# Programação Funcional

# Luiz Alberto do Carmo Viana

### 15 de abril de 2021

#### Resumo

Notas de aula para a disciplina de Programação Funcional, ministrada no curso de Ciência da Computação, no campus da UFC em Crateús.

# Sumário

1	Introdução	3													
2	Ferramentas	3													
3	Programando em Haskell														
	3.1 Trabalhando com listas	4													
	3.2 Abstraindo o conceito de <i>loop</i>	11													
	3.3 Usando tipos para o tratamento de erros	13													
	3.4 Representando valores disjuntivos	15													
	3.5 Árvores binárias de busca	17													
	3.6 Representando sequências de forma eficiente	22													
	3.7 Compilando um programa	26													
	3.8 Implementando um grafo	28													
	3.9 Filas de prioridade	31													
	3.10 Classes	33													
	3.11 Functor, Applicative e Alternative	37													
	3.12 fix e Programação Dinâmica	44													
	3.13 Mônadas	52													
	3.14 Avaliação estrita e Paralelismo	56													
4	Dasoratorios	65													
	4.1 Laboratório 1	65													
	4.2 Laboratório 2	65													
	4.3 Laboratório 3	66													
	4.4 Laboratório 4	66													
	4.5 Laboratório 5	67													
	4.6 Laboratório 6	68													
	4.7 Laboratório 7	70													
	4.8 Laboratório 8	70													
	4.9 Laboratório 9	73													
	4.10 Laboratório 10	74													
	4.11 Laboratório 11	75													
	4.12 Laboratório 12	76													

5	Tra	balhos	prátic	os																78
	5.1	Traba	- lho 1 .							 										78
		5.1.1	Proble	ema	1.					 										78
		5.1.2	Proble	ema i	2.					 										78
		5.1.3	Proble	ema :	3.					 										78
	5.2	Traba	lho $2$ .							 										79
	5.3	Traba	lho 3 .							 										80
		5.3.1	Tema	1 .						 										80
		5.3.2	Tema	2 .						 										81
		5.3.3	Tema	3 .						 										81
		5.3.4	Tema	4 .						 										81
		5.3.5	Tema	5.						 										81

# 1 Introdução

Programar computadores é uma atividade que pode ser bastante prazeroza. Testar programas de computador, a fim de garantir que funcionem adequadamente, já não é tão agradável (ao menos para mim).

A crescente complexidade dos ambientes computacionais traz consigo linguagens de programação cada vez mais sofisticadas, dotadas de recursos necessários para lidar com os avanços técnicos dos computadores. Atualmente, por exemplo, é bastante comum nos depararmos com computadores dotados de múltiplos processadores ou *cores*. Para tirar proveito desse recurso, é preciso escrever programas que executem instruções em paralelo, com o auxílio de linguagens que forneçam os meios para lidar com os vários *cores* do processador.

Se considerarmos que debugar um programa simples já é desafiador, o que podemos dizer sobre corrigir um programa que executa, simultaneamente, diferentes instruções em alguns processadores? Uma vez que pudéssemos demonstrar a corretude do nosso programa, não haveria a preocupação de testá-lo, e assim esse problema desapareceria completamente.

O paradigma de Programação Funcional propõe o desenvolvimento de linguagens de programação que se aproximem o máximo possível da linguagem matemática. Essa escolha de design facilita a demonstração da corretude de um programa funcional, que não precisa ser testado. Dessa forma, o paradigma em estudo ganha bastante adequação para o desenvolvimento de programas que lidam com ambientes computacionais complexos.

### 2 Ferramentas

Nestas notas de aula, usaremos a linguagem de programação Haskell, na dsitribuição Linux de sua preferência. Admitimos, naturalmente, o uso do compilador GHC (Glasgow Haskell Compiler), e esperamos que sua versão seja a 8.4.4. Você pode conferir a versão instalada com o comando ghci (falaremos mais a respeito dele no futuro), que deve produzir uma saída como esta.

```
$ ghci
GHCi, version 8.6.3: http://www.haskell.org/ghc/
Prelude>
```

Existem diversas formas de se obter o GHC. Você pode tentar instalá-lo pelo gerenciador de pacotes da sua distribuição, ou tentar baixá-lo pelo site oficial. Recomendamos o uso do ghcup, que costuma instalar a versão mais recente do compilador.

# 3 Programando em Haskell

Aqui, reimplementamos as funções básicas de Haskell com o propósito de entender seu funcionamento. Isso também nos permite ganhar familiaridade com a linguagem e sua sintaxe, além de nos expor, aos poucos, às suas características.

Vamos desenvolver nossa reimplementação utilizando uma divisão em módulos mais simplificada que a estrutura modular oficial. Usaremos os seguintes arquivos:

- Bool.hs: aqui se encontram as funções relacionadas a operações com valores booleanos;
- BSTree.hs: contém as definições da estrutura de árvore binária de busca;
- Either.hs: implementa valores disjuntivos e funções para seu manuseio;
- Functions.hs: apresenta as operações elementares para o reuso de funções;
- Graph.hs: define algumas funções para manipulação de grafos;
- Heap.hs: implementação de uma fila de prioridade mínima;

- InfinityTree.hs: árvore binária infinita, isto é, sem folhas;
- List.hs: elenca diversas funções para o tratamento de listas;
- Maybe.hs: define um tipo para representação de falha, assim como facilidades para o seu manuseio:
- Memo.hs: traz funções que implementam memoização;
- SeqTree.hs: contém as definições de uma estrutura arbórea simples para a representação de sequências.

#### 3.1 Trabalhando com listas

Iniciamos nossos estudos da linguagem Haskell tratando de um tipo composto que é clássico para o paradigma funcional: a *lista*. A lista é caracterizada por ser uma estrutura linear que contém elementos de um único tipo. Uma lista é uma estrutura que pode ou ser *vazia* ou ter uma *cabeça* (composta de um único elemento) e uma *cauda* (uma outra lista, contendo o mesmo tipo de elemento).

Vamos criar um arquivo List.hs com o seguinte conteúdo inicial. Este indica que iremos trabalhar com algumas definições de Prelude, bem como iremos fazer uso de conceitos definidos em outros módulos.

Iniciamos nossas implementações com uma operação muito básica: determinar o comprimento de uma lista. Dada sua natureza recursiva, podemos aproveitar a estrutura de uma lista para calcular recursivamente seu comprimento.

```
length :: [a] -> Int
length [] = 0
length (x:xs) = 1 + length xs
```

Vamos entender o código acima por partes. A primeira linha determina a assinatura da função length, que recebe uma lista de elementos do tipo a (pode ser um tipo qualquer), e retorna um elemento do tipo Int, isto é, um inteiro. Em Haskell, uma lista vazia é representada por []. Intuitivamente, sabemos que uma lista vazia tem 0 elementos, e dizemos isso na segunda linha. Esse é o nosso caso base. Quando tomamos uma lista não vazia, sabemos que ela tem cabeça e cauda. Em Haskell, representamos uma lista não vazia como (x:xs), que tem cabeça x e cauda xs. Essa lista tem um elemento x, e esse "um" precisa ser somado à quantidade de elementos da cauda xs (computada recursivamente, já que xs é uma lista). Agora vamos testar nosso código.

Antes de aprendermos a utilizar o compilador (comando ghc), vamos nos habituar a testar nosso código no interpretador (comando ghci). Vamos para o diretório onde está List.hs e executamos o seguinte.

```
$ ghci
GHCi, version 8.6.3: http://www.haskell.org/ghc/
Prelude> :1 List
[1 of 1] Compiling List
Ok, one module loaded.
*List> length [1,2,4]
3
*List> :q
Leaving GHCi.
```

Como podemos ver, carregamos o arquivo no interpretador utilizando :1 List (note que não precisamos escrever a extensão do arquivo). Quando passamos uma lista com três elementos, length responde de acordo. Para sair do interpretador, utilizamos :q.

Agora que entendemos o básico de como utilizar o interpretador, vamos nos concentrar em desenvolver outras funções. A função null, por exemplo, determina se uma lista é vazia ou não.

```
null :: [a] -> Bool
null [] = True
null (x:xs) = False
```

Recomendamos carregar List.hs no interpretador e fazer alguns testes. Não deve ser difícil entender que null recebe uma lista contendo elementos de um tipo qualquer e retorna um valor booleano (verdadeiro para listas vazias).

Vamos agora criar duas funções para acessar as componentes do tipo lista: cabeça e cauda.

```
head :: [a] -> a
head [] = error "head: empty list"
head (x:_) = x
```

Temos duas coisas novas no trecho de código acima. Primeiro, como não podemos retornar a cabeça de uma lista vazia, temos de lançar uma exceção. Isso é feito utilizando a função error, que recebe uma string e lança uma exceção (a assinatura de error é muito interessante). A segunda coisa ocorre na expressão (x:\_): o underline serve para ignorar o nome de um argumento de função (nesse caso, a cauda de uma lista decomposta). Como não precisamos mencionar a cauda da lista para retornar sua cabeça, consideramos boa prática não nomeá-la. Agora definimos a função tail, de forma análoga.

```
tail :: [a] -> [a]
tail [] = error "tail: empty list"
tail (_:xs) = xs
```

Podemos entender o par de funções head e tail como duas funções que decompõem uma lista separando seu primeiro elemento. Intuitivamente, podemos conceber as funções last e init, que decompõem uma lista separando seu último elemento.

```
last :: [a] -> a
last [] = error "last: empty list"
last (x:[]) = x
last (_:xs) = last xs
```

Observe que a implementação de last tem três casos, apesar de uma lista ter apenas duas definições: vazia ou com cabeça e cauda. É preciso tratar o caso de uma lista ter cabeça e uma cauda vazia (uma lista com apenas um elemento) por conta da definição recursiva. Observe que, se não houvesse o referido caso, a definição recursiva sempre levaria ao lançamento de uma exceção. Definimos agora init.

```
init :: [a] -> [a]
init [] = error "init: empty list"
init (_:[]) = []
init (x:xs) = x : init xs
```

A ocorrência de três casos em init é justificada da mesma forma que em last. Temos algo novo no caso recursivo: além de (:) ser usado para decompor listas, também pode ser usado para a construção de listas. Em init, usamos (:) para construir uma lista, a ser retornada, cuja cabeça é x e cuja cauda é o resultado de init xs.

Uma operação usual em listas (e outros tipos compostos lineares) é a concatenação, que consiste em tomar duas listas e retornar uma lista maior, resultado de justapor a primeira seguida da segunda. Vamos implementar essa função como um operador infixo, isto é, como uma função "binária" (essas aspas serão explicadas posteriormente) que ocorre entre seus argumentos.

```
(++) :: [a] -> [a] -> [a]
[] ++ ys = ys
(x:xs) ++ ys = x : xs ++ ys
```

A primeira coisa que observamos é como o operador (++) é definido na assinatura. Quando definimos a assinatura de operadores, colocamos seu nome entre parênteses. Quando definimos os casos de um operador, escrevemos seu nome entre seus dois argumentos. Quanto à definição de (++), seu primeiro caso é bem simples. No último caso, definimos que o primeiro elemento da concatenação de duas listas não vazias é justamente o primeiro elemento da primeira lista, e os demais elementos da concatenação são definidos recursivamente.

Para facilitar o uso de (++) em certos contextos, definimos também a função concat, que recebe uma lista de listas e retorna uma lista simples, resultado da sucessiva concatenação das sublistas recebidas.

```
concat :: [[a]] -> [a]
concat [] = []
concat (xs:xss) = xs ++ concat xss
```

Chamamos a atenção para o estilo de nomenclatura utilizado. Listas simples costumam ter nomes com um único 's' no final, enquanto listas de listas são nomeadas com "ss" ao final.

Agora definimos como computar o inverso de uma lista. Nossa primeira tentativa poderia ser algo como o seguinte.

```
reverse :: [a] -> [a]
reverse [] = []
reverse (x:xs) = reverse xs ++ [x]
```

Essa definição, embora correta, não é a mais eficiente. Perceba que o operador (++) tem um custo linear em relação ao número de elementos de seu primeiro argumento. Se, para cada elemento de seu argumento, reverse usa (++), usaríamos (++) um número linear de vezes. Como (++) tem custo linear, essa definição de reverse tem custo quadrático (em relação ao número de elementos de seu argumento).

Podemos definir reverse com custo linear (percorrendo seu argumento uma única vez) se fizermos uso de uma função auxiliar, da seguinte forma.

```
reverse :: [a] -> [a]
reverse xs = f xs [] where
    f [] acc = acc
    f (x:xs) acc = f xs (x:acc)
```

Vamos dar um tempo com nosso arquivo List.hs e criar um outro, Bool.hs. Nosso novo arquivo terá o seguinte conteúdo inicial.

```
module Bool where
import Prelude(Bool(True, False), Applicative(pure))
import Control.Applicative (Alternative(empty))
import Functions
```

Infelizmente não poderemos desenvolver nosso próprio tipo booleano, pois diversas funções em Haskell que são implementadas em baixo nível referenciam o tipo booleano usado pelo compilador. Por isso, importamos o tipo Bool e seus valores a partir de Prelude.

 $\operatorname{\sf Em}\nolimits\,{\tt Bool.hs},$  vamos desenvolver duas funções bastante similares a operadores lógicos bem conhecidos.

```
and :: [Bool] -> Bool
and [] = True
and (True:xs) = and xs
and (False:_) = False
```

A função and toma uma lista de valores booleanos e retorna um booleano. Se a lista contém apenas valores True, então ela retorna True. Do contrário, ela retorna False. Perceba que, além de decompor a lista em cabeça e cauda, criamos casos de acordo com os possíveis valores da cabeça. Essas decomposições de tipos em partes (lista em cabeça e cauda), bem como a criação de casos de acordo com os possíveis valores de uma certa parte, são chamadas de pattern matching. A seguir, definimos a função or de forma similar.

```
or :: [Bool] -> Bool
or [] = False
or (True:_) = True
or (False:xs) = or xs
```

Exercício 1 Implemente os operadores (&&) e (||), ambos com assinatura Bool -> Bool -> Bool. Esses operadores funcionam de forma análoga a and e or, respectivamente, mas tomam necessariamente dois valores booleanos como argumentos.

Voltando a editar List.hs, criamos duas operações muito usuais em programação funcional, que consistem em tomar ou descartar prefixos de una lista. As funções take e drop fazem precisamente isso.

```
take :: Int -> [a] -> [a]
take 0 _ = []
take _ [] = []
take n (x:xs) = x : take (n - 1) xs
```

Dado um inteiro  $\mathbf{n}$ , take retorna um prefixo de comprimento  $\mathbf{n}$  da lista de entrada (caso essa seja vazia, apenas a lista vazia pode ser retornada como prefixo). Observe, mais uma vez, o uso de pattern matching por valores: o primeiro caso verifica se o inteiro  $\mathbf{n}$  tem valor 0. O último caso diz que, se  $\mathbf{n}$  não é nulo (esperamos que seja positivo), e a lista não é vazia, então sua cabeça certamente faz parte do prefixo a ser retornado. Os  $\mathbf{n}$  – 1 elementos restantes do prefixo são tomados, de forma recursiva, da cauda da lista dada como entrada.

Antes de escrever a função drop, vamos criar um condicional, o que nos permitirá um outro estilo de escrita. A função cond é bem simples de entender, e ficará escrita em Bool.hs.

```
cond :: Bool -> a -> a -> a
cond True x _ = x
cond False _ y = y
```

```
drop :: Int -> [a] -> [a]
drop _ [] = []
drop n xs = cond (n <= 0) xs (drop (n - 1) (tail xs))</pre>
```

Note que, nesse estilo de escrita, não usamos pattern matching para determinar a nulidade de n, nem para atribuir nomes às partes de uma lista não vazia. Usamos cond para tratar os valores de n (perceba que isso lida inclusive com o caso de n ter valor negativo) e tail para acessar a cauda da lista de entrada (graças ao primeiro caso, sabemos que tail nunca receberá uma lista vazia).

