- Inválida si $a \not\models_{\mathcal{M}} \sigma$ para alguna \mathcal{M}, a
- Satisfactible si $a \models_{\mathcal{M}} \sigma$ para alguna \mathcal{M}, a
- Insatisfactible si $a \not\models_{\mathcal{M}} \sigma$ para toda \mathcal{M}, a

Obs: sea σ una fórmula,

- σ es Válida sii σ no es Inválida
- σ es Satisfactible sii σ no es Insatisfactible
- σ es Válida sii $\neg \sigma$ es Insatisfactible
- σ es Satisfactible sii $\neg \sigma$ es Inválida

Una sentencia es una fórmula σ sin variables libres.

Una teoría de primer orden es un conjunto de sentencias.

Def: (Consistencia) Una teoría \mathcal{T} es consistente si $\mathcal{T} \not\vdash \perp$.

Def: (Modelo) Una estructura $\mathcal{M} = (M, I)$ es un modelo de una teoría \mathcal{T} si vale $\models_{\mathcal{M}} \sigma$ para toda fórmula $\sigma \in \mathcal{T}$ (la asignación es irrelevante pues σ es cerrada). Teo: Dada una teoría \mathcal{T} , son equivalentes: \mathcal{T} y \mathcal{T} tiene al menos un modelo. Coro: Dada una fórmula σ , son equivalentes: $\vdash \sigma$ es derivable y σ es válida. Coro: Dada una fórmula σ , son equivalentes: $\vdash \sigma$ es derivable y σ es insatisfactible.

El problema de la decisión. Dada una fórmula σ , retornar un booleano que indica si σ es válida. No es posible dar una lgoritmo que cumpla dicha especificación.

2.5.3. Unifiacción

$$\begin{aligned}
& \{X \stackrel{?}{=} X\} \cup E \xrightarrow{\text{Delete}} E \\
& \{f(t_1, \dots, t_n) \stackrel{?}{=} f(s_1, \dots, s_n)\} \cup E \xrightarrow{\text{Decompose}} \{t_1 \stackrel{?}{=} s_1, \dots, t_n \stackrel{?}{=} s_n\} \cup E \\
& \{t \stackrel{?}{=} X\} \cup E \xrightarrow{\text{Swap}} \{X \stackrel{?}{=} t\} \cup E \text{ si } t \text{ no es una variable} \\
& \{X \stackrel{?}{=} t\} \cup E \xrightarrow{\text{Elim}}_{\{X:=t\}} E \{X := t\} \text{ si } X \text{ no ocurre en } \text{fv}(t) \\
& \{f(t_1, \dots, t_n) \stackrel{?}{=} g(s_1, \dots, s_m)\} \cup E \xrightarrow{\text{Clash}} \text{falla si } g \neq f \\
& \{X \stackrel{?}{=} t\} \cup E \xrightarrow{\text{Occurs-Check}} \text{falla si } X \neq t \text{ y } X \in \text{fv}(t)
\end{aligned}$$

2.6. Resolución

2.6.1. Resolución para lógica proposicional

Entrada: una fórmula σ de la lógica proposicional.

Salida: un booleano que indica si σ es válida.

Método de resolución. Escribir $\neg\sigma$ como un conjunto \mathcal{C} de cláusulas y luego buscar una refutación de \mathcal{C} , es decir, una derivación de $\mathcal{C} \vdash \perp$. Si se encuentra una refutación de \mathcal{C} vale $\neg\sigma \vdash \perp$, es decir $\neg\sigma$ es insatisfactible/contradicción. Luego vale $\vdash \sigma$, es decir, σ es válida es válida/tautología. Si no se encuentra una refutación de \mathcal{C} no vale $\neg\sigma \vdash \perp$, es decir, $\neg\sigma$ es satisfactible. Luego no vale $\vdash \sigma$, es decir, σ no es válida/tautología.

2.6.1.1. Pasaje a forma clausal

Paso 1. deshacerse del “ \Rightarrow ”, usando $\sigma \Rightarrow \tau \rightarrow \neg\sigma \vee \tau$.

Paso 2. empujar el conectivo “ \neg ” hacia adentro, con $\neg(\sigma \wedge \tau) \rightarrow \neg\sigma \neg\tau$, $\neg(\sigma \vee \tau) \rightarrow \neg\sigma \wedge \neg\tau$ y $\neg\neg\sigma \rightarrow \sigma$.

La fórmula resultante está en forma normal negada (NNF)

$$\sigma_{nnf} ::= P \mid \neg P \mid \sigma_{nnf} \wedge \sigma_{nnf} \mid \sigma_{nnf} \vee \sigma_{nnf}$$

Paso 3. distribuir \vee sobre \wedge con $\sigma \vee (\tau \wedge \rho) \rightarrow (\sigma \vee \tau) \wedge (\sigma \vee \rho)$ y $\sigma \wedge \tau \vee \rho \rightarrow (\sigma \vee \rho) \wedge (\tau \vee \rho)$. La fórmula resultante está en forma normal conjuntiva (CNF), es una conjunción de

disyunciones de literales.

Fórmulas en CNF $\sigma_{\text{cnf}} ::= (k_1 \wedge k_2 \wedge \dots \wedge k_n)$

Cláusulas $k ::= (l_1 \wedge l_2 \wedge \dots \wedge l_n)$

Literales $l ::= P | \neg P$

Usando que la disyunción es asociativa, conmutativa e idempotente, notamos una cláusula (disyunción de literales) como un conjunto $\{l_1, l_2, \dots, l_n\}$.

Análogamente con la conjunción, notamos una conjunción de cláusulas como un conjunto $\{k_1, k_2, \dots, k_n\}$.

Refutación. Una vez obtenido un conjunto de cláusulas $\mathcal{C} = \{k_1, \dots, k_n\}$, se busca una refutación (demostración de $\mathcal{C} \vdash \perp$).

Regla de resolución

$$\frac{P \vee l_1 \vee \dots \vee l_n \quad \neg P \vee l'_1 \vee \dots \vee l'_n}{l_1 \vee \dots \vee l_n \vee l'_1 \vee \dots \vee l'_n}$$

Escrita con notación de cláusulas

$$\frac{\{P, l_1, \dots, l_n\} \quad \{\neg P, l'_1, \dots, l'_n\}}{\{l_1, \dots, l_n, l'_1, \dots, l'_n\}}$$

Entrada: conjunto de cláusulas $\mathcal{C}_0 = \{k_1, \dots, k_n\}$. Salida: SAT/INSAT indicando si \mathcal{C}_0 es insatisfactible ($\mathcal{C}_0 \vdash \perp$).

Algoritmo de refutación

Sea $\mathcal{C} := \mathcal{C}_0$, repetir mientras sea posible:

- Si $\{\} \in \mathcal{C}$, devolver INSAT.
- Elegir dos cláusulas $k, k' \in \mathcal{C}$ tales que $k = \{P, l_1, \dots, l_n\}$ y $k' = \{\neg P, l'_1, \dots, l'_n\}$ y la resolvente $\rho = \{l_1, \dots, l_n, l'_1, \dots, l'_n\}$ no está en \mathcal{C} . Si no es posible, devolver SAT.
- Tomar $\mathcal{C} := \mathcal{C} \cup \{\rho\}$ y volver al paso 1.

2.6.2. Resolución para lógica de primer orden

Si σ es válida, el método siempre termina. Si σ no es válida, el método puede no terminar, pues usamos un procedimiento de semi-decisión.

2.6.2.1. Pasaje a forma clausal

Paso 1. igual.

Paso 2. ahora también usamos $\forall X. \sigma \rightarrow \exists X. \neg \sigma$ y $\neg \exists X. \sigma \rightarrow \forall X. \neg \sigma$. La fórmula resultante está en forma normal negada (NNF)

$$\sigma_{\text{nnf}} ::= P(t_1, \dots, t_n) | \neg P(t_1, \dots, t_n) | \sigma_{\text{nnf}} \wedge \sigma_{\text{nnf}} | \sigma_{\text{nnf}} \vee \sigma_{\text{nnf}} | \forall X. \sigma_{\text{nnf}} | \exists X. \sigma_{\text{nnf}}$$

Paso 3. extraer los cuantificadores hacia afuera, se asume siempre que $X \notin \text{fv}(\tau)$

$$(\forall X. \sigma) \wedge \tau \rightarrow \forall X. (\sigma \wedge \tau) \quad \tau \wedge (\forall X. \sigma) \rightarrow \forall X. (\tau \wedge \sigma)$$

$$\begin{aligned}
(\forall X.\sigma) \vee \tau &\rightarrow \forall X.(\sigma \vee \tau) & \tau \vee (\forall X.\sigma) &\rightarrow \forall X.(\tau \vee \sigma) \\
(\exists X.\sigma) \wedge \tau &\rightarrow \exists X.(\sigma \wedge \tau) & \tau \wedge (\exists X.\sigma) &\rightarrow \exists X.(\tau \wedge \sigma) \\
(\exists X.\sigma) \vee \tau &\rightarrow \exists X.(\sigma \vee \tau) & \tau \vee (\exists X.\sigma) &\rightarrow \exists X.(\tau \vee \sigma)
\end{aligned}$$

Todas las reglas transforman la fórmula en otra equivalente. La fórmula resultante está en forma normal prenexa.

$$\sigma_{\text{pre}} ::= \mathcal{Q}_1 X_1. \mathcal{Q}_2 X_2. \dots \mathcal{Q}_n X_n. \tau$$

donde cada \mathcal{Q}_i es un cuantificador y τ representa una fórmula en NNF libre de cuantificadores.

Paso 4. deshacerse de los cuantificadores existenciales con la técnica de Herbrand y Skolem. Introducimos testigos para los \exists para eliminarlos sin cambiar la satisfactibilidad. Es decir, todo cuantificador existencial se instancia en una constante o función de skolem. Estas funciones y constantes se suelen conocer como parámetros.

