

1. Tipos

```
tipo Id =  $\mathbb{Z}$ ;
tipo Carga =  $\mathbb{Z}$ ;
tipo Ancho =  $\mathbb{Z}$ ;
tipo Largo =  $\mathbb{Z}$ ;
tipo Posicion = ( $\mathbb{Z}, \mathbb{Z}$ );
tipo Dimension = (Ancho, Largo);
tipo Parcela = Cultivo, Granero, Casa;
tipo Producto = Fertilizante, Plaguicida, PlaguicidaBajoConsumo, Herbicida, HerbicidaLargoAlcance;
tipo EstadoCultivo = ReciénSembrado, EnCrecimiento, ListoParaCosechar, ConMaleza, ConPlaga, NoSensado;
```

2. Campo

```
tipo Campo {
  observador dimensiones (this: Campo) : Dimension;
  observador contenido (p: Posicion, this: Campo) : Parcela;
  requiere enRango :  $0 \leq prm(p) < prm(dimensiones(this)) \wedge 0 \leq sgd(p) < sgd(dimensiones(this))$ ;

  invariante dimensionesValidas :  $prm(dimensiones(this)) > 0 \wedge sgd(dimensiones(this)) > 0$ ;
  invariante unaSolaCasa :  $|\{(i, j) | i \leftarrow [0..prm(dimensiones(this)), j \leftarrow [0..sgd(dimensiones(this))],$ 
     $contenido((i, j), this) == Casa\}| == 1$ ;
  invariante unSoloGranero :  $|\{(i, j) | i \leftarrow [0..prm(dimensiones(this)), j \leftarrow [0..sgd(dimensiones(this))],$ 
     $contenido((i, j), this) == Granero\}| == 1$ ;
  invariante algoDeCultivo :  $|\{(i, j) | i \leftarrow [0..prm(dimensiones(this)), j \leftarrow [0..sgd(dimensiones(this))],$ 
     $contenido((i, j), this) == Cultivo\}| \geq 1$ ;
  invariante posicionesAlcanzables :  $posicionesAlcanzablesEn100(this)$ ;

  aux posicionesAlcanzablesEn100 (this: Campo) : Bool =
     $alcanzableEn100(posicionGranero(this), prm(dimensiones(this)), sgd(dimensiones(this)))$ ;
  aux alcanzableEn100 (posG: ( $\mathbb{Z}, \mathbb{Z}$ ), a, l:  $\mathbb{Z}$ ) : Bool =  $(\forall i \leftarrow [0..a], j \leftarrow [0..l]) distancia(posG, (i, j)) \leq 100$ ;
}

problema Campo (posG, posC : Posicion) = this : Campo {
  requiere posValidaParaGranero :  $prm(posG) \geq 0 \wedge sgd(posG) \geq 0$ ;
  requiere posValidaParaCasa :  $prm(posC) \geq 0 \wedge sgd(posC) \geq 0$ ;
  requiere casaYGraneroDistintos :  $posG \neq posC$ ;
  requiere graneroAlcanzable :  $distancia(posG, (0, 0)) \leq 100$ ;
  requiere casaAlcanzable :  $distancia(posG, posC) \leq 100$ ;
  asegura hayGranero :  $enRango(dimensiones(this), prm(posG), sgd(posG)) \wedge$ 
     $contenido(posG, this) == Granero$ ;
  asegura hayCasa :  $enRango(dimensiones(this), prm(posC), sgd(posC)) \wedge$ 
     $contenido(posC, this) == Casa$ ;

  aux distancia (a, b: (Ancho, Largo)) :  $\mathbb{Z} = |prm(a) - prm(b)| + |sgd(a) - sgd(b)|$ ;
  aux enRango (dim: (Ancho, Largo), i, j:  $\mathbb{Z}$ ) : Bool =  $0 \leq i < prm(dim) \wedge 0 \leq j < sgd(dim)$ ;
}

problema dimensiones (this: Campo) = res : Dimension {
  asegura  $res == dimensiones(this)$ ;
}

problema contenido (p: Posicion, this: Campo) = res : Parcela {
  requiere  $enRango(dimensiones(this), prm(p), sgd(p))$ ;
  asegura  $res == contenido(p, this)$ ;
}
```

3. Drone

```

tipo Drone {
  observador id (this: Drone) : Id ;
  observador bateria (this: Drone) : Carga ;
  observador enVuelo (this: Drone) : Bool ;