A função splitAt combina os resultados de take e drop. Para isso, ela faz uso de uma tupla.

```
splitAt :: Int -> [a] -> ([a], [a])
splitAt n xs = (take n xs, drop n xs)
```

Mais uma vez, essa definição simples não é a mais eficiente. Como é percebido, chamar take e drop com os mesmos argumentos implica em "passear" pelas mesmas posições da lista duas vezes. Implementando splitAt independentemente de take e drop, conseguimos resolver esse problema.

Dessa vez, fizemos uso de where para receber o resultado da chamada recursiva, que é um par. Assim, podemos usar esse resultado para construir o retorno de splitat de forma adequada.

Vamos criar nossa primeira função que exigirá uma restrição em sua assinatura. A função isPrefixOf recebe duas listas, e determina se a primeira é prefixo da segunda.

```
isPrefixOf :: Eq a => [a] -> [a] -> Bool
isPrefixOf [] _ = True
isPrefixOf _ [] = False
isPrefixOf (x:xs) (y:ys) = cond (x == y) (isPrefixOf xs ys) False
```

Dessa vez, a função não recebe listas contendo um tipo qualquer. O tipo dos elementos das listas deve implementar as funções da classe Eq. Em Haskell, uma *classe* é apenas um grupo de funções. Um exemplo de classe é Eq, que contém os operadores (==) e (/=). Assim, se um tipo é *instância* da classe Eq, podemos usar o operador (==) sobre seus valores. Em isPrefixOf, isso é necessário para determinar se os elementos da primeira lista são iguais aos primeiros elementos da segunda.

Exercício 2 Implemente a função isInfixOf :: Eq a => [a] -> [a] -> Bool, que decide se a primeira lista é sublista contínua da segunda.

Exercício 3 Implemente a função isSubsequenceOf :: Eq a => [a] -> [a] -> Bool, que decide se a primeira lista é uma subsequência da segunda, não necessariamente contínua.

Por vezes, queremos percorrer duas listas simultaneamente. Uma forma de fazer isso é transformar as duas listas numa lista de pares, onde as primeiras e segundas posições vêm, respectivamente, da primeira e da segunda lista. A função zip faz justamente isso.

```
zip :: [a] -> [b] -> [(a, b)]
zip [] _ = []
zip _ [] = []
zip (x:xs) (y:ys) = (x, y) : zip xs ys
```

Vamos apresentar agora as primeiras funções que tomam funções como argumento. Por ser uma linguagem funcional, o sistema de tipos de Haskell é bastante robusto. Isso se mostra no fato de que não apenas tipos simples, como Int e Bool, são recebidos e retornados por funções, mas também assinaturas de funções podem ser argumentos ou o valor de retorno de certas funções (funções de alta ordem). Dizemos que, em Haskell, as funções são habitantes de primeira classe.

Lembra que a função (++) foi dita "binária"? Apesar de parecer que ela recebe dois argumentos, na verdade ela recebe um só. O seu retorno, no entanto, não é uma lista, e sim uma função. Em verdade, todas as funções em Haskell recebem apenas um argumento, e são portanto unárias. Particularmente, (++) recebe uma lista xs e retorna uma outra função. Essa outra função, por sua vez, recebe uma lista ys e retorna a lista que é a concatenação de xs e ys. Devemos nos acostumar a ler as assinaturas na forma (++) :: [a] -> ([a] -> [a]). Dessa forma, uma função é determinada pelo primeiro -> de sua assinatura: antes dele, está o tipo de seu único argumento; após ele, o tipo de seu retormo.

Para receber uma função como argumento, escrevemos sua assinatura entre parênteses. Temos, por exemplo, a função takeWhile.

```
takeWhile :: (a -> Bool) -> [a] -> [a]
takeWhile _ [] = []
takeWhile p (x:xs) = cond (p x) (x : takeWhile p xs) []
```

Note que p é um argumento do tipo a -> Bool. Dizemos que p é um *predicado*, isto é, uma função que recebe um valor de um certo tipo e retorna um valor booleano. Por exemplo, tomando a assinatura (<=) :: Ord a => a -> Bool, podemos criar o predicado (0<=) :: (Ord a, Num a) => a -> Bool, cujo argumento é um valor de um tipo numérico ordenável.

A função takeWhile toma um predicado e retorna uma função, que por sua vez toma uma lista e retorna seu maior prefixo cujos elementos satisfazem p. Seu par é a função dropWhile, que descarta o maior prefixo cujos elementos satisfazem um certo predicado.

```
dropWhile :: (a -> Bool) -> [a] -> [a]
dropWhile _ [] = []
dropWhile p xs = cond (p (head xs)) (dropWhile p (tail xs)) xs
```

Para esse contexto, o análogo da função splitAt se chama span. A função span combina os resultados de takeWhile e dropWhile, e já devemos ter uma ideia de como implementá-la de forma eficiente.

Na definição de span, temos mais uma novidade sintática. Usamos @ quando queremos nomear tanto um valor de um tipo composto quanto suas partes. Nesse caso, usamos 1@(x:xs) para indicar que a lista passada como argumento se chama 1, e também que sua cabeça e cauda se chamam, respectivamente, x e xs.

Em vez de usar @, poderíamos simplesmente escrever x:xs onde ocorre 1 na definição do segundo caso. No entanto, isso construiria uma nova lista igual a 1. Por mais que tivessem a cauda compartilhada, ainda assim haveria algum desperdício de memória, e portanto o uso de @ é preferível.

Exercício 4 Implemente a função insert :: Ord  $a \Rightarrow a \Rightarrow [a] \Rightarrow [a]$  que, dado um elemento de um tipo ordenável e uma lista ordenada, insere o elemento na lista, preservando a ordenação.

Exercício 5 Implemente a função insertionSort :: Ord a => [a] -> [a], que toma uma lista de elementos ordenáveis e retorna uma versão ordenada dessa lista.

Vamos criar um novo arquivo, Functions.hs, que terá o seguinte conteúdo inicial.

```
module Functions where
import Prelude (Applicative(pure, (*>)), Monad((>>=)), seq)
```

Nele, definimos algo crucial para a expressividade e reuso em programação funcional: a composição de funções. Em Haskell, como era de se esperar, a composição de funções também é uma função.

```
comp :: (b -> c) -> (a -> b) -> a -> c
comp f g x = f (g x)

(.) :: (b -> c) -> (a -> b) -> a -> c
f . g = comp f g
```

Definimos comp para determinar a composição como uma função. Em seguida, definimos a composição como o operador (.), que toma duas funções e retorna uma função (o resultado de passar g para a função retornada por comp f).

Exercício 6 Implemente a função replicate :: Int -> a -> [a] que, dado um inteiro não-negativo n e um elemento x, cria uma lista de n elementos, todos iguais a x. Note que replicate pode ser definida como uma composição de take e repeat, essa última função proposta na Subseção 4.2.

Uma função bastante comum de ser composta com predicados é a função not. Sua descrição não exige explicações, e é escrita em Bool.hs.

```
not :: Bool -> Bool
not True = False
not False = True
```

Voltando a editar List.hs, podemos agora definir a função break, cujo comportamento se assemelha ao de span. No entanto, break nega o predicado antes de particionar a lista recebida.

```
break :: (a -> Bool) -> [a] -> ([a], [a])
break p xs = span (not . p) xs
```

Além de trabalhar apenas tomando prefixos de listas, é perfeitamente plausível que haja uma função que filtre uma lista com base em um predicado. Essa função costuma ser chamada de filter.

Apesar de todas as funções em Haskell serem unárias, conseguimos "simular" funções com mais argumentos retornando outras funções unárias para receber os argumentos restantes. Essa, no entanto, não é a única forma de fazer isso. Como tuplas são tipos compostos, podemos criar funções unárias que recebem uma tupla como seu único argumento, e assim poderíamos tratar cada posição da tupla recebida como um argumento independente. Quando usamos a primeira forma de "simular" mais de um argumento, estamos usando curried functions (como Curry é um sobrenome, uma tradução desse termo seria provavelmente tosca). Quando utilizamos tuplas para o mesmo fim, criamos uncurried functions.

Curried functions costumam tornar a escrita em Haskell mais expressiva, permitindo um uso mais flexível das funções. No entanto, algumas situações podem tornar desejável que certas funções não sejam aplicadas parcialmente, e daí as uncurried functions ganham justificativa. Nesse sentido, definimos a função uncurry, que recebe uma curried function "binária" e retorna a uncurried function equivalente. Ela deve ser escrita em Functions.hs.

```
uncurry :: (a -> b -> c) -> (a, b) -> c
uncurry f (x, y) = f x y
```

Ironicamente, a função uncurry deve ser aplicada parcialmente para que retorne a uncurried function correspondente ao seu argumento. Assim, uncurry (+) seria equivalente a (+), mas não permitiria aplicações parciais (como (1+)). Para tornar uncurried funções com mais de dois argumentos, seria preciso escrever a versão de uncurry apropriada.

#### 3.2 Abstraindo o conceito de loop

Vimos anteriormente a função filter, que filtra os elementos de uma lista conforme um predicado. Em uma linguagem imperativa, teríamos usado um loop (como um for) e um condicional para obter um resultado similar. Em Haskell, as diversas formas de se tratar o conteúdo de uma lista devem ser suficientes para fazer tudo que é possível com o auxílio de loops.

A função map transforma o conteúdo de uma lista de acordo com uma função. Ela pode ser implementada como segue, e sua definição será escrita em Functions.hs.

```
map :: (a -> b) -> [a] -> [b]
map f [] = []
map f (x:xs) = f x : map f xs
```

Exercício 7 Implemente a função inits :: [a] -> [[a]], que retorna todos os prefixos da lista dada como entrada.

Exercício 8 Implemente a função tails :: [a] -> [[a]], que retorna todos os sufixos da lista dada como entrada.

Caso f tivesse mais argumentos, a função map não serviria. A função zipWith segue a mesma lógica de map, mas é usada para funções com "dois" argumentos. Também será escrita em Functions.hs.

```
zipWith :: (a -> b -> c) -> [a] -> [b] -> [c]
zipWith f [] _ = []
zipWith f _ [] = []
zipWith f (x:xs) (y:ys) = f x y : zipWith f xs ys
```

Podemos inclusive utilizar zipWith para implementar zip como uma aplicação parcial usando (,) :: a -> b -> (a, b). Voltamos ao nosso arquivo List.hs e reescrevemos zip como segue.

```
zip :: [a] -> [b] -> [(a, b)]
zip = zipWith (,)
```

Até agora, nossas funções tomam listas como argumentos e retornam listas, sejam estas sublistas ou transformações da lista de entrada. Por vezes, é desejável fazer uma computação que envolva todos os elementos da lista. Um somatório, por exemplo, tomaria uma lista de valores de um tipo numérico e retornaria um único valor desse tipo. Em Haskell, o ato de transformar todos os elementos de uma lista [a] em um único elemento de um tipo b é chamado folding, e costuma ser realizado com o auxílio de uma função.

Podemos começar a "dobrar" os elementos de uma lista a partir de qualquer uma de suas duas extremidades. A função fold1 começa pela esquerda, emquamto foldr começa pela direita. Manteremos a definição de ambas em List.hs.

```
foldl :: (b -> a -> b) -> b -> [a] -> b
foldl f acc [] = acc
foldl f acc (x:xs) = foldl f (f acc x) xs
```

Vamos explicar o que foldl está fazendo. No caso base, não há elementos da lista para "dobrar" e foldl retorna o acumulador, o argumento responsável por guardar o resultado das "dobras" já feitas. No segundo caso, a lista não está vazia, e foldl "dobra" a cabeça da lista usando a função f para atualizar o acumulador, e o resultado é passado como acumulador para a chamada recursiva.

Uma coisa importante de se notar é que a definição recursiva de foldl é apenas uma chamada de foldl. Funções com essa propriedade são ditas recursivas por cauda, e são eficientes no uso de memória, devido a otimizações que os compiladores modernos são capazes de fazer. Agora definimos foldr.

```
foldr :: (a -> b -> b) -> b -> [a] -> b
foldr f acc [] = acc
foldr f acc (x:xs) = f x (foldr f acc xs)
```

Não deve ser difícil perceber que a definição de foldr retorna um valor de um tipo como é proposto na assinatura. O mais intrigante é entender como foldl e foldr "dobram" os elementos na ordem que cada uma propõe. Isso está relacionado à forma como a função f é utilizada. Em foldl, f é usada para calcular um argumento de uma chamada de foldl, e como a definição recursiva é essencialmente essa chamada, x é o primeiro elemento da lista a ser computado por f. Já em foldr, a definição recursiva tem seu resultado dado por uma chamada de f, cujo segundo argumento é dado por foldr, dessa vez aplicada à cauda. Assim, se o retorno de f for totalmente dependente de seu segundo argumento, x será o último elemento da lista a ser computado por f, uma vez que a chamada recursiva de foldr ocorrerá antes, e irá tratar de todos os elementos da cauda xs.

Como exemplos do uso de fold1, podemos descrever as seguintes funções em List.hs.

```
sum :: Num a => [a] -> a
sum = foldl (+) 0
```

```
prod :: Num a => [a] -> a
prod = foldl (*) 1
```

Para ilustrar o uso de foldr, podemos reescrever filter da seguinte forma.

Note como a definição de f se assemelha à definição anterior de filter. Perceba que, pela definição de foldr, ys pode ser vista como a cauda já filtrada de acordo com p. Além disso, como o retorno de f (uma lista) não depende totalmente de ys (caso p x == True, a cabeça não é elemento de ys), foldr não cumpre o seu papel. Ela sempre o cumpriria em uma linguagem de  $avaliação \ estrita$ , isto é, numa linguagem em que a computação dos argumentos precede a chamada da função.

Aparentemente falha por conta das características de Haskell, foldr faz algo que foldl não pdoe fazer: o retorno parcial de seu resultado. Isso é notável quanto ao retorno de listas: foldl, por ser recursiva por cauda, precisa computar a lista inteira antes de poder retornar seu primeiro elemento, enquanto foldr disponibiliza os elementos tão logo estejam computados. O impacto disso fica evidente com o auxílio desta definição de takeWhile, que deixaremos escrita em List.hs.

```
takeWhile :: (a -> Bool) -> [a] -> [a]
takeWhile p xs = foldr f [] xs where
    f x ys = cond (p x) (x:ys) []
```

Perceba que há uma única diferença dessa definição de takeWhile para a definição de filter. Suponha que apenas os três primeiros elementos de uma lista satisfaçam um certo predicado. foldr verificaria apenas os quatro primeiros elementos, não importa o tamanho da lista, enquanto que operações semelhantes com foldl precisariam percorrer a lista toda, pelo fato de foldl ser recursiva por cauda.

Exercício 9 Implemente as funções and, or e map como chamadas de foldr.

Exercício 10 Um outro conceito de loop é a iteração, que consiste em, dada uma função e um elemento inicial, aplicar a função a esse elemento, e repetir esse processo com o resultado dessa aplicação. Implemente a função iterate :: (a -> a) -> a -> [a] que, dados uma função f e um elemento x, cria uma lista infinita com os resultados de sucessivas aplicações de f em x, isto é, iterate f x == [x, f x, f (f x), ...]. Perceba que iterate não é muito útil por si só.

