

Modelos y Paradigmas de Programación



Paradigmas Fundamentales de Programación

Semántica del lenguaje Núcleo

Juan Francisco Díaz Frias

Maestría en Ingeniería, énfasis en Ingeniería de Sistemas y Computación

Universidad del Valle, Cali, Colombia

Escuela de Ingeniería de Sistemas y Computación,

home page: <http://eisc.univalle.edu.co/>

juanfco.diaz@correounivalle.edu.co

Modelos y Paradigmas de Programación



Plan

- 1 Conceptos básicos
 - Alcance léxico
 - Alcance dinámico vs. estático
- 2 La máquina abstracta
 - Componentes y comportamiento
 - Ambientes
- 3 Declaraciones que no se suspenden
 - Skip, secuenciación, local, ligaduras
 - Los procedimientos como valores
- 4 Declaraciones que se suspenden
 - Condicional, Reconocimiento de patrones, Invocación
- 5 Ejemplos
 - Alcance, Invocación

Modelos y Paradigmas de Programación



Plan

- 1 Conceptos básicos
 - Alcance léxico
 - Alcance dinámico vs. estático
- 2 La máquina abstracta
 - Componentes y comportamiento
 - Ambientes
- 3 Declaraciones que no se suspenden
 - Skip, secuenciación, local, ligaduras
 - Los procedimientos como valores
- 4 Declaraciones que se suspenden
 - Condicional, Reconocimiento de patrones, Invocación
- 5 Ejemplos
 - Alcance, Invocación

Modelos y Paradigmas de Programación



Plan

- 1 Conceptos básicos
 - Alcance léxico
 - Alcance dinámico vs. estático
- 2 La máquina abstracta
 - Componentes y comportamiento
 - Ambientes
- 3 Declaraciones que no se suspenden
 - Skip, secuenciación, local, ligaduras
 - Los procedimientos como valores
- 4 Declaraciones que se suspenden
 - Condicional, Reconocimiento de patrones, Invocación
- 5 Ejemplos
 - Alcance, Invocación

Modelos y Paradigmas de Programación



Plan

- 1 Conceptos básicos
 - Alcance léxico
 - Alcance dinámico vs. estático
- 2 La máquina abstracta
 - Componentes y comportamiento
 - Ambientes
- 3 Declaraciones que no se suspenden
 - Skip, secuenciación, local, ligaduras
 - Los procedimientos como valores
- 4 Declaraciones que se suspenden
 - Condicional, Reconocimiento de patrones, Invocación
- 5 Ejemplos
 - Alcance, Invocación

Modelos y Paradigmas de Programación



Plan

- 1 Conceptos básicos
 - Alcance léxico
 - Alcance dinámico vs. estático
- 2 La máquina abstracta
 - Componentes y comportamiento
 - Ambientes
- 3 Declaraciones que no se suspenden
 - Skip, secuenciación, local, ligaduras
 - Los procedimientos como valores
- 4 Declaraciones que se suspenden
 - Condicional, Reconocimiento de patrones, Invocación
- 5 Ejemplos
 - Alcance, Invocación

Modelos y Paradigmas de Programación



Plan

- 1 Conceptos básicos
 - Alcance léxico
 - Alcance dinámico vs. estático
- 2 La máquina abstracta
 - Componentes y comportamiento
 - Ambientes
- 3 Declaraciones que no se suspenden
 - Skip, secuenciación, local, ligaduras
 - Los procedimientos como valores
- 4 Declaraciones que se suspenden
 - Condicional, Reconocimiento de patrones, Invocación
- 5 Ejemplos
 - Alcance, Invocación

Modelos y Paradigmas de Programación



Identificadores de variables y alcance léxico

Alcance léxico

- El significado de x es determinado por la declaración `local` más interna que declara a x .
- El área del programa donde x conserva ese significado se llama el **alcance** de x .
- Dos tipos de alcance: léxico y dinámico. El más usado es el **alcance léxico**.
- El significado de un identificador se puede determinar mirando sólo un pedazo del programa.

Ejemplo

```
local X in
  X=1
  local X in
    X=2
    {Browse X}
  end
  {Browse X}
end
```

- ¿Qué se ve en el browser?

Modelos y Paradigmas de Programación



Identificadores de variables y alcance léxico

Alcance léxico

- El significado de x es determinado por la declaración `local` más interna que declara a x .
- El área del programa donde x conserva ese significado se llama el **alcance** de x .
- Dos tipos de alcance: léxico y dinámico. El más usado es el **alcance léxico**.
- El significado de un identificador se puede determinar mirando sólo un pedazo del programa.

Ejemplo

```
local X in
  X=1
  local X in
    X=2
    {Browse X}
  end
  {Browse X}
end
```

- ¿Qué se ve en el browser?

Modelos y Paradigmas de Programación



Identificadores de variables y alcance léxico

Alcance léxico

- El significado de x es determinado por la declaración `local` más interna que declara a x .
- El área del programa donde x conserva ese significado se llama el **alcance** de x .
- Dos tipos de alcance: léxico y dinámico. El más usado es el **alcance léxico**.
- El significado de un identificador se puede determinar mirando sólo un pedazo del programa.

Ejemplo

```
local X in
  X=1
  local X in
    X=2
    {Browse X}
  end
  {Browse X}
end
```

- ¿Qué se ve en el browser?

1
2
3
4
5
6
7
8
9
10
11
12
13
14
15
16
17
18
19
20
21
22
23
24
25
26
27
28
29
30
31
32
33
34
35
36
37
38
39
40
41
42
43
44
45
46
47
48
49
50
51
52
53
54
55
56
57
58
59
60
61
62
63
64
65
66
67
68
69
70
71
72
73
74
75
76
77
78
79
80
81
82
83
84
85
86
87
88
89
90
91
92
93
94
95
96
97
98
99
100

Modelos y Paradigmas de Programación



Identificadores de variables y alcance léxico

Alcance léxico

- El significado de x es determinado por la declaración `local` más interna que declara a x .
- El área del programa donde x conserva ese significado se llama el **alcance** de x .
- Dos tipos de alcance: léxico y dinámico. El más usado es el **alcance léxico**.
- El significado de un identificador se puede determinar mirando sólo un pedazo del programa.

Ejemplo

```
local X in
  X=1
  local X in
    X=2
    {Browse X}
  end
  {Browse X}
end
```

- ¿Qué se ve en el browser?
- Hay un solo identificador, pero en diferentes puntos de la ejecución referencia diferentes variables.

Modelos y Paradigmas de Programación



Identificadores de variables y alcance léxico

Alcance léxico

- El significado de x es determinado por la declaración `local` más interna que declara a x .
- El área del programa donde x conserva ese significado se llama el **alcance** de x .
- Dos tipos de alcance: léxico y dinámico. El más usado es el **alcance léxico**.
- El significado de un identificador se puede determinar mirando sólo un pedazo del programa.

Ejemplo

```
local X in
  X=1
  local X in
    X=2
    {Browse X}
  end
  {Browse X}
end
```

- ¿Qué se ve en el browser?
- Hay un solo identificador, pero en diferentes puntos de la ejecución, referencia diferentes variables.

Modelos y Paradigmas de Programación



Identificadores de variables y alcance léxico

Alcance léxico

- El significado de x es determinado por la declaración `local` más interna que declara a x .
- El área del programa donde x conserva ese significado se llama el **alcance** de x .
- Dos tipos de alcance: léxico y dinámico. El más usado es el **alcance léxico**.
- El significado de un identificador se puede determinar mirando sólo un pedazo del programa.

Ejemplo

```
local X in
  X=1
  local X in
    X=2
    {Browse X}
  end
  {Browse X}
end
```

- ¿Qué se ve en el browser?
- Hay un solo identificador, pero en diferentes puntos de la ejecución, referencia diferentes variables.

Modelos y Paradigmas de Programación



Procedimientos

Sin referencias externas

```

proc {Max X Y ?Z}
  if X>=Y then Z=X
           else Z=Y end
end

```

- “?” es solo un comentario.
- {Max 3 5 C} liga C a 5. ¿Cómo?
- x, y, y z se ligan a 3, 5, y a la variable no-ligada referenciada por c.
- Paso de parámetros **por referencia**.

Con referencias externas

- Considere


```

if X>=Y then Z=X
           else Z=Y end

```

 no puede ser ejecutada! x, y, y z, son libres.

Modelos y Paradigmas de Programación



Procedimientos

Sin referencias externas

```

proc {Max X Y ?Z}
  if X>=Y then Z=X
           else Z=Y end
end

```

- “?” es solo un comentario.
- {Max 3 5 C} liga C a 5. ¿Cómo?
- x, y, y z se ligan a 3, 5, y a la variable no-ligada referenciada por c.
- Paso de parámetros **por referencia**.

Con referencias externas

- Considere

```

if X>=Y then Z=X
           else Z=Y end

```

¡no puede ser ejecutada! x, y, y z, son libres.

Modelos y Paradigmas de Programación



Procedimientos

Sin referencias externas

```

proc {Max X Y ?Z}
  if X>=Y then Z=X
             else Z=Y end
end

```

- “?” es solo un comentario.
- {Max 3 5 C} liga C a 5. ¿Cómo?
- X, Y, y Z se ligan a 3, 5, y a la variable no-ligada referenciada por C.
- Paso de parámetros por referencia.

Con referencias externas

■ Considere

```

if X>=Y then Z=X
           else Z=Y end

```

¡no puede ser ejecutada! x, y, y z, son libres.

Modelos y Paradigmas de Programación



Procedimientos

Sin referencias externas

```

proc {Max X Y ?Z}
  if X>=Y then Z=X
            else Z=Y end
end

```

- “?” es solo un comentario.
- {Max 3 5 C} liga C a 5. ¿Cómo?
- X, Y, y Z se ligan a 3, 5, y a la variable no-ligada referenciada por C.
- Paso de parámetros **por referencia**.

Con referencias externas

■ Considere

```

if X>=Y then Z=X
          else Z=Y end

```

¡no puede ser ejecutada! x, y, y z, son libres.

■ ¿Con qué valor queda ligado a Z?

```

local Y=10 in
  proc {L3 X Z}
    if X>=Y then Z=X
              else Z=Y
    end
  end
local Y=15 in
  {L3 5 Z}
end

```

Modelos y Paradigmas de Programación



Procedimientos

Sin referencias externas

```

proc {Max X Y ?Z}
  if X>=Y then Z=X
            else Z=Y end
end

```

- “?” es solo un comentario.
- {Max 3 5 C} liga C a 5. ¿Cómo?
- X, Y, y Z se ligan a 3, 5, y a la variable no-ligada referenciada por C.
- Paso de parámetros **por referencia**.

Con referencias externas

■ Considere

```

if X>=Y then Z=X
          else Z=Y end

```

¡no puede ser ejecutada! X, Y, y Z, son **libres**.

■ ¿Con qué valor queda ligado z ?

```

local Y=10 LB in
  proc {LB X ?Z}
    if X>=Y then Z=X
              else Z=Y
    end
  end
local Y=15 Z in
  {LB 5 Z}
end
end

```

Modelos y Paradigmas de Programación



Procedimientos

Sin referencias externas

```
proc {Max X Y ?Z}
  if X>=Y then Z=X
            else Z=Y end
end
```

- “?” es solo un comentario.
- {Max 3 5 C} liga C a 5. ¿Cómo?
- X, Y, y Z se ligan a 3, 5, y a la variable no-ligada referenciada por C.
- Paso de parámetros **por referencia**.

Con referencias externas

- Considere

```
if X>=Y then Z=X
        else Z=Y end
```

¡no puede ser ejecutada! X, Y, y Z, son **libres**.