Cada ocurrencia de una subfórmula $\exists x.B$ en A se reemplaza por $B\{x := f(x_1, \dots, x_n)\}$. Si $\exists x.B$ forma parte de una fórmula mayor, x solo depende de las variables libres de B .

Sea A una sentencia rectificada en forma normal negada, reemplazar sucesivamente cada ocurrencia de una subfórmula de la forma $\exists X.B$ en A por $B\{X := f_X(y_1, \dots, y_m)\}$, donde $\text{fv}(B) = \{x, y_1, \dots, y_m\}$, como A está rectificada, cada f_x es única. Caso especial $m = 0$, se usa una constante c_x . $\exists X.B$ se reemplaza por $B\{X := c_x\}$.

La skolemización no es determinística, es mejor skolemizar de afuera hacia adentro. La skolemización preserva la satisfactibilidad, pero no preserva la validez.

En resumen, se aplica la regla

$$\forall X_1. \dots \forall X_n. \exists Y. \sigma \rightarrow \forall X_1. \dots \forall X_n. \sigma\{Y := f(X_1, \dots, X_n)\}$$

Forma normal de Skolem:

$$\sigma_{\text{sk}} ::= \forall X_1 X_2 \dots X_n. \tau$$

donde τ representa una fórmula en NNF libre de cuantificadores.

Paso 5. dada una fórmula en forma normal de Skolem $\forall X_1 X_2 \dots X_n. \phi$, con ϕ libre de cuantificadores, se pasa ϕ a FNC.

Paso 6. se empujan los cuantificadores universales hacia adentro, por último se escribe la forma clausal.

Cada paso produce una fórmula equivalente, excepto la Skolemización que sólo preserva satisfactibilidad.

Refutación en lógica de primer orden. Una vez obtenido un conjunto de cláusulas se busca una refutación.

$$\frac{\{\sigma_1, \dots, \sigma_p, l_1, \dots, l_n\} \quad \{\neg\tau_1, \dots, \neg\tau_q, l'_1, \dots, l'_m\}}{S(\{l_1, \dots, l_n, l'_1, \dots, l'_m\})}$$

con $p > 0$, $q > 0$ y $S = \text{mgu}(\{\sigma_1 \stackrel{?}{=} \sigma_2 \stackrel{?}{=} \dots \stackrel{?}{=} \sigma_p \stackrel{?}{=} \tau_1 \stackrel{?}{=} \tau_2 \stackrel{?}{=} \dots \stackrel{?}{=} \tau_q\})$.

Resolución binaria.

$$\frac{\{\sigma, l_1, \dots, l_n\} \quad \{\neg\tau, l'_1, \dots, l'_m\} \quad S = \text{mgu}(\{\sigma \stackrel{?}{=} \tau\})}{S(\{l_1, \dots, l_n, l'_1, \dots, l'_m\})}$$

con $p > 0$ y $q > 0$.

No es completa, por ejemplo $\{\{P(X), P(Y)\}, \{\neg P(Z), \neg P(W)\}\}$ es insatisfactible pero no es posible alcanzar la cláusula vacía con resolución binaria.

Teo: (corrección del pasaje a forma clausal) Dada una fórmula σ , el pasaje a forma clausal termina y el conjunto de cláusulas obtenido es equisatisfactible a σ . Es decir, σ es sat sii \mathcal{C} es sat.

Teo: (corrección del algoritmo de refutación) Dado un conjunto de cláusulas \mathcal{C}_0 , si $\mathcal{C}_0 \vdash \perp$, existe una manera de elegir las cláusulas tal que el algoritmo de refutación termina y el algoritmo retorna INSAT sii $\mathcal{C}_0 \vdash \perp$.

Obs: Si $\mathcal{C}_0 \not\vdash \perp$ no hay garantía de terminación, por ej.

2.6.3. Resolución SLD

Aplicar el método de resolución general puede ser muy costoso. Cada paso requiere usar criterios de búsqueda (elegir dos cláusulas) y selección (elegir un subconjunto de literales de cada cláusula).

La cantidad de operaciones es exponencial en el tamaño del problema. Además, cada paso agrega una nueva cláusula. Además, en cada paso se deben resolver ecuaciones de unificación. Además, el método requiere usar bread-first search(BFS).

La resolución SLD es una variante de la resolución general. Es un tradeoff, menor generalidad a cambio de mayor eficiencia.

Menor generalidad: no se puede aplicar sobre fórmulas de primer orden arbitrarias, sólo sobre cláusulas de Horn.

Mayor eficiencia: se reducen las operaciones de búsqueda/selección.

Def: Cláusulas de Horn. Las cláusulas son de los siguientes tipos, dependiendo del número de literales positivos/negativos que contienen.

Cláusula objetivo: 0 pos, * neg.

Cláusula de definición: 1 pos, * neg.

Cláusula de Horn: ≤ 1 pos, * neg.

Obs: hay cláusulas que no se pueden escribir como cláusulas de Horn, cómo $P \vee Q$.

Regla de resolución SLD. Involucra siempre una cláusula de definición y una cláusula objetivo:

$$\frac{\{P(t_1, \dots, t_k), \neg\sigma_1, \dots, \neg\sigma_p\} \quad \{\neg P(s_1, \dots, s_k) \neg\tau_1, \dots, \neg\tau_q\} \quad S = \text{mgu}(\{P(t_1, \dots, t_k) \stackrel{?}{=} P(s_1, \dots, s_k)\})}{S(\{\sigma_1, \dots, \sigma_n, \neg\tau_1, \dots, \neg\tau_n\})}$$

con $p > 0$ y $q > 0$.

Es un caso particular de la regla de resolución general, la selección es binaria y la resolvente es una nueva cláusula objetivo.

Derivaciones SLD. Una derivación SLD comienza con $n \geq 0$ cláusulas de definición y una cláusula objetivo $D_1 \dots D_n G_1$.

En cada paso se elige una cláusula de definición D_j con $1 \leq j \leq n$, se aplica la regla de resolución SLD sobre D_j y G_i , la resolvente es una nueva cláusula objetivo G_{i+1} .

Es decir, cada C_i debe ser alguna de las cláusulas originales $\{D_1 \dots D_n\}$ y G_{i+1} se obtiene

aplicando resolución SLD sobre C_i y G_i .

La búsqueda se simplifica, se limita a elegir C_i como una de las n cláusulas D_1, \dots, D_n y la cláusula objetivo está fijada.

La selección se simplifica. Se limita a elegir uno de los literales negativos de G_i . La cláusula de definición C_i tiene un único literal positivo.

Def: Sustitución respuesta. Dada una refutación SLD, la sustitución respuesta es la composición $S_{n-1} \circ \dots \circ S_1$.

Teo: Si $\{D_1, \dots, D_n, G\}$ es insatisfacible, existe una refutación SLD.

3. Haskell

3.1. Programación funcional

La *programación funcional* consiste en definir funciones y aplicarlas para procesar información.

Las *funciones* son verdaderamente funciones (parciales):

- Aplicarlas no tiene efectos secundarios.
- A una misma entrada corresponde siempre la misma salida (determinismo).
- Las estructuras de datos son inmutables.

Las funciones son datos como cualquier otro, se pueden pasar como parámetros, devolver como resultado y formar parte de estructuras de datos.

Un *programa funcional* está dado por un conjunto de ecuaciones.

3.1.1. Gramática

Las *expresiones* son secuencias de símbolos que sirven para representar datos, funciones y funciones aplicadas a los datos. Una expresión puede ser:

1. Un constructor: True False [] (:) 0 1 2 ...
2. Una variable: longitud ordenar x xs (+) (*) ...
3. La aplicación: de una expresión a otra: ordenar lista, not True, ((+) 1) (alCuadrado 5)
4. ...

La aplicación es asociativa a izquierda

$$\begin{aligned} f \ x \ y &\equiv (f \ x) \ y \neq f \ (x \ y) \\ f \ a \ b \ c \ d &\equiv (((f \ a) \ b) \ c) \ d \end{aligned} \tag{1}$$

3.1.2. Tipos

Hay secuencias de símbolos que no son expresiones bien formadas como 1,2 ó)f x(, y hay expresiones que están bien formadas pero no tienen sentido, como True + 1, 0 1 y [], (+)].

Un *tipo* es una especificación del invariante de un dato o de una función. El tipo de una función expresa un *contrato*.

```

99 :: Int
not :: Bool -> Bool
not True :: Bool
((+) 1) 2 :: Int

```

→es asociativo a derecha.

$$\begin{aligned}
 a \rightarrow b \rightarrow c &\equiv a \rightarrow (b \rightarrow c) \not\equiv (a \rightarrow b) \rightarrow c \\
 a \rightarrow b \rightarrow c \rightarrow d &\equiv a \rightarrow (b \rightarrow (c \rightarrow d))
 \end{aligned}
 \tag{2}$$

3.1.3. Condiciones de tipado

Para que un programa esté *bien tipado*:

1. todas las expresiones deben tener tipo.
2. cada variable se debe usar siempre con un mismo tipo.
3. los dos lados de una ecuación deben tener el mismo tipo.
4. el argumento de una función debe tener el tipo del dominio.
5. el resultado de una función debe tener el tipo del codominio.

$$\frac{f :: a \rightarrow b \quad x :: a}{f x :: b}
 \tag{3}$$

Sólo tienen sentido los programas bien tipados. No es necesario escribir explícitamente los tipos (Inferencia).