  observador vueloRealizado (this: Drone) : [Posicion] ;
  observador posicionActual (this: Drone) : Posicion ;
  observador productosDisponibles (this: Drone) : [Producto] ;

  invariante vuelosOk :
    enVuelo(this)  $\Rightarrow$  ( $|vueloRealizado(this)| > 0 \wedge$ 
      posicionActual(this) == vueloRealizado(this) $|vueloRealizado(this)|-1$   $\wedge$ 
      posicionesPositivas(this)  $\wedge$  movimientosOK(this))  $\wedge$   $\neg$ enVuelo(this)  $\Rightarrow$   $|vueloRealizado(this)| == 0$  ;
  invariante bateriaOk :  $0 \leq bateria(this) \leq 100$  ;

  aux posicionesPositivas (d: Drone) : Bool = ( $\forall i \leftarrow [0..|vueloRealizado(d)|]) prm(vueloRealizado(d)_i) \geq 0 \wedge$ 
    sgd(vueloRealizado(d) $i$ )  $\geq 0$  ;
  aux movimientosOK (d: Drone) : Bool = ( $\forall i \leftarrow [1..|vueloRealizado(d)|])$ 
    prm(vueloRealizado(d) $i$ ) == prm(vueloRealizado(d) $i-1$ )  $\wedge$ 
    (sgd(vueloRealizado(d) $i$ ) == sgd(vueloRealizado(d) $i-1$ ) - 1  $\vee$ 
    sgd(vueloRealizado(d) $i$ ) == sgd(vueloRealizado(d) $i-1$ ) + 1)
     $\vee$ 
    sgd(vueloRealizado(d) $i$ ) == sgd(vueloRealizado(d) $i-1$ )  $\wedge$ 
    (prm(vueloRealizado(d) $i$ ) == prm(vueloRealizado(d) $i-1$ ) - 1  $\vee$ 
    prm(vueloRealizado(d) $i-1$ ) == prm(vueloRealizado(d) $i-1$ ) + 1) ;
}

problema Drone (i:  $\mathbb{Z}$ , ps: [Producto]) = this : Drone {
  asegura id(this) == i ;
  asegura bateria(this) == 100 ;
  asegura  $\neg$ enVuelo(this) ;
  asegura mismos(productosDisponibles(this), ps) ;
}

problema id (this: Drone) = res : Id {
  asegura res == id(this) ;
}

problema bateria (this: Drone) = res : Carga {
  asegura res == bateria(this) ;
}

problema enVuelo (this: Drone) = res : Bool {
  asegura res == enVuelo(this) ;
}

problema vueloRealizado (this: Drone) = res : [Posicion] {
  asegura res == vueloRealizado(this) ;
}

problema posicionActual (this: Drone) = res : Posicion {
  asegura res == posicionActual(this) ;
}

problema productosDisponibles (this: Drone) = res : [Producto] {
  asegura mismos(res, productosDisponibles(this)) ;
}

problema vueloEscalera (this: Drone) = res : Bool {
  asegura res == (enVuelo(this)  $\wedge$  escalera(vueloRealizado(this))) ;

  aux escalera (ps: [Posicion]) : Bool = ( $\exists x, y \leftarrow [1, -1]$ )
    ( $\forall i \leftarrow [0..|ps| - 2]) (prm(ps_i) - prm(ps_{i+2}) == x \wedge sgd(ps_i) - sgd(ps_{i+2}) == y)$  ;
}

```

```

problema vuelosCruzados (ds: [Drone]) = res : [(Posicion,  $\mathbb{Z}$ )] {
  requiere ( $\forall d \leftarrow ds$ ) enVuelo(d);
  requiere ( $\forall d_1, d_2 \leftarrow ds$ ) |vueloRealizado(d1)| == |vueloRealizado(d2)|;
  asegura sinRepetidos : ( $\forall i, j \leftarrow [0..|res|]$ ,  $i \neq j$ ) prm(resi)  $\neq$  prm(resj);
  asegura estaOrdenada : ( $(\forall i, j \leftarrow [0..|res|]$ ,  $i \leq j$ ) sgd(resi)  $\geq$  sgd(resj))  $\vee$ 
    ( $(\forall i, j \leftarrow [0..|res|]$ ,  $i \leq j$ ) sgd(resi)  $\leq$  sgd(resj));
  asegura cantidadDronesCruzados : ( $\forall r \leftarrow res$ ) sgd(r) == cantidadDronesCruzados(prm(r), ds);