#### 3.3 Usando tipos para o tratamento de erros

Vimos anteriormente que error é capaz de indicar erros de execução, interrompendo o fluxo usual do programa com o lançamento de uma exceção. No entanto, error não nos dá a oportunidade de tratar esses erros, muito menos fornece uma forma simples de indicar que uma função pdoe falhar. Ao lermos a assinatura de head, por exemplo, nada nos diz que existe a chance de ela lançar uma exceção. Vamos criar um tipo justamente com o propósito de representar uma computação que pode falhar.

Criamos o arquivo Maybe.hs com o conteúdo inicial a seguir.

Aqui, temos o primeiro uso de data, que serve para a definição de um tipo. Criamos o tipo Maybe que, dado um tipo a como argumento, representa um conjunto de valores em dois

casos: Maybe a pode estar vazio (Nothing) ou pode conter um único valor do tipo a (Just a). A possibilidade de Maybe a conter nenhum valor do tipo a nos permite representar uma falha com Nothing, pois se uma computação não é bem sucedida, ela produz nenhum valor.

Como exemplo de seu uso, podemos importar o módulo Maybe em List.hs e definir versões bem comportadas de head e tail.

```
safeHead :: [a] -> Maybe a
safeHead [] = Nothing
safeHead (x:_) = Just x

safeTail :: [a] -> Maybe [a]
safeTail [] = Nothing
safeTail (_:xs) = Just xs
```

Exercício 11 Implemente a função uncons :: [a] -> Maybe (a, [a]) que, dada uma lista, retorna uma tupla composta, respectivamente, por sua cabeça e sua cauda. Note que a função uncons evita lançar uma exceção caso receba uma lista vazia.

Vemos que safeHead e safeTail não lançam exceções, mas representam seus casos falhos retornando Nothing. É sempre preferível usar o sistema de tipos para tratar os erros, em vez de apenas lançar uma exceção. Como a validação dos tipos de um programa é feita em tempo de compilação, o compilador consegue nos dizer se todas as possibildiades de erro estão tratadas antes de executarmos nosso programa.

Vamos agora desenvolver um aparato para facilitar o tratamento de valores do tipo Maybe a. Os seguintes predicados são úteis para facilitar futuras definições.

```
isNothing :: Maybe a -> Bool
isNothing Nothing = True
isNothing _ = False

isJust :: Maybe a -> Bool
isJust = not . isNothing
```

Agora definimos a função maybe.

```
maybe :: b -> (a -> b) -> Maybe a -> b
maybe y f Nothing = y
maybe _ f (Just x) = f x
```

Pela assinatura de maybe, podemos entender seu objetivo. A função maybe recebe um valor do tipo b e uma função f, além de um valor do tipo Maybe a. Com a ajuda de y, maybe consegue tratar uma possível falha em seu "terceiro" argumento: caso esse seja Nothing, y é retornado como um valor padrão; caso contrário, x é aplicado a f para produzir o valor de retorno.

Perceba ainda que maybe é feita para ser aplicada parcialmente. Uma vez aplicados y e f, maybe retorna uma versão de f que tolera falhas em seu argumento.

```
fromMaybe :: a -> Maybe a -> a
fromMaybe y Nothing = y
fromMaybe _ (Just x) = x
```

A função from Maybe também serve para definir um valor padrão em caso de falha, mas de forma mais simples. Por não receber uma função, é útil para definir valores padrão quando um valor do tipo Maybe a deveria ser usado em uma expressão.

```
catMaybes :: [Maybe a] -> [a]
catMaybes [] = []
catMaybes (Nothing:xs) = catMaybes xs
catMaybes ((Just x):xs) = x : catMaybes xs
```

A função catMaybes remove os valores Nothing de uma lista de elementos do tipo Maybe a, enquanto também extrai os valores agregados aos Just.

```
mapMaybe :: (a -> Maybe b) -> [a] -> [b]
mapMaybe f = catMaybes . map f
```

Por fim, a função mapMaybe transforma uma lista de elementos do tipo a usando uma função que pode falhar, e em seguida remove as transformações que falharam. Repare como a divisão entre esses dois passos é evidenciada com (.), e mais uma vez, a composição de funções promove o reuso de código.

#### 3.4 Representando valores disjuntivos

Nesta subseção, implementamos o tipo Either a b, cujos valores representam uma disjunção entre valores dos tipos a e b. Escrevemos suas definições em Either.hs, que tem o seguinte conteúdo inicial.

```
module Either where
import Prelude (Bool(True, False))
import Bool
import Functions
data Either a b = Left a | Right b
```

Por vezes, percebe-se o uso de Either apenas como um Maybe "informativo", já que Either [Char] b pode representar um erro com Left [Char], permitindo uma string que o descreva. Esse, no entanto, é um uso muito limitado de Either, que facilita a descrição de alguns algoritmos.

Desenvolvemos facilidades para a manipulação de Either. As funções que seguem são escritas também em Either.hs.

```
either :: (a -> c) -> (b -> c) -> Either a b -> c
either f _ (Left x) = f x
either _ g (Right y) = g y
```

A função either toma duas funções para "resolver" a disjunção provocada por Either. É irresistível traçar uma analogia com construções como *switch* e *case*, típicas de linguagens procedurais. No entanto, o *switching* não ocorre entre valores de um certo tipo, mas sim entre dois tipos.

```
lefts :: [Either a b] -> [a]
lefts [] = []
lefts (Left x : xs) = x : lefts xs
lefts (Right _ : xs) = lefts xs

rights :: [Either a b] -> [b]
rights [] = []
rights (Left _ : xs) = rights xs
rights (Right x : xs) = x : rights xs
```

A função lefts (rights) filtra os elementos de tipo a (b) e os retorna em uma lista. Usa-se pattern matching para isso, e as definições são imediatas.

```
isLeft :: Either a b -> Bool
isLeft (Left _) = True
isLeft _ = False

isRight :: Either a b -> Bool
isRight = not . isLeft
```

As definições de isLeft e isRight são elementares. Partimos para as próximas definições.

```
fromLeft :: a -> Either a b -> a
fromLeft _ (Left x) = x
fromLeft x (Right _) = x

fromRight :: b -> Either a b -> b
fromRight x (Left _) = x
fromRight _ (Right x) = x
```

As funções from Left e from Right retornam valores padrão caso não recebam o caso correspondente, do contrário retornam o valor nele contido.

Exercício 12 Implemente a função partitionEithers :: [Either a b] -> ([a], [b]).

#### 3.5 Árvores binárias de busca

Em programação funcional, definimos o conceito das operações sem levar em conta como seria sua implementação na arquitetura que utilizamos. Isso é suficiente para caracterizar as linguagens desse paradigma como de alto nível, o que lhes confere muita expressividade, já que a escrita de código não menciona detalhes alheios à lógica das definições. Há, no entanto, um preço a se pagar por essa característica.

Por se distanciar dos detalhes da arquitetura e abordar a programação por um viés matemático, as linguagens funcionais não têm contato com estruturas de dados cujo conceito é dependente da arquitetura. É o caso, por exemplo, dos *arrays*, que são dotados de acesso em tempo constante a qualquer uma de suas posições. Uma lista, por outro lado, garante apenas acesso em tempo linear a seus elementos, o que é uma desvantagem séria. Para garantir a eficiência dos programas funcionais, é preciso construir uma estrutura de dados que alivie esse problema.

Vamos criar um arquivo BSTree.hs, que conterá as definições necessárias para o uso de árvores binárias de busca. Apesar de não terem acesso em tempo constante a seus elementos, mas apenas em tempo logarítmico (quando balanceadas), elas proporcionam um tempo de acesso muito superior ao das listas. É verdade que esse tempo de acesso ainda não é tão bom quanto o de um *array*, mas é eficiente o bastante (e o obtemos sem nos incomodar com detalhes da arquitetura).

Isso define uma árvore binária de busca, com chaves do tipo k e valores do tipo v. Temos dois casos para nossa árvore: ela pode ser vazia (Empty) ou pode ser ramificada (Branch), contendo um par de chave e valor ((k, v)) e duas sub-árvores, sendo assim definida recursivamente.

Estamos definindo um tipo parametrizado, isto é, um tipo que precisa de outros tipos para estar completo. Apenas BSTree não é um tipo bem definido. Para completar a definição desse tipo, é preciso informar que tipo servirá de chave (k) e que tipo servirá de valor (v). Como exemplo, BSTree Int [Char] é uma árvore binária de busca chaveada por inteiros e valorada por strings. A lista, inclusive, é outro tipo parametrizado, já que precisa determinar o tipo de seus elementos para estar bem definida. O tipo Maybe a também ilustra o uso de um parâmetro para a definição de um tipo.

Vamos escrever uma função que retorna uma árvore vazia. Faremos com que este seja o único modo de criar uma BSTree fora desse módulo.

```
empty :: BSTree k v
empty = Empty
```

É apenas isso. Basta retornar o valor do primeiro caso. Agora, definimos como deve ocorrer uma inserção em nossa árvore.

No seu primeiro caso, insert transforma uma árvore vazia em uma árvore ramificada com as duas sub-árvores vazias. No segundo caso, é preciso tratar a inserção de forma a preservar as invariantes de uma árvore binária de busca: não pode haver chaves duplicadas e todas as chaves contidas na sub-árvore esquerda (direita) devem ser menores (maiores) que a chave presente na raiz. A função auxiliar decide compara a chave a ser inserida (key') com a chave da raiz (key) por meio de compare, que por sua vez retorna um valor do tipo Ordering: LT (less than), EQ (equals) ou GT (greater than). Caso decide receba EQ, a nova chave é duplicada e retorna-se bst, o que não modifica a árvore. Caso decide receba LT (GT), a operação de inserção é feita recursivamente na sub-árvore esquerda (direita), conforme a definição de ltree' (rtree').

Note como a preguiça de Haskell afeta a definição de insert. Apesar de ambas ltree' e rtree' estarem definidas, no máximo uma delas será computada. Isso ocorre porque, em todos os três casos, no máximo uma delas é utilizada para definir o retorno.

Além disso, é preciso chamar a atenção para a natureza *imutável* dos valores de tipos em Haskell. Uma função nunca altera o valor associado aos identificadores de seus argumentos. Dessa forma, **insert** não altera a árvore recebida, mas retorna uma nova árvore com o par de chave e valor inserido.

A propriedade de que valores associados a identificadores são imutáveis não quer dizer que uma implementação de Haskell seja necessariamente um desastre em termos de consumo de memória. Como os valores são imutáveis, não há prejuízo em tipos compostos (como listas e árvores) partilharem alguns de seus campos, como listas partilharem caudas ou árvores partilharem sub-árvores, já que essas partes em comum nunca serão alteradas. A imutabilidade, inclusive, permite que um compilador pratique otimizações muito agressivas, mesmo em programas com múltiplas threads.

Definimos agora uma forma de consultar um valor do tipo  ${\tt BSTree}\ {\tt k}\ {\tt v}.$  A função  ${\tt lookup}$  toma uma árvore e uma chave, e verifica se a árvore contém a chave.

Como não há garantias de que a árvore contém a chave, e portanto um valor associado a ela, lookup deve retornar Maybe v. A lógica de busca também baseia-se nas invariantes de uma árvore binária de busca, o que torna a estrutura dessa definição similar à da definição de insert. Podemos definir rapidamente uma função que verifica se uma árvore contém uma certa chave.

```
contains :: Ord k \Rightarrow BSTree k \ v \rightarrow k \rightarrow Bool contains bst = isJust . lookup bst
```

Além de inserir valores associados a chaves em nossa árvore, é interessante que possamos atualizar o valor de uma chave. Isso nos permitiria utilizar mais facilmente a BSTree em certas situações.

Vamos escrever funções para determinar as chaves máximas e mínimas de uma árvore, junto com seu valor.

```
maxKey :: BSTree k v -> Maybe (k, v)
maxKey Empty = Nothing
maxKey (Branch keyval _ Empty) = Just keyval
maxKey (Branch _ _ rtree) = maxKey rtree

minKey :: BSTree k v -> Maybe (k, v)
minKey Empty = Nothing
minKey (Branch keyval Empty _) = Just keyval
minKey (Branch _ ltree _) = minKey ltree
```

Note como não precisamos restringir k a ser instância da classe Ord nessas duas funções. Isso é possível porque não fazemos comparações. A busca pela chave máxima (mínima) utiliza apenas a estrutura da árvore e suas invariantes: caso a sub-árvore direita (esquerda) não seja vazia, a chave máxima (mínima) tem de estar lá. Ambas as funções sequer "abrem" o conteúdo do par keyval, usando esse identificador para a tupla inteira em vez de associar identificadores individuais às componentes do par.

Vamos agora definir como é feita a remoção de uma chave da BSTree.

```
remove :: Ord k => BSTree k v -> k -> BSTree k v
remove Empty _ = empty
remove bst@(Branch (key, val) ltree rtree) key' =
        decide (compare key' key) where
                decide LT = Branch (key, val) ltree' rtree
                decide GT = Branch (key, val) ltree rtree'
                decide EQ = removeRoot bst
                ltree' = remove ltree key'
                rtree' = remove rtree key'
                removeRoot Empty = Empty
                removeRoot (Branch _ lt Empty) = lt
                removeRoot (Branch _ Empty rt) = rt
                removeRoot (Branch _ lt rt) =
                        Branch (keyMinR, valMinR) lt rt' where
                                Just (keyMinR, valMinR) = minKey rt
                                rt' = remove rt keyMinR
```

Essa função não é tão complexa quanto parece. Basicamente, remove busca pela chave a ser removida e, se ela é encontrada, a sub-árvore da qual ela é raiz é passada para a função removeRoot. A função removeRoot faz exatamente o que seu nome diz, e para isso há quatro casos (referentes ao número de sub-árvores não vazias). O primeiro caso nunca será usado (por quê?), e apenas deixa completa a definição de removeRoot. Os dois próximos casos são imediatos, e temos o último caso, onde a árvore em questão tem suas duas sub-árvores não vazias: tomamos o par de menor chave na sub-árvore direita para substituir o par da raiz, e em seguida o removemos da sub-árvore direita, para não haver chaves duplicadas. Dessa forma, a antiga chave da raiz não estará presente na árvore a ser retornada.

Há duas observações interessantes. A primeira é que keyMinR nunca usará o último caso de removeRoot. Para perceber isso mais claramente, basta ver a definição de minKey. A segunda observação é sobre como o retorno de minKey é tomado. Temos a liberdade de admitir que seu retorno será um Just (k, v) pelo fato de que removeRoot nunca passa uma árvore vazia para minKey.

Assim como definimos map (em Functions.hs) para aplicar uma função em uma lista, podemos declarar uma função map dentro de BSTree.hs com o mesmo propósito. Mais adiante, veremos como evitar conflitos entre funções homônimas.

E interessante que a lista e BSTree possam ambas ter seu conteúdo transformado. Inclusive, isso é esperado de tipos que representam estruturas de dados. Mais adiante, veremos que essa propriedade ocorre com frequência em diversos tipos.

Se quisermos comparar duas árvores por igualdade, devemos fazer  $BSTree\ k\ v$  ser uma instância da classe Eq. Isso pode ser feito da seguinte forma.

```
instance (Eq k, Eq v) => Eq (BSTree k v) where
    Empty == Empty = True
    Empty == _ = False
    _ == Empty = False
    (Branch (key, val) ltree rtree) == (Branch (key', val') ltree' rtree') =
        and [key == key', val == val', ltree == ltree', rtree == rtree']
```

Nessa definição, exigimos que k e v sejam comparáveis por igualdade para determinar o comparador de igualdade de BSTree k v. Sua definição não deve ser difícil de entender. O que deve chamar a atenção aqui é o fato de que essa não é a única definição plausível de igualdade entre árvores. É possível pensar, por exemplo, que duas árvores são estruturalmente iguais se têm o mesmo conjunto de chaves, dispostas da mesma forma. Nesses casos, onde há mais de uma definição (semanticamente) plausível para tornar um tipo instância de uma classe, existe um recurso da linguagem para "encapsular" um tipo como outro, de forma que ele possa ser instância de uma classe mais de uma vez. Isso será abordado futuramente.