- ¿Con qué valor queda ligado Z ?

```
local Y=10 LB in
  proc {LB X ?Z}
    if X>=Y then Z=X
              else Z=Y
    end
  end
  local Y=15 Z in
    {LB 5 Z}
  end
end
```

Modelos y Paradigmas de Programación



Plan

- 1 Conceptos básicos
 - Alcance léxico
 - Alcance dinámico vs. estático
- 2 La máquina abstracta
 - Componentes y comportamiento
 - Ambientes
- 3 Declaraciones que no se suspenden
 - Skip, secuenciación, local, ligaduras
 - Los procedimientos como valores
- 4 Declaraciones que se suspenden
 - Condicional, Reconocimiento de patrones, Invocación
- 5 Ejemplos
 - Alcance, Invocación

Modelos y Paradigmas de Programación



Alcance dinámico vs. Alcance estático

Ejemplo

- Considere el programa:

```
local P Q in
  proc {Q X}
    {Browse estat(X)}
  end
  proc {P X} {Q X} end
  local Q in
    proc {Q X}
      {Browse din(X)}
    end
    {P hola}
  end
end
```

¿Qué debería mostrar en pantalla?

- Alcance estático: estat(hola)
- Alcance dinámico: din(hola)

¿Cuál es el comportamiento correcto por defecto?

- Estático: porque el procedimiento funciona independientemente del ambiente donde haya sido definido.

Modelos y Paradigmas de Programación



Alcance dinámico vs. Alcance estático

Ejemplo

- Considere el programa:

```
local P Q in
  proc {Q X}
    {Browse estat(X)}
  end
  proc {P X} {Q X} end
  local Q in
    proc {Q X}
      {Browse din(X)}
    end
    {P hola}
  end
end
```

¿Qué debería mostrar en pantalla?

- Alcance estático: `estat(hola)`
- Alcance dinámico: `din(hola)`

¿Cuál es el comportamiento correcto por defecto?

- Estático: porque el procedimiento funciona independientemente del ambiente donde haya sido definido.

Modelos y Paradigmas de Programación



Alcance dinámico vs. Alcance estático

Ejemplo

- Considere el programa:

```
local P Q in
  proc {Q X}
    {Browse estat(X)}
  end
  proc {P X} {Q X} end
  local Q in
    proc {Q X}
      {Browse din(X)}
    end
    {P hola}
  end
end
```

¿Qué debería mostrar en pantalla?

- Alcance estático: `estat(hola)`
- Alcance dinámico: `din(hola)`

¿Cuál es el comportamiento correcto por defecto?

- Estático: porque el procedimiento funciona independientemente del ambiente donde haya sido definido.
- Cuando usar Dinámico: procedimientos que se ejecutan en máquinas remotas.

Modelos y Paradigmas de Programación



Alcance dinámico vs. Alcance estático

Ejemplo

- Considere el programa:

```
local P Q in
  proc {Q X}
    {Browse estat(X)}
  end
  proc {P X} {Q X} end
  local Q in
    proc {Q X}
      {Browse din(X)}
    end
    {P hola}
  end
end
```

¿Qué debería mostrar en pantalla?

- Alcance estático: `estat(hola)`
- Alcance dinámico: `din(hola)`

¿Cuál es el comportamiento correcto por defecto?

- Estático: porque el procedimiento funciona independientemente del ambiente donde haya sido definido.
- Cuando usar Dinámico: procedimientos que se ejecutan en máquinas remotas.

Modelos y Paradigmas de Programación



Alcance dinámico vs. Alcance estático

Ejemplo

- Considere el programa:

```
local P Q in
  proc {Q X}
    {Browse estat(X)}
  end
  proc {P X} {Q X} end
  local Q in
    proc {Q X}
      {Browse din(X)}
    end
    {P hola}
  end
end
```

¿Qué debería mostrar en pantalla?

- Alcance estático: `estat(hola)`
- Alcance dinámico: `din(hola)`

¿Cuál es el comportamiento correcto por defecto?

- Estático: porque el procedimiento funciona independientemente del ambiente donde haya sido definido.
- Cuando usar Dinámico: procedimientos que se ejecutan en máquinas remotas.

Modelos y Paradigmas de Programación



Plan

- 1 Conceptos básicos
 - Alcance léxico
 - Alcance dinámico vs. estático
- 2 La máquina abstracta
 - Componentes y comportamiento
 - Ambientes
- 3 Declaraciones que no se suspenden
 - Skip, secuenciación, local, ligaduras
 - Los procedimientos como valores
- 4 Declaraciones que se suspenden
 - Condicional, Reconocimiento de patrones, Invocación
- 5 Ejemplos
 - Alcance, Invocación

Modelos y Paradigmas de Programación



La máquina abstracta: componentes

Almacén de asignación única

- σ es un conjunto de variables del almacén.
- $\sigma = \{x_1, x_2 = x_3, x_4 = a \mid x_2\}$

Ambiente

- E es una asociación de identificadores de variable en entidades de σ .
- $E = \{x \rightarrow x, y \rightarrow y \dots\}$,

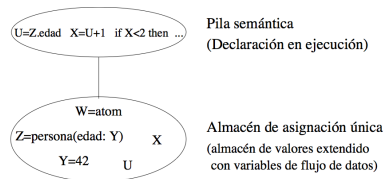
Declaración semántica ($\langle d \rangle, E$)

Estado de ejecución

(ST, σ) donde ST es una pila de declaraciones semánticas.

Computación

secuencia de estados de ejecución, a partir de un estado inicial: $(ST_0, \sigma_0) \rightarrow (ST_1, \sigma_1) \rightarrow (ST_2, \sigma_2) \rightarrow \dots$



Modelos y Paradigmas de Programación



La máquina abstracta: componentes

Almacén de asignación única

- σ es un conjunto de variables del almacén.
- $\sigma = \{x_1, x_2 = x_3, x_4 = a \mid x_2\}$

Ambiente

- E es una asociación de identificadores de variable en entidades de σ .
- $E = \{x \rightarrow x, y \rightarrow y \dots\}$,

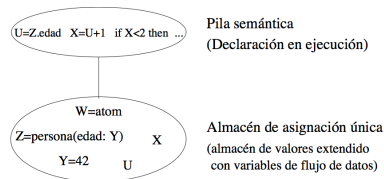
Declaración semántica ($\langle d \rangle, E$)

Estado de ejecución

(ST, σ) donde ST es una pila de declaraciones semánticas.

Computación

secuencia de estados de ejecución, a partir de un estado inicial: $(ST_0, \sigma_0) \rightarrow (ST_1, \sigma_1) \rightarrow (ST_2, \sigma_2) \rightarrow \dots$



Modelos y Paradigmas de Programación



La máquina abstracta: componentes

Almacén de asignación única

- σ es un conjunto de variables del almacén.
- $\sigma = \{x_1, x_2 = x_3, x_4 = a \mid x_2\}$

Ambiente

- E es una asociación de identificadores de variable en entidades de σ .
- $E = \{x \rightarrow x, y \rightarrow y \dots\}$,

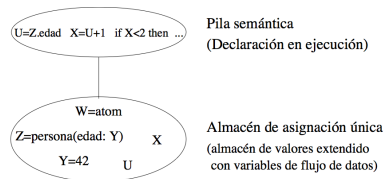
Declaración semántica ($\langle d \rangle, E$)

Estado de ejecución

(ST, σ) donde ST es una pila de declaraciones semánticas.

Computación

secuencia de estados de ejecución, a partir de un estado inicial: $(ST_0, \sigma_0) \rightarrow (ST_1, \sigma_1) \rightarrow (ST_2, \sigma_2) \rightarrow \dots$



Modelos y Paradigmas de Programación



La máquina abstracta: componentes

Almacén de asignación única

- σ es un conjunto de variables del almacén.
- $\sigma = \{x_1, x_2 = x_3, x_4 = a \mid x_2\}$

Ambiente

- E es una asociación de identificadores de variable en entidades de σ .
- $E = \{x \rightarrow x, y \rightarrow y \dots\}$,

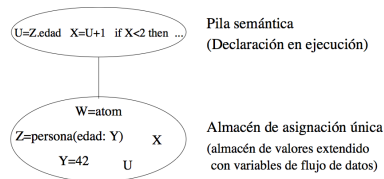
Declaración semántica ($\langle d \rangle, E$)

Estado de ejecución

(ST, σ) donde ST es una pila de declaraciones semánticas.

Computación

secuencia de estados de ejecución, a partir de un estado inicial: $(ST_0, \sigma_0) \rightarrow (ST_1, \sigma_1) \rightarrow (ST_2, \sigma_2) \rightarrow \dots$



Modelos y Paradigmas de Programación



La máquina abstracta: componentes

Almacén de asignación única

- σ es un conjunto de variables del almacén.
- $\sigma = \{x_1, x_2 = x_3, x_4 = a \mid x_2\}$

Ambiente

- E es una asociación de identificadores de variable en entidades de σ .
- $E = \{x \rightarrow x, y \rightarrow y \dots\}$,

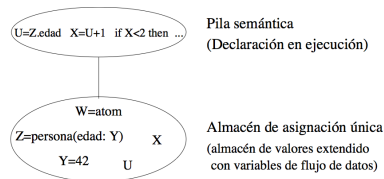
Declaración semántica ($\langle d \rangle, E$)

Estado de ejecución

(ST, σ) donde ST es una pila de declaraciones semánticas.

Computación

secuencia de estados de ejecución, a partir de un estado inicial: $(ST_0, \sigma_0) \rightarrow (ST_1, \sigma_1) \rightarrow (ST_2, \sigma_2) \rightarrow \dots$



Modelos y Paradigmas de Programación



Ejecución

Ejecutar una declaración $\langle d \rangle$

- Estado inicial:

$$([(\langle d \rangle, \emptyset), \emptyset)$$

- Se toma el primer elemento de ST y se procede con su ejecución.
- Estado final: pila semántica vacía.

Estados de la pila semántica

Modelos y Paradigmas de Programación



Ejecución

Ejecutar una declaración $\langle d \rangle$

- Estado inicial:

$$([(\langle d \rangle, \emptyset)], \emptyset)$$

- Se toma el primer elemento de ST y se procede con su ejecución.
- Estado final: pila semántica vacía.

Estados de la pila semántica

- Ejecutable: ST puede realizar una etapa de computación.

Modelos y Paradigmas de Programación



Ejecución

Ejecutar una declaración $\langle d \rangle$

- Estado inicial:

$$([(\langle d \rangle, \emptyset), \emptyset)$$

- Se toma el primer elemento de ST y se procede con su ejecución.
- Estado final: pila semántica vacía.

Estados de la pila semántica

- **Ejecutable:** ST puede realizar una etapa de computación.
- **Terminado:** ST está vacía.
- **Suspendido:** ST no está vacía, pero tampoco puede realizar una etapa de computación.

Ejecución

Ejecutar una declaración $\langle d \rangle$

- Estado inicial:

$$([(\langle d \rangle, \emptyset)], \emptyset)$$

- Se toma el primer elemento de ST y se procede con su ejecución.
- Estado final: pila semántica vacía.

Estados de la pila semántica

- **Ejecutable:** ST puede realizar una etapa de computación.
- **Terminado:** ST está vacía.
- **Suspendido:** ST no está vacía, pero tampoco puede realizar una etapa de computación.

Modelos y Paradigmas de Programación



Ejecución

Ejecutar una declaración $\langle d \rangle$

- Estado inicial:

$$([(\langle d \rangle, \emptyset)], \emptyset)$$

- Se toma el primer elemento de ST y se procede con su ejecución.
- Estado final: pila semántica vacía.