  asegura sonTodosCruces : ( $\forall r \leftarrow res$ ) sgd(r) > 1;
  asegura estanTodosLosCruces : ( $\forall p \leftarrow posConCruces(ds)$ ) ( $\exists r \leftarrow res$ ) prm(r) == p;

  aux cantidadDronesCruzados (pos: Posicion, ds: [Drone]) :  $\mathbb{Z}$  =
    |[d | d  $\leftarrow ds$ , i  $\leftarrow [0..|vueloRealizado(d)|]$ , vueloRealizado(d)i == pos  $\wedge$  seCruzoConOtro(d, ds, i)]| / 2;
  aux seCruzoConOtro (d: Drone, ds: [Drone], i:  $\mathbb{Z}$ ) : Bool =
    ( $\exists x \leftarrow ds$ ,  $\neg igualDrone(x, d)$ ) vueloRealizado(d)i == vueloRealizado(x)i;
  aux igualDrone (d, d': Drone) : Bool = id(d) == id(d')  $\wedge$  bateria(d) == bateria(d')  $\wedge$  enVuelo(d) == enVuelo(d')
     $\wedge$  vueloRealizado(d) == vueloRealizado(d')  $\wedge$  posicionActual(d) == posicionActual(d')
     $\wedge$  mismos(productosDisponibles(d), productosDisponibles(d'));
  aux posConCruces (ds: [Drone]) : [( $\mathbb{Z}$ ,  $\mathbb{Z}$ )] =
    [vueloRealizado(d)i | d  $\leftarrow ds$ , i  $\leftarrow [0..|vueloRealizado(d)|]$ , seCruzoConOtro(d, ds, i)];
}

```

4. Sistema

```

tipo Sistema {
  observador campo (this: Sistema) : Campo;
  observador estadoDelCultivo (p Posicion, this: Sistema) : EstadoCultivo;
    requiere enRango(dimensiones(campo(this)), prm(p), sgd(p))  $\wedge$  contenido(p, campo(this)) == Cultivo;
  observador enjambreDrones (this: Sistema) : [Drone];

  invariante identificadoresUnicos : sinRepetidos([id(d) | d  $\leftarrow$  enjambreDrones(this)]);
  invariante unoPorParcela : ( $\forall d, d' \leftarrow$  dronesEnVuelo(this), id(d)  $\neq$  id(d'))
    posicionActual(d)  $\neq$  posicionActual(d');
  invariante siNoVuelanEstanEnGranero : ( $\forall d \leftarrow$  enjambreDrones(this),  $\neg$ enVuelo(d))
    posicionActual(d) == posicionGranero(campo(this));
  invariante siEstanEnVueloElVueloEstaEnRango : ( $\forall d \leftarrow$  dronesEnVuelo(this))( $\forall v \leftarrow$  vueloRealizado(d))
    enRango(dimensiones(campo(this)), prm(v), sgd(v));

  aux dronesEnVuelo (s: Sistema) : [Drone] = [d | d  $\leftarrow$  enjambreDrones(s), enVuelo(d)];
  aux sinRepetidos (xs: [T]) : Bool = ( $\forall i, j \leftarrow$  [0..xs], i  $\neq$  j) xsi  $\neq$  xsj;
}

problema Sistema (c: Campo, ds: [Drone]) = this : Sistema {
  requiere identificadoresUnicos : sinRepetidos([id(d) | d  $\leftarrow$  ds]);
  requiere bateriaMax : ( $\forall d \in$  ds) bateria(d) == 100;
  requiere enTierra : ( $\forall d \in$  ds)  $\neg$ enVuelo(d);
  requiere enGranero : ( $\forall d \in$  ds) posicionActual(d) == posicionGranero(c);
  asegura campo(this) == c;
  asegura ( $\forall p \leftarrow$  parcelasCultivo(c)) estadoDelCultivo(p, this) == NoSensado;
  asegura mismosDrones(enjambreDrones(this), ds);

  aux posicionGranero (c: Campo) : ( $\mathbb{Z}, \mathbb{Z}$ ) = [(i, j) | i  $\leftarrow$  [0..prm(dimensiones(c))), j  $\leftarrow$  [0..sgd(dimensiones(c))),
    contenido(i, j), c) == Granero]0;
  aux parcelasCultivo (c: Campo) : [( $\mathbb{Z}, \mathbb{Z}$ )] =
