

Lógica Computacional 2025-2026 - Trabalhos Práticos

Avaliação contínua

1. Os alunos participam na avaliação contínua integrados em grupos. A constituição dos vários grupos de trabalho é feita individualmente por cada aluno [nesta folha de cálculo](#).
2. Cada grupo contém 2 alunos ou excepcionalmente 3. Nos grupos com 3 alunos, a nota do trabalho é penalizada em 5%. Devido ao elevado número de inscrições não é possível existir participação individual não integrado num grupo.
3. A ferramenta fundamental para as aulas e os trabalhos práticos é a linguagem Python e o ecossistema de “packages” a ela associadas. Recomenda-se que a instalação desses elementos seja feita via [Anaconda](#), com as “packages” [OR-Tools](#), [Z3-solver](#) (ou [PySMT](#)).
4. Complementar e opcionalmente pode-se usar [Julia](#) e as packages [JuMP](#), [Satisfiability](#) e [JuliaGraphs](#) via [juliaup](#).
5. Em alternativa às soluções locais pode-se usar uma solução na “cloud” como o [Google Colab](#) que suporta ambos os ecossistemas Python e Julia . Esta opção exige porém que as “packages” usadas tenham de ser carregadas em cada execução de cada programa.
6. Os trabalhos têm a forma de um “notebook” (Jupyter, VSCode ou Colab) distinto para cada um dos problemas indicados. Cada notebook deve
 - a. descrever o problema e a abordagem usada para o resolver,
 - b. apresentar o código Python/Julia que resolve o problema,
 - c. apresentar exemplos e testes de aplicação realistas que testem a correção do código, a sua eficiência computacional e a capacidade de escalar para grandes problemas.
7. A entrega do trabalho tem a forma de uma discussão oral de 30 minutos com todos os elementos do grupo, e inclui a demonstração da boa execução do código.
8. A avaliação do trabalho incide sobre os três itens referidos no nº 6 e ainda a discussão oral referido no nº 7.
9. Os “notebooks” Jupyter executáveis (ou o link no caso do Colab) e uma cópia PDF de cada um, devem ser previamente enviados via e-mail ao responsável da

disciplina (@José Manuel V) até às 23:59 da véspera da 1ª data de entrega desse trabalho.

10. A classificação dos trabalhos é específica de cada elemento do grupo segundo a perceção que o avaliador tem da contribuição de cada um para o trabalho apresentado. Os resultados constam da [seguinte folha de cálculo](#).
11. A entrega dos trabalhos realiza-se nas datas abaixo indicadas. A inscrição no horário de entrega é feita pelos grupos na folha de cálculo referida em 1.
12. Informação complementar sobre a disciplina pode ser vista [nesta diretoria](#).

		Observações
TP1	7 e 9 de Outubro 2025	+Capítulo 2: Programação com Restrições
TP2	11 e 13 de Novembro 2025	+Lógica Computacional: Índice
TP3	9 e 11 de Dezembro 2025	
TP4	06 de Janeiro 2026	
Exame de Recurso		

Exame de recurso

Por escolha própria um aluno pode realizar um exame individual de acordo com as regras seguintes.

1. O resultado do exame substitui a nota de **um** dos TP's.
2. O exame de recurso realiza-se on-line no dia definido no calendário de exames de acordo com os seguintes procedimentos.
 - a. Os alunos que pretendam realizar o exame devem comunicar essa intenção ao coordenador da disciplina por e-mail não depois do 3º dia útil anterior à data do exame.
 - b. No dia do exame será criada uma sessão de "online" que decorre das 09:00 até às 13:00. abertas aos alunos examinados.
 - c. No dia do exame às 09:00 será enviada por e-mail a cada aluno examinada um problema que segue o formato usado nos trabalhos práticos.
 - d. A resposta ao problema deve consistir em um "notebook" Jupyter contendo uma solução executável e uma descrição sucinta desse código. Valoriza-se um código bem comentado.