Estados de la pila semántica

- **Ejecutable:** ST puede realizar una etapa de computación.
- **Terminado:** ST está vacía.
- **Suspendido:** ST no está vacía, pero tampoco puede realizar una etapa de computación.

Ejecución

Ejecutar una declaración $\langle d \rangle$

- Estado inicial:

$$([(\langle d \rangle, \emptyset)], \emptyset)$$

- Se toma el primer elemento de ST y se procede con su ejecución.
- Estado final: pila semántica vacía.

Estados de la pila semántica

- **Ejecutable**: ST puede realizar una etapa de computación.
- **Terminado**: ST está vacía.
- **Suspendido**: ST no está vacía, pero tampoco puede realizar una etapa de computación.

Modelos y Paradigmas de Programación



Plan

- 1 Conceptos básicos
 - Alcance léxico
 - Alcance dinámico vs. estático
- 2 **La máquina abstracta**
 - Componentes y comportamiento
 - **Ambientes**
- 3 Declaraciones que no se suspenden
 - Skip, secuenciación, local, ligaduras
 - Los procedimientos como valores
- 4 Declaraciones que se suspenden
 - Condicional, Reconocimiento de patrones, Invocación
- 5 Ejemplos
 - Alcance, Invocación

Modelos y Paradigmas de Programación



Calculando con ambientes

Recordando qué es un ambiente

- E es una función que asocia identificadores de variables $\langle x \rangle$ con entidades del almacén.
- $E(\langle x \rangle)$ representa la entidad del almacén asociada con el identificador $\langle x \rangle$ en el ambiente E .

Extensión



$$E' = E + \{\langle x \rangle \rightarrow x\}$$

- $E'(\langle x \rangle) = x$, y $E'(\langle y \rangle) = E(\langle y \rangle)$ para $\langle y \rangle \neq \langle x \rangle$.

- $E + \{\langle x \rangle_1 \rightarrow x_1, \dots, \langle x \rangle_n \rightarrow x_n\}$.

Restricción

$$E|_{\{\langle x \rangle_1, \dots, \langle x \rangle_n\}}$$

denota un ambiente nuevo E' tal que

$$\text{dom}(E') = \text{dom}(E) \cap \{\langle x \rangle_1, \dots, \langle x \rangle_n\}$$

$$\text{y } E'(\langle x \rangle) = E(\langle x \rangle) \text{ para todo } \langle x \rangle \in \text{dom}(E').$$

Calculando con ambientes

Recordando qué es un ambiente

- E es una función que asocia identificadores de variables $\langle x \rangle$ con entidades del almacén.
- $E(\langle x \rangle)$ representa la entidad del almacén asociada con el identificador $\langle x \rangle$ en el ambiente E .

Restricción

$$E|_{\{\langle x \rangle_1, \dots, \langle x \rangle_n\}}$$

denota un ambiente nuevo E' tal que
 $\text{dom}(E') = \text{dom}(E) \cap \{\langle x \rangle_1, \dots, \langle x \rangle_n\}$
 y $E'(\langle x \rangle) = E(\langle x \rangle)$ para todo $\langle x \rangle \in \text{dom}(E')$.

Extensión



$$E' = E + \{\langle x \rangle \rightarrow x\}$$

- $E'(\langle x \rangle) = x$, y $E'(\langle y \rangle) = E(\langle y \rangle)$
para $\langle y \rangle \neq \langle x \rangle$.
- $E + \{\langle x \rangle_1 \rightarrow x_1, \dots, \langle x \rangle_n \rightarrow x_n\}$.

Calculando con ambientes

Recordando qué es un ambiente

- E es una función que asocia identificadores de variables $\langle x \rangle$ con entidades del almacén.
- $E(\langle x \rangle)$ representa la entidad del almacén asociada con el identificador $\langle x \rangle$ en el ambiente E .

Restricción

$$E|_{\{\langle x \rangle_1, \dots, \langle x \rangle_n\}}$$

denota un ambiente nuevo E' tal que
 $\text{dom}(E') = \text{dom}(E) \cap \{\langle x \rangle_1, \dots, \langle x \rangle_n\}$
 y $E'(\langle x \rangle) = E(\langle x \rangle)$ para todo $\langle x \rangle \in \text{dom}(E')$.

Extensión



$$E' = E + \{\langle x \rangle \rightarrow x\}$$

- $E'(\langle x \rangle) = x$, y $E'(\langle y \rangle) = E(\langle y \rangle)$
para $\langle y \rangle \neq \langle x \rangle$.
- $E + \{\langle x \rangle_1 \rightarrow x_1, \dots, \langle x \rangle_n \rightarrow x_n\}$.

Modelos y Paradigmas de Programación



Plan

- 1 Conceptos básicos
 - Alcance léxico
 - Alcance dinámico vs. estático
- 2 La máquina abstracta
 - Componentes y comportamiento
 - Ambientes
- 3 Declaraciones que no se suspenden
 - Skip, secuenciación, local, ligaduras
 - Los procedimientos como valores
- 4 Declaraciones que se suspenden
 - Condicional, Reconocimiento de patrones, Invocación
- 5 Ejemplos
 - Alcance, Invocación

La declaración `skip`

La declaración semántica es:

 (skip, E)

La ejecución se completa con sólo tomar la pareja de la pila semántica.

Gráficamente



La Composición Secuencial

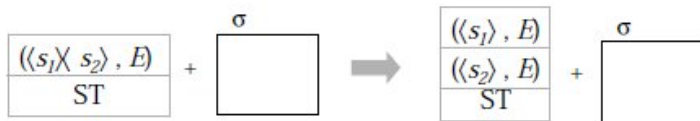
La declaración semántica es:

$$(\langle d \rangle_1 \langle d \rangle_2, E)$$

La ejecución consiste de las acciones siguientes:

- Colocar $(\langle d \rangle_2, E)$ en la pila.
- Colocar $(\langle d \rangle_1, E)$ en la pila.

Gráficamente



Modelos y Paradigmas de Programación



Declaración de variable (la declaración `local`) (1)

La declaración semántica es:

$$(\text{local } \langle x \rangle \text{ in } \langle d \rangle \text{ end}, E)$$

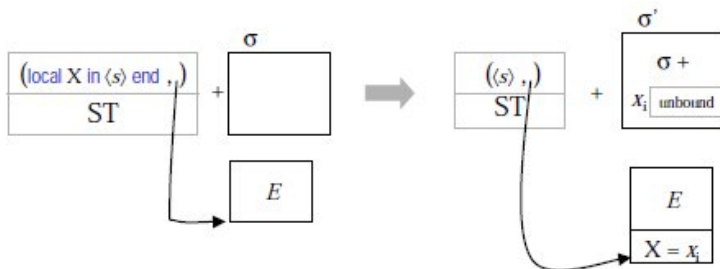
La ejecución consiste de las acciones siguientes:

- Crear una variable nueva, x , en el almacén.
- Calcule E' como $E + \{\langle x \rangle \rightarrow x\}$,
- Coloque $(\langle d \rangle, E')$ en la pila.

Modelos y Paradigmas de Programación

Declaración de variable (la declaración `local`)(2)

Gráficamente



Modelos y Paradigmas de Programación



Ligadura variable-variable, variable-valor

Variable-Variable

La declaración semántica es:

$$(\langle x \rangle_1 = \langle x \rangle_2, E)$$

La ejecución consiste de la acción siguiente:

- Ligue $E(\langle x \rangle_1)$ y $E(\langle x \rangle_2)$ en el almacén.

Construcción de valores

Números y registros: claro!

¿Y los procedimientos?

Variable-Valor

La declaración semántica es:

$$(\langle x \rangle = \langle v \rangle, E)$$

donde $\langle v \rangle$ es un valor parcialmente construido de tipo registro, número, o procedimiento. La ejecución consiste de las acciones siguientes:

1. Crear una variable nueva, x , en el almacén.
2. Construir el valor representado por $\langle v \rangle$ en el almacén y hacer que x lo referencie. Todos los identificadores de $\langle v \rangle$ se reemplazan por sus contenidos en el almacén, de acuerdo al ambiente E .
3. Ligue $E(\langle x \rangle)$ y x en el almacén.

Modelos y Paradigmas de Programación



Ligadura variable-variable, variable-valor

Variable-Variable

La declaración semántica es:

$$(\langle x \rangle_1 = \langle x \rangle_2, E)$$

La ejecución consiste de la acción siguiente:

- Ligue $E(\langle x \rangle_1)$ y $E(\langle x \rangle_2)$ en el almacén.

Construcción de valores
Números y registros: claro!
¿Y los procedimientos?

Variable-Valor

La declaración semántica es:

$$(\langle x \rangle = \langle v \rangle, E)$$

donde $\langle v \rangle$ es un valor parcialmente construido de tipo registro, número, o procedimiento. La ejecución consiste de las acciones siguientes:

- Crear una variable nueva, x , en el almacén.
- **Construir el valor** representado por $\langle v \rangle$ en el almacén y hacer que x lo referencie. Todos los identificadores de $\langle v \rangle$ se reemplazan por sus contenidos en el almacén, de acuerdo al ambiente E .
- Ligar $E(\langle x \rangle)$ y x en el almacén.

Modelos y Paradigmas de Programación



Ligadura variable-variable, variable-valor

Variable-Variable

La declaración semántica es:

$$(\langle x \rangle_1 = \langle x \rangle_2, E)$$

La ejecución consiste de la acción siguiente:

- Ligue $E(\langle x \rangle_1)$ y $E(\langle x \rangle_2)$ en el almacén.

Construcción de valores

Números y registros: claro!

¿Y los procedimientos?

Variable-Valor

La declaración semántica es:

$$(\langle x \rangle = \langle v \rangle, E)$$

donde $\langle v \rangle$ es un valor parcialmente construido de tipo registro, número, o procedimiento. La ejecución consiste de las acciones siguientes:

- Crear una variable nueva, x , en el almacén.
- **Construir el valor** representado por $\langle v \rangle$ en el almacén y hacer que x lo referencie. Todos los identificadores de $\langle v \rangle$ se reemplazan por sus contenidos en el almacén, de acuerdo al ambiente E .
- Ligar $E(\langle x \rangle)$ y x en el almacén.

Modelos y Paradigmas de Programación



Ligadura variable-variable, variable-valor

Variable-Variable

La declaración semántica es:

$$(\langle x \rangle_1 = \langle x \rangle_2, E)$$

La ejecución consiste de la acción siguiente:

- Ligue $E(\langle x \rangle_1)$ y $E(\langle x \rangle_2)$ en el almacén.

Construcción de valores

Números y registros: claro!

¿Y los procedimientos?

Variable-Valor

La declaración semántica es:

$$(\langle x \rangle = \langle v \rangle, E)$$

donde $\langle v \rangle$ es un valor parcialmente construido de tipo registro, número, o procedimiento. La ejecución consiste de las acciones siguientes:

- Crear una variable nueva, x , en el almacén.
- **Construir el valor** representado por $\langle v \rangle$ en el almacén y hacer que x lo referencie. Todos los identificadores de $\langle v \rangle$ se reemplazan por sus contenidos en el almacén, de acuerdo al ambiente E .
- Ligar $E(\langle x \rangle)$ y x en el almacén.