    [(i, j) | i  $\leftarrow$  [0..prm(dimensiones(c))), j  $\leftarrow$  [0..sgd(dimensiones(c))), contenido(i, j), c) == Cultivo];
  aux mismosDrones (ds, es: [Drone]) : Bool = |ds| == |es|  $\wedge$  ( $\forall d \leftarrow$  ds) cuentaDrone(ds, d) == cuentaDrone(es, d);
  aux cuentaDrone (ds: [Drone], d: Drone) : Bool = |[x | x  $\leftarrow$  ds, igualDrone(x, d)]|;
}

problema campo (this: Sistema) = res : Campo {
  asegura res == campo(this);
}

problema estadoDelCultivo (p: Posicion, this: Sistema) = res : EstadoCultivo {
  requiere enRango(dimensiones(this), prm(p), sgd(p))  $\wedge$  contenido(p, campo(this)) == Cultivo;
  asegura res == estadoDelCultivo(p, s);
}

problema enjambreDronesS (s: Sistema) = res : [Drone] {
  asegura mismosDrones(res, enjambreDrones(s));
}

problema crecer (this: Sistema) {
  modifica this;
  asegura mismoCampo : campo(this) == campo(pre(this));
  asegura mismosDrones : mismosDrones(enjambreDrones(this), enjambreDrones(pre(this)));
  asegura crecenSembradasYEnCrecimiento : ( $\forall p \leftarrow$  parcelasCultivo(campo(this)))
    (estadoDelCultivo(p, pre(this)) == RecienSembrado
       $\Rightarrow$  estadoDelCultivo(p, this) == EnCrecimiento)  $\wedge$ 
    (estadoDelCultivo(p, pre(this)) == EnCrecimiento
       $\Rightarrow$  estadoDelCultivo(p, this) == ListoParaCosechar);
  asegura elRestoQuedaIgual : ( $\forall p \leftarrow$  parcelasCultivo(campo(this)))
    (estadoDelCultivo(p, pre(this))  $\neq$  EnCrecimiento  $\wedge$ 
      estadoDelCultivo(p, pre(this))  $\neq$  RecienSembrado)
       $\Rightarrow$  estadoDelCultivo(p, this) == estadoDelCultivo(p, pre(this));
}

```

```

problema seVinoLaMaleza (ps: [Posicion], this: Sistema) {
  requiere ( $\forall p \leftarrow ps$ ) enRango(dimensiones(campo(this)), prm(p), sgd(p));
  requiere ( $\forall p \leftarrow ps$ ) contenido(p, campo(this)) == Cultivo;
  modifica this;
  asegura mismosDrones : mismosDrones(enjambreDrones(this), enjambreDrones(pre(this)));
  asegura mismoCampo : campo(this) == campo(pre(this));
  asegura seVinoLaMaleza : ( $\forall p \leftarrow parcelasCultivo(campo(this))$ )  $p \in ps$ 
     $\Rightarrow estadoDelCultivo(p, this) == ConMaleza$ ;
  asegura elRestoQuedaIgual : ( $\forall p \leftarrow parcelasCultivo(campo(this))$ )  $p \notin ps$ 
     $\Rightarrow estadoDelCultivo(p, this) == estadoDelCultivo(p, pre(this))$ ;
}

problema seExpandePlaga (this: Sistema) {
  modifica this;
  asegura mismosDrones : mismosDrones(enjambreDrones(this), enjambreDrones(pre(this)));
  asegura mismoCampo : campo(this) == campo(pre(this));
  asegura vecinosConPlaga : ( $\forall p \leftarrow parcelasCultivo(campo(this))$ ) vecinoConPlaga(pre(this), prm(p), sgd(p))
     $\Rightarrow estadoDelCultivo(p, this) == ConPlaga$ ;
  asegura elRestoQuedaIgual : ( $\forall p \leftarrow parcelasCultivo(campo(this))$ )  $\neg vecinoConPlaga(pre(this), prm(p), sgd(p))$ 
     $\Rightarrow estadoDelCultivo(p, this) == estadoDelCultivo(p, pre(this))$ ;

  aux vecinoConPlaga (s: Sistema, i, j:  $\mathbb{Z}$ ) : Bool = enRangoConPlaga(s, i - 1, j)  $\vee$  enRangoConPlaga(s, i, j + 1)  $\vee$ 