- e. A prova escrita é entregue por e-mail, para o endereço do coordenador da disciplina, até às 16:00 do dia de exame.
- f. A prova oral é a discussão do trabalho, no formato usado na apresentação dos trabalhos práticos, em “slots” de 30 a 45 minutos definidos pelo responsável da disciplina. As provas realizam-se via uma sessão Zoom a partir das 16:30 do dia do exame.

Trabalho Prático 1

Exercício 1

Este problema usa otimização MIP (“Mixed Integer Programming” (OrTools) e representação por Grafos (NetworkX).

1. Para um distribuidor de encomendas o seu território está organizado em pontos (“nodes”) de fornecimento (“sources”), pontos de passagem e pontos de entrega (“sinks”) ligados por vias de comunicação (“edges”) bidirecionais cada uma das quais associada uma capacidade em termos do número de veículos de transporte que suporta.
2. Os itens distribuídos estão organizados em “pacotes” de três tipos “standard”: uma unidade, duas unidades e cinco unidades. Os pacotes são transportados em veículos todos com a capacidade de 10 unidades. Cada ponto de fornecimento tem um limite no número total de unidades que tem em “stock” e um limite no número de veículos que dispõe.
3. Cada encomenda é definida por o identificador do ponto de entrega e pelo número de pacotes, de cada um dos tipos, que devem ser entregues nesse ponto.
4. O objetivo do problema é decidir, a partir de uma encomenda e com um mínimo no número de veículos,
 - *em cada ponto de fornecimento, se estará envolvido no fornecimento de unidades que essa encomenda requer sem violar os limites do seu “stock”.*
 - *em cada ponto de fornecimento, como empacotar as unidades disponíveis, de acordo com a encomenda”, e como as distribuir por veículos,*
 - *em cada veículo, qual o percurso a seguir até ao ponto de entrega; para cada via ao longo de cada percurso, o total de veículos não pode exceder a capacidade dessa via.*

Efectue um (ou mais!) dos seguintes exercícios

Exercício 2

Este problema deve usar a optimização CP ("Constraint Programming") no OrTools e procura implementar soluções de uma generalização do problema Sudoku.

A [definição usual do problema Sudoku](#) (extraído da Wikipedia) contém a seguinte definição

In classic Sudoku, the objective is to fill a 9×9 grid with digits so that each column, each row, and each of the nine 3×3 subgrids that compose the grid (also called "boxes", "blocks", or "regions") contains all of the digits from 1 to 9. The puzzle setter provides a partially completed grid, which for a [well-posed](#) puzzle has a single solution.

Neste trabalho pretende-se generalizar o problema em várias direções:

- Em primeiro lugar a grelha tem como parâmetro fundamental um inteiro que toma vários valores $n \in \{3, 4, \dots\}$. Fundamentalmente a grelha passa de um quadrado com $n^2 \times n^2$ células para um cubo tridimensional de dimensões $n^2 \times n^2 \times n^2$. Cada posição na grelha é representada por um triplo de inteiros $(i, j, k) \in \{1..n^2\}^3$.
- Em segundo lugar as "regiões" que a definição menciona deixam de ser linhas, colunas e "sub-grids" para passar a ser qualquer "box" genérica com um número de células $\leq n^3$. Cada "box" é representado por um dicionário D que associa, no estado inicial, cada posição $(i, j, k) \in D$ na "box" a um valor inteiro no intervalo $\{0..n^3\}$.
- Na inicialização da solução as células associadas ao valor 0 estão livres para ser instanciadas com qualquer valor não nulo. Se nessa fase, uma célula está associada a um valor não-nulo, então esse valor está fixo e qualquer solução do problema não o modifica.
- A solução final do problema, tal como no problema original, verifica uma restrição do tipo **all-different** que, neste caso, tem a forma
dentro uma mesma "box", todas as células têm valores distintos no intervalo $\{1..n^3\}$.
- Considera-se neste problema suas formas básicas de "boxes":

- “cubos” de n^3 células determinados pelo seu vértice superior, anterior, esquerdo
- “paths” determinados pelo seu vértice de início, o vértice final e pela ordem entre os índices dos vértices sucessivos.