Por fim, para concluir o módulo BSTree.hs, definimos sua lista de exportação, ou seja, as definições do módulo que serão visíveis para quem o importa. Essa é uma prática usual para esconder a definição de um tipo e funções auxiliares. Modificamos o começo de BSTree.hs da seguinte forma.

```
module BSTree (BSTree, empty,
insert, update, remove, map,
lookup, contains) where
```

Módulos como BSTree.hs, que contém a definição de um tipo, costumam ter funções homônimas às definidas para outros tipos. Para evitar conflitos entre nomes de funções, é sempre bom importar esses módulos como qualified. Assim, import qualified BSTree as BST deixa vísiveis as definições exportadas de BSTree.hs a partir do símbolo BST. Quando formos utilizar a função empty, por exemplo, ela será referenciada como BST.empty. Perceba que essa prefixação é suficiente para resolver conflitos entre funções homônimas definidas em módulos distintos.

Exercício 13 Escreva a função breadth:: BSTree k v -> [(k, v)] que, dada uma árvore binária de busca, retorna seus pares de chave e valor em largura. Isso quer dizer que os elementos são retornados, a cada nível, da esquerda para a direita, começando pelo nível da raiz. Use a concatenação de listas para simular o comportamento de uma fila.

Exercício 14 Escreva a função leaves :: BSTree k v -> Int, que retorna o número de folhas da árvore binária de busca dada como entrada.

Exercício 15 Escreva as funções inOrder, preOrder e postOrder, todas com assinatura BSTree k v -> [(k, v)], que retornam uma lista com os pares de chave e valor contidos na árvore de entrada. A ordem dos pares nas listas é dada de acordo com o passeio sugerido pelo nome da função.

#### 3.6 Representando sequências de forma eficiente

Como sabemos, listas são a estrutura de dados padrão para se trabalhar em Haskell e cumprem o papel de representar sequências de elementos. Sua definição simples, no entanto, não nos permite operar com tais sequências de forma eficiente. Se quisermos acessar o k-ésimo elemento de uma lista, precisamos fazer um número de operações proporcional a k. Isso fica evidente na definição do operador (!!) :: [a] -> Int -> a, que se encontra em List.hs.

```
(!!) :: [a] -> Int -> a
[] !! _ = error "(!!): empty list"
(x:_) !! 0 = x
(_:xs) !! k = xs !! (k - 1)
```

Exercício 16 Implemente (!?) :: [a] -> Int -> Maybe a, que deve ser uma versão sequra de (!!).

Sempre que é necessário acessar elementos de uma sequência em ordem arbitrária, o tempo linear de acesso torna as listas representações indesejáveis. Assim, devemos propor uma representação que permita um acesso mais eficiente. Embora não possamos garantir acesso em tempo constante, como nas linguagens imperativas, podemos garantir acesso em tempo logarítmico.

Uma ideia seria usar uma BSTree onde as chaves representam as posições da sequência. No entanto, o nosso tipo BSTree não garante um balanceamento em sua definição. Pior ainda, se inserirmos a sequência em ordem crescente (ou decrescente) de posições, teremos uma representação linear da sequência (tal como é a lista, mas gastando ainda mais memória). Devemos lembrar que uma árvore binária de busca sem operações de balanceamento é razoavelmente eficiente apenas quando sua construção se dá de maneira arbitrária.

No entanto, como temos uma ideia clara do que queremos representar de forma arbórea, é perfeitamente possível que consigamos garantir um balanceamento baseado na ordem em que as chaves são inseridas. Por exemplo, podemos admitir a inserção das chaves apenas em ordem crescente e conceber uma representação em árvore que seja naturalmente balanceada.

Vamos definir nossa estrutura de dados no arquivo SeqTree.hs, que terá o seguinte conteúdo inicial.

A primeira coisa notável em nossa definição é que não usamos um tipo para representar nossas chaves, uma vez que sequências são todas indexadas por inteiros. Outra observação está no fato de que apenas as folhas contém elementos do tipo a, enquanto os nós internos da árvore contém dois valores inteiros. Isso quer dizer que o conteúdo de todas as posições de nossa sequência estará armazenado em folhas, e os nós internos terão informações para garantir o balanceamento da árvore.

De fato, é preciso explicar o que representam os valores inteiros em Branch. O primeiro valor representa a altura do nó, e nos auxilia a determinar quantos elementos cabem em sua sub-árvore. Se um nó tem altura  ${\bf h}$ , e SeqTree a representa uma árvore binária, então sua sub-árvore pode ter no máximo  $2^h$  folhas, e portanto pode conter no máximo  $2^h$  elementos do tipo  ${\bf a}$ . Já o segundo valor determina a quantidade de folhas que a sub-árvore daquele nó contém. Dessa forma, podemos determinar se uma sub-árvore está cheia comparando esses dois valores, o que vai permitir que nossa operação de inserção garanta algum balanceamento para a árvore.

Antes de prosseguir, vamos definir alguns getters para SeqTree, que serão bastante úteis para estabelecer algumas conveções.

```
height :: SeqTree a -> Int
height Empty = 0
height (Leaf _) = 0
height (Branch h 1 ltree rtree) = h
```

Usamos height para convencionar que a altura de árvores vazias e de árvores com um único nó é 0. À primeira vista parece estranho que folhas não tenham altura 1, mas perceba: se permitirnos que folhas tenham altura 1, estaremos admitindo que elas comportam  $2^1 = 2$ 

elementos, o que não faz sentido. Por fim, o terceiro caso estabelece o primeiro valor inteiro de Branch como sua altura.

```
leaves :: SeqTree a -> Int
leaves Empty = 0
leaves (Leaf _) = 1
leaves (Branch h 1 ltree rtree) = 1
```

A função leaves retorna o número de folhas de uma SeqTree. Empty não tem folhas e Leaf tem exatamente uma folha. O terceiro caso estabelece que o segundo valor inteiro de Branch representa seu número de folhas.

Para construir valores de SeqTree, podemos usar seus três construtores (Empty, Leaf e Branch). Vamos, no entanto, evitar o uso do construtor Branch e preferir o uso da função makeBranch, com a finalidade de encapsular alguns cálculos.

```
makeBranch :: SeqTree a -> SeqTree a
makeBranch tx ty = Branch h' l' tx ty where
    h' = max (height tx) (height ty) + 1
    l' = leaves tx + leaves ty
```

Utilizar makeBranch é mais simples que utilizar Branch, pois altura e número de folhas já estão determinados. A altura da árvore criada é a altura da maior de suas sub-árvores, mais um. Já o número de folhas da árvore é a soma do número de folhas de suas sub-árvores.

Vamos criar agora getters para tomar as sub-árvores de uma SeqTree. Suas definições não exigem muitas explicações, mas observamos que há a convenção de que árvores vazias ou com apenas um nó têm ambas as suas sub-árvores vazias.

```
leftTree :: SeqTree a -> SeqTree a
leftTree Empty = Empty
leftTree (Leaf _) = Empty
leftTree (Branch h 1 ltree rtree) = ltree

rightTree :: SeqTree a -> SeqTree a
rightTree Empty = Empty
rightTree (Leaf _) = Empty
rightTree (Branch h 1 ltree rtree) = rtree
```

Agora precisamos definir a inserção de forma a garantir um balanceamento para SeqTree. Vamos fazer isso permitindo a inserção de elementos apenas após o último elemento da sequência representada por uma SeqTree.

Antes de definirmos a operação de inserção em uma SeqTree, faz-se necessário criar um tipo para representar a comparação de um elemento de um tipo ordenável em relação a dois outros elementos do mesmo tipo.

Basicamente, criamos esse Ordering personalizado e sua função compare com o objetivo estético de expressar essa lógica de comparação fora de insert. A função insert é definida a seguir.

```
insert :: SeqTree a -> a -> SeqTree a
insert Empty x = Leaf x
insert ltree@(Leaf _) x = makeBranch ltree (Leaf x)
insert branch x = decide (compare (leaves branch) halfCapacity capacity) where
    decide LL = makeBranch lbranch' rbranch
    decide GL = makeBranch lbranch rbranch'
    decide GG = makeBranch branch (Leaf x)
    lbranch = leftTree branch
    rbranch = rightTree branch
    lbranch' = insert lbranch x
    rbranch' = insert rbranch x
    halfCapacity = 2^(height branch)
```

Os dois primeiros casos de insert lidam com Empty e Leaf: inserir um elemento em uma árvore vazia resulta em uma única folha; inserir um elemento em uma folha resulta em uma árvore de altura 1 com duas folhas. Em seu último caso, insert tem de se preocupar com o número de folhas de branch: se branch tem menos folhas que o máximo de folhas que pode haver em 1branch (halfCapacity), então a inserção é feita em 1branch; caso branch não esteja com seu número máximo de folhas, a inserção é feita em rbranch; caso branch tenha atingido seu número máximo de folhas, branch torna-se a sub-árvore esquerda de uma nova SeqTree, cuja sub-árvore direita consiste de uma folha.

Agora, definimos a função lookup, cujo objetivo é retornar o valor associado a uma posição da sequência. Note que consideramos nossas sequências indexadas a partir de 1, e não de 0.

Primeiro, temos os três casos elementares. No último caso, lookup verifica se o índice da posição buscada (n) é limitado pelo número máximo de folhas que uma sub-árvore de branch pode ter. Caso seja, e como insert garante que branch tem elementos em rbranch apenas se lbranch estiver cheia, então a busca pelo valor da posição n continua em lbranch. Do contrário, o valor associado a n não pode estar em uma das folhas de lbranch, e a busca deve continuar em rbranch, mas com uma modificação: rbranch representa uma sub-sequência que começa após os halfCapacity primeiros elementos da sequência representada por branch; dessa forma, o n-ésimo elemento da sequência de branch deverá estar na posição n - halfCapacity da subsequência de rbranch.

```
lbranch = leftTree branch
rbranch = rightTree branch
lbranch' = update lbranch n f
rbranch' = update rbranch n' f
n' = n - halfCapacity
```

Acima, temos a função update, que atualiza o conteúdo de uma posição da sequência. A decisão sobre qual sub-árvore irá sofrer a atualização é a mesma de lookup. No entanto, em vez de retornar o elemento da posição n, update reconstrói as sub-árvores necessárias para que f x torne-se o valor da posição n da sequência representada por branch.

```
remove :: SeqTree a -> SeqTree a
remove Empty = Empty
remove (Leaf _) = Empty
remove (Branch _ _ ltree Empty) = remove ltree
remove (Branch _ _ ltree rtree) = makeBranch ltree (remove rtree)
```

Temos agora nossa função remove, que sempre remove o último elemento da sequência. Perceba que remove apenas deleta a folha que estiver mais à direita, o que a torna bem simples. Além disso, perceba que o terceiro caso de remove é responsável por reduzir a estrutura de uma SeqTree, eliminando sub-árvores vazias.

Aproveitamos também para definir como transformar uma sequência de elementos. A função map explora a estrutura de SeqTree, alterando o conteúdo de suas folhas.

Antes de preparar a lista de exportação de nosso módulo, fornecemos uma maneira de criar uma SeqTree vazia.

```
empty :: SeqTree a
empty = Empty
```

Por fim, definimos nossa lista de exportação, alterando o começo de  ${\tt SeqTree.hs}$  da seguinte forma.

```
module SeqTree (SeqTree, empty, insert, update, lookup, remove, map) where
```

Assim, temos concluído as definições necessárias para SeqTree. Futuramente, utilizaremos essa estrutura para resolver alguns problemas.

#### 3.7 Compilando um programa

Até o presente momento, escrevemos alguns módulos com definições úteis e os testamos utilizando um interpretador, o ghci. Nesta breve subseção, mostramos quais os passos necessários para se compilar um programa em Haskell.

Dado um arquivo Module.hs, utilizamos o seguinte comando para compilá-lo.

```
ghc Module -W
```

Esse comando compila Module.hs, produzindo um tipo de saída conforme seu conteúdo. Aqui, -W habilita os warnings do ghc que, em suas últimas versões, tornaram-se opcionais. Certamente, é sempre bom usar -W.

Se Module.hs tem em sua primeira linha algo como module Module where, então o comando acima produz um arquivo Module.o. Como exemplo, temos a compilação de List.hs.

Podemos perceber que, como List importa outros módulos, esses foram recursivamente compilados. Assim, a rotina de compilação do ghc usualmente dispensa o uso de ferramentas como make. Note ainda que nenhum executável foi criado, mas apenas arquivos objeto.

Se Module.hs tem module Main where como sua primeira linha, então o ghc espera que haja uma função main :: IO () definida em Module.hs (IO será explicada futuramente). Caso haja, ghc gera um executável Module. Como exemplo, vamos criar um arquivo Hello.hs com o seguinte conteúdo.

```
module Main where
import Prelude (IO, putStrLn, getLine, (>>=))
import Functions
import List

main :: IO ()
main = getLine >>= putStrLn . reverse
```

Há muitas coisas novas sendo usadas em Hello.hs. Basicamente, IO representa um valor que surge de operações de entrada e saída. Essa é a forma de Haskell separar funções com retorno impuro de funções com retorno simples. O valor getLine :: IO [Char] retorna uma string, obtida a partir do teclado, dentro de IO. Como o valor getLine pode mudar, a depender do que se digita no teclado, ele não é considerada puro. A função putStrLn :: String -> IO () recebe uma string e a imprime na tela, retornando uma tupla vazia dentro de IO. Como isso envolve uma operação de entrada e saída, o retorno de putStrLn é representado por IO. Por fim, o operador (>>=) :: Monad m => m a -> (a -> m b) -> m b pode ser visto como uma composição de funções mais sofisticada (entraremos em detalhes sobre ele futuramente).

Agora, compilamos Hello.hs.

Observe que, dessa vez, o processo de compilação se estende até a fase de *linking*. Mais uma vez, ghc compila os módulos necessários recursivamente. Podemos testar o que o executável Hello faz.

```
$ ./Hello
Hello
olleH
$
```

Isso deve ser suficiente para que possamos compilar programas, em um primeiro momento.

## 3.8 Implementando um grafo

Aqui, desenvolvemos em Graph.hs algumas definições para lidar com grafos. Nosso objetivo é ilustrar o uso de SeqTree. Um grafo G=(V,E) tem um conjunto de vértices V e um conjunto de arestas E, sendo que uma aresta relaciona dois vértices. Seu conteúdo inicial se encontra a seguir.