Modelos y Paradigmas de Programación



Plan

- 1 Conceptos básicos
 - Alcance léxico
 - Alcance dinámico vs. estático
- 2 La máquina abstracta
 - Componentes y comportamiento
 - Ambientes
- 3 **Declaraciones que no se suspenden**
 - Skip, secuenciación, local, ligaduras
 - **Los procedimientos como valores**
- 4 Declaraciones que se suspenden
 - Condicional, Reconocimiento de patrones, Invocación
- 5 Ejemplos
 - Alcance, Invocación

Modelos y Paradigmas de Programación



Representación interna de los procedimientos (1)

Ocurrencias libres y ligadas de identificadores

- Una declaración $\langle d \rangle$ puede contener múltiples ocurrencias de identificadores de variables.
- Dado un identificador: ¿Dónde fue definido?
- Si la definición está en alguna declaración (dentro o no de $\langle d \rangle$) que rodea (i.e. encierra) textualmente la ocurrencia, entonces decimos que la definición obedece el **alcance léxico** (o alcance estático).
- Una **ocurrencia** de un identificador x está **ligada** con respecto a $\langle d \rangle$ si x está definido dentro de $\langle d \rangle$ (en una declaración `local`, en el patrón de una declaración `case`, o como argumento de una declaración de un procedimiento).
- Una **ocurrencia** de un identificador x está **libre** si no está ligada.
- En un programa ejecutable, toda ocurrencia de un identificador está ligada con respecto al programa completo.

Modelos y Paradigmas de Programación



Representación interna de los procedimientos (1)

Ocurrencias libres y ligadas de identificadores

- Una declaración $\langle d \rangle$ puede contener múltiples ocurrencias de identificadores de variables.
- Dado un identificador: ¿Dónde fue definido?
- Si la definición está en alguna declaración (dentro o no de $\langle d \rangle$) que rodea (i.e. encierra) textualmente la ocurrencia, entonces decimos que la definición obedece el **alcance léxico** (o alcance estático).
- Una **ocurrencia** de un identificador x está **ligada** con respecto a $\langle d \rangle$ si x está definido dentro de $\langle d \rangle$ (en una declaración `local`, en el patrón de una declaración `case`, o como argumento de una declaración de un procedimiento).
- Una **ocurrencia** de un identificador x está **libre** si no está ligada.
- En un programa ejecutable, toda ocurrencia de un identificador está ligada con respecto al programa completo.

Modelos y Paradigmas de Programación



Representación interna de los procedimientos (1)

Ocurrencias libres y ligadas de identificadores

- Una declaración $\langle d \rangle$ puede contener múltiples ocurrencias de identificadores de variables.
- Dado un identificador: ¿Dónde fue definido?
- Si la definición está en alguna declaración (dentro o no de $\langle d \rangle$) que rodea (i.e. encierra) textualmente la ocurrencia, entonces decimos que la definición obedece el **alcance léxico** (o alcance estático).
- Una **ocurrencia** de un identificador x está **ligada** con respecto a $\langle d \rangle$ si x está definido dentro de $\langle d \rangle$ (en una declaración `local`, en el patrón de una declaración `case`, o como argumento de una declaración de un procedimiento).
- Una **ocurrencia** de un identificador x está **libre** si no está ligada.
- En un programa ejecutable, toda ocurrencia de un identificador está ligada con respecto al programa completo.

Modelos y Paradigmas de Programación



Representación interna de los procedimientos (1)

Ocurrencias libres y ligadas de identificadores

- Una declaración $\langle d \rangle$ puede contener múltiples ocurrencias de identificadores de variables.
- Dado un identificador: ¿Dónde fue definido?
- Si la definición está en alguna declaración (dentro o no de $\langle d \rangle$) que rodea (i.e. encierra) textualmente la ocurrencia, entonces decimos que la definición obedece el **alcance léxico** (o alcance estático).
- Una **ocurrencia** de un identificador x está **ligada** con respecto a $\langle d \rangle$ si x está definido dentro de $\langle d \rangle$ (en una declaración `local`, en el patrón de una declaración `case`, o como argumento de una declaración de un procedimiento).
- Una **ocurrencia** de un identificador x está **libre** si no está ligada.
- En un programa ejecutable, toda ocurrencia de un identificador está ligada con respecto al programa completo.

Modelos y Paradigmas de Programación



Representación interna de los procedimientos (1)

Ocurrencias libres y ligadas de identificadores

- Una declaración $\langle d \rangle$ puede contener múltiples ocurrencias de identificadores de variables.
- Dado un identificador: ¿Dónde fue definido?
- Si la definición está en alguna declaración (dentro o no de $\langle d \rangle$) que rodea (i.e. encierra) textualmente la ocurrencia, entonces decimos que la definición obedece el **alcance léxico** (o alcance estático).
- Una **ocurrencia** de un identificador x está **ligada** con respecto a $\langle d \rangle$ si x está definido dentro de $\langle d \rangle$ (en una declaración `local`, en el patrón de una declaración `case`, o como argumento de una declaración de un procedimiento).
- Una **ocurrencia** de un identificador x está **libre** si no está ligada.
- En un programa ejecutable, toda ocurrencia de un identificador está ligada con respecto al programa completo.

Modelos y Paradigmas de Programación



Representación interna de los procedimientos (1)

Ocurrencias libres y ligadas de identificadores

- Una declaración $\langle d \rangle$ puede contener múltiples ocurrencias de identificadores de variables.
- Dado un identificador: ¿Dónde fue definido?
- Si la definición está en alguna declaración (dentro o no de $\langle d \rangle$) que rodea (i.e. encierra) textualmente la ocurrencia, entonces decimos que la definición obedece el **alcance léxico** (o alcance estático).
- Una **ocurrencia** de un identificador x está **ligada** con respecto a $\langle d \rangle$ si x está definido dentro de $\langle d \rangle$ (en una declaración `local`, en el patrón de una declaración `case`, o como argumento de una declaración de un procedimiento).
- Una **ocurrencia** de un identificador x está **libre** si no está ligada.
- En un programa ejecutable, toda ocurrencia de un identificador está ligada con respecto al programa completo.

Modelos y Paradigmas de Programación



Representación interna de los procedimientos (2)

Declaración no ejecutable

```
local Arg1 Arg2 in
  Arg1=111*111
  Arg2=999*999
  Res=Arg1+Arg2
end
```

Todas las ocurrencias de `Arg1` y `Arg2` están ligadas y `Res` está libre.

Declaración ejecutable

```
local Res in
  local Arg1 Arg2 in
    Arg1=111*111
    Arg2=999*999
    Res=Arg1+Arg2
  end
  {Browse Res}
end
```

¿La ocurrencia de `Browse` es libre?

Modelos y Paradigmas de Programación



Representación interna de los procedimientos (2)

Declaración no ejecutable

```
local Arg1 Arg2 in
  Arg1=111*111
  Arg2=999*999
  Res=Arg1+Arg2
end
```

Todas las ocurrencias de `Arg1` y `Arg2` están ligadas y `Res` está libre.

Declaración ejecutable

```
local Res in
  local Arg1 Arg2 in
    Arg1=111*111
    Arg2=999*999
    Res=Arg1+Arg2
  end
  {Browse Res}
end
```

¿La ocurrencia de `Browse` es libre?

Modelos y Paradigmas de Programación



Representación interna de los procedimientos (3)

¿Qué hacer con las referencias libres en los procedimientos?

```
proc {LowerBound X ?Z}  
  if X>=Y then Z=X else Z=Y end  
end
```

- `if` tiene seis ocurrencias libres: `x` (dos veces), `y` (dos veces), y `z` (dos veces).
- `x` y `z`, son parámetros formales de `LowerBound`. Su valor estará definido por la invocación.
- Pero, ¿`y`? Su valor debe definirse al momento de la creación del procedimiento.

Modelos y Paradigmas de Programación



Representación interna de los procedimientos (3)

¿Qué hacer con las referencias libres en los procedimientos?

```
proc {LowerBound X ?Z}  
  if X>=Y then Z=X else Z=Y end  
end
```

- `if` tiene seis ocurrencias libres: `x` (dos veces), `y` (dos veces), y `z` (dos veces).
- `x` y `z`, son parámetros formales de `LowerBound`. Su valor estará definido por la invocación.
- Pero, ¿`y`? Su valor debe definirse al momento de la creación del procedimiento.

Modelos y Paradigmas de Programación



Representación interna de los procedimientos (3)

¿Qué hacer con las referencias libres en los procedimientos?

```
proc {LowerBound X ?Z}  
  if X>=Y then Z=X else Z=Y end  
end
```

- `if` tiene seis ocurrencias libres: `x` (dos veces), `y` (dos veces), y `z` (dos veces).
- `x` y `z`, son parámetros formales de `LowerBound`. Su valor estará definido por la invocación.
- Pero, ¿`y`? Su valor debe definirse al momento de la creación del procedimiento.

Modelos y Paradigmas de Programación



Representación interna de los procedimientos (4)

Creación de procedimientos Por medio de la expresión:

```
proc { $  $\langle y \rangle_1$ 
...  $\langle y \rangle_n$  }  $\langle d \rangle$  end
```

Observaciones

- $\langle d \rangle$ puede tener ocurrencias libres de identificadores de variables.
- Si corresponde a parámetros formales: su valor se define cada vez que se invoca el procedimiento. Las llamamos $\langle y \rangle_1, \dots, \langle y \rangle_n$.

Las otras, *referencias externas*, se definen una sola vez y para siempre, en el momento en que se define el procedimiento. Las llamamos $\langle x \rangle_1, \dots, \langle x \rangle_k$.

¿Qué es un valor de tipo procedimiento?

Es una pareja (clausura):

```
(proc { $  $\langle y \rangle_1, \dots, \langle y \rangle_n$  }  $\langle d \rangle$  end, CE)
```

CE (ambiente contextual) es

$E[\langle x \rangle_1, \dots, \langle x \rangle_k]$, donde E es el ambiente en el momento en que el procedimiento es definido.

Modelos y Paradigmas de Programación



Representación interna de los procedimientos (4)

Creación de procedimientos Por medio de la expresión:

```
proc { $  $\langle y \rangle_1$ 
...  $\langle y \rangle_n$  }  $\langle d \rangle$  end
```

Observaciones

- $\langle d \rangle$ puede tener ocurrencias libres de identificadores de variables.
- Si corresponde a parámetros formales: su valor se define cada vez que se invoca el procedimiento. Las llamamos $\{\langle y \rangle_1, \dots, \langle y \rangle_n\}$.
- Las otras, **referencias externas**, se definen una sola vez y para siempre, en el momento en que se define el procedimiento. Las llamamos $\{\langle z \rangle_1, \dots, \langle z \rangle_k\}$.

¿Qué es un valor de tipo procedimiento?

Es una pareja (**clausura**):

```
(proc { $  $\langle y \rangle_1$  ...
 $\langle y \rangle_n$  }  $\langle d \rangle$  end, CE)
```

CE (ambiente contextual) es

$E \upharpoonright \{\langle z \rangle_1, \dots, \langle z \rangle_n\}$, donde E es el ambiente en el momento en que el procedimiento es definido.

Modelos y Paradigmas de Programación



Representación interna de los procedimientos (4)

Observaciones

- $\langle d \rangle$ puede tener ocurrencias libres de identificadores de variables.
- Si corresponde a parámetros formales: su valor se define cada vez que se invoca el procedimiento. Las llamamos $\{\langle y \rangle_1, \dots, \langle y \rangle_n\}$.
- Las otras, **referencias externas**, se definen una sola vez y para siempre, en el momento en que se define el procedimiento. Las llamamos $\{\langle z \rangle_1, \dots, \langle z \rangle_k\}$.

Creación de procedimientos Por medio de la expresión:

$$\text{proc } \{ \$ \langle y \rangle_1 \dots \langle y \rangle_n \} \langle d \rangle \text{ end}$$

¿Qué es un valor de tipo procedimiento?