O “input” do problema é um conjunto de “boxes” e um conjunto de alocações de valores a células.

Exercício 3

Este exercício usa exclusivamente “programação inteira” (IP)

Na criptografia pós-quântica os *reticulados inteiros* (“hard lattices”) e os problemas a eles associados são uma componente essencial. Um reticulado inteiro pode ser definido por uma matriz $H \in \mathbb{Z}^{m \times n}$ (com $m \geq 2n$) e por um inteiro primo $q \gg m$.

Para além dos parâmetros n, m, q , o “input” do problema é definido pelos inteiros $H_{j,i}$ gerados de forma aleatória, independente e uniforme num intervalo $\{0..q-1\}$.

Se se pretender uma solução relativamente rápida os valores típicos dos parâmetros serão $n \simeq 25$, $m \simeq 50$, $q \simeq 1000$. Em soluções criptográficas, quando se pretende que o problema seja realmente difícil, os valores dos parâmetros estão pelo menos uma ordem de grandeza acima.

O chamado *problema do vetor mais curto* (SVP) consiste no cálculo de um vetor de inteiros $e \in \{0, 1\}^m$ não nulo que verifique as seguintes relações

$$\begin{aligned} \exists j < m \cdot e_j &\neq 0, \\ \forall i < n \cdot \sum_{j < m} e_j \times H_{j,i} &\equiv 0 \pmod{q} \end{aligned}$$

Pretende-se determinar, em primeiro lugar, se existe uma solução e . Se e existir pretende-se determinar e que minimiza o número de componentes não nulas.

Um inteiro x verifica $x \equiv 0 \pmod{q}$ sse x é um múltiplo de q . Portanto

$$x \equiv 0 \pmod{q} \quad \text{sse} \quad \exists k \in \mathbb{Z} \cdot x = q \times k.$$

Escrita de forma matricial, a restrição que condiciona o vetor $e \neq 0$ será

$$\exists e \in \{0, 1\}^m \cdot \exists k \in \{0..m\}^n \cdot \forall i < n \cdot \sum_{j < m} e_j H_{j,i} = q k_i$$

Exercício 4

Este exercício é um problema de otimização não linear.

De novo em criptografia pós-quântica é importante uma segunda classe de problemas designada por “Closest Vector Problem” (CVP). Este tipo de problema define-se sobre um outro tipo de reticulados, designados por *reticulados euclidianos*, determinados por um conjunto de vetores de componentes reais designados por geradores

$$G \equiv \{g_1, g_2, \dots, g_k \mid g_i \in \mathbb{R}^m\}$$

linearmente independentes. O reticulado definido por G é o conjunto de todas as combinações lineares inteiras dos vetores g_i

$$L_G \equiv \{x \in \mathbb{R}^m \mid x = z_1 g_1 + z_2 g_2 + \dots + z_k g_k \wedge z_i \in \mathbb{Z}\}$$

O problema do CVP define-se dando um vetor aleatório $t \in \mathbb{R}^m$ e tentando calcular o vetor do reticulado $x \in L_G = \sum_{i=1}^k z_i g_i$ que está mais próximo do “target” t .

Aqui proximidade define-se pela distância Euclidiana no espaço \mathbb{R}^m ; isto é

$$\text{dist}(x, t) \equiv \sum_{j=1}^m (x_j - t_j)^2$$

Neste exercício vamos considerar uma versão particular deste problema, caracterizada pelas seguintes restrições

- Os elementos $\{g_{i,j}\}$ do vector g_i assim como os elementos t_j do “target” t representam probabilidades; por isso são sempre valores reais no intervalo $0 \leq g_{i,j}, t_j \leq 1$ que, aqui, são gerados aleatoriamente.
- Existe um limite ℓ positivo não-nulo nos coeficientes inteiros z_i tal que, para todo $i = 1..k$ se verifica $-\ell \leq z_i \leq \ell$

Valores típicos dos parâmetros m, κ (com $\kappa = m - n$) são análogos aos do problema anterior. Um caso particular com interesse é $\ell = 1$.