Usamos valores inteiros para representar nossos vértices, e deixamos isso expresso de forma clara com o uso de  $\mathsf{type}$ , que apenas cria sinônimos para tipos já existentes. Dessa forma, um grafo com n vértices tem seus vértices numerados de 1 a n. Nosso tipo  $\mathsf{Graph}$  tem dois campos: um inteiro, indicando seu número de vértices; uma  $\mathsf{SeqTree}$  [Vertex], que associa a cada vértice v uma lista com os outros vértices das arestas relacionadas a v. Vamos desenvolver uma função para criar um grafo com nenhum vértice.

```
empty :: Graph
empty = G 0 Seq.empty
```

A função empty é bem simples. Ela apenas cria um grafo com 0 vértices e, portanto, com uma SeqTree vazia. A seguir, criamos um modo de adicionar um vértice ao grafo.

```
addVertex :: Graph -> Graph
addVertex (G n adj) = G (n + 1) (Seq.insert adj [])
```

Ao adicionar um vértice, addVertex precisa atualizar o número de vértices do grafo. Além disso, o vértice recém-criado faz parte de nenhuma aresta, portanto inserimos [] em adj. Aproveitamos addVertex para criar uma função que retorna grafos sem arestas.

```
edgeless :: Int -> Graph
edgeless n = cond (n <= 0) empty (addVertex g) where
    g = edgeless (n - 1)</pre>
```

A função a seguir verifica se um grafo tem um certo vértice.

```
hasVertex :: Graph -> Vertex -> Bool
hasVertex (G n _) v = and [1 <= v, v <= n]</pre>
```

Como consideramos que um grafo tem seus n vértices numerados entre 1 e n, hasVertex verifica justamente isso. Vale notar também que, se um grafo tem nenhum (zero) vértices, então hasVertex retorna False para qualquer vértice recebido como entrada.

Definimos a função vertices, que retorna uma lista com os vértices do grafo, por uma questão de conveniência. Fazemos uso de iterate, proposta no Exercício 10.

```
vertices :: Graph -> [Vertex]
vertices (G n _) = take n (iterate (+1) 1)
```

Agora vamos definir a adição de uma aresta.

```
addEdge :: Graph -> Vertex -> Vertex -> Graph
addEdge g@(G n adj) u v = cond verticesExist g' g where
    verticesExist = and [g `hasVertex` u, g `hasVertex` v]
    g' = G n adj'
    adj' = Seq.update adj u (v:)
```

Primeiro, addEdge verifica se o grafo g tem os vértices u e v. Aqui, notamos mais uma novidade sintática: funções "binárias" podem ser usadas como operadores infixos, isto é, entre seusa argumentos. Para isso, o nome da função deve estar entre crases (no código acima, o nome da função aparece entre aspas simples porque o LATEX interpreta crases soltas como aspas simples (mas olha só, ele tem um comando para imprimir seu próprio nome de um jeito bem bizarro)). Caso u e v sejam vértices de g, a lista de u é atualizada de forma que v seja vizinho de u. Isso indica que há uma aresta de u para v, já que v aparece na lista de u. Com isso, estamos implementando um grafo onde as arestas têm direção, isto é, estamos implementando um grafo direcionado.

Os vizinhos de um vértice v são os vértices que aparecem em sua lista. Note que, a partir de v, podemos ir para qualquer vértice de sua lista, enquanto que o contrário nem sempre é verdade. A função neighbors retorna os vizinhos de um vértice em um grafo, aproveitando o fato de que adj, de acordo com a definição anterior, armazena justamente os vizinhos de cada vértice.

```
neighbors :: Graph -> Vertex -> [Vertex]
neighbors (G _ adj) v = fromMaybe [] (Seq.lookup adj v)
```

Na definição acima, note o uso de fromMaybe para tratar o caso de v não ser um vértice do grafo. Nesse caso, convencionamos que se um vértice não pertence ao grafo, ele não tem vizinhos. Para verificar se é possível ir de um vértice u para um certo vértice v, é preciso verificar se v é vizinho de u.

Na definição acima, tomamos os vizinhos do vértice u. Em seguida, verificamos se v se encontra dentre os vizinhos de u. A função isJust, por fim, retorna o valor booleano apropriado. Perceba que, pela definição de addEdge, hasEdge g u v == hasEdge g v u nem sempre é True. Fizemos uso de find, proposta na Subseção 4.2.

Essas operações são suficientes para a construção de grafos. Sobre elas, seria possível definir algumas operações mais sofisticadas.

É preciso observar, ainda, que como SeqTree é limitada em sua remoção, nossa implementação de grafo não pode ter uma remoção elementar de vértices. Perceba também que, como cada vértice tem seus vizinhos representados como uma lista, a remoção de uma aresta não seria eficiente. O mais adequado seria representar os vizinhos de um vértice como uma árvore binária de busca balanceada, mas não temos implementado tal estrutura.

Após a constatação de que **Graph** não pode ter operações de remoção viáveis, fechamos nosso módulo com a seguinte alteração em seu início.

```
module Graph (Graph, empty, edgeless, addVertex, hasVertex, vertices, addEdge, neighbors, hasEdge) where
```

Isso conclui as operações básicas em Graph.hs.

#### 3.9 Filas de prioridade

Vamos desenvolver em Heap.hs as definições necessárias para a manipulação de filas de prioridade. Vamos desenvolver uma fila de prioridade mínima.

O conteúdo inicial de Heap.hs é dado a seguir.

Nosso tipo Heap k v representa uma pairing heap. Heap k v associa a cada valor de tipo v uma chave de tipo k, que é tratada como sua prioridade. Em sua definição, temos dois casos: Heap pode ser vazia, representada por Empty; pode ter um par de chave e valor em sua raiz, bem como uma lista de heaps. Assim, Heap pode ser vista como uma árvore (não necessariamente binária, já que uma lista pode ter qualquer número de elementos).

A ideia de manter uma lista de heaps permite que a execução de certas operações seja postergada o máximo possível. Com isso, o custo de execução de uma sequência de (digamos n) operações pode ser desbalanceado: por exemplo, as n-1 primeiras operações podem ser postergadas, enquanto a n-ésima precisa realizar o trabalho de todas as n operações. Em cenários como esse, é preciso considerar o custo amortizado de cada operação, isto é, considerar a média dos custos de todas as operações. Logo teremos ilustrações disso.

A função lookup retorna o elemento da raiz de Heap, que deve ser seu elemento prioritário. Sua definição não exige esclarecimentos e se encontra a seguir.

```
lookup :: Heap k v -> Maybe (k, v)
lookup Empty = Nothing
lookup (Heap keyval _) = Just keyval
```

Agora, definimos merge, que combina os elementos de duas filas de prioridade.

Perceba que merge é muito peculiar. Independente do tamanho das filas de prioridade que merge recebe, ela executa em tempo constante! Ela sequer é recursiva. O que merge faz é muito simples: dadas duas filas de prioridade, a fila com o elemento mais prioritário passa a conter a outra. Observe ainda que "colocar" uma fila dentro da outra consiste apenas em adicionar uma fila à lista de filas da outra (essas ficam "esperando" que seus elementos sejam processados).

Agora que temos definido merge, podemos definir insert como a combinação de duas *heaps*. A função insert é descrita abaixo e faz exatamente isso.

```
insert :: Ord k => Heap k v -> (k, v) -> Heap k v
insert h keyval = merge (Heap keyval []) h
```

Para implementar a remoção, precisamos criar uma função que faça todo o trabalho que merge decidiu "procrastinar". A função mergeAll cumpre esse papel, e faz uso de merge para isso.

```
mergeAll :: Ord k => [Heap k v] -> Heap k v
mergeAll [] = Empty
mergeAll [h] = h
mergeAll (h1:h2:hs) = merge (merge h1 h2) (mergeAll hs)
```

Exercício 17 A função mergeAll poderia ser definida como mergeAll = foldl merge Empty. Existe alguma desvantagem em definí-la dessa forma mais sucinta? Pense nas estruturas que as duas definições produzem.

Aqui, mergeall cria uma estrutura arbórea, combinando diversas heaps em uma só. Podemos ver sua definição em dois tempos: primeiro, ela define a combinação das heaps duas a duas, da esquerda para a direita; depois, ela faz a combinação cumulativa desses pares, combinando a heap mais à direita com as demais heaps, uma de cada vez e da direita para a esquerda.

Agora estamos aptos a definir a remoção do elemento mais prioritário. A função pop apenas remove a raiz da *heap*, em seguida combinando sua lista de *heaps* em uma só, que é retornada pela função. Sua definição elementar é dada abaixo.

```
pop :: Ord k => Heap k v -> Heap k v
pop Empty = Empty
pop (Heap _ hs) = mergeAll hs
```

Podemos entender agora que existe um motivo para a definição de mergeAll. Em uma operação de remoção, o fato de mergeAll combinar as heaps aos pares faz com que o número de heaps a serem combinadas em uma remoção futura seja em torno da metade do número de heaps combinadas nessa remoção.

Com isso, podemos analisar o seguinte cenário, que começa com uma heap vazia: após uma sequência de n inserções de elementos (no pior caso, em ordem decrescente de prioridade), a primeira remoção custa O(n) e, por conta do "segundo tempo" de mergeAll, as  $\lceil \frac{n}{2} \rceil$  remoções seguintes custam O(1); graças ao "primeiro tempo" de mergeAll, a próxima remoção custa O(n), mas agora apenas as  $\lceil \frac{n}{4} \rceil$  remoções seguintes custam O(1); assim, uma sequência de n remoções tem  $O(\log n)$  remoções custando O(n), enquanto as demais custam O(1), e portanto as n remoções custam, juntas,  $O(n \log n)$ ; em média, cada uma das n remoções custa  $O(\frac{n \log n}{n}) = O(\log n)$ , e esse é o custo amortizado da remoçõe em nossa Heap.

Nossa última operação serve para alterar a chave do elemento mais prioritário de uma *heap*. Com isso, Heap permite remoções e alterações apenas no elemento mais prioritário. A definição de changeKey consiste em remover o elemento da raiz e reinserí-lo com uma nova chave.

```
changeKey :: Ord k => Heap k v -> k -> Heap k v
changeKey Empty _ = Empty
changeKey h@(Heap (_, val) _) key' = insert (pop h) (key', val)
```

Para permitir que o usuário crie uma fila de prioridades vazia, encapsulamos Empty como segue.

```
empty :: Heap k v
empty = Empty
```

Para encerrar o módulo, definimos a lista de exportação de Heap.hs, alterando seu início.

```
module Heap (Heap, empty, lookup, insert, pop, changeKey) where
```

Isso deve ser o bastante para termos uma fila de prioridade bem definida.

Exercício 18 Uma lista pode ser utilizada como uma pilha, dado que permite inserção e remoção em O(1) na sua extremidade esquerda. Tome o tipo Queue a, definido como segue.

```
module Queue(Queue, empty, enqueue, dequeue) where

import Prelude ()

data Queue a = Q [a] [a]

empty :: Queue a

empty = Q [] []

enqueue :: Queue a -> a -> Queue a

enqueue = undefined

dequeue :: Queue a -> Maybe (a, Queue a)

dequeue = undefined
```

Implemente enqueue e dequeue, e argumente que dequeue tem custo amortizado O(1). Escreva sua implementação em Queue.hs.

#### 3.10 Classes

Nesta subseção, tratamos de descrever algumas classes importantes de Haskell. Lembramos que uma classe é apenas um conjunto de funções, e dizemos que um tipo é instância de uma classe quando implementa suas funções. Por força de analogia, o conceito de classe em Haskell muito se assemelha ao de interface em Java.

Começamos com uma classe bem simples, Eq. Essa classe já foi vista anteriormente, e contém comparadores relacionados com o conceito de igualdade. Usando :info Eq no ghci, obtemos uma saída parecida com essa.

```
class Eq a where
    (==) :: a -> a -> Bool
    x == y = not (x /= y)

    (/=) :: a -> a -> Bool
    x /= y = not (x == y)
    {-# MINIMAL (==) / (/=) #-}
```

A despeito do que vínhamos fazendo (reimplementando quase tudo), não estamos aptos a redefinir as classes padrão de Haskell. Isso se dá porque há tipos cuja definição é intrínseca ao compilador, e assim não podemos "abrir" esses tipos e torná-los instâncias de classes. Por exemplo, não seria muito prático tornar  ${\bf Int}$  uma instância de  ${\bf Eq}$  sem usar sua representação binária (e como tentamos nos manter fiéis ao paradgma, temos de abstrair a representação de  ${\bf Int}$  (apesar disso, Haskell tem operações a nível de bit)).

Dito isso, não escreveremos as definições de classe aqui apresentadas em nenhum arquivo. Elas apenas servem para ilustrar as definições padrão das funções.

Voltando à classe Eq, percebemos que ambas as suas funções têm definições padrão. Nesse caso, basta implementar uma delas para que um tipo se torne instância de Eq. Isso é dito explicitamente no comentário logo abaixo da classe. Como exemplo, tornar as listas instâncias de Eq poderia ser feito como segue.

```
instance Eq a => Eq [a] where
[] == [] = True
[] == _ = False
```

```
_{==} [] = False
(x:xs) == (y:ys) = and [x == y, xs == ys]
```

Podemos ver que duas listas são comparáveis por igualdade apenas quando o tipo de seus elementos também é. Isso é dito explicitamente na restrição feita sobre a, na primeira linha.

Algo interessante de se notar é que, na definição acima, o comparador (==) é usado de duas formas distintas. No último caso, x == y faz menção à implementação de (==) que é definida em Eq a, enquanto xs == ys é referente à instância que está sendo definida (é uma chamada recursiva), já que xs e ys são listas.

Exercício 19 Faça de Maybe uma instância de Eq.

A classe Ord contém os comparadores relacionados com o conceito de ordenação. Sua definição pode ser vista a seguir.

Exercício 20 Complete as definições padrão da classe Ord. Tente fazê-las em termos de compare ou (<=).

Como exemplo de uma de suas instâncias, mostramos como a lista pdoe ser descrita como uma instância de Ord.

```
instance Ord a => Ord [a] where
[] <= _ = True
    _ <= [] = False
    (x:xs) <= (y:ys) = cond (x == y) (xs <= ys) (x < y)</pre>
```

Exercício 21 Faça de Maybe uma instância de Ord.

Tratamos agora de duas classes, ambas relacionadas com a conversão de valores. A classe Show contém funções relacionadas com a conversão de tipos em strings. As instâncias de Show, portanto, podem todas ser representadas como strings. A classe Read, por sua vez, agrupa as funções relacionadas com a conversão de strings em valores de outros tipos. Assim, as instâncias de Read podem ter seus valores obtidos a partir de strings.

```
class Show a where
    showsPrec :: Int -> a -> ShowS
    show :: a -> String
    showList :: [a] -> ShowS
```

```
{-# MINIMAL showsPrec | show #-}

class Read a where
    readsPrec :: Int -> ReadS a
    readList :: ReadS [a]
    GHC.Read.readPrec :: Text.ParserCombinators.ReadPrec.ReadPrec a
    GHC.Read.readListPrec :: Text.ParserCombinators.ReadPrec.ReadPrec [a]
    {-# MINIMAL readsPrec | readPrec #-}
```

Enquanto podemos criar instâncias da classe Show de forma simples, o mesmo não pode ser dito de Read. Utilizamos as instâncias já existentes de Read para converter strings em valores dos tipos básicos de Haskell. Para isso, usamos read :: Read a => String -> a, uma função que nem mesmo faz parte da classe Read. Exemplificamos a seguir o uso de show e read.

```
$ ghci
Prelude> show 25
Prelude > show [1, 2, 3]
"[1,2,3]"
Prelude> read "4"
*** Exception: Prelude.read: no parse
Prelude> read "4" :: Int
Prelude> read "4" :: Double
Prelude > read "[1, 2, 3]"
*** Exception: Prelude.read: no parse
Prelude > read "[1, 2, 3]" :: Int
*** Exception: Prelude.read: no parse
Prelude> read "[1, 2, 3]" :: [Int]
[1,2,3]
Prelude > read "[1, 2, 3]" :: [Double]
[1.0, 2.0, 3.0]
Prelude> :q
Leaving GHCi.
```

Podemos perceber que show e read são úteis principalmente quando operando com arquivos (vamos aprender a utilizar arquivos em algum laboratório). Exemplificamos como lista poderia ser feita instância de Show.