    enRangoConPlaga(s, i + 1, j)  $\vee$  enRangoConPlaga(s, i, j - 1);
  aux enRangoConPlaga (s: Sistema, i, j:  $\mathbb{Z}$ ) : Bool = enRango(dimensiones(campo(s), i, j))  $\wedge$ 
    contenido((i, j), campo(s)) == Cultivo  $\wedge$  estadoDelCultivo((i, j), s) == ConPlaga;
}

problema despegar (d: Drone, this: Sistema) {
  requiere ( $\exists x \leftarrow enjambreDrones(this)$ ) igualDrones(x, d);
  requiere  $\neg enVuelo(d)$ ;
  requiere bateria(d) == 100;
  requiere hayCultivoLibre : |parcelasCultivoLibres(this)| > 0;
  modifica this;
  asegura mismoCampo : campo(this) == campo(pre(this));
  asegura mismoEstadoDelCultivo : ( $\forall p \leftarrow parcelasCultivo(campo(this))$ )
    estadoDelCultivo(p, this) == estadoDelCultivo(p, pre(this));
  asegura mismaCantidadDrones : |enjambreDrones(pre(this))| == |enjambreDrones(this)|;
  asegura elDroneDespega : ( $\exists x \leftarrow enjambreDrones(this)$ )
    id(x) == id(d)  $\wedge$  bateria(x) == bateria(d)  $\wedge$  enVuelo(x)  $\wedge$  posicionActual(x)  $\in$  parcelasCultivoLibres(this)  $\wedge$ 
    mismos(productosDisponibles(x), productosDisponibles(d));
  asegura elRestoEsIgual : ( $\forall x \leftarrow enjambreDrones(pre(this))$ ,  $\neg igualDrones(x, d)$ )
    ( $\exists y \leftarrow enjambreDrones(this)$ ) igualDrones(y, x);

  aux parcelasCultivoLibres (s: Sistema) : [( $\mathbb{Z}$ ,  $\mathbb{Z}$ )] =
    [p | p  $\leftarrow$  parcelasCultivo(campo(s)), distancia(p, posicionGranero(campo(s))) == 1  $\wedge$ 
      ( $\nexists d \leftarrow dronesEnVuelo(s)$ ) posicionActual(d) == p];
}

problema listoParaCosechar (this: Sistema) = res : Bool {
  asegura res == (cantCultivosCosechables(campo(this)) / |parcelasCultivo(campo(this))|  $\geq$  0,9);
  aux cantCultivosCosechables (s: Sistema) :  $\mathbb{Z}$  =
    |[1 | pos  $\leftarrow$  parcelasCultivo(campo(s)), estadoDelCultivo(pos, s) == ListoParaCosechar]|;
}

problema aterrizarYCargarBateria (b:  $\mathbb{Z}$ , this: Sistema) {
  requiere  $0 \leq b \leq 100$ ;
  modifica this;
  asegura campoIgual : campo(this) == campo(pre(this));
  asegura estadoDelcultivoIgual : ( $\forall p \leftarrow parcelasCultivo(campo(pre(this)))$ )
    estadoDelCultivo(p, this) == estadoDelCultivo(p, pre(this));
  asegura mismaCantidadDrones : |enjambreDrones(this)| == |enjambreDrones(pre(this))|;
  asegura ( $\forall d \leftarrow enjambreDrones(pre(this))$ , bateria(d) < b) cargaBateria(this, d);
  asegura ( $\forall d \leftarrow enjambreDrones(pre(this))$ , bateria(d)  $\geq$  b) quedaIgual(this, d);
}

```

```

aux cargaBateria (s: Sistema, d: Drone) : Bool = ( $\exists x \leftarrow enjambreDrones(s)$ )  $id(d) == id(x) \wedge bateria(x) == 100 \wedge \neg enVuelo(x) \wedge vueloRealizado(x) == [] \wedge posicionActual(s, x) == posicionGranero(campo(s)) \wedge mismos(productosDisponibles(x), productosDisponibles(d))$ );
aux quedaIgual (s: Sistema, d: Drone) : Bool = ( $\exists x \leftarrow enjambreDrones(s)$ )  $igualDrone(x, d)$ ;
}

problema fertilizarPorFilas (this: Sistema) {