Es una pareja (**clausura**):

$$(\text{proc } \{ \$ \langle y \rangle_1 \dots \langle y \rangle_n \} \langle d \rangle \text{ end}, CE)$$

CE (ambiente contextual) es

$E \upharpoonright \{\langle z \rangle_1, \dots, \langle z \rangle_n\}$, donde E es el ambiente en el momento en que el procedimiento es definido.

Modelos y Paradigmas de Programación



Representación interna de los procedimientos (4)

Observaciones

- $\langle d \rangle$ puede tener ocurrencias libres de identificadores de variables.
- Si corresponde a parámetros formales: su valor se define cada vez que se invoca el procedimiento. Las llamamos $\{\langle y \rangle_1, \dots, \langle y \rangle_n\}$.
- Las otras, **referencias externas**, se definen una sola vez y para siempre, en el momento en que se define el procedimiento. Las llamamos $\{\langle z \rangle_1, \dots, \langle z \rangle_k\}$.

Creación de procedimientos Por medio de la expresión:

$$\text{proc } \{ \$ \langle y \rangle_1 \dots \langle y \rangle_n \} \langle d \rangle \text{ end}$$

¿Qué es un valor de tipo procedimiento?

Es una pareja (**clausura**):

$$(\text{proc } \{ \$ \langle y \rangle_1 \dots \langle y \rangle_n \} \langle d \rangle \text{ end}, CE)$$

CE (ambiente contextual) es

$E \mid \{\langle z \rangle_1, \dots, \langle z \rangle_n\}$, donde E es el ambiente en el momento en que el procedimiento es definido.

Modelos y Paradigmas de Programación



Representación interna de los procedimientos (4)

Observaciones

- $\langle d \rangle$ puede tener ocurrencias libres de identificadores de variables.
- Si corresponde a parámetros formales: su valor se define cada vez que se invoca el procedimiento. Las llamamos $\{\langle y \rangle_1, \dots, \langle y \rangle_n\}$.
- Las otras, **referencias externas**, se definen una sola vez y para siempre, en el momento en que se define el procedimiento. Las llamamos $\{\langle z \rangle_1, \dots, \langle z \rangle_k\}$.

Creación de procedimientos
Por medio de la expresión:

$$\text{proc } \{ \$ \langle y \rangle_1 \dots \langle y \rangle_n \} \langle d \rangle \text{ end}$$

¿Qué es un valor de tipo procedimiento?

Es una pareja (**clausura**):

$$(\text{proc } \{ \$ \langle y \rangle_1 \dots \langle y \rangle_n \} \langle d \rangle \text{ end}, CE)$$

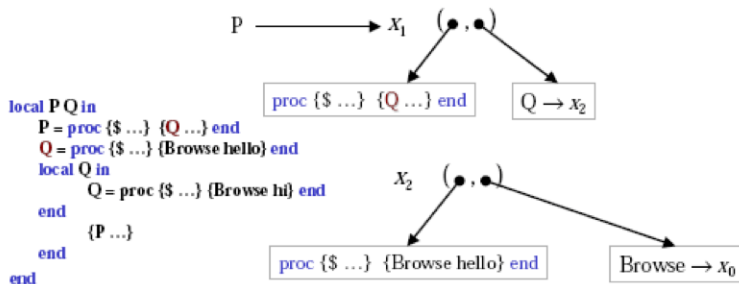
CE (ambiente contextual) es

$E | \{ \langle z \rangle_1, \dots, \langle z \rangle_n \}$, donde E es el ambiente en el momento en que el procedimiento es definido.

Modelos y Paradigmas de Programación



Representación interna de los procedimientos (5)



Modelos y Paradigmas de Programación



Plan

- 1 Conceptos básicos
 - Alcance léxico
 - Alcance dinámico vs. estático
- 2 La máquina abstracta
 - Componentes y comportamiento
 - Ambientes
- 3 Declaraciones que no se suspenden
 - Skip, secuenciación, local, ligaduras
 - Los procedimientos como valores
- 4 Declaraciones que se suspenden
 - Condicional, Reconocimiento de patrones, Invocación
- 5 Ejemplos
 - Alcance, Invocación

Modelos y Paradigmas de Programación



Declaraciones que se suspenden

```

<d> ::= ...
|   if <x> then <d>1 else <d>2 end
|   case <x> of <patrón> then <d>1 else <d>2 end
|   ' { ' <x> <y>1 ... <y>n ' } '

```

- ¿Qué debería suceder con estas declaraciones si $\langle x \rangle$ es no-ligada?
- **Condición de activación:** $E(\langle x \rangle)$ debe estar ligada a un número, registro, o procedimiento.
- En el modelo declarativo una vez una declaración se suspende, no continuará nunca.

Modelos y Paradigmas de Programación



Declaraciones que se suspenden

```
 $\langle d \rangle ::= \dots$   
| if  $\langle x \rangle$  then  $\langle d \rangle_1$  else  $\langle d \rangle_2$  end  
| case  $\langle x \rangle$  of  $\langle patrón \rangle$  then  $\langle d \rangle_1$  else  $\langle d \rangle_2$  end  
|  $' \{ ' \langle x \rangle \langle y \rangle_1 \dots \langle y \rangle_n ' \}'$ 
```

- ¿Qué debería suceder con estas declaraciones si $\langle x \rangle$ es no-ligada?
- **Condición de activación:** $E(\langle x \rangle)$ debe estar ligada a un número, registro, o procedimiento.
- En el modelo declarativo una vez una declaración se suspende, no continuará nunca.

Modelos y Paradigmas de Programación



Declaraciones que se suspenden

```

<d> ::= ...
|   if <x> then <d>1 else <d>2 end
|   case <x> of <patrón> then <d>1 else <d>2 end
|   ' { ' <x> <y>1 ... <y>n ' } '

```

- ¿Qué debería suceder con estas declaraciones si $\langle x \rangle$ es no-ligada?
- **Condición de activación:** $E(\langle x \rangle)$ debe estar ligada a un número, registro, o procedimiento.
- En el modelo declarativo una vez una declaración se suspende, no continuará nunca.

Modelos y Paradigmas de Programación



Declaraciones que se suspenden

```

⟨d⟩ ::= ...
|   if ⟨x⟩ then ⟨d⟩1 else ⟨d⟩2 end
|   case ⟨x⟩ of ⟨patrón⟩ then ⟨d⟩1 else ⟨d⟩2 end
|   ' { ' ⟨x⟩ ⟨y⟩1 ⋯ ⟨y⟩n ' } '

```

- ¿Qué debería suceder con estas declaraciones si $\langle x \rangle$ es no-ligada?
- **Condición de activación:** $E(\langle x \rangle)$ debe estar ligada a un número, registro, o procedimiento.
- En el modelo declarativo una vez una declaración se suspende, no continuará nunca.

Modelos y Paradigmas de Programación



El Condicional (la declaración `if`)

La declaración semántica es:

$$(\text{if } \langle x \rangle \text{ then } \langle d \rangle_1 \text{ else } \langle d \rangle_2 \text{ end}, E)$$

La ejecución consiste de las acciones siguientes:

- Si $E(\langle x \rangle)$ está determinada, entonces:
 - Si $E(\langle x \rangle)$ no es un booleano (`true` o `false`) entonces lance una condición de error.
 - Si $E(\langle x \rangle)$ es `true` entonces ejecute $\langle d \rangle_1, E$ en la CPU.
 - Si $E(\langle x \rangle)$ es `false` entonces ejecute $\langle d \rangle_2, E$ en la CPU.
- Si la condición de activación es falsa, entonces la ejecución se suspende.

Modelos y Paradigmas de Programación



El Condicional (la declaración `if`)

La declaración semántica es:

$$(\text{if } \langle x \rangle \text{ then } \langle d \rangle_1 \text{ else } \langle d \rangle_2 \text{ end}, E)$$

La ejecución consiste de las acciones siguientes:

- Si $E(\langle x \rangle)$ está determinada, entonces:
 - Si $E(\langle x \rangle)$ no es un booleano (`true` o `false`) entonces lance una condición de error.
 - Si $E(\langle x \rangle)$ es `true`, entonces coloque $(\langle d \rangle_1, E)$ en la pila.
 - Si $E(\langle x \rangle)$ es `false`, entonces coloque $(\langle d \rangle_2, E)$ en la pila.
- Si la condición de activación es falsa, entonces la ejecución se suspende.

El Condicional (la declaración `if`)

La declaración semántica es:

$$(\text{if } \langle x \rangle \text{ then } \langle d \rangle_1 \text{ else } \langle d \rangle_2 \text{ end}, E)$$

La ejecución consiste de las acciones siguientes:

- Si $E(\langle x \rangle)$ está determinada, entonces:
 - Si $E(\langle x \rangle)$ no es un booleano (`true` o `false`) entonces lance una condición de error.
 - Si $E(\langle x \rangle)$ es `true`, entonces coloque $(\langle d \rangle_1, E)$ en la pila.
 - Si $E(\langle x \rangle)$ es `false`, entonces coloque $(\langle d \rangle_2, E)$ en la pila.
- Si la condición de activación es falsa, entonces la ejecución se suspende.

Modelos y Paradigmas de Programación



El Condicional (la declaración `if`)

La declaración semántica es:

$$(\text{if } \langle x \rangle \text{ then } \langle d \rangle_1 \text{ else } \langle d \rangle_2 \text{ end}, E)$$

La ejecución consiste de las acciones siguientes:

- Si $E(\langle x \rangle)$ está determinada, entonces:
 - Si $E(\langle x \rangle)$ no es un booleano (`true` o `false`) entonces lance una condición de error.
 - Si $E(\langle x \rangle)$ es `true`, entonces coloque $(\langle d \rangle_1, E)$ en la pila.
 - Si $E(\langle x \rangle)$ es `false`, entonces coloque $(\langle d \rangle_2, E)$ en la pila.
- Si la condición de activación es falsa, entonces la ejecución se suspende.

Modelos y Paradigmas de Programación



El Condicional (la declaración `if`)

La declaración semántica es:

$$(\text{if } \langle x \rangle \text{ then } \langle d \rangle_1 \text{ else } \langle d \rangle_2 \text{ end}, E)$$

La ejecución consiste de las acciones siguientes:

- Si $E(\langle x \rangle)$ está determinada, entonces:
 - Si $E(\langle x \rangle)$ no es un booleano (`true` o `false`) entonces lance una condición de error.
 - Si $E(\langle x \rangle)$ es `true`, entonces coloque $(\langle d \rangle_1, E)$ en la pila.
 - Si $E(\langle x \rangle)$ es `false`, entonces coloque $(\langle d \rangle_2, E)$ en la pila.
- Si la condición de activación es falsa, entonces la ejecución se suspende.

El Condicional (la declaración `if`)

La declaración semántica es:

$$(\text{if } \langle x \rangle \text{ then } \langle d \rangle_1 \text{ else } \langle d \rangle_2 \text{ end}, E)$$

La ejecución consiste de las acciones siguientes:

- Si $E(\langle x \rangle)$ está determinada, entonces:
 - Si $E(\langle x \rangle)$ no es un booleano (`true` o `false`) entonces lance una condición de error.
 - Si $E(\langle x \rangle)$ es `true`, entonces coloque $(\langle d \rangle_1, E)$ en la pila.
 - Si $E(\langle x \rangle)$ es `false`, entonces coloque $(\langle d \rangle_2, E)$ en la pila.
- Si la condición de activación es falsa, entonces la ejecución se suspende.