Nessa definição, apenas o segundo caso precisa de atenção. A função f transforma todos os elementos da lista em strings (podemos fazer isso por conta de Show a), em seguida intercala a lista resultante com ",", e por fim concatena todas as strings da lista. A nossa implementação de show apenas chama f e cerca seu resultado com colchetes.

Exercício 22 Faça de Maybe uma instância de Show.

Em seguida, temos a classe Bounded, com as funções minBound e maxBound. Os tipos que são instâncias de Bounded têm limites inferior e superior. São poucos os tipos que instanciam

Bounded: Word, Ordering, Int, Char e Bool. Além desses, tuplas com componentes desse tipo instanciam Ordering.

Para tipos numéricos, temos a classe Num.

Os tipos Word, Integer, Int, Float e Double são instâncias de Num, e suas definições são dadas em baixo nível. Observe ainda que Integer não é instância de Bounded. Isso se dá porque Integer é um tipo que representa inteiros com precisão arbitrária, isto é, o limite de representação de Integer é dado pela memória do computador em uso, e não por uma quantidade constante de *bits*. A desvantagem de Integer é que suas operações são mais custosas que as de Int.

Note ainda que Num não contém a operação de divisão, já que nem todos os tipos numéricos conseguem representar precisamente resultados de divisões arbitrárias. Para isso existe a classe Fractional.

Em Fractional, estão contidas as operações de divisão, inversa e conversão a partir de Rational, e esse representa racionais em precisão arbitrária usando dois Integers. Estendendo Fractional, temos a classe Floating, que agrupa operações envolvendo trigonometria, potências e logaritmos. Como seu nome sugere, Floating tem como instâncias apenas representações numéricas de pontos flutuantes: Float e Double.

A classe Real trata de conversões para o tipo Rational, e portanto contém apenas a função toRational. Já a classe Integral trata de divisões com restos em inteiros. A classe RealFrac, por sua vez, cuida de truncamentos e arredondamentos.

```
class (Real a, Fractional a) => RealFrac a where
    properFraction :: Integral b => a -> (b, a)
    truncate :: Integral b => a -> b
    round :: Integral b => a -> b
    ceiling :: Integral b => a -> b
    floor :: Integral b => a -> b
    {-# MINIMAL properFraction #-}
```

Das funções de RealFrac, apenas properFraction exige esclarecimentos. Essa função retorna um valor numérico decomposto em sua parte inteira e sua parte fracionária. Encerrando as classes de tipos numéricos, temos RealFloat, que reúne diversas funções a respeito de representação em ponto flutuante.

Na próxima subseção, tratamos de classes que abstraem o uso de funções, atribuindo semânticas a estruturas de dados.

# 3.11 Functor, Applicative e Alternative

Aqui, tratamos das três classes mencionadas no título. Antes de prosseguir, contudo, vamos adicionar a seguinte definição a Functions.hs.

```
($) :: (a -> b) -> a -> b
f $ x = f x
infixl 0 $
```

É isso mesmo. O operador (\$) aplica seu segundo argumento à função recebida como primeiro argumento. Embora pareça fútil, o fato de Haskell permitir aplicações parciais de funções dá utilidade a (\$). A última linha atribui nível de precedência 0 a (\$) (o mais baixo possível), e também o faz associativo pela esquerda.

O operador (\$) é apresentado nesse contexto por representar aplicações "normais" de função. No texto a seguir, veremos operadores que representam aplicações "especiais" de função.

Tratamos inicialmente de Functor, que tem a seguinte definição.

```
class Functor (f :: * -> *) where
  fmap :: (a -> b) -> f a -> f b
  (<$) :: a -> f b -> f a
  {-# MINIMAL fmap #-}
```

Precisamos fazer uma pausa para explicar o que significa \* -> \*. Em Haskell, valores têm tipos (1 pode ser do tipo Int ou Integer, por exemplo), assim como tipos têm kinds (kind pode significar tipo, então seria estranho traduzir). Basicamente, um kind é um tipo de tipo, e cada kind é caracterizado pelo número e kinds de seus parâmetros. Há os tipos que não são parametrizados (têm 0 parâmetros), como Int e Char. Esses já estão completos e têm kind \*. Há os tipos que têm exatamente um tipo completo como parâmetro. Esses têm kind \* -> \*. Listas, Maybe e SeqTree têm kind \* -> \*, e se tornam completos apenas quando parametrizados por um tipo completo ([Char], Maybe Int, SeqTree (Maybe Char)).

Podemos interpretar o kind \* -> \* como a classe de tipos que precisam de um tipo completo (\*) para produzir (->) um tipo completo (\*). Podemos entender \* -> \* -> \* de forma análoga, e esse é o kind de BSTree.

 ${\rm H\'{a}}$ mais detalhes a se explicar sobre kinds. Como esses não são necessários aqui, os desconsideramos.

Voltando a falar de Functor, vemos que há duas funções. A função fmap aplica uma função aos elementos contidos em um valor de um tipo parametrizado. O operador (<\$), por sua vez, substitui todos os elementos de um valor de um tipo parametrizado por um certo elemento. Como exemplo de Functor, temos as listas, e sua instanciação é ilustrada a seguir.

```
instance Functor [] where
    fmap = map
```

Essa definição é padrão de Haskell, e não precisamos implementá-la. Devemos, no entanto, instanciar Maybe como Functor, e a definição seguinte deve se encontrar em Maybe.hs.

```
instance Functor Maybe where
    fmap _ Nothing = Nothing
    fmap f (Just x) = Just (f x)
```

Perceba que não é preciso definir (<\$), uma vez que existe a implementação padrão (x <\$) = fmap f where f \_ = x. Fazemos também de BSTree k uma instância de Functor, pondo o código que segue em BSTree.hs.

```
instance Functor (BSTree k) where
fmap = map
```

Exercício 23  $\textit{Faça de SeqTree}\ uma\ instância\ de\ \texttt{Functor}.$ 

Exercício 24 Como Either poderia instanciar Functor?

Uma vez que temos visto algumas instâncias da classe Functor, apresentamos o operador (<\$>) :: Functor f => (a -> b) -> f a -> f b. Esse operador equivale à função fmap, e sua assinatura sugere uma comparação com (\$). Trazemos uma breve ilustração de seu uso.

```
Prelude> :t ($)
(\$) :: (a \rightarrow b) \rightarrow a \rightarrow b
Prelude> :t (<$>)
(<\$>) :: Functor f => (a -> b) -> f a -> f b
Prelude> (*2) $ 3
Prelude > (*2) $ [1,2,3]
<interactive>:4:1: error:
        * Non type-variable argument in the constraint: Num [a]
           (Use FlexibleContexts to permit this)
        * When checking the inferred type
                 it :: forall a. (Num a, Num [a]) => [a]
Prelude> (*2) <$> [1,2,3]
[2,4,6]
Prelude> (*2) <$> Nothing
Nothing
Prelude> (*2) <$> (Just 4)
Just 8
```

Vemos a distinção entre (\$) e (<\$>). Enquanto (\$) permite a aplicação de uma função a valores "soltos", o operador (<\$>) aplica a função a valores "contidos" em instâncias de Functor. Com isso, damos os primeiros passos para interpretar estruturas de dados como "contextos".

Como Haskell tem suas funções como habitantes de primeira classe, é perfeitamente possível que funções sejam guardadas em estruturas de dados. Podemos imaginar que essas funções estão sob um certo "contexto", e definitivamente queremos utilizá-las (senão não faria sentido guardá-las). Essa é a motivação básica de Applicative: aplicar funções contidas em estruturas de dados.

```
class Functor f => Applicative (f :: * -> *) where
    pure :: a -> f a
        (<*>) :: f (a -> b) -> f a -> f b

    GHC.Base.liftA2 :: (a -> b -> c) -> f a -> f b -> f c
    (*>) :: f a -> f b -> f b
    (<*) :: f a -> f b -> f a
    {-# MINIMAL pure, ((<*>) | liftA2) #-}
```

Percebemos que instâncias de Applicative devem ter o mesmo *kind* de instâncias de Functor. Mais ainda: instâncias de Applicative devem ser também instâncias de Functor.

A função pure é responsável por "contextualizar" um valor, de acordo com a expressão em que é usada. O operador (<\*>) aplica as funções contidas em seu primeiro argumento aos valores contidos no segundo. Trataremos das demais funções de Applicative em breve.

Como exemplo, listas são instância de Applicative.

```
instance Applicative [] where
    pure x = [x]

[] <*> _ = []
    _ <*> [] = []
    (f:fs) <*> xs = f <$> xs ++ fs <*> xs
```

Enquanto instância de Applicative, o tipo lista representa computações não-determinísticas. Ilustramos esse conceito a seguir.

```
Prelude > xs = [1,2,3]
Prelude > ys = [10, 20, 30]
Prelude> (+) <$> xs <$> ys
<interactive>:8:1: error:
        * Couldn't match expected type 'Integer -> b'
                        with actual type '[Integer -> Integer]'
        * Possible cause: '(<$>)' is applied to too many arguments
        In the first argument of '(<$>)', namely '(+) <$> xs'
        In the expression: (+) <$> xs <$> ys
        In an equation for 'it': it = (+) <$> xs <$> ys
        * Relevant bindings include it :: [b] (bound at <interactive>:8:1)
Prelude> (+) <$> xs <*> ys
[11,21,31,12,22,32,13,23,33]
Prelude> xs = []
Prelude> (+) <$> xs <*> ys
Prelude > xs = [2]
Prelude> (+) <$> xs <*> ys
[12,22,32]
Prelude> (+) <$> pure 5 <*> ys
[15, 25, 35]
Prelude> (+) <$> pure 5 <*> pure 7
12
```

Vemos que a expressão (+) <\$> xs <\*> ys retorna os resultados de todas as aplicações possíveis de (+) aos elementos de xs (como primeiro argumento) e ys (como segudo argumento). Primeiro, (+) <\$> xs é uma lista de funções, mais precisamente as aplicações parciais de (+) aos elementos de xs. Com isso, (+) <\$> xs é mais que um Functor, o que fica evidente com a expressão (+) <\$> xs <\$> ys, rejeitada pelo interpretador.

Se pensarmos em xs e ys como resultados de computações não-determinísticas, isto é, de computações que poden ter um número arbitrário de resultados (inclusive nenhum), passamos a ver a expressão (+) <\$> xs <\*> ys como a soma de dois valores não-determinísticos, e tal expressão deve representar todas as possibilidades de resultado.

Exercício 25 Implemente a função sequences :: [a] -> [[a]] que, dada uma lista de elementos xs, retorna a lista de todas as sequências possíveis formadas por elementos de xs. As funções iterate e concat são úteis aqui. Pensar de forma indutiva e não-determinística nos leva a definir sequences em uma linha!

Exercício 26 Implemente a função subsets :: [a] -> [[a]] que, dada uma lista xs sem elementos repetidos, retorna uma lista de listas, onde cada sublista representa um subconjunto de xs. Pense de forma indutiva: como se obtém os subconjuntos de x:xs a partir dos subconjuntos de xs?

Exercício 27 Implemente a função sequenceA :: Applicative f => [f a] -> f [a], que toma uma lista de valores f a e constrói uma lista de valores a, que é retornada dentro de f.

Essa, no entanto, não é a única interpretação plausível que tornaria listas uma instância de Applicative. É possível pensar, por exemplo, que listas poderiam instanciar Applicative em termos de zipWith. Como um tipo pode instanciar uma classe no máximo uma vez, adicionamos as seguintes definições a List.hs.

```
newtype ZipList a = ZL [a]
```

```
zipList :: [a] -> ZipList a
zipList xs = ZL xs

getZipList :: ZipList a -> [a]
getZipList (ZL xs) = xs
```

Aqui, vemos nosso primeiro uso de newtype. A palavra newtype permite a construção de tipos muito simples, com um único caso e um único campo. Com essas restrições, os tipos criados com newtype não são compostos, mas apenas encapsulamentos de tipos já existentes. Isso não é útil para criar estruturas de dados, mas é muito conveniente para permitir que um tipo instancie uma classe mais de uma vez, agora em suas versões encapsuladas. Melhor ainda: como newtype pode apenas criar tipos dessa forma, o encapsulamento é desfeito em tempo de compilação, portanto o uso de tipos criados com newtype não traz custos adicionais para a execução de um programa.

Agora, devemos fazer de ZipList uma instância de Functor e Applicative, nessa ordem.

```
instance Functor ZipList where
    fmap f (ZL xs) = ZL (fmap f xs)

instance Applicative ZipList where
    pure = zipList . repeat
    (ZL fs) <*> (ZL xs) = ZL (zipWith ($) fs xs)
```

Note que ZipList torna-se instância de Functor com a mesma semântica das listas. No entanto, ZipList é instância de Applicative com uma semântica iterativa, tornando-se distinta das listas nesse aspecto. Ilustramos o uso de ZipList a seguir.

```
*List> xs = [1,2,3]

*List> ys = [10,20,30]

*List> (+) <$> xs <*> ys

[11,21,31,12,22,32,13,23,33]

*List> getZipList ((+) <$> zipList xs <*> zipList ys)

[11,22,33]

*List> getZipList ((+) <$> pure 5 <*> zipList ys)

[15,25,35]
```

Um outro exemplo de Applicative é Maybe. Definimos Maybe como Applicative pelo código que segue, escrito em Maybe.hs.

```
instance Applicative Maybe where
   pure x = Just x

Nothing <*> _ = Nothing
   _ <*> Nothing = Nothing
   (Just f) <*> (Just x) = Just (f x)
```

Claramente, Maybe representa computações que podem falhar, tendo nenhum ou exatamente um resultado. Ilustramos esse conceito a seguir.

```
Prelude> (+) <$> Just 3 <*> Just 4
Just 7
Prelude> (+) <$> Just 3 <*> pure 4
Just 7
Prelude> (+) <$> Just 3 <*> Nothing
Nothing
```

```
Prelude> (+) <$> Nothing <*> pure 4
Nothing
```

Com isso, vemos que o uso de Maybe enquanto Applicative nos permite criar, a partir de computações que podem falhar, computações maiores com essa mesma semântica. O uso de (<\$>) e (<\*>) nos poupa do trabalho de tratar os casos de Maybe, e nos diz que computações com partes que podem falhar são computações que podem falhar como um todo.

Destacamos o papel de pure, evidenciado por esses exemplos. Mesmo que uma de nossas computações tenha uma semântica especial, pode haver partes dela que sejam simples computações determinísticas, feitas com o uso de valores puros. A função pure é usada justamente para "promover" valores puros para os contextos de funções com semânticas especiais. Seu uso é indispensável, uma vez que a função main de um programa em Haskell é necessariamente uma função com semântica especial.

O operador (<\*) tem o mesmo comportamento de (\*>), porém o papel de seus argumentos é permutado. Dito isso, nos concentramos em (\*>), cujo papel é aplicar a semântica de seu primeiro argumento (ignorando seus valores) no segundo. Vamos exemplificar o que isso significa.

```
Prelude> [] *> pure 3
[]
Prelude> [1,2,3] *> pure 3
[3,3,3]
Prelude> [1,2,3] *> [10,20]
[10,20,10,20,10,20]
Prelude> pure 3 *> pure 5
5
Prelude> Just 3 *> pure 5
Just 5
Prelude> Nothing *> pure 5
Nothing
Prelude> Just 3 *> Nothing
Nothing
Prelude> pure 3 *> Nothing
Nothing
Prelude> pure 3 *> Nothing
Nothing
```

Isso evidencia que (\*>) é definido como x \*> y = f <\$> x <\*> y \* where  $f_q = q$ . O operador (\*>) costuma ser utilizado quando se quer tomar apenas o valor semântico de uma computação, ignorando seu resultado. Por exemplo, find  $p \times x *> f \times x$  vale Nothing ou Just (f xs), a depender se há um elemento em xs (ignorado por (\*>)) satisfazendo p.