  requiere aLoSumoUnDroneVolandoPorFila :
    ( $\forall f \leftarrow [0..sgd(dimensiones(campo(this)))$ )  $|dronesVolandoEnFila(this, f)| \leq 1$ ;
  modifica this;
  asegura campoIgual :  $campo(this) == campo(pre(this))$ ;
  asegura mismaCantidadDrones :  $|enjambreDrones(this)| == |enjambreDrones(pre(this))|$ ;
  asegura losDelGraneroIguales : ( $\forall d \leftarrow enjambreDrones(pre(this)), \neg enVuelo(d)$ )  $quedaIgual(this, d)$ ;

  asegura losVoladores : ( $\forall d \leftarrow enjambreDrones(pre(this)), enVuelo(d)$ ) ( $\exists d' \leftarrow enjambreDrones(this)$ )
     $id(d') == id(d) \wedge enVuelo(d') == enVuelo(d) \wedge$ 
     $prm(posicionActual(d')) == prm(posicionActual(d) - recorridoMaximo(pre(this), d)) \wedge$ 
     $sgd(posicionActual(d')) == sgd(posicionActual(d)) \wedge$ 
     $bateria(d') == bateria(d) - recorridoMaximo(pre(this), d) \wedge$ 
     $mismosProductosDescontandoFertilizante(pre(this), d, d')$ ;

  asegura aLaDerechaIgual : ( $\forall d \leftarrow enjambreDrones(pre(this)), enVuelo(d)$ )
    ( $\forall i \leftarrow (prm(posicionActual(d))..prm(dimensiones(campo(this))))$ ,
     $contenido((i, sgd(posicionActual(d))), campo(this)) == Cultivo$ )
     $estadoDelCultivo((i, sgd(posicionActual(d))), this) == estadoDelCultivo((i, sgd(posicionActual(d))), this)$ ;

  asegura izqNoRecorrida : ( $\forall d \leftarrow enjambreDrones(pre(this)), enVuelo(d)$ )
    ( $\forall i \leftarrow [0..prm(posicionActual(d)) - recorridoMaximo(pre(this), d)]$ ,
     $contenido((i, sgd(posicionActual(d))), campo(this)) == Cultivo$ )
     $estadoDelCultivo((i, sgd(posicionActual(d))), this) == estadoDelCultivo((i, sgd(posicionActual(d))), pre(this))$ ;

  asegura enRangoNoFertilizable : ( $\forall d \leftarrow enjambreDrones(pre(this)), enVuelo(d)$ )
    ( $\forall i \leftarrow [prm(posicionActual(d)) - recorridoMaximo(pre(this), d)..prm(posicionActual(d))]$ ,
     $contenido((i, sgd(posicionActual(d))), campo(this)) == Cultivo$ )
     $estadoDelCultivo((i, sgd(posicionActual(d))), pre(this)) \notin [RecienSembrado, EnCrecimiento] \Rightarrow$ 
     $estadoDelCultivo((i, sgd(posicionActual(d))), this) == estadoDelCultivo((i, sgd(posicionActual(d))), pre(this))$ ;

  asegura enRangoFertilizable : ( $\forall d \leftarrow enjambreDrones(pre(this)), enVuelo(d)$ )
    ( $\forall i \leftarrow [prm(posicionActual(d)) - recorridoMaximo(pre(this), d)..prm(posicionActual(d))]$ ,
     $contenido((i, sgd(posicionActual(d))), campo(this)) == Cultivo$ )
     $estadoDelCultivo((i, sgd(posicionActual(d))), pre(this)) \in [RecienSembrado, EnCrecimiento] \Rightarrow$ 
     $estadoDelCultivo((i, sgd(posicionActual(d))), this) == ListoParaCosechar$ ;

  aux dronesVolandoEnFila (s: Sistema, f:  $\mathbb{Z}$ ) :  $\mathbb{Z} =$ 
    [ $d \mid d \leftarrow enjambreDrones(s), enVuelo(d) \wedge prm(posicionActual(d)) == f$ ];
  aux recorridoMaximo (ps: Sistema, d: Drone) :  $\mathbb{Z} = minimo(minimo(fertAplicable(ps, s, d), bateria(d)),$ 
     $parcelasLibres(ps, s, d))$ ;
  aux minimo (a, b:  $\mathbb{Z}$ ) :  $\mathbb{Z} =$  if  $a < b$  then  $a$  else  $b$ ;