3.1.4. Polimorfismo

Hay expresiones que tienen más de un tipo, usamos variables de tipo a, b, c para denotar tipos desconocidos:

```

id :: a -> a
[] :: [a]
(:) :: a -> [a] -> [a]
fst :: (a,b) -> a
flip :: (a -> b -> c) -> b -> a -> c

```

3.1.5. Modelo de cómputo

Dada una expresión, se computa su valor usando las ecuaciones.

Hay expresiones bien tipadas que no tienen valor como $1 / 0$. Decimos que se indefinen o tienen el valor \perp .

Un programa funcional está dado por un conjunto de *ecuaciones orientadas*. Ena ecuación $e1 = e2$ se interpreta desde dos puntos de vista:

Def: Punto de vista denotacional: declara que $e1$ y $e2$ tienen el mismo significado.

Def: Punto de vista operacional: computar el valor de $e1$ se reduce a computar el valor de $e2$.

El lado izquierdo de una ecuación no es una expresión arbitraria, debe ser una función aplicada a *patrones*. Un patrón puede ser una variable, un comodín ó un constructor aplicado a patrones. Este no debe contener variables repetidas.

Evaluar una expresión consiste en:

1. buscar la subexpresión más externa que coincida con el lado izquierdo de una ecuación.
2. reemplazar la subexpresión que coincide con el lado izquierdo de la ecuación por la expresión correspondiente al lado derecho.
3. continuar evaluando la expresión resultante.

La evaluación se detiene cuando se da uno de los siguientes casos:

1. la expresión en un constructor o un constructor aplicado. `True`, `(:)` `1`, `[1,2,3]`.
2. la expresión es una función parcialmente aplicada. `(+)`, `(+) 5`.
3. se alcanza un estado de error, es decir, una expresión que no coincide con las ecuaciones que definen a la función aplicada.

Ejemplos de evaluaciones y resultados

1. constructor: `tail (tail [1,2,3]) ~>tail [2,3] ~>[3]`
2. función parcialmente aplicada: `const (const 1) 2 ~>const 1`
3. error: `head (head [], [1], [1,1]) ~>head [] ~>⊥`
4. no terminación: `loop n = loop (n + 1)`, `loop 0 ~>loop (1 + 0) ~>loop(1 + (1 + 0)) ~>loop (1 + (1 + (1 + 0))) ~>...`
5. evaluación no estricta: `indefinido = indefinido`, `head (tail [indefinido, 1, indefinido]) ~>head [1, indefinido] ~>1`
6. listas infinitas: `desde n = n : desde (n + 1)`, `desde 0 ~>0 : desde 1 ~>0 : (1 : desde 2) ~>0 : (1 : (2 : desde 3)) ~>...`
7. listas infinitas 2: `head (tail (desde 0)) ~>head (tail (0 : desde 1)) ~>head (desde 1) ~>head (1 : desde 2) ~>1`

Obs: en Haskell, el orden de las ecuaciones es relevante, si hay varias ecuaciones que coinciden siempre se usa la primera.

3.1.6. Listas

El tipo `[a]` denota listas de elementos de tipo `a`. Por ejemplo, `[1,2,3]` abrevia a `1:2:3:[]`, `(:) :: a ->[a] ->[a]` es el operador `cons`, que es el constructor de listas, asocia a derecha y no tiene una definición asociada ya que es un constructor, luego la expresión no se puede simplificar más.

Las listas toman una de las siguientes formas. Una lista indefinida, `undefined :: [a]`, una lista vacía `[] :: [a]` y una lista de la forma `x:xs` donde `x :: a` y `xs :: [a]`.

Luego hay tres tipos de listas. Las listas finitas como `1:2:3:[]`, las listas parciales como `1:2:3:undefined` ó `filter (<4) [1..] ~>1:2:3:undefined` y las listas infinitas como `[1..]`.

```
iterate :: (a -> a) -> a -> [a]
iterate f x = x:iterate f (f x)
-- ghci> iterate (+1) 1

-- ghci> divisors n = filter (\m -> n `mod` m == 0) [1..(n-1)]
-- ghci> divisors 6
-- [1,2,3]
```

```
-- ghci> head (filter (\n -> n == sum (divisors n)) [1..])
-- 6
```

```
until p f = head . filter p . iterate f
-- ghci> until (\n -> n == sum (divisors n)) (+1) 1
-- 6
```

Las listas pueden ser enumeradas por la clase Enum, por ejemplo:

```
[m..n] ~> [m,m+1,..,n]
[m..] ~> [m,m+1,..]
[m,n..p] ~> [m,m+(n-m),m+2(n-m),..,p]
[m,n..] ~> [m,m+(n-m),m+2(n-m),..]
['a'..'z'] ~> "abcdefghijklmnopqrstuvwxyz"
```

Las listas también pueden ser definidas por comprensión:

```
[x*x | x <- [1..5]] ~> [1,4,9,16,25]
[(i,j) | i <- [1..5], even i, j <- [i..5]]
  ~> [(2,2),(2,3),(2,4),(2,5),(4,4),(4,5)]
[x | xs <- [(3,4)],[(5,4),(3,2)]], (3,x) <- xs ~> [4,2]
```

```
divisors x = [d | d <- [2..x-1], x `mod` d == 0]
```

```
disjoint [] _ = True
disjoint (x:xs) ys = not (x `elem` ys) && disjoint xs ys
```

```
coprime x y = disjoint (divisors x) (divisors y)
```

```
triads n = [(x,y,z) | x <- [1..m], y <- [x+1..n],
                    coprime x y,
                    z <- [y+1..n], x*x+y*y==z*z]
  where m = floor (fromIntegral n / sqrt 2) -- optimizacion aprovechando
  -- que  $2x^2 < x^2 + y^2 = z^2 \leq n^2$ , luego  $x < \left\lfloor \frac{n}{\sqrt{2}} \right\rfloor$ 
```

```
map f xs = [f x | x <- xs]
filter p xs = [x | x <- xs, p x]
concat xss = [x | xs <- xss, x <- xs]
```

En realidad Haskell hace lo contrario, evalúa las listas por comprensión en términos de map y concat, sus reglas de traducción son:

```
[e | True]      = [e]
[q | q]          = [e | q, True]
[e | b, Q]       = if b then [e | Q] else []
[e | p <- xs, Q] = let ok p = [e | Q]
                    ok _ = []
                    in concat (map ok xs)
[e | Q1, Q2] = concat [[e | Q2] | Q1]
```

La definición de ok usa un patrón don't care, o un wild card. Dice que la lista vacía se retorna para cualquier elemento que no une con el patrón p.

Podemos definir funciones sobre listas con pattern matching y sabemos que `[]` y `x:xs` son disjuntos y exhaustivos. También podemos usar el don't care pattern.

```

null :: [a] -> Bool
null [] = True
null (x:xs) = False

null2 :: [a] -> Bool
null2 [] = True
null2 _ = False

head :: [a] -> a
head (x:xs) = x

head :: [a] -> [a]
head (x:xs) = xs

-- en last el orden importa!
last :: [a] -> a
last [x] = x -- [x] ≡ (x:_)
last (_:xs) = last xs

```

3.1.7. Funciones de orden superior

```

(.) :: (b -> c) -> (a -> b) -> a -> c
(g . f) x = g (f x)
-- o bien (g . f) = \x -> g (f x), con notación lambda

```

```

map :: (a -> b) -> [a] -> [b]
map f [] = []
map f (x:xs) = f x : map f xs

```

```

dobleL = map (*2)
longitudL = map length

```

```

filter :: (a -> Bool) -> [a] -> [a]
filter p [] = []
filter p (x : xs) = if p x
  then x : filter p xs
  else filter p xs

```

```

curry :: ((a, b) -> c) -> a -> b -> c
curry f x y = f (x, y)

```

```

uncurry :: (a -> b -> c) -> (a, b) -> c
uncurry f (x, y) = f x y

```

Prop: Sean `suma x y = x + y`, `suma' (x, y) = x + y`,

- `suma = curry suma'`

▪ `suma' = uncurry suma`

Obs: Por notación lambda, una expresión de la forma `\ x -> e` representa una función que recibe un parámetro x y devuelve e.

$$(\backslash\ x1\ x2\ \dots\ xn\ ->\ e) \equiv (\backslash\ x1\ ->\ (\backslash\ x2\ ->\ \dots\ (\backslash\ xn\ ->\ e)))$$

3.1.8. Más funciones y propiedades

`(++) :: [a] -> [a] -> [a]`

`[] ++ ys = ys`

`(x:xs) ++ ys = x:(xs ++ ys)`

Ejemplo de secuencia de evaluación

```
[1,2] ++ [3,4,5]
= (1:(2:[])) ++ (3:(4:(5:[])))
= 1:((2:[]) ++ (3:(4:(5:[]))))
= 1:(2:([] ++ (3:(4:(5:[]))))
= 1:(2:(3:(4:(5:[]))))
= [1,2,3,4,5]
```

La concatenación es asociativa, ¿Pero esta implementación la hace conmutativa?

```
undefined ++ [1,2] = undefined
```

```
[1,2] ++ undefined = 1:2:undefined
```

Listaré propiedades que pueden ser probadas con razonamiento ecuacional:

```
filter p = concat . map (\x -> if p x then [x] else [])
```

-- estas dos se llamas functor laws of map, nombre prestado de Teoría de Categorías

```
map id = id
```

```
map (f . g) = map f . map g
```

-- Haskell provee una clase de tipos Function cuya definición es

```
class Functor f where
```

```
  fmap :: (a -> b) -> f a -> f b
```

-- ahora que lo generalizé puedo aplicarlo a otras estructuras

```
data Tree a = Tip a | Fork (Tree a) (Tree a)
```

```
instance Functor Tree where
```

```
  fmap f (Tip x) = Tip (f x)
```

```
  fmap f (Fork u v) = Fork (fmap f u) (fmap f v)
```

-- En realidad map es un sinónimo para la instancia fmap para listas

```
map(+1) [2,3,4] ≡ fmap (+1) [2,3,4]
```

-- Para operaciones que no dependen de la naturaleza de los elementos de la lista.

