

## TP de Especificación

12 de septiembre de  $2020\,$ 

Algoritmos y Estructuras de Datos I

Grupo: 7

Integrante	LU	Correo electrónico
Teplizky, Gonzalo	201/20	gteplizky@dc.uba.ar
apellido, nombre	nro libreta	email del dc
apellido, nombre	nro libreta	email del dc
apellido, nombre	nro libreta	email del dc



## Facultad de Ciencias Exactas y Naturales

Universidad de Buenos Aires

Ciudad Universitaria - (Pabellón I/Planta Baja) Intendente Güiraldes 2610 - C1428EGA Ciudad Autónoma de Buenos Aires - Rep. Argentina Tel/Fax: (++54+11) 4576-3300

http://www.exactas.uba.ar

## 1. Ejercicios - Primera Parte

```
aux Aux (i: \mathbb{Z}) : Bool = true;
    pred Pred (s: seq\langle \mathbb{Z} \rangle, t : toroide) {true}
Ejercicio 1. : pred esValido(t: toroide)
    pred esValido (t: toroide) {
(\forall i : \mathbb{Z})(3 \leq i < |t| \longrightarrow_L |i| = |t[0]|)
Ejercicio 2. : pred toroideMuerto(t: toroide)
    pred toroideMuerto (t: toroide) {
(\forall i : \mathbb{Z})(0 \le i < |t| \longrightarrow_L \neg(\exists j : \mathbb{Z})(0 < j < |t[0]| \longrightarrow_L t[i][j] = \text{true}))
Ejercicio 3. : pred posicionesVivas(t: toroide, vivas : seq(\mathbb{Z} \times \mathbb{Z}))
    pred posicionesVivas (t: toroide, vivas : seq\langle \mathbb{Z} \times \mathbb{Z} \rangle) {
(\forall x,y:\mathbb{Z})[((0\leq x<|t|\wedge 0\leq y<|t[0]|)\wedge_L t[x][y])\longrightarrow_L (x,y)\in vivas]
(\forall v, w : \mathbb{Z})((v, w) \in vivas \land_L [(0 < v < |t| \land 0 < w < |t[0]|) \land_L t[v][w]])
Ejercicio 4. : aux densidadPoblacion(t: toroide) = \mathbb{R}
Ejercicio 5. : aux cantVecinosVivos(t: toroide, f: \mathbb{Z}, c: \mathbb{Z}) = \mathbb{Z}
Ejercicio 6. : pred evolucionDePosicion(t: toroide, posicion : \mathbb{Z} \times \mathbb{Z})
    pred evolucionDePosicion (t: toroide, posicion : \mathbb{Z} \times \mathbb{Z}) {}
Ejercicio 7. : pred evolucionToroide(t1: toroide, t2: toroide)
    pred evolucionToroide (t1: toroide, t2: toroide) {
(|t1| = |t2| \land |t1[0]| = |t2[0]|) \land_L
(\forall x, y : \mathbb{Z})((0 \le x < |t1[0]| \land 0 \le y < |t1|) \longrightarrow_L (t2[x][y] = evolutionDePosition(t1, (x, y))))
```

## 2. Decisiones tomadas