  aux fertAplicable (ps: Sistema, d: Drone) :  $\mathbb{Z} = prm(posicionActual(d)) - [i \mid i \leftarrow [0..prm(posicionActual(d))],$ 
     $cantFertilizables(ps, i, d) \leq cuenta(Fertilizante, productosDisponibles(d))]_0$ ;
  aux cantFertilizables (ps: Sistema, i:  $\mathbb{Z}$ , d: Drone) :  $\mathbb{Z} = |[1 \mid j \leftarrow [i..prm(posicionActual(d))],$ 
     $estadoDelCultivo((j, sgd(posicionActual(d))), campo(ps)) \in [RecienSembrado, EnCrecimiento]]|$ ;
  aux parcelasLibres (ps: Sistema, d: Drone) :  $\mathbb{Z} = prm(posicionActual(d)) - [i \mid i \leftarrow [0..prm(posicionActual(d))],$ 
    ( $\forall j \leftarrow [i..prm(posicionActual(d))]$ )  $contenido((i, j), campo(ps)) == Cultivo$ ];
  aux mismosProductosDescontandoFertilizante (ps: Sistema, pd, d: Drone) : Bool =
    ( $\forall p \leftarrow productosDisponibles(pd), p \neq Fertilizante$ )  $p \in productosDisponibles(d) \wedge$ 
    ( $\forall p \leftarrow productosDisponibles(d), p \neq Fertilizante$ )  $p \in productosDisponibles(pd) \wedge$ 
     $cuenta(Fertilizante, productosDisponibles(d)) == cuenta(Fertilizante, productosDisponibles(pd))$ 
     $- recorridoMaximo(ps, d)$ ;
}

```

```

problema volarYSensarS (d: Drone, this: Sistema) {
  requiere perteneceDrone(d, enjambreDrones(this));
  requiere bateria(d) > 0;
  requiere hayParcelaLibre : ( $\exists p \leftarrow \text{parcelasAdyacentes}(\text{posicionActual}(d), \text{campo}(this))$ )
    ( $\nexists d' \leftarrow \text{enjambreDrones}(this)$ )  $\text{posicionActual}(d') = p$ ;
  modifica this;
  asegura mismoCampo :  $\text{campo}(this) == \text{campo}(\text{pre}(this))$ ;
  asegura mismoCantidadDrones :  $|\text{enjambreDrones}(this)| == |\text{enjambreDones}(\text{pre}(this))|$ ;
  asegura losOtrosDronesSiguenIgual : ( $\forall d' \leftarrow \text{enjambreDrones}(\text{pre}(this)), id(d) \neq id(d')$ )
    perteneceDrone(d', enjambreDrones(this));
  asegura vuelaAPosAdyacente : ( $\exists d' \in \text{enjambreDrones}(this), id(d') == id(d)$ )  $\text{enVuelo}(d') \wedge$ 
     $\text{posicionActual}(d') \in \text{parcelasAdyacentes}(\text{posicionActual}(\text{droneViejo}(d, \text{pre}(this)))) \wedge$ 
     $\text{vueloRealizado}(d') == \text{vueloRealizado}(\text{droneViejo}(d, \text{pre}(this))) + +[\text{posicionActual}(d')]$ ;
  asegura seSensaOAplicaProductos : if noEstabaSensado( $\text{pre}(this)$ ,  $\text{posicionActual}(d)$ ) then
    estaSensado(this,  $\text{posicionActual}(d)$ )  $\wedge$   $\text{bateria}(d) == \text{bateria}(\text{droneViejo}(d)) - 1 \wedge$ 
    noCambioElRestoDelCultivo( $\text{pre}(this)$ , this, d) else
    seAplicoProducto( $\text{pre}(this)$ , this,  $\text{droneViejo}(d, \text{pre}(this))$ , d);

  aux noEstabaSensado (s: Sistema, p: Posicion) : Bool =  $\neg \text{estaSensado}(s, p)$ ;
  aux estaSensado (s: Sistema, p: Posicion) : Bool =  $\text{estadoDelCultivo}(p, s) \neq \text{NoSensado}$ ;
  aux droneViejo (d: Drone, s: Sistema) : Drone =  $[d' | d' \leftarrow \text{enjambreDrones}(s), id(d') == id(d)]_0$ ;