-- Son funciones que mezclan, descartan o extraen elementos de listas.

-- funciones con tipos polimorficos satisfacen alguna.

-- ley que se pueden cambiar valores antes de aplicar la función.

```

-- En matemáticas se llaman transformaciones naturales y
-- las leyes asociadas leyes de naturalidad.
f . head = head . map f -- sólo si f es estricta (mirar caso [])
map f . tail = tail . map f
map f . concat = concat . map (map f)

-- otro ejemplo
map f . reverse = reverse . map f

-- mas propiedades
concat . map concat = concat . concat
filter p . map f = map f . filter (p . f)

```

Las siguientes son las definiciones de zip y zipWith

```

zip :: [a] -> [b] -> [(a,b)]
zip (x:xs) (y:ys) = (x,y) : zip xs ys
zip _ _ = []

zipWith :: (a -> b -> c) -> [a] -> [b] -> [c]
zipWith f (x:xs) (y:ys) = f x y : zipWith f xs ys
zipWith _ _ _ = []

-- zip se puede definir con zipWith y el constructor de pares
zip ≡ zipWith (,)

nondec :: (Ord a) => [a] -> Bool
nondec xs = and (zipWith (<=) xs (tail xs))

position :: (Eq a) => a -> [a] -> Int
position x xs = head ([j | (j,y) <- zip [0..] xs, y==x] ++ [-1])

sort :: (Ord a) => [a] -> [a]
sort [] = []
sort [x] = [x]
sort xs = merge (sort ys) (sort zs)
  where (ys,zs) = halve xs

halve xs = (take n xs, drop n xs)
  where n = length xs `div` 2

merge :: (Ord a) => [a] -> [a] -> [a]
merge [] ys = ys
merge xs [] = xs
merge (x:xs) (y:ys)
  | x <= y = x:merge xs (y:ys)
  | otherwise = y:merge (x:xs) ys

-- esta ultima linea se podria escribir asi

```

```
merge xs'(x:xs) ys'(y:ys)
  | x <= y = x:merge xs ys'
  | otherwise = y:merge xs' ys
```

```
enumerarPares :: (Num a) -> [(a,a)]
enumerarPares = [(x,y) | n <- [0..], x <- [0..n], y <- [n-x]]
```

Obs: Haskell define la comparación `<=` en pares como

```
(x1,y1) <= (x2,y2) = (x1,x2) || (x1 == x2 && y1 <= y2)
```

3.1.9. Tipos de datos algebraicos

Conocemos algunos tipos de datos "primitivos", como Char, Int, Float, (a -> b), (a, b), [a], String (sinónimo de [Char]).

Se pueden definir nuevos tipos de datos con la cláusula `data Tipo = <declaración de los constructores>`

Por ejemplo, `data Dia = Dom | Lun | ... | Sab` declara que existen constructores `Dom :: Dia`, `Lun :: Dia`, ..., `Sab :: Dia` y que son los únicos constructores del tipo Dia.

```
esFinDeSemana :: Dia -> Bool
esFinDeSemana Sab = True
esFinDeSemana Dom = True
esFinDeSemana _ = False
```

Un constructor puede tener muchos parámetros, por ejemplo, `data Persona = LaPersona String String Int -> Persona` declara que el único constructor de persona es `LaPersona :: String -> String -> Int -> Persona`.

```
nombre :: Persona -> String
nombre (LaPersona n _ _) = n
```

Un tipo puede tener muchos constructores,

```
data Forma = Rectangulo Float Float
           | Circulo Float
```

declara que el tipo Forma tiene dos constructores y sólo esos.

Los constructores pueden ser recursivos,

```
data Nat = Zero
        | Succ Nat
```

```
-- valores de la forma
Zero
Succ Zero
Succ (Succ Zero)
Succ (Succ (Succ Zero))
...
```

```
doble :: Nat -> Nat
```

```

doble Zero = Zero
doble (Succ n) = Succ (Succ (doble n))

-- Haskell permite trabajar con estructuras infinitas
-- porque las definiciones recursivas se interpretan de manera
-- coinductiva en lugar de inductiva
infinito :: Nat
infinito = Succ infinito

```

Forma general de tipos algebraicos:

```

data T = CBase1 <parámetros>
      ...
      | CBasen <parámetros>
      | CRecurso1 <parámetros>
      ...
      | CRecurson <parámetros>

```

Los constructores base no reciben parámetros de tipo T y los recursivos reciben al menos uno. Los valores de tipo T son los que se pueden construir aplicando constructores base y recursivos un número finito de veces y sólo esos, es decir, entendemos la definición de T de forma inductiva.

Ejemplo `data Lista a = Vacía | Cons a (Lista a)`

Ejemplo `data AB a = Nil | Bin (AB a) a (AB a)`. Definir preorder, postorder e inorder.

```

data AB a = Nil | Bin (AB a) a (AB a)

preorder :: AB a -> [a]
preorder Nil = []
preorder (Bin i v d) = v : (preorder i ++ preorder d)

inorder :: AB a -> [a]
inorder Nil = []
inorder (Bin i v d) = inorder i ++ (v : inorder d)

postorder :: AB a -> [a]
postorder Nil = []
postorder (Bin i v d) = postorder i ++ postorder d ++ [v]

```

3.2. Esquemas de Recursion

3.2.1. Sobre Listas

3.2.1.1. Recursión estructural

Sea `g :: [a] -> b` definida por dos ecuaciones:

```

g []      = <caso base>
g (x:xs) = < caso recursivo>

```

g está dada por recursión estructural si:

- El caso base devuelve un valor fijo z.
- El caso recursivo se escribe usando (cero, una o muchas veces) x y (g xs), pero sin usar el valor de xs ni de otros llamados recursivos.

Ejemplo suma, (++), isort están dadas por recursión estructural, pero sort no.

```
-- dada por recursion estructural
isort :: Ord a => [a] -> [a]
isort [] = []
isort (x:xs) = insertar x (isort xs)

-- no dada por recursion estructural
ssort :: Ord a => [a] -> [a]
ssort [] = []
ssort (x:xs) = minimo (x:xs)
               : ssort (sacarMinimo (x:xs))
```

foldr abstrae el esquema de recursión estructural

```
foldr :: (a -> b -> b) -> b -> [a] -> b
foldr f z [] = z
foldr f z (x:xs) = f x (foldr f z xs)
```

toda recursión estructural es una instancia de foldr.

Ejemplo

```
suma = foldr (+) 0

suma [1, 2]
  ~> foldr (+) 0 [1,2]
  ~> (+) 1 (foldr (+) 0 [2])
  ~> (+) 1 ((+) 2 (foldr (+) 0 []))
  ~> (+) 1 ((+) 2 0)
  ~>* 3
```

Ejemplo

```
reverse = foldr (\x rec -> rec ++ [x]) []
  ≡ foldr (\x rec -> (++) rec [x]) []
  ≡ foldr (\x rec -> flip (++) [x] rec) []
  ≡ foldr (\x -> flip (++) [x]) []
  ≡ foldr (\x -> flip ((++) (:[])) x) []
  ≡ foldr (flip (++) . (:[])) []
```

Prop:

- `foldr (:) [] = id`
- `foldr ((:) . f) [] = map f`
- `foldr (const (+ 1)) [] = length`

Ejemplo Casos degenerados

```
length [] = 0
length (_:xs) = 1 + length xs -- no usa la cabeza

head [] = error "No tiene cabeza."
head (x:_) = x -- no usa el llamado recursivo sobre la cola
```

3.2.1.2. Propiedad universal de fold

Al igual que el operador fold encapsula un patrón simple de recursión para procesar listas, la propiedad universal de fold encapsula un patrón simple de prueba inductiva para listas.

Prop: universalidad de fold

```
g [] = v                               ⇔ g = fold f v
g (x:xs) = f x (g xs)
```

Ejemplo universalidad como principio de prueba

Queremos ver que $(+1) . \text{sum} = \text{fold } (+) \ 1$. Primero notamos que satisface el lado derecho de la propiedad universal de fold, con $g = (+1) . \text{sum}$, $f = (+)$ y $v = 1$. Luego, por la propiedad universal, concluimos que la ecuación a ser probada es equivalente a las dos siguientes ecuaciones:

```
((+1) . sum) [] = 1
((+1) . sum) (x:xs) = (+) x (((+1) . sum) xs)
```

Luego simplificando

```
sum [] + 1 = 1
sum (x:xs) + 1 = x + (sum xs + 1)
```

Ahora, se puede calcularlo sólo con definiciones

```
sum [] + 1
  = 0 + 1      {Definicion de sum}
  = 1          {Aritmética}
sum (x:xs) + 1
  = (x + sum xs) + 1 {Definicion de sum}
  = x + (sum xs + 1) {Asociatividad de la suma}
```

Y queda probado sin uso explícito de inducción. \square

Con la propiedad de universalidad de fold se pueden probar propiedades más específicas, como la propiedad de fusión de fold. Esta puede ser un poco más simple en los casos que se puede aplicar, pero siempre que se puede hacer una prueba for fusión se puede hacer por universalidad.

Ejemplo universalidad como principio de definición.