Por fim, a função liftA2 traz uma outra forma de se utilizar Applicative. liftA2 encapsula a aplicação explícita de (<\$>) e (<\*>). Assim, as expressões f <\$> x <\*> y e liftA2 f x y são equivalentes.

Exercício 28 Faça de BSTree k uma instância de Applicative. Qual seria uma semântica adequada para esse tipo? Lembre-se de produzir uma árvore binária de busca válida.

Exercício 29 Faça de SeqTree uma instância de Applicative. Como se trata de uma representação linear de dados, SeqTree sofre do mesmo dilema que as listas.

Exercício 30 Faça de Either a uma instância de Applicative.

Uma função muito interessante de se implementar é when, que modifica a semântica de um Applicative conforme um valor booleano. Basicamente, when pode ser usada para condicionar a realização de uma certa computação. Sua definição é escrita em Bool.hs.

```
when :: Applicative f => Bool -> f () -> f ()
when True x = x
when False _ = pure ()
unless :: Applicative f => Bool -> f () -> f ()
unless = when . not
```

Além de when, definimos também sua versão negada, unless. Por fim, temos forever :: Applicative f => f a -> f b, que repete uma computação indefinidamente.

```
forever :: Applicative f => f a -> f b
forever x = x *> forever x
```

Agora vamos falar sobre Alternative, definida em Control. Applicative.

A classe Alternative é instanciada por tipos que, de alguma forma, trazem o conceito de ser vazio ou não. A função empty retorna a representação "vazia" de um tipo, que geralmente é inferido pela expressão em que empty é utilizada. O operador (<|>) representa uma espécie de união, e combina dois valores com a propriedade de que x <|> y == empty sse x == y == empty.

As listas são instância de Alternative, da seguinte forma.

```
instance Alternative [] where
  empty = []
  (<|>) = (++)
```

Com isso, podemos instanciar ZipList como Alternative com a seguinte definição, que se encontra em List.hs.

```
instance Alternative ZipList where
  empty = zipList empty
  (ZL xs) <|> (ZL ys) = ZL (xs <|> ys)
```

Em se tratando de listas ou ZipLists, a definição de Alternative é bem simples e intuitiva. O tipo Maybe é instanciado como Alternative com as seguintes definições, que se encontram em Maybe.hs.

```
instance Alternative Maybe where
  empty = Nothing

Nothing <|> y = y
  x <|> _ = x
```

As instâncias de Alternative são particularmente úteis para representar os resultados de computações que podem falhar. Enquanto computações não-determinísticas, representadas por listas, apenas têm seus resultados mesclados, o tipo Maybe apresenta um comportamento mais interessante: o segundo argumento de (<|>) é utilizado apenas quando o primeiro argumento representa uma falha. Dessa forma, podemos criar uma sequência de computações que podem falhar, de tal forma que cada uma delas é executada apenas quando todas as anteriores têm falhado.

Exercício 31 Escreva a função asum :: Alternative f => [f a] -> f a. foldr  $\acute{e}$   $\acute{u}til$  para isso.

Descrevemos a função guard, que permite "traduzir" um valor booleano, True ou False, para um valor semântico de Alternative, não-vazio ou empty, respectivamente. Essa definição é escrita em Bool.hs.

```
guard :: Alternative f => Bool -> f ()
guard True = pure ()
guard False = empty
```

Numa seção futura, tratarenos de Monad, que leva adiante as abstrações definidas em Functor e Applicative.

# 3.12 fix e Programação Dinâmica

Em Haskell, fazemos uso de recursão tanto para definir tipos como para controlar operações. É usual que as definições recursivas tenham um caso base, em que há uma expressão simples. No entanto, temos nos deparado com funções recursivas que não têm um caso base e que, não fosse a preguiça de Haskell, teriam suas chamadas sempre resultando em estouros de pilha. É o caso das funções repeat e cycle, propostas na Subseção 4.2.

Temos em nats mais um exemplo desse tipo de definição.

```
nats :: [Int]
nats = 1 : map (+1) nats
```

Claramente, nats é baseada na definição indutiva dos naturais, e de fato representa uma lista infinita contendo os naturais. Observamos o seguinte comportamento: uma vez que map (+1) retorne uma lista, essa será a cauda da lista retornada por (1:); além disso, a lista retornada por (1:) é justamente o argumento passado para map (+1). Podemos fazer uma análise similar para repeat e cycle. Reescrevemos nats de forma que isso fique evidente.

```
nats :: [Int]
nats = ((1:) . (map (+1))) nats
```

Se admitirmos que f = (1:) . (map (+1)), temos que nats = f nats. Nesse momento, pode ser bastante estranho e desconfortável perceber que a definição de nats depende exclusivamente de f, uma vez que nats, por mais que seja o argumento passado para f, é o retorno de f (f (f (f (...)))). Isso pode dar um nó na mente, mas é útil a ponto de generalizarmos esse conceito para funções com argumento e retorno de mesmo tipo. Escrevemos a seguinte definição em Functions.hs.

```
fix :: (a -> a) -> a
fix f = f (fix f)
```

Embora simples, fix é um tanto estranha. Ela toma f e deve retornar um elemento de tipo a. Para isso, ela passa um elemento de tipo a para f, que é justamente fix f. No fim das contas, fix f == f (f (f (f (...)))).

Bem, não seria muito interessante passar uma função de assinatura  ${\tt Int} \to {\tt Int}$  para  ${\tt fix}$ , por exemplo, afinal não poderíamos usar seu retorno.

```
*Functions Prelude> fix (+1)

*** Exception: stack overflow

*Functions Prelude>
```

Para usá-la de forma útil, é interessante que o retorno de f possa ser construído incrementalmente. O retorno de nats, por exemplo, cumpre esse requisito por ser uma lista.

```
nats :: [Int]
nats = fix $ (1:) . (map (+1))
```

Embora fix não tenha caso base, nats pode ser usada mesmo que seja escrita dessa forma, por conta da preguiça de Haskell.

Exercício 32 Escreva as funções repeat e cycle em termos de fix.

Exercício 33 Defina iterate em termos de fix.

Exercício 34 Implemente forever em termos de fix.

Exercício 35 Tome a função range definida como segue.

```
range :: Int -> [Int]
range 0 = [0]
range x = x : range (x - 1)
```

Escreva range em termos de fix.

Exercício 36 Tome a seguinte função.

```
f :: (Int -> Int) -> Int -> Int
f _ 0 = 1
f rec n = n * rec (n - 1)
```

A função f parece estar calculando fatorial, mas é bizarra. Ela "conhece" a definição de fatorial, mas não podemos dizer que ela é recursiva, pois se define em termos de rec. No entanto, se rec calculasse fatorial, f rec seria umaa definição plausível de fatorial. Defina fact :: Int -> Int, que calcula fatorial, em termos de f e fix.

No Exercício 36, nos deparamos com uma prática um tanto peculiar: criar uma versão não-recursiva de uma função recursiva, fazendo sua chamada recursiva em termos de uma outra função de mesma assinatura, recebida como argumento. Embora o Exercício 36 use essa "decomposição" de maneira fútil, podemos ir mais adiante. É possível, por exemplo, "decompor" uma função recursiva f e deixar suas chamadas recursivas a cargo de uma versão "especial" de f. Esse conceito pode ser utilizado para, dentre outras coisas, implementar versões memoizadas de funções recursivas.

Para ilustrar essa ideia, vamos tomar um caso clássico.

```
fib :: Int -> Int
fib 0 = 0
fib 1 = 1
fib n = fib (n - 1) + fib (n - 2)
```

Basta uma verificação superficial para constatar que fib retorna o n-ésimo número de Fibonacci, e que essa não é uma boa implementação. Por diversão, vamos tomar medidas do quão ruim ela é. Para isso, vamos criar um arquivo Memo.hs, com o seguinte conteúdo inicial (provisório), e escrever a definição de fib nesse arquivo.

```
module Memo where
import Prelude (Int, (-), (+))
import Functions
import List
```

Agora vamos aos testes.

```
Prelude> :1 Memo
[1 of 1] Compiling Memo
                                         ( Memo.hs, interpreted )
Ok, one module loaded.
*Memo> :set +s
*Memo> fib 10
55
(0.01 secs, 92,888 bytes)
*Memo> fib 15
(0.01 secs, 388,032 bytes)
*Memo> fib 20
6765
(0.01 \text{ secs}, 3,655,320 \text{ bytes})
*Memo> fib 25
75025
(0.12 secs, 39,882,672 bytes)
*Memo> fib 30
832040
(0.79 \text{ secs}, 441,642,736 \text{ bytes})
*Memo> fib 35
9227465
(8.21 secs, 4,897,222,696 bytes)
*Memo>
```

Vamos analisar rapidamente o uso de tempo e espaço. Observamos que, da chamada fib 25 para fib 30, o tempo de execução aumentou cerca de 6,5 vezes, enquanto de fib 30 para fib 35 o aumento foi de aproximadamente 10,4 vezes. Isso não é muito animador. Quanto ao uso de espaço, não é preciso muita experiência para estranhar o fato de fib 35 ter gasto quase cinco gigabytes de memória. Nesse pequeno experimento, a única coisa boa que aprendemos foi o uso de :set +s para exibir tempo de execução e uso de memória.

Exercício 37 Considere a seguinte definição.

```
fix2 :: (a \rightarrow a) \rightarrow a

fix2 f = y where y = f y
```

Observe o seguinte experimento.

```
*Functions Prelude> :set +s

*Functions Prelude> f x = fix (x:)
(0.00 secs, 0 bytes)

*Functions Prelude> g x = fix2 (x:)
(0.00 secs, 0 bytes)

*Functions Prelude> head (drop 10000000 (f 2))
2
(1.21 secs, 640,063,368 bytes)

*Functions Prelude> head (drop 10000000 (g 2))
2
(0.07 secs, 63,416 bytes)
```

Explique o que torna fix2 mais eficiente que fix.

Em vista do desastre que é a atual implementação de fib, propomos uma solução eficiente e elegante, que é praticamente um mascote da linguagem Haskell.

```
fib :: Int -> Int
fib = (fibs !!) where
    fibs = 0 : 1 : zipWith (+) fibs (tail fibs)
```

Nessa implementação, fib recebe n e toma o n-ésimo elemento de uma lista. Essa lista é justamente uma definição recursiva para a sequência de Fibonacci.

Escrita dessa forma, fib é eficiente porque, uma vez que os elementos de fibs são calculados, não há a necessidade de recalculá-los. Note como a primeira versão de fib precisa calcular um número de Fibonacci mais de uma vez. Enfim, vamos aos testes.

```
*Memo> :set +s

*Memo> fib 35

9227465
(0.14 secs, 84,040 bytes)

*Memo> fib 35

9227465
(0.00 secs, 71,760 bytes)

*Memo>
```

Perceba que, na primeira chamada fib 35, o elemento correspondente em fibs ainda não havia sido calculado. Como a segunda chamada não precisava calcular esse elemento, mas apenas retorná-lo, seu tempo de execução é irrisório.

Essa refatoração de fib exibe uma maneira muito elegante de se determinar a sequência de Fibonacci, e com isso armazená-la como uma lista na memória, produzindo uma espécie de cache para fib. No entanto, essa abordagem não se generaliza para outras funções, já que usa algo característico dos números de Fibonacci para produzir uma cache.

Uma terceira forma de escrever fib é apresentada abaixo.

```
fib :: Int -> Int
fib = fix f where
    f _ 0 = 0
    f _ 1 = 1
    f rec n = rec (n - 1) + rec (n - 2)
```

É aqui que entramos na toca do coelho. Primeiro, fix permite que a função f receba f (f (f (f (...)))) como seu primeiro argumento. Segundo, isso é equivalente à nossa primeira definição de fib. Então por que escrevê-la de uma forma mais complicada? Antes de responder a essa pergunta, testamos essa definição.

```
*Memo> :set +s

*Memo> fib 35

9227465

(22.00 secs, 11,892,075,208 bytes)

*Memo>
```

Essa versão é ainda pior! Mas não tiramos proveito da "decomposição" da primeira versão de fib, aqui expressa como f. Se rec fosse uma versão eficiente de f, teríamos obtido uma implementação eficiente para fib.

Como fib tem assinatura Int -> Int e espera um argumento não-negativo, tratamos de criar um esquema de *cache* adequado para funções com essas características.

A definição de memo é bastante ingênua, estúpida até. Para uma função f:: Int -> Int que espere argumentos não-negativos, f e memo f são equivalentes. No entanto, há uma diferença na forma como produzem seus retornos. Dado um argumento n, todas as chamadas f n teriam o mesmo custo computacional. Por outro lado, fazendo g = memo f, a primeira chamada g n teria o mesmo custo de f n, valor esse que ficaria salvo em ys, de forma que as chamadas seguintes g n apenas buscariam pelo valor salvo.

Tomando a primeira versão de fib, é tentador considerar que memofib = memo fib seja eficiente. Perceba, todavia, que memofib tem o mesmo custo de fib sempre que chamada para um novo argumento.

```
*Memo> memofib = memo fib

*Memo> :set +s

*Memo> memofib 35

9227465
(8.17 secs, 4,897,239,864 bytes)

*Memo> memofib 35

9227465
(0.00 secs, 71,760 bytes)

*Memo> memofib 36

14930352
(13.08 secs, 7,923,836,624 bytes)

*Memo> memofib 37

24157817
(21.13 secs, 12,820,992,200 bytes)

*Memo>
```

Esse experimento evidencia outra coisa muito chata sobre memofib. As duas chamadas memofib 35 nos mostram que os retornos de fib realmente estão sendo salvos por memo. Porém, uma vez salvos fib 35 e fib 36, era de se esperar que memofib 37 tivesse um custo bem mais baixo que o apresentado. É por isso que precisamos de fix.

Tomando f como a versão "decomposta" de fib, f rec é uma implementação eficiente de fib desde que rec também seja. Ora, nesse caso memo (f rec) é uma implementação eficiente de fib. Usamos fix para ligar as duas pontas.

```
fib :: Int -> Int
fib = fix (memo . f) where
    f _ 0 = 0
    f _ 1 = 1
    f rec n = rec (n - 1) + rec (n - 2)
```

E aqui começa a festa do chá. Vamos usar a sanidade que nos resta para testar essa definição de fib.

```
*Memo> :set +s

*Memo> fib 35

9227465
(0.02 secs, 1,366,096 bytes)

*Memo> fib 35

9227465
(0.00 secs, 71,760 bytes)

*Memo> fib 36

14930352
(0.00 secs, 255,872 bytes)

*Memo> fib 36

14930352
(0.00 secs, 72,616 bytes)
```

```
*Memo> fib 37
24157817
(0.00 secs, 265,512 bytes)
*Memo> fib 37
24157817
(0.00 secs, 72,736 bytes)
*Memo>
```

Conseguimos mais uma versão de fib verdadeiramente eficiente. Para entender como ela funciona, note que f ignora seu primeiro argumento nos casos base. Isso e a preguiça de Haskell impedem fix de provocar um estouro de pilha. Observe também que, graças a fix, g = memo . f recebe g (g (g (g (...))) como primeiro argumento. Para entender a importância disso, perceba que memo . f retorna uma versão eficiente de f quando recebe uma versão eficiente de f. Nesse caso, basta passar para memo . f a função memo . f recebendo uma versão eficiente de f. Mas isso contém o mesmo problema da situação anterior! É aí que entra fix, permitindo passar memo . f para memo . f infinitamente.