Modelos y Paradigmas de Programación



La Invocación de procedimiento

La declaración semántica es:

$$(\{\langle x \rangle \langle y \rangle_1 \cdots \langle y \rangle_n\}, E)$$

La ejecución consiste de las acciones siguientes:

- Si $E(\langle x \rangle)$ está determinada, entonces:
 - Si $E(\langle x \rangle)$ no es un valor de tipo procedimiento o es un procedimiento con un número de argumentos diferente de n , entonces lance una condición de error.
 - Si $E(\langle x \rangle)$ tiene la forma $(\text{proc } x \rightarrow \langle y \rangle_1, \dots, \langle y \rangle_n) \text{ env } E$, entonces coloque:

$$(\langle y \rangle, \text{env} \rightarrow (\langle y \rangle_1 \rightarrow E(\langle y \rangle_1), \dots, \langle y \rangle_n \rightarrow E(\langle y \rangle_n))) \text{ env } \text{env}$$
- Si la condición de activación es falsa, entonces se suspende la ejecución.

Modelos y Paradigmas de Programación



La Invocación de procedimiento

La declaración semántica es:

$$(\{\langle x \rangle \langle y \rangle_1 \cdots \langle y \rangle_n\}, E)$$

La ejecución consiste de las acciones siguientes:

- Si $E(\langle x \rangle)$ está determinada, entonces:
 - Si $E(\langle x \rangle)$ no es un valor de tipo procedimiento o es un procedimiento con un número de argumentos diferente de n , entonces lance una condición de error.
 - Si $E(\langle x \rangle)$ tiene la forma $(\text{proc } \{ \langle z \rangle_1 \cdots \langle z \rangle_n \} \langle d \rangle \text{ end}, CE)$ entonces coloque $(\langle d \rangle, CE + \{\langle z \rangle_1 \rightarrow E(\langle y \rangle_1), \dots, \langle z \rangle_n \rightarrow E(\langle y \rangle_n)\})$ en la pila.
- Si la condición de activación es falsa, entonces se suspende la ejecución.

Modelos y Paradigmas de Programación



La Invocación de procedimiento

La declaración semántica es:

$$(\{\langle x \rangle \langle y \rangle_1 \cdots \langle y \rangle_n\}, E)$$

La ejecución consiste de las acciones siguientes:

- Si $E(\langle x \rangle)$ está determinada, entonces:
 - Si $E(\langle x \rangle)$ no es un valor de tipo procedimiento o es un procedimiento con un número de argumentos diferente de n , entonces lance una condición de error.
 - Si $E(\langle x \rangle)$ tiene la forma $(\text{proc } \{ \langle z \rangle_1 \cdots \langle z \rangle_n \} \langle d \rangle \text{ end}, CE)$ entonces coloque $(\langle d \rangle, CE + \{\langle z \rangle_1 \rightarrow E(\langle y \rangle_1), \dots, \langle z \rangle_n \rightarrow E(\langle y \rangle_n)\})$ en la pila.
- Si la condición de activación es falsa, entonces se suspende la ejecución.

Modelos y Paradigmas de Programación



La Invocación de procedimiento

La declaración semántica es:

$$(\{\langle x \rangle \langle y \rangle_1 \cdots \langle y \rangle_n\}, E)$$

La ejecución consiste de las acciones siguientes:

- Si $E(\langle x \rangle)$ está determinada, entonces:
 - Si $E(\langle x \rangle)$ no es un valor de tipo procedimiento o es un procedimiento con un número de argumentos diferente de n , entonces lance una condición de error.
 - Si $E(\langle x \rangle)$ tiene la forma $(\text{proc } \{ \$ \langle z \rangle_1 \cdots \langle z \rangle_n \} \langle d \rangle \text{ end}, CE)$ entonces coloque $(\langle d \rangle, CE + \{\langle z \rangle_1 \rightarrow E(\langle y \rangle_1), \dots, \langle z \rangle_n \rightarrow E(\langle y \rangle_n)\})$ en la pila.
- Si la condición de activación es falsa, entonces se suspende la ejecución.

Modelos y Paradigmas de Programación



La Invocación de procedimiento

La declaración semántica es:

$$(\{\langle x \rangle \langle y \rangle_1 \cdots \langle y \rangle_n\}, E)$$

La ejecución consiste de las acciones siguientes:

- Si $E(\langle x \rangle)$ está determinada, entonces:
 - Si $E(\langle x \rangle)$ no es un valor de tipo procedimiento o es un procedimiento con un número de argumentos diferente de n , entonces lance una condición de error.
 - Si $E(\langle x \rangle)$ tiene la forma $(\text{proc } \{ \$ \langle z \rangle_1 \cdots \langle z \rangle_n \} \langle d \rangle \text{ end}, CE)$ entonces coloque $(\langle d \rangle, CE + \{\langle z \rangle_1 \rightarrow E(\langle y \rangle_1), \dots, \langle z \rangle_n \rightarrow E(\langle y \rangle_n)\})$ en la pila.
- Si la condición de activación es falsa, entonces se suspende la ejecución.

Modelos y Paradigmas de Programación



El Reconocimiento de patrones (la declaración `case`)

La declaración semántica es:

$$(\text{case } \langle x \rangle \text{ of } \langle \text{lit} \rangle (\langle \text{cmp} \rangle_1: \langle x \rangle_1 \cdots \langle \text{cmp} \rangle_n: \langle x \rangle_n) \text{ then } \langle d \rangle_1 \text{ else } \langle d \rangle_2 \text{ end}, E)$$

La ejecución consiste de las acciones siguientes:

- Si $E(\langle x \rangle)$ está determinada, entonces:
 - Si la etiqueta de $E(\langle x \rangle)$ es $\langle \text{lit} \rangle$ y su aridad es $\{\langle \text{cmp} \rangle_1, \dots, \langle \text{cmp} \rangle_n\}$, entonces coloque $\{(\langle d \rangle_1, E + \{\langle x \rangle_1 \rightarrow E(\langle x \rangle), \langle \text{cmp} \rangle_1, \dots, \langle x \rangle_n \rightarrow E(\langle x \rangle), \langle \text{cmp} \rangle_n\})\}$ en la pila.
 - En cualquier otro caso coloque $\{(\langle d \rangle_2, E)\}$ en la pila.
- Si la condición de activación es falsa, entonces se suspende la ejecución.

Modelos y Paradigmas de Programación



El Reconocimiento de patrones (la declaración `case`)

La declaración semántica es:

$$(\text{case } \langle x \rangle \text{ of } \langle \text{lit} \rangle (\langle \text{cmp} \rangle_1: \langle x \rangle_1 \cdots \langle \text{cmp} \rangle_n: \langle x \rangle_n) \text{ then } \langle d \rangle_1 \text{ else } \langle d \rangle_2 \text{ end}, E)$$

La ejecución consiste de las acciones siguientes:

- Si $E(\langle x \rangle)$ está determinada, entonces:
 - Si la etiqueta de $E(\langle x \rangle)$ es $\langle \text{lit} \rangle$ y su aridad es $\{\langle \text{cmp} \rangle_1, \dots, \langle \text{cmp} \rangle_n\}$, entonces coloque $(\langle d \rangle_1, E + \{\langle x \rangle_1 \rightarrow E(\langle x \rangle).\langle \text{cmp} \rangle_1, \dots, \langle x \rangle_n \rightarrow E(\langle x \rangle).\langle \text{cmp} \rangle_n\})$ en la pila.
 - En cualquier otro caso coloque $(\langle d \rangle_2, E)$ en la pila.
- Si la condición de activación es falsa, entonces se suspende la ejecución.

Modelos y Paradigmas de Programación



El Reconocimiento de patrones (la declaración `case`)

La declaración semántica es:

$$(\text{case } \langle x \rangle \text{ of } \langle \text{lit} \rangle (\langle \text{cmp} \rangle_1: \langle x \rangle_1 \cdots \langle \text{cmp} \rangle_n: \langle x \rangle_n) \text{ then } \langle d \rangle_1 \text{ else } \langle d \rangle_2 \text{ end}, E)$$

La ejecución consiste de las acciones siguientes:

- Si $E(\langle x \rangle)$ está determinada, entonces:
 - Si la etiqueta de $E(\langle x \rangle)$ es $\langle \text{lit} \rangle$ y su aridad es $\{\langle \text{cmp} \rangle_1, \dots, \langle \text{cmp} \rangle_n\}$, entonces coloque $(\langle d \rangle_1, E + \{\langle x \rangle_1 \rightarrow E(\langle x \rangle). \langle \text{cmp} \rangle_1, \dots, \langle x \rangle_n \rightarrow E(\langle x \rangle). \langle \text{cmp} \rangle_n\})$ en la pila.
 - En cualquier otro caso coloque $(\langle d \rangle_2, E)$ en la pila.
- Si la condición de activación es falsa, entonces se suspende la ejecución.

Modelos y Paradigmas de Programación



El Reconocimiento de patrones (la declaración `case`)

La declaración semántica es:

$$(\text{case } \langle x \rangle \text{ of } \langle \text{lit} \rangle (\langle \text{cmp} \rangle_1: \langle x \rangle_1 \cdots \langle \text{cmp} \rangle_n: \langle x \rangle_n) \text{ then } \langle d \rangle_1 \text{ else } \langle d \rangle_2 \text{ end}, E)$$

La ejecución consiste de las acciones siguientes:

- Si $E(\langle x \rangle)$ está determinada, entonces:
 - Si la etiqueta de $E(\langle x \rangle)$ es $\langle \text{lit} \rangle$ y su aridad es $\{\langle \text{cmp} \rangle_1, \dots, \langle \text{cmp} \rangle_n\}$, entonces coloque $(\langle d \rangle_1, E + \{\langle x \rangle_1 \rightarrow E(\langle x \rangle).\langle \text{cmp} \rangle_1, \dots, \langle x \rangle_n \rightarrow E(\langle x \rangle).\langle \text{cmp} \rangle_n\})$ en la pila.
 - En cualquier otro caso coloque $(\langle d \rangle_2, E)$ en la pila.
- Si la condición de activación es falsa, entonces se suspende la ejecución.

Modelos y Paradigmas de Programación



El Reconocimiento de patrones (la declaración `case`)

La declaración semántica es:

$$(\text{case } \langle x \rangle \text{ of } \langle \text{lit} \rangle (\langle \text{cmp} \rangle_1: \langle x \rangle_1 \cdots \langle \text{cmp} \rangle_n: \langle x \rangle_n) \text{ then } \langle d \rangle_1 \text{ else } \langle d \rangle_2 \text{ end}, E)$$

La ejecución consiste de las acciones siguientes:

- Si $E(\langle x \rangle)$ está determinada, entonces:
 - Si la etiqueta de $E(\langle x \rangle)$ es $\langle \text{lit} \rangle$ y su aridad es $\{\langle \text{cmp} \rangle_1, \dots, \langle \text{cmp} \rangle_n\}$, entonces coloque $(\langle d \rangle_1, E + \{\langle x \rangle_1 \rightarrow E(\langle x \rangle). \langle \text{cmp} \rangle_1, \dots, \langle x \rangle_n \rightarrow E(\langle x \rangle). \langle \text{cmp} \rangle_n\})$ en la pila.
 - En cualquier otro caso coloque $(\langle d \rangle_2, E)$ en la pila.
- Si la condición de activación es falsa, entonces se suspende la ejecución.