Sea la función sum sum definida por recursión estructural de la siguiente forma:

```
sum :: [Int] -> Int
sum [] = 0
sum (x:xs) = x + sum xs
```

Queremos definir sum con fold. Luego queremos resolver la ecuación $\text{sum} = \text{fold } f \ v$ para una función f y un valor v. Observamos que la ecuación une con el lado derecho de

la propiedad universal, así que concluimos que la ecuación es equivalente a las siguientes ecuaciones:

```
sum [] = v
sum (x:xs) = f x (sum xs)
```

De la primera ecuación y la def de sum, $v = 0$. De la segunda ecuación calculamos f

```
sum (x:xs) = f x (sum xs)
⇔ x + sum xs = f x (sum xs) {Definición de sum}
⇔ x + y = f x y               {Generalizando (sum xs) a y}
⇔ f = (+)                     {Funciones}
```

Luego, usando la propiedad universal obtuvimos que `sum = fold (+) 0`. \square

3.2.1.3. Recursión primitiva

Sea `g :: [a] -> b` definida por dos ecuaciones:

```
g []      = <caso base>
g (x:xs)  = <caso recursivo>
```

g está dada por recursión primitiva si:

- El caso base devuelve un valor fijo z.
- El caso recursivo se escribe usando (cero, una o muchas veces) x, (g xs) y también xs, pero sin hacer otros llamados recursivos.

Es decir, es similar a la recursión estructural, pero permite referirse a xs.

Obs: Todas las definiciones dadas por recursión estructural también están dadas por recursión primitiva.

Obs: Hay definiciones dadas por recursión primitiva que no están dadas por recursión estructural.

Es decir, estructural \Rightarrow primitiva, pero primitiva \nRightarrow estructural.

Ejemplo trim se puede definir con recursión primitiva, pero no con recursión estructural.

recr abstrae el esquema de recursión primitiva

```
recr :: (a -> [a] -> b -> b) -> b -> [a] -> b
recr f z [] = z
recr f z (x:xs) = f x xs (recr f z xs)
```

toda recursión primitiva es una instancia de recr.

Ejemplo

```
trim = recr (\ x xs rec -> if x == ' ' then rec else x:xs) []
```

3.2.1.4. Recursión iterativa

Sea `g :: [a] -> b` definida por dos ecuaciones:

```
g ac []      = <caso base>
g ac (x:xs)  = < caso recursivo>
```


g está dada por recursión iterativa si:

- El caso base devuelve el acumulador ac.
- El caso recursivo invoca inmediatamente a (g ac' xs) donde ac' es el acumulador actualizado en función de su valor anterior y el valor de x.

Es decir, es similar a la recursión estructural, pero permite referirse a xs.

Ejemplo

```
reverse :: [a] -> [a] -> [a]
reverse ac [] = ac
reverse ac (x:xs) = reverse (x:ac) xs
```

foldl abstrae el esquema de recursión iterativa

```
foldl :: (b -> a -> b) -> b -> [a] -> b
foldl f ac [] = ac
foldl f ac (x:xs) = foldl f (f ac x) xs
```

toda recursión iterativa es una instancia de foldl.

En general foldr y foldl tienen comportamiento diferentes:

```
foldr (⊕) z [a,b,c] = a ⊕ (b ⊕ (c ⊕ z))
foldl (⊕) z [a,b,c] = ((z ⊕ a) ⊕ b) ⊕ c
```

si \oplus es un operador asociativo y conmutativo, foldr y foldl definen la misma función.

Ejemplo

```
suma = foldr (+) 0 = foldl (+) 0
producto = foldr (*) 1 = foldl (*) 1
and = foldr (&&) True = foldl (&&) True
or = foldr (||) False = foldl (||) False
```

Ejemplo

```
tern2dec :: [Int] -> Int
tern2dec = foldl (\ ac b -> b + 3 * ac) 0
```

```
tern2dec [2,1,1]
  ~> foldl (\ ac b -> b + 3 * ac) 0 [2,1,1]
  ~> foldl (\ ac b -> b + 3 * ac) (2 + 3 * 0) [2,1]
  ~> foldl (\ ac b -> b + 3 * ac) (1 + 3 * (2 + 3 * 0)) [1]
  ~> foldl (\ ac b -> b + 3 * ac) (1 + 3 * (1 + 3 * (2 + 3 * 0))) []
  ~> 1 + 3 * (1 + 3 * (2 + 3 * 0))
  ~>* 22
```

La función foldl es un operador de iteración. Pseudocódigo imperativo:

```
función foldl f ac xs
  mientras xs no es vacía
    ac := f ac (head xs)
    xs := tail xs
  devolver ac
```

Se puede demostrar que `foldl (flip (:)) [] = reverse`.

3.2.1.5. Ejercicios

Ejercicio Definir la siguiente función usando foldr.

```
zip :: [a] -> [b] -> [(a,b)]
zip [] [] = []
zip (x:xs) (y:ys) = (x, y) : zip xs ys
```

Primero mostraré que zip está definida sii los largos de las dos listas son iguales.

Demo: Sean a, b tipos, $A :: [a], B :: [b]$ listas, $n, m \in \mathbb{Z}$ las longitudes de las listas A y B respectivamente. Quiero ver que `zip A B` está definida si y sólo si $n = m$ y no hay elementos indefinidos en las listas.

Si hay algún elemento indefinido en alguna de las listas claramente en algún momento de la recursión ese elemento será x ó y si $n \neq m$, luego la expresión se indefinirá ó ocurrirá que $n = m$. Luego me reduzco a ver que zip está definida sii $n = m$.

Para la demostración usaré como invariante que a través de las llamadas recursivas de zip, la igualdad/desigualdad de n y m se preserva. En el caso base se ve que no hay llamadas recursivas. En el caso recursivo sólo se llama a `zip xs ys`, es decir, los nuevos valores de n y m son $n - 1$ e $y - 1$, luego como $n = m \Leftrightarrow n - 1 = m - 1$ se mantiene el invariante.

Si $n = m$. Por inducción en n ,

Caso base. Si $n = m = 0$ luego A y B son listas con cero elementos y por lo tanto $A = []$ y $B = []$. Luego `zip A B = zip [] [] = []` por la primera regla y entonces está definida.

Caso inductivo. Si $n = m > 0$, luego A y B son listas con $n > 0$ elementos, luego se usa la segunda ecuación de zip, que está definida si y sólo si `(x, y) : zip xs ys` está definida. Claramente `(x, y)` está definido, pues x e y están definidos. Además `zip xs ys` está definido por hipótesis inductiva. Luego la expresión entera está definida.

Luego por inducción en n , $\forall k$, si ambas listas tienen tamaño k la función está definida.

Si $n \neq m$, por invariante se mantiene la desigualdad de las llamadas recursivas. Además el tamaño de ambas listas se reduce en uno en cada llamado recursivo. Luego eventualmente alguna de las listas se intentará llamar con tamaño 0 y la otra con tamaño mayor a 0, por lo cual no habrá definición de la función.

Queda probado que `zip A B` está definida si y sólo si $n = m$ y los elementos de ambas listas están definidos.

□

Quisiera escribir algo de la forma `zip xs ys = foldr f z xs ys`, con f siendo la función que hay que definir y z el caso base, para poder reescribirlo como `zip = foldr f z`. Si hago esto, estoy evaluando el foldr con xs , y esto debería devolver una función que al evaluarla con ys me de el resultado de zip. Es decir, `foldr f z xs :: [b] -> [(a, b)]`. Entonces `z :: [b] -> [(a,b)]`, así que defino z como `(\ _ -> [])` definiendo el caso base de la función que retornaré. Ahora quiero en cada paso de la recursión agregar un caso a la función. Luego defino a f como `(\ x rec (y:ys) -> (x, y) : rec ys)`.

Luego tengo

```
zip xs ys = foldr (\ x rec -> (y:ys) -> (x, y) : rec ys) (_ -> []) xs ys
```

Que es equivalente a

```
zip = foldr (\ x rec (y:ys) -> (x, y) : rec ys) (_ -> [])
```

Ejercicio Definir foldr en términos de recr.

Recordemos que todas las definiciones dadas por recursión estructural también están dadas por recursión primitiva. La única diferencia entre recr y foldr es que en la función que se pasa se recibe el parámetro xs, solo debemos ignorarlo.

Ahora, `foldr f z xs = recr (\ x xs rec -> f x rec) z xs`.

Esto es equivalente a `foldr f = recr (\ x _ -> f x)`.

Ejercicio Definir recr en términos de recr.

Recordemos que hay definiciones dadas por recursión primitiva que no están dadas por recursión estructural. Esto no significa que el ejercicio sea imposible, sino que tenemos que modificarla definición para que siempre sea posible. Esto lo haremos devolviendo una tupla con una copia de la lista original en el caso base de la recursión, así toda la lista es accesible en todas las ejecuciones de la función a través de la tupla rec que renombramos (xs,rec) ya que contiene la lista original además el llamado recursivo que antes devolvíamos.

```
recr f z xs = foldr (\ x (xs,rec) -> ??) (z,xs) xs
```

Ahora nos falta devolver el valor recursivo, es decir, `f x xs rec`, pero no hay que olvidarse de preservar la tupla (xs,rec).

```
recr f z xs = foldr (\ x (xs,rec) -> (xs, f x xs rec)) (z,xs) xs
```

El problema que tenemos ahora es que la función recr devolvería la tupla (xs,resultado), y solo queremos el resultado, así que usamos la función snd para obtener el segundo valor de la tupla.

```
recr f z xs = snd (foldr (\ x (xs,rec) -> (xs, f x xs rec)) (z,xs) xs)
```

El último problema que tenemos es que en xs tenemos siempre toda la lista, pero en realidad queremos que tenga los elementos siguientes, no todos. Entonces lo que hacemos es en vez de pasar toda la lista en el caso base, pasamos una lista vacía, y en cada paso de la recursión agregamos el elemento actual, así en el backtracking iremos teniendo una cada vez un elemento más.

```
recr f z xs = snd (foldr (\x((x:xs),rec) -> (xs, f x xs rec)) ([], z) xs)
```

Ejercicio definir foldl en términos de foldr.

