

Aula Prática 2

Instruções:

1 - Os exercícios práticos devem ser realizados individualmente e enviados por e-mail com o assunto **[IF686EC] AP 2** para monitoria-if686-ec-l@cin.ufpe.br até as 23:59 de sexta-feira (05.07.2018).

2 - As resoluções dos exercícios devem estar em arquivos diferentes (não compactar), um arquivo por exercício com os nomes no formato **Q[número da questão].hs**.

3 - O arquivo com a resposta de cada questão deve conter a função solicitada no formato dado em negrito após o enunciado de questão. Os tipos de entrada e saída explicitados, assim como o nome da função, devem ser respeitados.

1) Uma linguagem de programação baseada em pilha possui apenas uma pilha (stack) onde ficam os dados/operandos e todas as instruções são apenas de empilhar, desempilhar ou fazer operações consumindo (lendo) os dados no topo da pilha e deixando o resultado final o topo da pilha.

Dados os tipos de dados abaixo e os exemplos, escreva um interpretador que execute as instruções com o comportamento abaixo:

data Instrucao = PUSH Int -- empilha um valor inteiro

 | POP -- desempilha (remove) um valor do topo da pilha

 | ADD -- remove (lê) os dois valores no topo da pilha e deixa a soma deles no topo da

pilha.

 | SUB -- remove (lê) os dois valores no topo da pilha e deixa a soma deles no topo da

pilha.

 | DUP -- repete o mesmo valor no topo da pilha (duplica ele)

type Pilha = [Int]

2) Um robô é controlado por 4 comandos:

1. Left, para girar sua direção à esquerda 90 graus;
2. Right, para girar sua direção à direita em 90 graus;
3. Forward seguido de um número N, que indica um avanço de N metros.
4. Backward seguido de um número N, que indica um retrocesso de N metros.

Supondo que o robô comece na posição (0,0) (coordenadas) e direcionado para norte (i.e. para a posição (0,1)), faça uma função `destination` que informe a localização do robô após uma sequência de comandos.

[BÔNUS] Determine o tipo das funções abaixo mostrando os passos até obter o resultado. Caso não seja possível determinar o tipo, explique por quê.

- a) `(.)` thrice map
- b) swap map thrice
- c) tail . head

Dados:

`(.) :: (b -> c) -> (a -> b) -> a -> c`

`map :: (a -> b) -> [a] -> [b]`

`thrice :: (a -> a) -> a -> a`

`thrice f x = f (f (f x))`

`swap :: a -> (a -> b) -> b`

`swap f g = g f`