Modelos y Paradigmas de Programación



Plan

- 1 Conceptos básicos
 - Alcance léxico
 - Alcance dinámico vs. estático
- 2 La máquina abstracta
 - Componentes y comportamiento
 - Ambientes
- 3 Declaraciones que no se suspenden
 - Skip, secuenciación, local, ligaduras
 - Los procedimientos como valores
- 4 Declaraciones que se suspenden
 - Condicional, Reconocimiento de patrones, Invocación
- 5 Ejemplos
 - Alcance, Invocación

Modelos y Paradigmas de Programación



Identificadores de variables y alcance estático

Recuerde el programa:

Ejecución (cont.)

$$\langle d \rangle \equiv \left\{ \begin{array}{l} \text{local } X \text{ in} \\ \quad X=1 \\ \quad \left\{ \begin{array}{l} \text{local } X \text{ in} \\ \quad X=2 \\ \quad \{ \text{Browse } X \} \\ \text{end} \end{array} \right. \\ \quad \langle d \rangle_2 \equiv \{ \text{Browse } X \} \\ \text{end} \end{array} \right.$$

Ejecución

• $(([(\langle d \rangle, 0)], 0))$

• $(([(\langle d \rangle, \langle d \rangle), \{X \mapsto 2\}], 0))$

• $(([(\langle d \rangle, 2), \{X \mapsto 1\}], 0))$

Modelos y Paradigmas de Programación



Identificadores de variables y alcance estático

Recuerde el programa:

Ejecución (cont.)

$$\langle d \rangle \equiv \left\{ \begin{array}{l} \text{local } X \text{ in} \\ \quad X=1 \\ \quad \langle d \rangle_1 \equiv \left\{ \begin{array}{l} \text{local } X \text{ in} \\ \quad X=2 \\ \quad \{ \text{Browse } X \} \\ \text{end} \end{array} \right. \\ \quad \langle d \rangle_2 \equiv \{ \text{Browse } X \} \\ \text{end} \end{array} \right.$$

Ejecución

- $([(\langle d \rangle, \emptyset)], \emptyset)$
- $([(\langle d \rangle_1 \langle d \rangle_2, \{X \rightarrow x\})], \\ \{y = 1, x = y\} \equiv \{x = 1\})$

Modelos y Paradigmas de Programación



Identificadores de variables y alcance estático

Recuerde el programa:

$$\langle d \rangle \equiv \left\{ \begin{array}{l} \text{local } X \text{ in} \\ \quad X=1 \\ \quad \langle d \rangle_1 \equiv \left\{ \begin{array}{l} \text{local } X \text{ in} \\ \quad X=2 \\ \quad \{\text{Browse } X\} \\ \quad \text{end} \\ \langle d \rangle_2 \equiv \{\text{Browse } X\} \\ \text{end} \end{array} \right. \end{array} \right.$$

Ejecución (cont.)

■ $([(\langle d \rangle_1, \{x \rightarrow x\}), (\langle d \rangle_2, \{x \rightarrow x\})], \{x = 1\})$

$\langle d \rangle_1$ y $\langle d \rangle_2$ tienen su ambiente propio.

■ Ejecución de $\langle d \rangle_1$. Después de local:

$([x=2, \{\text{Browse } X\}, \{x \rightarrow x\}], (\langle d \rangle_2, \{x \rightarrow x\})).$

$(\langle d \rangle_2, \{x \rightarrow x\}).$

$\{x', x = 1\}$

Ejecución

■ $([(\langle d \rangle, \emptyset)], \emptyset)$

■ $([(\langle d \rangle_1, \langle d \rangle_2, \{x \rightarrow x\}), \{y = 1, x = y\}], \{x = 1\})$

Modelos y Paradigmas de Programación



Identificadores de variables y alcance estático

Recuerde el programa:

$$\langle d \rangle \equiv \left\{ \begin{array}{l} \text{local } x \text{ in} \\ \quad x=1 \\ \quad \langle d \rangle_1 \equiv \left\{ \begin{array}{l} \text{local } x \text{ in} \\ \quad x=2 \\ \quad \{ \text{Browse } x \} \\ \quad \text{end} \\ \langle d \rangle_2 \equiv \{ \text{Browse } x \} \\ \text{end} \end{array} \right. \end{array} \right.$$

Ejecución (cont.)

- $([(\langle d \rangle_1, \{x \rightarrow x\}), (\langle d \rangle_2, \{x \rightarrow x\})], \{x = 1\})$
 $\langle d \rangle_1$ y $\langle d \rangle_2$ tienen su ambiente propio.

- Ejecución de $\langle d \rangle_1$. Después de `local`:
 $([(x=2 \{ \text{Browse } x \}, \{x \rightarrow x'\}), (\langle d \rangle_2, \{x \rightarrow x\})], \{x' = 1\})$

- Después de `x=2`: $([(\{ \text{Browse } x \}, \{x \rightarrow x'\}), (\{ \text{Browse } x \}, \{x \rightarrow x\})], \{x' = 2, x = 1\})$
 Ahora se ejecutan los `Browse`

Ejecución

- $([(\langle d \rangle, \emptyset)], \emptyset)$
- $([(\langle d \rangle_1, \langle d \rangle_2, \{x \rightarrow x\})], \{y = 1, x = y\} \equiv \{x = 1\})$

Modelos y Paradigmas de Programación



Identificadores de variables y alcance estático

Recuerde el programa:

$$\langle d \rangle \equiv \left\{ \begin{array}{l} \text{local } x \text{ in} \\ \quad x=1 \\ \quad \langle d \rangle_1 \equiv \left\{ \begin{array}{l} \text{local } x \text{ in} \\ \quad x=2 \\ \quad \{ \text{Browse } x \} \\ \quad \text{end} \\ \langle d \rangle_2 \equiv \{ \text{Browse } x \} \\ \text{end} \end{array} \right. \end{array} \right.$$

Ejecución (cont.)

- $([(\langle d \rangle_1, \{x \rightarrow x\}), (\langle d \rangle_2, \{x \rightarrow x\})], \{x = 1\})$
 $\langle d \rangle_1$ y $\langle d \rangle_2$ tienen su ambiente propio.

- Ejecución de $\langle d \rangle_1$. Después de **local**:
 $([(x=2 \{ \text{Browse } x \}, \{x \rightarrow x'\}), (\langle d \rangle_2, \{x \rightarrow x\})], \{x' = 1\})$

- Después de $x=2$: $([(\{ \text{Browse } x \}, \{x \rightarrow x'\}), (\{ \text{Browse } x \}, \{x \rightarrow x\})], \{x' = 2, x = 1\})$

Ahora se ejecutan los **Browse**

Ejecución

- $([(\langle d \rangle, \emptyset)], \emptyset)$
- $([(\langle d \rangle_1, \langle d \rangle_2, \{x \rightarrow x\})], \{y = 1, x = y\} \equiv \{x = 1\})$

Modelos y Paradigmas de Programación



Identificadores de variables y alcance estático

Recuerde el programa:

$$\langle d \rangle \equiv \left\{ \begin{array}{l} \text{local } X \text{ in} \\ \quad X=1 \\ \quad \langle d \rangle_1 \equiv \left\{ \begin{array}{l} \text{local } X \text{ in} \\ \quad X=2 \\ \quad \{ \text{Browse } X \} \\ \quad \text{end} \\ \end{array} \right. \\ \quad \langle d \rangle_2 \equiv \{ \text{Browse } X \} \\ \quad \text{end} \end{array} \right.$$

Ejecución

- $([(\langle d \rangle, \emptyset)], \emptyset)$
- $([(\langle d \rangle_1, \langle d \rangle_2, \{X \rightarrow x\})], \{y = 1, x = y\} \equiv \{x = 1\})$

Ejecución (cont.)

- $([(\langle d \rangle_1, \{X \rightarrow x\}), (\langle d \rangle_2, \{X \rightarrow x\})], \{x = 1\})$
 $\langle d \rangle_1$ y $\langle d \rangle_2$ tienen su ambiente propio.

- Ejecución de $\langle d \rangle_1$. Después de **local**:
 $([(X=2 \{ \text{Browse } X \}, \{X \rightarrow x'\})], (\langle d \rangle_2, \{X \rightarrow x\})), \{x' = 1, x = 1\})$

- Después de $X=2$: $([(\{ \text{Browse } X \}, \{X \rightarrow x'\})], (\{ \text{Browse } X \}, \{X \rightarrow x\})), \{x' = 2, x = 1\})$

Ahora se ejecutan los **Browse**

Modelos y Paradigmas de Programación



Definición e invocación de procedimientos (1)

$$\langle d \rangle \equiv \left\{ \begin{array}{l} \text{local Max C in} \\ \langle d \rangle_1 \equiv \left\{ \begin{array}{l} \text{Max} = \text{proc } \{ \$ X Y Z \} \\ \langle d \rangle_3 \equiv \{ \text{if } (X \geq Y) \text{ then } Z = X \text{ else } Z = Y \text{ end} \\ \text{end} \\ \langle d \rangle_2 \equiv \{ \text{Max } 3 \ 5 \ C \} \end{array} \right. \\ \text{end} \end{array} \right.$$

Abreviaciones utilizadas:

- Más de una variable en una declaración **local**.
- El uso de valores "en línea" en lugar de variables, e.g., `{ P 3 }` en lugar de `local X in X=3 { P X } end`.
- La utilización de operaciones anidadas, e.g., colocar la operación `X ≥ Y` en lugar del booleano en la declaración `if`.

Modelos y Paradigmas de Programación



Definición e invocación de procedimientos (1)

$$\langle d \rangle \equiv \left\{ \begin{array}{l} \text{local Max C in} \\ \langle d \rangle_1 \equiv \left\{ \begin{array}{l} \text{Max} = \text{proc } \{ \$ X Y Z \} \\ \langle d \rangle_3 \equiv \{ \text{if } (X \geq Y) \text{ then } Z = X \text{ else } Z = Y \text{ end} \\ \text{end} \\ \langle d \rangle_2 \equiv \{ \text{Max } 3 \ 5 \ C \} \end{array} \right. \\ \text{end} \end{array} \right.$$

Abreviaciones utilizadas:

- Más de una variable en una declaración **local**.
- El uso de valores “en línea” en lugar de variables, e.g., $\{P \ 3\}$ en lugar de **local** X **in** $X=3 \ \{P \ X\} \text{ end}$.
- La utilización de operaciones anidadas, e.g., colocar la operación $X \geq Y$ en lugar del booleano en la declaración **if**.

Modelos y Paradigmas de Programación



Definición e invocación de procedimientos (1)

$$\langle d \rangle \equiv \left\{ \begin{array}{l} \text{local Max C in} \\ \langle d \rangle_1 \equiv \left\{ \begin{array}{l} \text{Max} = \text{proc } \{ \$ X Y Z \} \\ \langle d \rangle_3 \equiv \{ \text{if } (X \geq Y) \text{ then } Z = X \text{ else } Z = Y \text{ end} \\ \text{end} \\ \langle d \rangle_2 \equiv \{ \text{Max } 3 \ 5 \ C \} \end{array} \right. \\ \text{end} \end{array} \right.$$

Abreviaciones utilizadas:

- Más de una variable en una declaración **local**.
- El uso de valores “en línea” en lugar de variables, e.g., $\{P \ 3\}$ en lugar de **local** X **in** $X=3 \ \{P \ X\} \text{ end}$.
- La utilización de operaciones anidadas, e.g., colocar la operación $X \geq Y$ en lugar del booleano en la declaración **if**.