Lo único que cambia entre foldl y foldr es el orden de los términos.

```
foldl f z xs = foldr (flip f) z (reverse xs)
```

Y reverse sabemos que se puede escribir en términos de foldr.

Ejercicio definir foldr en términos de foldl.

```
foldr f z xs = foldl (flip f) z (reverse xs)
```

Y reverse sabemos que se puede escribir en términos de foldl.

3.2.2. Sobre Otras Estructuras

La recursión estructural se generaliza a tipos algebraicos en general. Supongamos que T es un tipo algebraico.

Dada una función $g :: T \rightarrow Y$ definida por ecuaciones:

```
g (CBase1 <parámetros>) = <caso base1>
...
g (CBasen <parámetros>) = <caso basen>
g (CRecurso1 <parámetros>) = <caso recursivo1>
...
g (CRecurson <parámetros>) = <caso recursivon>
```

Decimos que g está dada por recursión estructural si:

- Cada caso base se escribe combinando los parámetros.
- Cada caso recursivo se escribe combinando los parámetros del constructor que no son de tipo T y el llamado recursivo sobre cada parámetro de tipo T , pero sin unir los parámetros del constructor que son de tipo T y sin hacer otros llamados recursivos.

Ejemplo `data AB a = Nil | Bin (AB a) a (AB a)`

```
foldAB :: b -> (b -> a -> b -> b) -> AB a -> b
foldAB cNil cBin Nil = cNil
foldAB cNil cBin (Bin i r d) =
  cBin (foldAB cNil cBin i) r (foldAB cNil cBin d)
```

```
idAB :: AB a -> AB a
idAB = foldAB Nil Bin
```

```
mapAB :: (a -> b) -> AB a -> AB b
mapAB f = foldAB Nil (\i r d -> Bin i (f r) d)
```

```
maximoAB :: AB a -> Maybe a
maximoAB = foldAB Nothing (\i r d -> maxMaybe i (maxMaybe r d))
  where maxMaybe Nothing Nothing = Nothing
        maxMaybe (Just x) Nothing = x
        maxMaybe Nothing (Just y) = y
        maxMaybe (Just x) (Just y) = max x y
```

```
altura :: AB a -> Int
altura = foldAB (const 0) (\i _ d -> 1 + max i d)
```

```
-- Se puede definir ordenado :: AB a -> Bool retornado
-- en cada paso recursivo un booleano ordenado, el valor
-- minimo y el valor maximo. Luego en ordenado retorno la
-- primera componente de la tripla.
```

```
-- Se puede definir directamente caminoMasLargo :: AB a -> [a]
-- con una idea similar retornando tanto la rama mas larga
-- como el camino mas largo, y eligiendo la rama como la mejor
```

-- de las dos y el camino como el mejor de los dos caminos y unir las ramas.

3.3. Razonamiento Ecuacional

Para razonar sobre equivalencia de expresiones vamos a asumir:

- Que trabajamos con estructuras de datos finitas. Específicamente con tipos de datos inductivos.
- Que trabajamos con funciones totales, es decir, las ecuaciones deben cumplir todos los casos y la recursión siempre debe terminar.
- El programa no depende del orden de las ecuaciones.

3.3.1. Reemplazo

Principio de reemplazo. Sea $e1 = e2$ una ecuación incluida en el programa. Las siguientes operaciones preservan la igualdad de expresiones:

- Reemplazar cualquier instancia de $r1$ por $e2$.
- Reemplazar cualquier instancia de $e2$ por $e1$.

Si podemos demostrar una igualdad usando sólo el principio de reemplazo decimos que la igualdad vale *por definición*.

Ejemplo `length ["a", "b"] = suma [1, 1]`

```
{L0} length [] = 0
{L1} length (_:xs) = 1 + length xs
{S0} suma [] = 0
{S1} suma (x:xs) = x + suma xs
```

```
length ["a", "b"]
= 1 + length ["b"]      por L1
= 1 + (1 + length [])  por L1
= 1 + (1 + 0)           por L0
= 1 + (1 + suma [])     por S0
= 1 + suma [1]          por S1
= suma [1, 1]           por S1
```

3.3.2. Inducción sobre booleanos

Principio de inducción sobre booleanos.

Si $P(\text{True})$ y $P(\text{False})$ entonces $\forall x :: \text{Bool}. P(x)$.

Ejemplo probar que $\forall x :: \text{Bool}. \text{not} (\text{not } x) = x$

```
{NT} not True = False
{NF} not False = True
```

Por el principio de inducción sobre booleanos, basta probar que `not (not True) = True` y que `not (not False) = False`, los cuales pueden ser probados por definición.

3.3.3. Inducción sobre pares

Principio de inducción sobre pares.

Si $\forall x :: a. \forall y :: b. \text{Si } P((x, y)) \text{ entonces } \forall p :: (a, b). P(p).$

3.3.4. Inducción sobre naturales

Principio de inducción sobre naturales.

data **Nat** = **Zero** | **Suc Nat**

Si $P(\text{Zero})$ y $\forall n :: \text{Nat}. (P(n) \Rightarrow P(\text{suc } n))$, entonces $\forall n :: \text{Nat}. P(n).$

3.3.5. Inducción estructural

Principio de inducción estructural.

Sea P una propiedad acerca de las expresiones tipo T tal que vale sobre todos los constructores base de T y vale sobre todos los constructores recursivos de T asumiendo como hipótesis inductiva que vale para los parámetros de tipo T , entonces $\forall x :: T. P(x).$

Ejemplo **data** **[a]** = **[]** | **a** : **[a]**

Sea P una propiedad sobre expresiones de tipo $[a]$ tal que $P([])$ y $\forall x :: a. \forall xs :: [a]. (P(xs) \Rightarrow P(x:xs))$, entonces $\forall xs :: [a]. P(xs).$

3.3.5.1. Lemas de generación

Lema de generación para pares.

Si $p :: (a, b)$, entonces $\exists x :: a. \exists y :: b. p = (x, y).$

Principio de inducción sumas.

data **Either** **a b** = **Left a** | **Right b**

Si $e :: \text{Either } a \ b$, entonces o bien $\exists x :: a. e = \text{Left } x$ ó $\exists y :: b. e = \text{Right } y.$

3.3.6. Extensionalidad

Punto de vista intensional. Dos valores son iguales si están contruidos de la misma manera.

Punto de vista extensional. Dos valores son iguales si son indistinguibles al observarlos.

Principio de extensionalidad funcional.

Si $(\forall x :: a. f \ x = g \ x)$ entonces $f = g.$

Corrección con respecto a observaciones Si demostramos $eq = e2 :: A$, entonces: $\text{obs } e1 \rightsquigarrow \text{True}$ sii $\text{obs } e2 \rightsquigarrow \text{True}$ para toda posible observacion $\text{obs} :: A \rightarrow \text{Bool}.$

Desigualdades Hay que buscar una observación que las distinga.

Ejemplo Demostrar que no vale **id** = **swap**

obs :: ((**Int**, **Int**) -> (**Int**, **Int**)) -> **Bool**

obs **f** = **fst** (**f** (1, 2)) == 1

obs **id** \rightsquigarrow **True**

obs **swap** \rightsquigarrow **False**

3.3.7. Isomorfismos de tipos

Dos tipos son isomorfo si representan la misma información, pero escrita de otra manera. Entonces podemos transformar los valores de un tipo en valores de otro, como una biyección.

Def: decimos que dos tipos de datos A y B son isomorfos si:

1. Hay una funcion $f :: A \rightarrow B$ total.
2. Hay una funcion $g :: B \rightarrow A$ total.
3. Se puede demostrar que $g \circ f = \text{id} :: A \rightarrow A$.
4. Se puede demostrar que $f \circ g = \text{id} :: B \rightarrow B$.

Escribimos $A \simeq B$.

3.4. Calculo lambda

Lenguaje de programación definido de manera rigurosa. Se basa en las operaciones de construir funciones y aplicarlas.

3.4.1. Cálculo- λ^b

Sintaxis de los tipos

$$\begin{aligned} \tau, \sigma, \rho &::= \text{bool} \\ &| \tau \rightarrow \sigma \end{aligned}$$

Sintaxis de los términos Suponemos un conjunto infinito numerable de variables $\mathcal{X} = \{x, y, z, \dots\}$

$M, N, P, \dots ::= x$	variable
$\lambda x : \tau. M$	abstracción
MN	aplicación
true	verdadero
false	falso
if M then N else P	condicional

Una ocurrencia de x esta ligada si aparece adentro de una abstracción λx . Una ocurrencia está libre si no está ligada.

Los términos que sólo difieren en el nombre de variables ligadas se consideran iguales por α -equivalencia.

La noción de tipabilidad se formaliza con un sistema deductivo.

Un contexto de tipado es un conjunto finito de pares $(x_i : \tau_i): \{x_1 : \tau_1, \dots, x_n : \tau_n\}$ sin variables repetidas, se puede notar como $\Gamma, \Delta, \dots, \text{dom}(\Gamma)$.

El sistema de tipos predica sobre juicios de tipado de la forma $\Gamma \vdash M : \tau$.

Reglas de tipado

$$\begin{array}{c}
\frac{}{\Gamma \vdash \text{true} : \text{bool}} \text{T-TRUE} \quad \frac{}{\Gamma \vdash \text{false} : \text{bool}} \text{T-FALSE} \\
\\
\frac{\Gamma \vdash M : \text{bool} \quad \Gamma \vdash N : \tau \quad \Gamma \vdash P : \tau}{\Gamma \vdash \text{if } M \text{ then } N \text{ else } P : \tau} \text{T-IF} \\
\\
\frac{}{\Gamma, x : \tau \vdash x : \tau} \text{T-VAR} \quad \frac{\Gamma, x : \tau \vdash M : \sigma}{\Gamma \vdash \lambda x : \tau. M : \tau \rightarrow \sigma} \text{T-ABS} \\
\\
\frac{\Gamma \vdash M : \tau \rightarrow \sigma \quad \Gamma \vdash N : \tau}{\Gamma \vdash MN : \sigma} \text{T-APP}
\end{array}$$

Teo: (Unicidad de tipos)

Si $\Gamma \vdash M : \tau$ y $\Gamma \vdash M : \sigma$ son derivable, entonces $\tau = \sigma$.