  aux noCambioElRestoDelCultivo (ps, s: Sistema, d: Drone) : Bool = ( $\forall p \leftarrow \text{parcelasCultivo}(\text{campo}(ps))$ ,
     $p \neq \text{posicionActual}(d)$ )  $\text{igualEstadoParcela}(ps, s, p)$ ;
  aux seAplicoProducto (ps, s: Sistema, pd, d: Drone) : Bool = if  $|\text{productosUsables}(ps, pd, d)| == 0$  then
     $\text{bateria}(d) == \text{bateria}(pd) - 1 \wedge \text{mismos}(\text{productosDisponibles}(d), \text{productosDisponibles}(pd)) \wedge$ 
     $\text{cultivoIgual}(ps, s)$  else
    ( $\exists p \leftarrow \text{productosUsables}(ps, pd, d)$ )  $(\text{bateria}(d) == \text{bateria}(p) - 1 \wedge$ 
     $\text{mismos}(\text{productosDisponibles}(d) + +[p], \text{productosDisponibles}(pd)) \wedge$ 
     $\text{cambioCultivo}(ps, s, p, pd, d))$ ;
  aux perteneceDrone (d: Drone, ds: [Drone]) : Bool = ( $\exists x \leftarrow ds$ )  $(\text{igualDrone}(x, d))$ ;
  aux parcelasAdyacentes (x: Posicion, c: Campo) : [Posicion] =  $[y | y \leftarrow \text{parcelasCultivo}(c),$ 
     $\text{distancia}((\text{prm}(x), \text{sgd}(x)), (\text{prm}(y), \text{sgd}(y))) == 1]$ ;
  aux productosUsables (s: Sistema, pd, d: Drone) : [Producto] =  $[p | p \leftarrow \text{productosDisponibles}(pd),$ 
     $\text{sePuedeAplicar}(p, \text{posicionActual}(d), s) \wedge \text{bateria}(pd) > \text{bateria}(p)]$ ;
  aux sePuedeAplicar (p: Producto, pos: Posicion, s: Sistema) : Bool =
    ( $\text{estadoDelCultivo}(pos, s) \in [\text{RecienSembrado}, \text{EnCrecimiento}] \Rightarrow p == \text{Fertilizante}$ )  $\wedge$ 
    ( $\text{estadoDelCultivo}(pos, s) == \text{ConMaleza} \Rightarrow p \in [\text{Herbicida}, \text{HerbicidaLargoAlcance}]$ )  $\wedge$ 
    ( $\text{estadoDelCultivo}(pos, s) == \text{ConPlaga} \Rightarrow p \in [\text{Plaguicida}, \text{PlaguicidaBajoConsumo}]$ );
  aux bateria (p: Producto) :  $\mathbb{Z}$  = if  $p == \text{Fertilizante}$  then 0 else
    if  $p == \text{Plaguicida}$  then 10 else 5;
  aux cultivoIgual (ps, s: Sistema) : Bool = ( $\forall p \leftarrow \text{parcelasCultivo}(\text{campo}(ps))$ )
     $\text{igualEstadoParcela}(ps, s, p)$ ;
  aux cambioCultivo (ps, s: Sistema, p: Producto, pd, d: Drone) : Bool =
    ( $\forall pos \leftarrow \text{parcelasCultivo}(\text{campo}(s))$ ) if  $pos \in \text{parcelasAfectadas}(ps, p, d)$  then  $\text{productoAplicado}(p, pos, s)$  else
     $\text{igualEstadoParcela}(ps, s, pos)$ ;
  aux parcelasAfectadas (ps: Sistema, p: Producto, d: Drone) : [Posicion] =  $[pos | pos \leftarrow$ 
     $\text{parcelasAdyacentes}(\text{posicionActual}(d), \text{campo}(ps)) + +[\text{posicionActual}(d)], \text{sePuedeAplicar}(p, pos, ps)]$ ;
  aux productoAplicado (p: Producto, pos: Posicion, s: Sistema) : Bool = if  $p == \text{Fertilizante}$  then
     $\text{estadoDelCultivo}(pos, s) == \text{ListoParaCosechar}$  else
     $\text{estadoDelCultivo}(pos, s) == \text{RecienSembrado}$ ;
  aux igualEstadoParcela (ps, s: Sistema, pos: Posicion) : Bool =
     $\text{estadoDelCultivo}(pos, s) == \text{estadoDelCultivo}(pos, ps)$ ;
}

```