Modelos y Paradigmas de Programación



Definición e invocación de procedimientos (2)

$$\langle d \rangle \equiv \left\{ \begin{array}{l} \text{local Max C in} \\ \langle d \rangle_1 \equiv \left\{ \begin{array}{l} \text{Max} = \text{proc } \{ \$ X Y Z \} \\ \langle d \rangle_3 \equiv \{ \text{if } (X \geq Y) \text{ then } Z = X \text{ else } Z = Y \text{ end} \\ \text{end} \\ \langle d \rangle_2 \equiv \{ \text{Max } 3 \ 5 \ C \} \end{array} \right. \\ \text{end} \end{array} \right.$$

- Estado inicial: ([(($\langle d \rangle$), \emptyset)], \emptyset)
- Después de **local**: ([(($\langle d \rangle_1$), { Max $\rightarrow m$, C $\rightarrow c$ })], { m, c })
- Después de ligar Max:

([({ Max 3 5 C }, { Max $\rightarrow m$, C $\rightarrow c$ })],

{ m = (**proc** { \$ X Y Z } $\langle d \rangle_3$ **end**, \emptyset), c })

Modelos y Paradigmas de Programación



Definición e invocación de procedimientos (2)

$$\langle d \rangle \equiv \left\{ \begin{array}{l} \text{local Max C in} \\ \langle d \rangle_1 \equiv \left\{ \begin{array}{l} \text{Max} = \text{proc } \{ \$ X Y Z \} \\ \langle d \rangle_3 \equiv \{ \text{if } (X > Y) \text{ then } Z = X \text{ else } Z = Y \text{ end} \\ \text{end} \\ \langle d \rangle_2 \equiv \{ \text{Max } 3 \ 5 \ C \} \end{array} \right. \\ \text{end} \end{array} \right.$$

- Estado inicial: $([(\langle d \rangle, \emptyset)], \emptyset)$
- Después de **local**: $([(\langle d \rangle_1, \{ \text{Max} \rightarrow m, C \rightarrow c \})], \{ m, c \})$
- Después de ligar Max:

$$([(\{ \text{Max } 3 \ 5 \ C \}, \{ \text{Max} \rightarrow m, C \rightarrow c \})], \\ \{ m = (\text{proc } \{ \$ X Y Z \} \langle d \rangle_3 \text{end}, \emptyset), c \})$$

Modelos y Paradigmas de Programación



Definición e invocación de procedimientos (2)

$$\langle d \rangle \equiv \left\{ \begin{array}{l} \text{local Max C in} \\ \quad \langle d \rangle_1 \equiv \left\{ \begin{array}{l} \text{Max} = \text{proc } \{ \$ X Y Z \} \\ \quad \langle d \rangle_3 \equiv \{ \text{if } (X \geq Y) \text{ then } Z = X \text{ else } Z = Y \text{ end} \\ \quad \text{end} \\ \quad \langle d \rangle_2 \equiv \{ \text{Max } 3 \ 5 \ C \} \end{array} \right. \\ \text{end} \end{array} \right.$$

- Estado inicial: $([(\langle d \rangle, \emptyset)], \emptyset)$
- Después de **local**: $([(\langle d \rangle_1, \{\text{Max} \rightarrow m, C \rightarrow c\})], \{m, c\})$
- Después de ligar Max:

$$([(\{ \text{Max } 3 \ 5 \ C \}, \{ \text{Max} \rightarrow m, C \rightarrow c \})], \\ \{ m = (\text{proc } \{ \$ X Y Z \} \langle d \rangle_3 \text{ end}, \emptyset), c \})$$

Modelos y Paradigmas de Programación



Definición e invocación de procedimientos (3)

$$\langle d \rangle \equiv \left\{ \begin{array}{l} \text{local Max C in} \\ \langle d \rangle_1 \equiv \left\{ \begin{array}{l} \text{Max} = \text{proc } \{ \$ X Y Z \} \\ \langle d \rangle_3 \equiv \{ \text{if } (X \geq Y) \text{ then } Z = X \text{ else } Z = Y \text{ end} \\ \text{end} \\ \langle d \rangle_2 \equiv \{ \text{Max } 3 \ 5 \ C \} \end{array} \right. \\ \text{end} \end{array} \right.$$

- Después de la invocación del procedimiento:

$[[(\langle d \rangle_3, \{X \rightarrow a, Y \rightarrow b, Z \rightarrow c\})],$
 $\{m = (\text{proc } \{ \$ X Y Z \} \langle d \rangle_3 \text{end}, \emptyset), a = 3, b = 5, c\}$)

- Después de la comparación $X \geq Y$:

$[[(\langle d \rangle_3, \{X \rightarrow a, Y \rightarrow b, Z \rightarrow c, T \rightarrow t\})],$
 $\{m = (\text{proc } \{ \$ X Y Z \} \langle d \rangle_3 \text{end}, \emptyset), a = 3, b = 5, c = \text{false}\}$)

- Termina después de $\langle d \rangle_3$:

$([], \{m = (\text{proc } \{ \$ X Y Z \} \langle d \rangle_3 \text{end}, \emptyset),$
 $a = 3, b = 5, c = 5, t = \text{false}\})$

Modelos y Paradigmas de Programación



Definición e invocación de procedimientos (3)

$$\langle d \rangle \equiv \left\{ \begin{array}{l} \text{local Max C in} \\ \langle d \rangle_1 \equiv \left\{ \begin{array}{l} \text{Max} = \text{proc } \{ \$ X Y Z \} \\ \langle d \rangle_3 \equiv \{ \text{if } (X \geq Y) \text{ then } Z = X \text{ else } Z = Y \text{ end} \\ \text{end} \\ \langle d \rangle_2 \equiv \{ \text{Max } 3 \ 5 \ C \} \end{array} \right. \\ \text{end} \end{array} \right.$$

- Después de la invocación del procedimiento:

$([(\langle d \rangle_3, \{X \rightarrow a, Y \rightarrow b, Z \rightarrow c\})],$
 $\{m = (\text{proc } \{ \$ X Y Z \} \langle d \rangle_3 \text{ end}, \emptyset), a = 3, b = 5, c\})$

- Después de la comparación $X \geq Y$:

$([(\langle d \rangle_3, \{X \rightarrow a, Y \rightarrow b, Z \rightarrow c, T \rightarrow t\})],$
 $\{m = (\text{proc } \{ \$ X Y Z \} \langle d \rangle_3 \text{ end}, \emptyset), a = 3, b = 5, c, t = \text{false}\})$

- Termina después de $\langle d \rangle_3$:

$([], \{m = (\text{proc } \{ \$ X Y Z \} \langle d \rangle_3 \text{ end}, \emptyset),$
 $a = 3, b = 5, c = 5, t = \text{false}\})$

Modelos y Paradigmas de Programación



Definición e invocación de procedimientos (3)

$$\langle d \rangle \equiv \left\{ \begin{array}{l} \text{local Max C in} \\ \langle d \rangle_1 \equiv \left\{ \begin{array}{l} \text{Max} = \text{proc } \{ \$ X Y Z \} \\ \langle d \rangle_3 \equiv \{ \text{if } (X \geq Y) \text{ then } Z = X \text{ else } Z = Y \text{ end} \\ \text{end} \\ \langle d \rangle_2 \equiv \{ \text{Max } 3 \ 5 \ C \} \end{array} \right. \\ \text{end} \end{array} \right.$$

- Después de la invocación del procedimiento:

$([(\langle d \rangle_3, \{X \rightarrow a, Y \rightarrow b, Z \rightarrow c\})],$
 $\{m = (\text{proc } \{ \$ X Y Z \} \langle d \rangle_3 \text{ end}, \emptyset), a = 3, b = 5, c\})$

- Después de la comparación $X \geq Y$:

$([(\langle d \rangle_3, \{X \rightarrow a, Y \rightarrow b, Z \rightarrow c, T \rightarrow t\})],$
 $\{m = (\text{proc } \{ \$ X Y Z \} \langle d \rangle_3 \text{ end}, \emptyset), a = 3, b = 5, c, t = \text{false}\})$

- Termina después de $\langle d \rangle_3$:

$([], \{m = (\text{proc } \{ \$ X Y Z \} \langle d \rangle_3 \text{ end}, \emptyset),$
 $a = 3, b = 5, c = 5, t = \text{false}\})$

Modelos y Paradigmas de Programación



Invocación de procedimiento con referencias externas

```

local LowerBound Y C in
  Y=5
  proc {LowerBound X ?Z}
    if X>=Y then Z=X else Z=Y end
  end
  {LowerBound 3 C}
end

```

■ Antes de la invocación:

```

(((LowerBound A C), {Y → y, LowerBound → lb, A → a, C → c})),
{lb = (proc {$ X Z} if X>=Y then Z=X else Z=Y end end, {Y →
y}), y = 5, a = 3, c} )

```

■ Después de la invocación:

```

(((if X>=Y then Z=X else Z=Y end, {Y → y, X → a, Z → c})),
{lb = (proc {$ X Z} if X>=Y then Z=X else Z=Y end end, {Y →
y}), y = 5, a = 3, c} )

```

Modelos y Paradigmas de Programación



Invocación de procedimiento con referencias externas

```

local LowerBound Y C in
  Y=5
  proc {LowerBound X ?Z}
    if X>=Y then Z=X else Z=Y end
  end
  {LowerBound 3 C}
end

```

■ Antes de la invocación:

```

(((LowerBound A C), {Y → y, LowerBound → lb, A → a, C → c})),
{lb = (proc {$ X Z} if X>=Y then Z=X else Z=Y end end, {Y →
y}), y = 5, a = 3, c} )

```

■ Después de la invocación:

```

(((if X>=Y then Z=X else Z=Y end, {Y → y, X → a, Z → c})),
{lb = (proc {$ X Z} if X>=Y then Z=X else Z=Y end end, {Y →
y}), y = 5, a = 3, c} )

```

Modelos y Paradigmas de Programación



Invocación de procedimiento con referencias externas (2)

```

local LowerBound Y C in
  Y=5
  proc {LowerBound X ?Z}
    if X>=Y then Z=X else Z=Y end
  end
  local Y in   Y=10    {LowerBound 3 C}    end
end

```

■ Antes de la invocación:

$(([(\{ \text{LowerBound } A \ C \}, \{ Y \rightarrow y', \text{LowerBound} \rightarrow lb, A \rightarrow a, C \rightarrow c \})],$
 $\{ lb = (\text{proc } \{ \$ X \ Z \} \text{ if } X \geq Y \text{ then } Z = X \text{ else } Z = Y \text{ end end}, \{ Y \rightarrow$
 $y \}), y' = 10, y = 5, a = 3, c \})$

■ Después de la invocación:

$(([\text{if } X \geq Y \text{ then } Z = X \text{ else } Z = Y \text{ end}, \{ Y \rightarrow y, X \rightarrow a, Z \rightarrow c \})],$
 $\{ lb = (\text{proc } \{ \$ X \ Z \} \text{ if } X \geq Y \text{ then } Z = X \text{ else } Z = Y \text{ end end}, \{ Y \rightarrow$
 $y \}), y' = 10, y = 5, a = 3, c \})$

Modelos y Paradigmas
de Programación

Invocación de procedimiento con referencias externas (2)

```

local LowerBound Y C in
  Y=5
  proc {LowerBound X ?Z}
    if X>=Y then Z=X else Z=Y end
  end
  local Y in   Y=10   {LowerBound 3 C}   end
end

```

■ Antes de la invocación:

$((\{ \{ \text{LowerBound } A \ C \}, \{ Y \rightarrow y', \text{LowerBound} \rightarrow lb, A \rightarrow a, C \rightarrow c \} \}),$
 $\{ lb = (\text{proc } \{ \$ X Z \} \text{ if } X \geq Y \text{ then } Z = X \text{ else } Z = Y \text{ end end}, \{ Y \rightarrow y \}), y' = 10, y = 5, a = 3, c \})$

■ Después de la invocación:

$((\{ \text{if } X \geq Y \text{ then } Z = X \text{ else } Z = Y \text{ end}, \{ Y \rightarrow y, X \rightarrow a, Z \rightarrow c \} \}),$
 $\{ lb = (\text{proc } \{ \$ X Z \} \text{ if } X \geq Y \text{ then } Z = X \text{ else } Z = Y \text{ end end}, \{ Y \rightarrow y \}), y' = 10, y = 5, a = 3, c \})$