Trabalho Prático 2

Este dois exercícios são apresentados como introdução à modelação de problemas através de “SMT solvers” (Z3, CVC5,...) via uma das interfaces Python (*z3-solver* ou

pySMT).

Exercício 1

Neste exercício vai-se considerar a modelação de circuitos do 2º grau com falhas como estão descritos [neste documento](#). Recomenda-se a leitura atenta desse documento antes de considerar o resto do enunciado deste exercício.

Construa uma resolução das seguintes questões a partir de “inputs” do problema: os parâmetros κ , n e de probabilidade de falha ε restrita apenas às “gates” **and**.

1. Construa algoritmos para, sob “inputs” do segredo $z \in \{0, 1\}^n$ e da “chave mestra” $s \in \{0, 1\}^\kappa$, construa o circuito. Adicionalmente a partir deste circuito, construa o modelo SMT do [circuito com falhas](#).
2. Usando o modelo acima, tente construir uma possível estimativa para z numa execução com falhas não nulas; isto é, encontrar
 - a. $z' \in \{0, 1\}^n$ que é raiz de todos os polinómios que formam o circuito e
 - b. uma situação de falhas não nulas em “gates” **and** que conduz a essa estimativa.
3. Conhecido $z \in \{0, 1\}^n$ pretende-se maximizar a probabilidade de falhas **and** sem que o “output” 0^n seja alterado.

Exercício 2

Considere o problema descrito no documento [+Lógica Computacional: Multiplicação de Inteiros](#). Nesse documento usa-se um “Control Flow Automaton” como modelo do programa imperativo que calcula a multiplicação de inteiros positivos representados por vetores de bits.

1. Construir um FOTS, usando BitVec’s de tamanho n , que descreva o comportamento deste autómato; para isso identifique e codifique em `z3-solver` ou `pySMT`, as *variáveis* do modelo, o *estado inicial*, a *relação de transição* e o *estado de erro*.
2. Usando Bounded Model Checking (BMC) verifique nesse SFOTS se a propriedade $(x * y + z = a * b)$ é um *invariante* do seu comportamento.

3. Sejam N, M parâmetros do problema. Usando BMC em N passos no FOTS acima e adicionando a condição $N \leq a, b \leq M$ ao estado inicial, verifique a segurança do programa; nomeadamente verifique que, com tal estado inicial, o estado de erro não é acessível.

Trabalho Prático 3

Exercício 1

O [algoritmo estendido de Euclides](#) (EXA) aceita dois inteiros constantes $a, b > 0$ e devolve inteiros r, s, t tais que $a * s + b * t = r$ e $r = \gcd(a, b)$.

Para além das variáveis r, s, t o código requer 3 variáveis adicionais r', s', t' que representam os valores de r, s, t no “próximo estado”.

```
INPUT  a, b
assume  a > 0 and b > 0
r, r', s, s', t, t' = a, b, 1, 0, 0, 1
while r' != 0
    q = r div r'
    r, r', s, s', t, t' = r', r - q * r', s', s - q * s', t', t - q * t'
OUTPUT r, s, t
```

- Construa um SFOTS usando BitVector's de tamanho $n = 16$ bits que descreva o comportamento deste programa. Considere estado de erro quando $r = 0$ ou alguma das variáveis atinge o “overflow”.
- Usando a metodologia das “Constraint Horn Clauses”(chc's) verifique se é possível determinar um invariante que garanta que nunca se atinge um estado de erro.