Demo: supongo que $\Gamma \vdash M : \tau$ y $\Gamma \vdash M : \sigma$ pero $\tau \neq \sigma$.

Luego, $\exists T, S$ árboles de derivaciones de $\Gamma \vdash M : \tau$ y $\Gamma \vdash M : \sigma$ respectivamente.

Por inducción en cualquier árbol de derivación, veo que la elección de reglas es determinística porque hay exactamente un caso por constructor.

Luego, como en cada paso de la derivación se utilizan las mismas reglas y hay una única forma de aplicarlas veo que ambos árboles tienen la misma estructura.

Si en ambos árboles se llega a alguna aplicación de $T - VAR$ con una variable que deba tipar como τ en un árbol y como σ en el otro, o algún tipo que los contenga, para que derive ambos casos debe pasar que para algún x_i , $(x_i : \tau) \in \Gamma$ y que $(x_i : \sigma) \in \Gamma$, pero como en Γ no pueden haber variables repetidas, no puede ser el caso que se deriven ambos árboles, absurdo.

Si no, igualmente se puede ver por inducción en las reglas que los tipos que se deben satisfacer en cada paso son iguales menos el reemplazo τ por σ y eventualmente se llega a $T - \text{true}$ ó $T - \text{false}$, en ambos casos terminé pidiendo que en el caso base se satisfaga el tipo *bool*, osea el mismo tipo, con el caso base $T - \text{var}$ ya vimos que deben ser iguales, ahora mirando el árbol de arriba para abajo desde las hojas en cada paso los tipos son iguales y esta igualdad se mantiene hasta la raíz, absurdo por la suposición de que los tipos no coincidían. \square

Teo: (Weakening + Strengthening) Si $\Gamma \vdash M : \tau$ es derivable y $\text{fv}(M) \subset \text{dom}(\Gamma \cap \Gamma')$ entonces $\Gamma' \vdash M : \tau$ es derivable.

Demo: construyo un árbol de derivación con la misma estructura pero reemplazando Γ por Γ' y por inducción en las reglas de derivación veo que todas siguen funcionando pues como pertenecen a $\text{fv}(M)$ no afectan ninguna regla.

Semántica operacional Indica cómo se ejecuta el programa hasta llegar a un resultado. Está la semántica small-step, ejecución paso a paso y la big-step, evaluación directa al resultado. Hay otros tipos de dar semántica formal como la semántica denotacional que interpreta los programas como objetos matemáticos y la semántica axiomática que establece relaciones lógicas entre el estado del programa antes y después de la ejecución. Vamos a trabajar con

la semántica small-step.

Def: un programa es un término M tipable y cerrado ($\text{fv}(M) = \emptyset$). El juecio de tipado $\vdash M : \tau$ debe ser derivable para algún τ .

Def: juicios de evaluación. La semántica operacional predica sobre juicios de evaluación $M \rightarrow N$ donde M y N son programas.

Def: los valores son los posibles resultados de evaluar programas:

$$V ::= \text{true} | \text{false} | \lambda x : \tau. M$$

Reglas de evaluación

$$\begin{array}{c} \frac{}{\text{if true then } M \text{ else } N \rightarrow M} \text{E-IFTRUE} \\[10pt] \frac{}{\text{if false then } M \text{ else } N \rightarrow N} \text{E-IFFALSE} \\[10pt] \frac{M \rightarrow M'}{\text{if } M \text{ then } N \text{ else } P \rightarrow \text{if } M' \text{ then } N \text{ else } P} \text{E-IF} \\[10pt] \frac{M \rightarrow M'}{M N \rightarrow M' N} \text{E-APP1} \\[10pt] \frac{N \rightarrow N'}{(\lambda x : \tau. M) N \rightarrow (\lambda x : \tau. M) N'} \text{E-APP2} \\[10pt] \frac{}{(\lambda x : \tau. M) V \rightarrow M\{x := V\}} \text{E-APPAbs} \end{array}$$

La operación de sustitución $M\{x := N\}$ denota el término que resulta de reemplazar todas las ocurrencias libres de x en M por N .

$$\begin{array}{ll} x\{x := N\} & \stackrel{\text{def}}{=} N \\ a\{x := N\} & \stackrel{\text{def}}{=} a \text{ si } a \in \{\text{true}, \text{false}\} \cup \mathcal{X} \setminus \{x\} \\ (\text{if } M \text{ then } P \text{ else } Q)\{x := N\} & \stackrel{\text{def}}{=} \begin{array}{l} \text{if } M\{x := N\} \\ \text{then } P\{x := N\} \\ \text{else } Q\{x := N\} \end{array} \\ (M_1 M_2)\{x := N\} & \stackrel{\text{def}}{=} M_1\{x := N\} M_2\{x := N\} \\ (\lambda y : \tau. M)\{x := N\} & \stackrel{\text{def}}{=} \begin{cases} \lambda y : \tau. M & \text{si } x = y \\ \lambda y : \tau. M\{x := N\} & \text{si } x \neq y, y \notin \text{fv}(N) \\ \lambda z : \tau. M\{y := z\}\{x := N\} & \text{si } x \neq y, y \in \text{fv}(N), \\ & z \notin \{x, y\} \cup \text{fv}(M) \cup \text{fv}(N) \end{cases} \end{array}$$

Definimos un juicio de evaluación en muchos pasos $M \rightarrow^* N$ donde M y N son programas.

$$\frac{}{M \twoheadrightarrow M} \quad \frac{M \rightarrow N \quad N \twoheadrightarrow P}{M \twoheadrightarrow P}$$

3.4.2. Propiedades de la evaluación

Teo: (Determinismo) Si $M \rightarrow N_1$ y $M \rightarrow N_2$ entonces $N_1 = N_2$.

Teo: (Preservación de tipos) Si $\vdash M : \tau$ y $M \rightarrow N$ entonces $\vdash N : \tau$.

Teo: (Progreso) Si $\vdash M : \tau$ entonces o bien M es un valor o bien existe N tal que $M \rightarrow N$.

Teo: (Terminación) Si $\vdash M : \tau$, entonces no hay una cadena infinita de pasos $M \rightarrow M_1 \rightarrow M_2 \rightarrow \dots$

Coro: (Canonicidad)

1. Si $\vdash M : \text{bool}$ es derivable, entonces la evaluación de M termina y el resultado es `true` o `false`.
2. Si $\vdash M : \tau \rightarrow \sigma$ es derivable, entonces la evaluación de M termina y el resultado es una abstracción.

3.4.3. Cálculo- λ^b_n

Es una extensión del cálculo lambda, mirar las diapos. Un programa M está en forma normal (f.n.) si no existe M' tal que $M \rightarrow M'$.

Que una fórmula sea cerrada y tipable no implica que sea un valor a diferencia del cálculo- λ^b

Las f.n.'s que no son valores se llaman términos de error.

3.5. Inferencia

Términos sin anotaciones de tipos

$$U ::= x | \lambda x. U | UU | \text{True} | \text{False} | \text{if } U \text{ then } U \text{ else } U$$

Términos con anotaciones de tipos

$$M ::= x | \lambda x : \tau. U | UU | \text{True} | \text{False} | \text{if } U \text{ then } U \text{ else } U$$

Def: notamos $\text{erase}(M)$ al término sin anotaciones de tipos que resulta de borrar las anotaciones de tipos de M

Def: un término U sin anotaciones de tipos es tipable sii existe un contexto tipado Γ , un término con anotaciones de tipos M y un tipo τ tales que $\text{erase}(M) = U$ y $\Gamma \vdash M : \tau$.

Problema de inferencia de tipos. Consiste en dado un término U , determinar si es tipable. En caso de que lo sea, hallar Γ, M, τ tales que cumplan la definición de tipado.

Algoritmo I El algoritmo I recibe un término U sin anotaciones de tipos. Conta de cuatro pasos.

3.5.1. Rectificación

Decimos que un término está rectificado si no hay dos variables ligadas con el mismo nombre y no hay una variables ligada con el mismo nombre que una libre. Siempre se puede rectificar un término α -renombrándolo.

3.5.2. Anotación

Tenemos un término U , que suponemos ya rectificado. Producimos un contexto Γ_0 que le da tipo a todas las variables libres de U con una incógnita fresca y un término M_0 que está anotado de tal modo que $\text{erase}(M_0) = U$ con incógnitas frescas.

3.5.3. Generación de restricciones

Tenemos un contexto Γ y un término M con anotaciones de tipos. Recursivamente calculamos un tipo τ que corresponde al tipo de M y un conjunto de ecuaciones E que representan restricciones para que M esté bien tipado.