- c. Verifique, usando a metodologia dos invariantes e interpolantes, se o modelo atinge um estado de erro.
Para o cálculo do interpolante usar a metodologia das “Constraint Horn Clauses”(chc’s).

Exercício 2

Na continuação do problema 1 pretende-se provar a correção do programa ai apresentado.

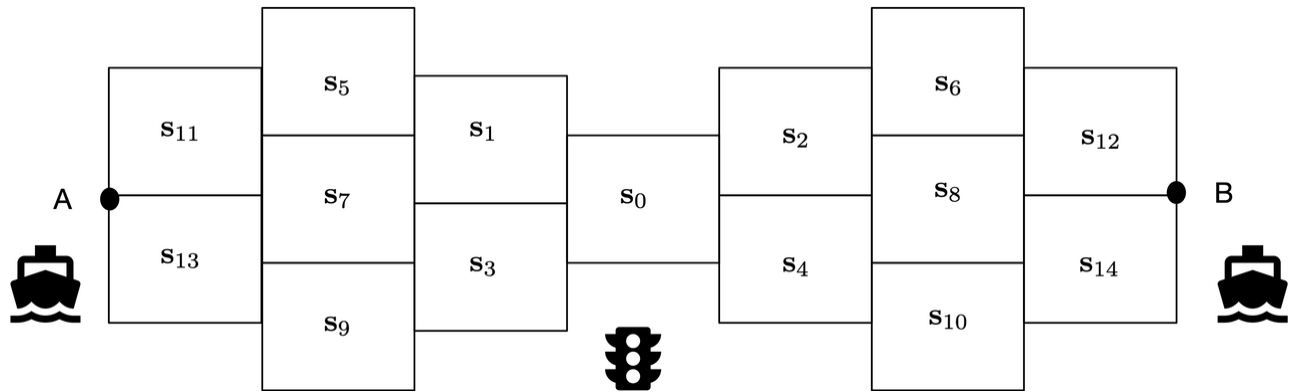
- a. Identifique um CFA que representa o programa. Nomeadamente identifique
 - i. os locais e os transformadores de predicados “weakest pre-condition” que descrevem as transições de estado em cada local.
 - ii. as guardas que determinam as transições de local
 - iii. os locais que representam as situações de erro e os que representam a terminação com sucesso.
- b. Usando k -indução verifique que $\phi(a, b, r, s, t) \equiv a * s + b * t = r$ é invariante.
- c. Usando a metodologia dos “look-aheads” verifique que o programa termina sempre.

Trabalho Prático 4

O tema deste trabalho é a aplicação de técnicas de verificação de propriedades em sistemas dinâmicos discretos a sistemas ciber-físicos; nomeadamente a verificação de propriedades de segurança em autómatos híbridos e sistemas híbridos — como são descritos no Capítulo 5 do programa.

Pretende-se modelar o controle de tráfego marítimo num canal estreito entre dois portos, identificados como A e B e situados em cada um dos extremos do canal. O tráfego está restrito a dois navios: um viajando na rota $A \rightarrow B$ e outro viajando na rota $B \leftarrow A$.

O sistema híbrido é formado por quatro autómatos híbridos: os dois navios e um semáforo que controla o acesso de cada um dos navios aos diferentes sectores. A sua descrição é baseada no seguinte **mapa**



- A geometria navegável do canal está organizada em 15 **sectores** enumerados s_0, \dots, s_{14} . Os sectores são todos quadrados com lado 1 km; para identificar a posição de um navio dentro o sector s_i usa-se um referencial próprio (x, y) com origem no canto inferior esquerdo.
- A condição de *segurança suficiente* pretende garantir que em qualquer dos sectores não podem estar simultaneamente os dois navios. A condição dita de *segurança forte* exige que, para além de se verificar a condição de “segurança suficiente” se verifique também que nenhum dos navios é forçado a se imobilizar aguardando que o outro abandone o sector para onde pretende transitar.
- Os modos do **semáforo** são pares (s_A, s_B) em que s_A é o setor onde se encontra o navio saído do porto A e s_B é o setor onde se encontra o navio B. Os sinais do semáforo (vermelho, amarelo, verde) são os sincronismos (ou ausência deles) que esse semáforo faz com as transições de modo em cada um dos navios: “verde” corresponde a permissão de o navio transitar de sector, “amarelo” corresponde à autorização de transição do navio para o sector vizinho do sector onde está o outro navio, “vermelho” é não-sincronismo.
- A única variável contínua no semáforo é o **tempo mestre** t que é incrementado com o sincronismo com as alterações de modo nos navios
- Os modos do **navio** são definidos pelos sectores s . A cada modo estão associados parâmetros racionais, constantes dentro de cada sector mas variando de sector para sector.
 - $\gamma > 0$ é a **aceleração** linear definida pela propulsão do navio

- ε é a força exercida pela **corrente** no canal que actua a favor ou contra a trajectória.
- ϕ é o **rumo** do navio definido como o ângulo que a trajetória do movimento linear faz com o eixo horizontal.
- V é o **limite superior** na velocidade do navio.

Na rota $A \rightarrow B$ os sectores $\{s_{11}, s_{13}\}$ e $\{s_2, s_4\}$ são zonas de aceleração ($\gamma \simeq 1$); os sectores $\{s_1, s_3\}$ e $\{s_{12}, s_{14}\}$ são zonas de desaceleração ($\gamma \simeq 0$); os sectores $\{s_5, s_7, s_9\}$ e $\{s_6, s_8, s_{10}\}$ são zonas de velocidade aproximadamente constante e de cruzeiro; finalmente $\{s_0\}$ é a zona de velocidade baixa aproximadamente constante.

Na rota $B \rightarrow A$ as zonas de aceleração e desaceleração aparecem trocadas.