Definimos un algoritmo recursivo $I(\Gamma|M) = (\tau|E)$ con la precondition de que Γ le da tipo a todas las variables libre de M .

$$\begin{aligned} I(\Gamma|\text{True}) &= (\text{Bool}|\emptyset) \\ I(\Gamma|\text{False}) &= (\text{Bool}|\emptyset) \\ I(\Gamma|x) &= (\tau|\emptyset) \text{ si } (x : \tau) \in \Gamma \\ I(\Gamma|\text{if } M_1 \text{ then } M_2 \text{ else } M_3) &= (\tau_2|\{\tau_1 \stackrel{?}{=} \text{Bool}, \tau_2 \stackrel{?}{=} \tau_3\} \cup E_1 \cup E_2 \cup E_3) \\ \text{donde } I(\Gamma|M_1) &= (\tau_1|E_1), I(\Gamma|M_2) = (\tau_2|E_2), I(\Gamma|M_3) = (\tau_3|E_3) \\ I(\Gamma|M_1 M_2) &= (X_k|\{\tau_1 \stackrel{?}{=} (\tau_2 \rightarrow X_k)\} \cup E_1 \cup E_2) \\ \text{donde } I(\Gamma|M_1) &= (\tau_1|E_1), I(\Gamma|M_2) = (\tau_2|E_2) \\ I(\Gamma|\lambda x : \tau. M) &= (\tau \rightarrow \sigma|E) \\ \text{donde } I(\Gamma, x : \tau|M) &= (\sigma|E) \end{aligned}$$

3.5.4. Unificación

Una vez calculado $I(\Gamma_0|M_0) = (\tau|E)$, calculamos $S = \text{mgu}(E)$, si no existe, el término U no es tipable, si existe, el término U es tipable y vale $S(\Gamma_0) \vdash S(M_0) : S(\tau)$.

4. Prolog

Prolog opera con términos de primer orden.

X X succ(succ(zero)) bin(I, R, D), ...

Las fórmulas atómicas son de la forma $\text{pred}(t_1, \dots, t_n)$.

Def: un programa es un conjunto de reglas. Cada regla es de la forma $\sigma : -\tau_1, \dots, \tau_n$, donde σ, τ_i son fórmulas atómicas.

Def: las reglas en las que $n = 0$ se llaman hechos.

Las reglas tienen la siguiente interpretación lógica:

$$\forall X_1 \dots \forall X_k. ((\tau_1 \wedge \dots \wedge \tau_n) \Rightarrow \sigma)$$

donde X_1, \dots, X_k son todas las variables libres de las fórmulas.

Def: una consulta es de la forma $?\sigma_1, \dots, \sigma_n$, y tiene la siguiente interpretación lógica:

$$\exists X_1 \dots \exists X_k. (\sigma_1 \wedge \dots \wedge \sigma_n)$$

donde X_1, \dots, X_k son todas las variables libres de las fórmulas.

El entorno Prolog busca demostrar la fórmula τ de la consulta. En realidad busca refutar $\neg\tau$, o sea, demostrar $\neg\tau \Rightarrow \perp$. La búsqueda de la refutación se basa en el método de resolución.

4.1. Semántica

Un programa en Prolog es una lista de cláusulas de definición. Una consulta es una cláusula objetivo. La notación cambia ligeramente, las cláusulas son listas: el orden y la multiplicidad son relevantes.

La ejecución se basa en la regla de resolución SLD. Escrita con la notación de Prolog

$$\frac{?- p(t_1, \dots, t_k), \sigma_1, \dots, \sigma_p. \quad \neg p(s_1, \dots, s_k) :- \tau_1, \dots, \tau_m. \quad S = \text{mgu}(p(t_1, \dots, t_k) \stackrel{?}{=} p(s_1, \dots, s_k))}{S(?\tau_1, \dots, \tau_m, \sigma_1, \dots, \sigma_n.)}$$

El orden de los literales en la cláusula objetivo es relevante.

Criterio de selección: elegir siempre el primer literal de la cláusula.

Prolog busca sucesivamente todas las refutaciones haciendo DFS.

Criterio de búsqueda: las reglas se usan en orden de aparición.

La exploración DFS es incompleta, puede provocar que Prolog nunca encuentre refutaciones posibles. Luego el orden de las reglas se torna relevante. Es un tradeoff, mayor eficiencia a cambio de menor declaratividad, la exploración es completa pero muy costosa.

Al unificar, prolog no usa la regla occurs-check. Por ejemplo, X unifica con $f(X)$ lo que es incorrecto, puede provocar que Prolog encuentre una refutación incorrecta. Tradeoff, mayor eficiencia a cambio de incorrección lógica. En muchos contextos la regla occurs-check es innecesaria, la carga de prolog corrección recae en los programadores.

4.2. Cut y Negación

El operador de corte $!$ no tiene una interpretación declarativa/lógica, es un operador extra-lógico. Su comportamiento se explica desde el punto de vista operacional. Este indica que, si se lo alcanza, no se deben explorar alternativas a la regla que aparece.

Tiene éxito inmediatamente. Al hacer backtracking se vuelve atrás hasta el punto en el que se eligió usar la regla que hizo aparecer el operador de corte. Se descartan todas las elecciones alternativas y se continúa buscando hacia atrás.

Cortes benignos. en algunos casos $!$ no altera la semántica del programa, puede servir para construir programas equivalentes más eficientes.

Cortes riesgosos. en otros casos, la semántica puede verse alterada.

Def: Si fail es un predicado que falla siempre, se puede definir la negación en Prolog así.

```
not(P) :- P, !, fail.
```

```
not(P).
```

Obs: $\text{not}(P)$ tiene éxito si P falla.

Obs: La negación por falla no siempre coincide con la negación lógica. Obs: El orden de los literales en la consulta se vuelve relevante. Esto atenta contra la declaratividad.

5. Smalltalk

5.1. POO

En la POO, los programas están conformados por componentes, llamadas objetos, que interactúan intercambiando mensajes. Las entidades físicas o conceptuales del dominio del problema que se quiere modelar se representan como objetos.

Un entorno OO está compuesto por objetos. Un objeto puede enviar un mensaje a otro. Un mensaje representa una solicitud al objeto receptor. Un método es el procedimiento que usa un objeto para responder un mensaje. Es decir, es la implementación efectiva de la operación solicitada por el mensaje. La forma en la que un objeto lleva a cabo una operación puede depender de colaboradores externos así como de su estado interno, dado por un conjunto de colaboradores internos.

Def: Principio de encapsulamiento. Sólo se puede interactuar con un objeto a través de su interfaz. El estado interno de un objeto es inaccesible desde el exterior.

Consecuencias. (1) Alternar entre dos representaciones de una misma entidad no modifica el comportamiento observable del sistema y (2) Duck typing, un objeto se puede intercambiar por otro que implemente la misma interfaz.

Todo objeto es instancia de alguna clase. Una clase es un objeto que abstrae el comportamiento común de todas sus instancias. Todas las instancias de una clase tienen los mismos atributos. Todas las instancias de una clase usan el mismo método para responder un mismo mensaje.

Cada clase es subclase de alguna otra clase. Las subclases se estructuran en una jerarquía. Una clase hereda todos los métodos de su superclase. Una clase puede elegir reemplazar un método definido en la superclase por otro más específico. Hay clases que están destinadas a abstraer el comportamiento de sus subclases, pero no tienen instancias, se llaman clases abstractas.

5.2. Smalltalk

Smalltalk es un entorno orientado a objetos, pero necesitamos una sintaxis concreta para describir los métodos.

$$\begin{aligned} \text{Expr} ::= & x \mid X \mid \text{Expr msg} \mid \text{Expr} <\text{op}> \text{Expr} \mid \text{Expr msg1:Expr1...msgN:ExprN} \mid x := \\ & \text{Expr} \quad \text{Cmd} ::= \text{Expr} \mid \sim \text{Expr} \mid \text{Expr. Cmd} \end{aligned}$$

Los nombres locales refieren a variables, atributos y parámetros. Los globales refieren a clases, objetos singleton o variables globales. Precedencia: Mensajes unarios > binarios > keyword.

Algunos otros elementos sintácticos

Las variables locales se declaran con $x_1 \dots x_n$

Los mensajes se pueden encadenar con ;
Hay seis palabras reservadas: nil, true, false, self, super y thisContext.
Se incluye notación para diversos tipos de literales

- Constantes numéricas: 29, -1.5,...
- Caracteres: \$a, \b, \c,...
- Símbolos: \$hola,...
- Strings: 'hola',...
- ...

Polimorfismo. Una misma operación puede operar con objetos que implementan la misma interfaz de distinta manera. Esta característica de la POO se puede aprovechar para construir programas genéricos, que operan con objetos independientemente de sus características específicas.

Smalltalk no tiene estructuras de control, estos comportamientos se implementan con envíos de mensajes.

Def: Un bloque o clausura es un objeto que representa un comando, es decir una secuencia de envíos de mensajes.

Se extiende la sintaxis:

$$\text{Expr} ::= \dots \mid [\text{Cmd}] \mid [:\text{x1} \dots :\text{xN} \text{ cmd}]$$

Los bloques sin parámetros se pueden evaluar con el mensaje `bloque value` y los bloques con N parámetros se pueden evaluar con el mensaje

$$\text{bloque value: arg1 value: arg2} \dots \text{value: argN.}$$

La palabra reservada `super` se refiere al mismo objeto que `self`. Pero `super m` indica que la búsqueda del método que implementa el mensaje `m` debe comenzar desde la superclase de la clase actual.

Method dispatch.

Entrada. `O`: objeto al que se le desea enviar un mensaje. `S`: Selector del mensaje al que se desea enviar. `C`: clase en la que se desea buscar el método.

Salida. `M`: método que se debe ejecutar para responder el mensaje, o `NotUnderstood` en caso de que no exista.

Procedimiento

Si C define un método M para S , devolver M .

Si no, sea C' la superclase de C .

Si C' es nil, devolver `NotUnderstood`.

Si no, asignar $C := C'$ y volver al paso 1.

En general, cuando se envía un mensaje, se usa el algoritmo de resolución de métodos tomando como C la clase del objeto O .

Caso particular: cuando se envía un mensaje a `self`, O es el mismo objeto receptor. Excepción: cuando se envía un mensaje a `super`, O es el mismo objeto receptor mientras que C es la superclase de la clase del método que contiene el envío de mensaje a `super`.