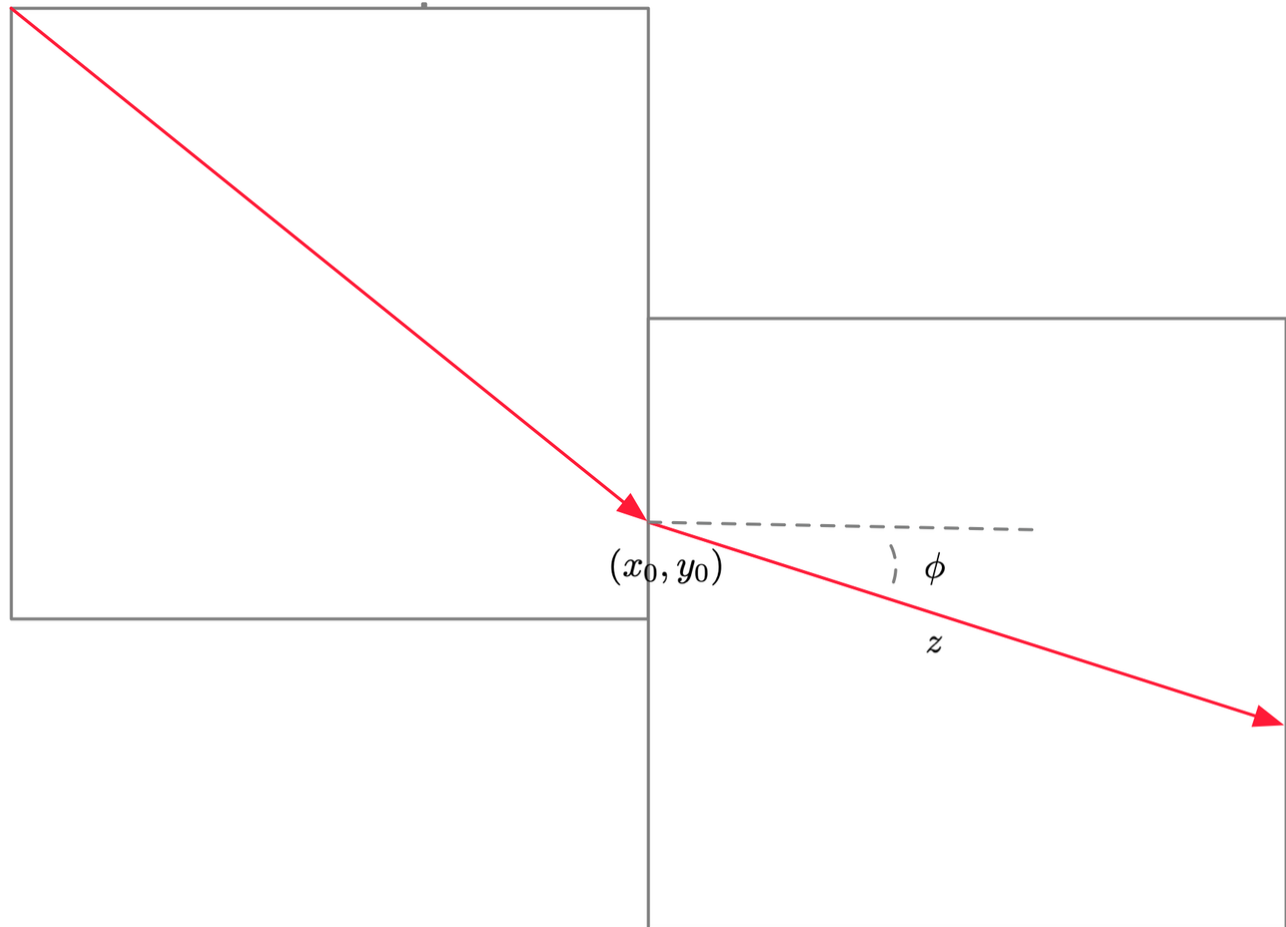
- Dentro de cada modo o movimento linear do navio é representado diretamente pelas variáveis contínuas **tempo** $\tau \geq 0$, **velocidade** $v \geq 0$ e **deslocamento** $z \geq 0$. O movimento é regido pelas equações diferenciais

$$\begin{cases} \dot{v} + \sigma v = \gamma & \text{se } v \leq V \\ \dot{v} + \sigma v = \varepsilon & \text{se } v > V \\ \dot{z} = v \end{cases}$$

sendo σ , o *coeficiente de atrito* com a água, uma constante positiva que é independente do modo mas depende do navio.

As condições iniciais deste sistema de equações diferenciais são $z(0) = 0$ e $v(0) = v_0$, sendo a constante v_0 a velocidade que transita do modo anterior.

Assume-se que as diferenças de rumo em cada transição são suficientemente pequenas para não afectar significativamente o valor de v_0 .



- A posição do navio, nas coordenadas de cada sector, é definida pelo par de coordenadas

$$x = x_0 + z \cos(\phi) \quad \text{e} \quad y \equiv y_0 + z \sin(\phi)$$

sendo (x_0, y_0) o ponto do sector onde a trajetória se inicia.

O facto de a trajetória estar contida num quadrado de lado 1 impõe as restrições

$$(0 \leq x_0 + z \cos(\phi) \leq 1) \wedge (0 \leq y_0 + z \sin(\phi) \leq 1)$$

Pretende-se:

1. Criar os três autómatos híbridos representando ambos os navios e o semáforo.

Definir

- a. os modos/locais
- b. as variáveis de modo e as equações de fluxo para cada modo
- c. os "jumps" e "eventos" e os "switch" de cada "jump"; identificar os sincronismos entre os vários autómatos.

2. Construir o FOTS que representa o sistema híbrido global: identificar o predicado que descreve a condição de segurança.
3. Verificar, usando BMC ou k -indução, a segurança do sistema quer na versão suficiente como na versão forte.