Com tudo isso, criamos uma boa implementação para fib baseada em *cache*, mas dessa vez a implementação da *cache* é genérica. Bem, genérica para funções f :: Int -> Int que esperam argumentos não-negativos: "decompomos" f em f' :: (Int -> Int) -> Int -> Int e fazemos fix (memo . f'). Mas e quanto a funções quaisquer a -> b?

Antes de abordar essa questão, vamos resolver uma mais simples. Representar a *cache* como uma lista infinita não é a abordagem mais eficiente, por conta de seu acesso em tempo linear. Vamos, portanto, representar a *cache* como uma árvore binária. Para isso, precisamos de uma árvore binária infinita, definida em InfinityTree.hs como segue.

```
module InfinityTree (InfinityTree(Branch), find) where
import Prelude (Int, (==), (-), divMod,
                Functor(fmap), Applicative(pure, (<*>)))
import Bool
data InfinityTree a = Branch a (InfinityTree a) (InfinityTree a)
instance Functor InfinityTree where
        fmap f (Branch x lt rt) = Branch (f x) (fmap f lt) (fmap f rt)
instance Applicative InfinityTree where
        pure x = Branch x (pure x) (pure x)
        (Branch f flt frt) <*> (Branch x xlt xrt) =
                Branch (f x) (flt <*> xlt) (frt <*> xrt)
find :: InfinityTree a -> Int -> a
find (Branch x _ ) 0 = x
find (Branch _ lt rt) n = cond (r == 1)
                               (find lt q)
                               (find rt (q - 1)) where
    (q, r) = divMod n 2
```

A definição de InfinityTree representa uma árvore infinita, já que não permite folhas em sua estrutura. A única função de acesso a seus elementos é find, que "passeia" pela árvore conforme a paridade de um Int dado como entrada: um número ímpar (par) leva a busca para a esquerda (direita).

Com isso, podemos escrever uma versão mais eficiente de  ${\tt memo}$ , que representa a  ${\it cache}$  em uma estrutura arbórea.

Perceba que apenas a estrutura utilizada internamente sofreu modificações. Com isso, a nova implementação de memo tem a mesma assinatura da anterior, e portanto nossa definição de fib não precisa de alterações. Vamos fazer novos testes.

```
*Memo> :set +s
*Memo> fib 35
9227465
(0.01 \text{ secs}, 1,440,632 \text{ bytes})
*Memo> fib 35
9227465
(0.00 secs, 69,872 bytes)
*Memo> fib 36
14930352
(0.00 secs, 240,064 bytes)
*Memo> fib 36
14930352
(0.00 secs, 70,680 bytes)
*Memo> fib 37
24157817
(0.00 secs, 246,248 bytes)
*Memo> fib 37
24157817
(0.00 secs, 70,680 bytes)
*Memo>
```

Exercício 38 Verifique se existe ganho de desempenho em definir fib em termos de fix2, definida no Exercício 37.

Isso evidencia que a nova implementação de memo traz algum ganho. Infelizmente, como é preciso planejar as próximas aulas, não abordaremos memoização para funções a -> b. Isso fica para a próxima versão da disciplina.

Exercício 39 Escreva uma função decomp37 :: Int -> Maybe (Int, Int) que, dada uma entrada não-negativa n, decide se existem  $x,y \in \mathbb{N}$  tais que n=3x+7y, e caso existam, retorna o par (x,y). É fácil escrever essa função tirando proveito de Maybe ser instância de Applicative e Alternative. Use memo e fix para criar uma implementação eficiente.

Exercício 40 Escreva uma função primeFactors :: Int -> [Int], que retorna a decomposição em fatores primos de uma entrada não-negativa n. Para facilitar, crie uma lista infinita com todos os primos. Basta encontrar o menor primo p divisor de n e retorná-lo como cabeça, fazendo da cauda a chamada recursiva para n/p. Use memo e fix para implementar memoização em primeFactors.

Exercício 41 Dadas moedas de 2,3 e 7 centavos, vamos expressar x centavos, se possível, com o menor número de moedas. A função  $f(x) = 1 + \min\{f(x-2), f(x-3), f(x-7)\}$  representa uma relação de recorrência que resolve esse problema. Determine os casos base e desenvolva uma função minCoins :: Int -> Maybe Int. Note que, para valores altos de x, a função f é computada mais de uma vez para alguns argumentos. Use memo e fix para evitar computar f mais de uma vez para o mesmo argumento. Tire proveito de Maybe ser Applicative.

## 3.13 Mônadas

Já temos visto aplicações simples de funções, que costumam ser representadas pelo operador (\$) :: (a -> b) -> a -> b. Vimos também aplicações de funções simples a elementos contidos em um certo contexto. Esse tipo de aplicação é representado pelo operador (<\$>) :: Functor f => (a -> b) -> f a -> f b. Inclusive, quando uma estrutura de dados permite que seu conteúdo seja trnsformado por uma função simples, ela pode ser vista como uma instância de Functor. Por último, nos deparamos com aplicações de funções, em um certo contexto, a elementos em um contexto semelhante. Essa forma de aplicação está

associada ao operador (<\*>) :: Applicative f => f (a -> b) -> f a -> f b. Quando uma estrutura de dados permite que seu conteúdo seja operado por funções contidas em uma estrutura similar, ela pode ser feita uma instância de Applicative.

Agora, vamos analisar funções que produzem um contexto a partir de elementos simples. Tais funções são ditas mon'adicas, e contextos que podem ser criados a partir de elementos simples são representados por estruturas que chamamos de  $m\^onadas$ . Tais tipos são agrupados na seguinte classe.

```
class Applicative m => Monad (m :: * -> *) where
    (>>=) :: m a -> (a -> m b) -> m b
    (>>) :: m a -> m b -> m b
    return :: a -> m a
    fail :: String -> m a
    {-# MINIMAL (>>=) #-}
```

Aqui, vemos um operador que utilizamos bastante nos laboratórios. Finalmente vamos entender (>>=)!

Em linhas gerais, o operador (>>=) toma valores do tipo a contidos em m a, onde m é uma mônada, e transforma cada um deles em m b, produzindo uma estrutura de tipo m (m b). Vale ressaltar que isso também seria possível com um Functor, mas Functor não é o bastante para lidar com esse aninhamento de contextos. Em seguida, (>>=) "combina" os contextos interno e externo, produzindo a saída de tipo m b.

Antes de entendermos essa "combinação", vamos falar a respeito das demais funções que compõem a classe Monad. O operador (>>) ignora o conteúdo de m a, mas faz com que seu valor semântico influencie m b, produzindo a saída. Não há diferença entre (>>) e (\*>). Como Applicative é mais abrangente que Monad, preferimos fazer uso de (\*>).

A função return é equivalente a pure, e sua presença em Monad apenas cumpre o papel de não "quebrar" *legacy code*. Isso se deve a uma época em que as instâncias de Monad não precisavam ser instâncias de Applicative. Preferimos sempre o uso de pure, pois return leva esse nome para, dada a forma como é usada em *do notation*, fazer analogia ao paradigma imperativo. Por fim, a presença de fail em Monad é depreciada, e portanto a ignoramos.

Uma função muito importante para a concepção matemática de mônadas, mas que não faz parte de Monad, é join :: Monad  $m \Rightarrow m \ (m \ a) \rightarrow m \ a$ . Dificilmente precisaremos utilizá-la para instanciar Monad, mas conhcê-la pode nos permitir um melhor entendimento da "combinação" de contextos. Inclusive, a única finalidade de join é "combinar" contextos.

Vamos apresentar nossa primeira mônada, fazendo com que Maybe instancie Monad. As definições que seguem devem ser escritas em Maybe.hs.

```
instance Monad Maybe where
Nothing >>= _ = Nothing
(Just x) >>= f = f x
```

Analisar uma instância de Monad nos permite ver com mais clareza o que faz (>>=), e porque ele costuma ser chamado de *binding operator*. Para Maybe, (>>=) retorna Nothing tão logo seu primeiro argumento é Nothing, do contrário aplica seu conteúdo a f, produzindo a saída.

Exercício 42 Faça de Maybe uma instância de Monad, definindo (>>=) como uma chamada de maybe.

No contexto de Maybe, o operador (>>=) permite a criação de uma cadeia de computações que falha quando uma de suas partes falha. Com o uso de pure, podemos encadear computações determinísticas, que produzem exatamente um resultado, com computações que podem falhar. Dessa forma, uma computação que produz m a pode ter seu resultado passado como entrada para uma computação que produz m b, e essa pode ser "encaixada" na entrada de uma terceira computação. Dizemos que (>>=) permite o binding de computações.

Agora, vamos ilustrar como o tipo lista instancia a classe Monad.

```
instance Monad [] where
    xs >>= f = concat $ f <$> xs
```

Podemos perceber que essa implementação de (>>=) evidencia a "combinação" de contextos, isto é, transforma uma lista de listas em uma lista simples. Primeiro, f <\$> xs tem tipo [[b]], e depois esse aninhamento de contextos é resolvido com concat. Para listas, portanto, join = concat.

Para o exercício que segue, vamos precisar da função identidade. Sua definição é escrita em Functions.hs.

```
id :: a -> a
id x = x
```

Exercício 43 Defina join em termos de (>>=) e id.

Exercício 44 Aqui, assumimos que são dadas implementações para as funções fmap e join. Escreva uma implementação para (>>=) em termos de fmap e join.

Como listas representam computações não-determinísticas, chamamos a atenção para o impacto de concat quando usamos (>>=) para construir uma cadeia de computações não-determinísticas. Tome, por exemplo, uma cadeia de k computações não-determinísticas, em que cada uma produz dois resultados. O uso de um concat por binding vai produzir, ao final da cadeia, uma lista representando os  $2^k$  resultados possíveis.

Exercício 45  $De\ forma\ similar\ a\ foldl$  :: (b -> a -> b) -> b -> [a] -> b,  $implemente\ a\ função\ foldM$  :: Monad m => (b -> a -> m b) -> b -> [a] -> m b.

Exercício 46 Tome a função f xs x = [xs, x:xs]. Podemos interpretar f como uma computação não-determinística, que pode retornar tanto xs como x:xs. Reimplemente subsets, proposta inicialmente no Exercício 26, como uma chamada de foldM.

É natural nos perguntarmos o porquê dessa tendência de Haskell interpretar estruturas como semânticas, encapsulando-as em aplicadores especiais de funções. Haskell poderia muito bem deixar mais explícita a pureza de suas funções se não usasse tal artifício, e em troca escreveríamos definições mais extensas. No entanto, é esse artifício que permite uma representação para a impureza. Vamos falar da mônada 10.

```
Prelude> :info IO

newtype IO a

= GHC.Types.IO (GHC.Prim.State# GHC.Prim.RealWorld

-> (# GHC.Prim.State# GHC.Prim.RealWorld, a #))

-- Defined in 'GHC.Types'

instance Applicative IO -- Defined in 'GHC.Base'

instance Functor IO -- Defined in 'GHC.Base'

instance Monad IO -- Defined in 'GHC.Base'

instance Monoid a => Monoid (IO a) -- Defined in 'GHC.Base'

instance Semigroup a => Semigroup (IO a) -- Defined in 'GHC.Base'
```

Não entre em pânico. Basicamente, isso significa que IO a encapsula uma função que, dado um estado do mundo real, retorna um (possivelmente novo) estado mundo real junto de um valor do tipo a. Dessa forma, não devemos esperar que, dada f :: a -> IO b, f x tenha sempre o mesmo valor, uma vez que o valor contido em IO b depende também do estado do mundo real. Inclusive, IO b não apenas depende, mas pode alterar o estado do mundo real.

```
Prelude> f _ = getLine
Prelude> :t f
f :: p -> IO String
Prelude> :t (==) <$> f 1 <*> f 1
(==) <$> f 1 <*> f 1 :: IO Bool
Prelude> (==) <$> f 1 <*> f 1
aaa
aaa
True
Prelude> (==) <$> f 1 <*> f 1
aaa
bbb
False
```

Perceba que não é verdade que f 1 é sempre igual a f 1. O conteúdo da I0 que f retorna pode mudar, mesmo que seja usado o mesmo argumento. Mas como isso pode ser possível? As função de Haskell são puras! A função f, inclusive, é pura, mas seu retorno não é o valor de um tipo simples. O retorno de f traz consigo a semântica da impureza, representada pela mônada I0. Em suma, f é pura como qualquer outra função, mas seu retorno é impuro. É como se I0 fosse mais uma advertência do que um tipo.

A necessidade prática de se trabalhar com impurezas obriga Haskell a ter uma forma de lidar com elas, do contrário Haskell seria inútil, incapaz de interagir com as coisas do mundo real (como a arquitetura de um computador). Em seus anos iniciais, havia diversas propostas de como as impurezas deveriam estar presentes em Haskell. Em algum momento houve o consenso de atribuir semântica a tipos de kind \* -> \*, e um tipo com esse kind teria o papel de indicar a impureza de seu conteúdo. Assim, houve a adoção das classes Functor, Applicative e Monad, representando conceitos que já existiam na Matemática.

Como sua implementação envolve elementos de baixo nível do compilador, não podemos "abrir" 10 da mesma forma que fazemos com Maybe ou listas. Aí vem a outra sacada da adoção de Functor, Applicative e Monad: com as funções definidas nessas classes, não precisamos "abrir" nenhuma de suas instâncias. Embora possamos "abrir" Maybe, é mais coveniente usar as funções de Functor, Applicative e Monad para tratar esse tipo. No caso de 10, não se trata de coveniência. Essas três classes permitem que trabalhemos com valores impuros sem nos preocupar de onde vem sua impureza, ou como tais valores são implementados. Assim, 10 é uma espécie de mônada "mágica", e o encapsulamento que promove permite que as definições de Haskell não se atenham a detalhes de baixo nível.

Agora, vamos lidar com algumas funções que nos auxiliam no tratamento de mônadas. Primeiro, definimos mapM em Functions.hs.

Nessa definição, fizemos uso de funções anônimas. Essencialmente, podemos definir uma função sem dá-la um nome utilizando \ seguido de seus argumentos, com -> indicando a definição da função. Por exemplo, podemos definir uma função sem dá-la um nome por meio de uma aplicação parcial, como em (+1), ou através de um função anônima, como em \x -> x + 1.

Funções anônimas são especialmente úteis para definir o segundo argumento de (>>=). Quando (>>=) "abre" seu primeiro argumento, é interessante podermos referenciar o seu "conteúdo". Usamos uma função anônima para receber esse "conteúdo", e assim podemos referenciá-lo através do argumento da função. Na definição de mapM, existem duas funções anônimas: a primeira recebe um argumento x' ("conteúdo" de f x) e é definida como uma

chamada de (>>=); a segunda, que ocorre dentro da primeira, recebe um argumento xs' ("conteúdo" de mapM f xs) e retorna x':xs' no contexto adequado. Note que, devido a essas duas funções anônimas serem aninhadas, podemos usar o argumento da primeira dentro da segunda.

Preferimos essa definição de mapM, pois com ela podemos falar de funções anônimas e evidenciá-las como um bom recurso ao utilizar-se (>>=). Existe, no entanto, uma definição bem mais simples de mapM.

Exercício 47 Defina mapM em termos de map e sequenceA, proposta no Exercício 27.

O Exercício 47 pode nos deixar pensando que mapM não precisa ser restrita a Monad, mas apenas a Applicative. De fato, isso é verdade. No entanto, como o primeiro argumento de mapM é uma função a -> m b, uma função que cria um contexto a partir de um elemento simples, ela é restrita a Monad não por necessidade, mas pelo fato de receber uma função monádica.

Vamos definir  $mapM_{\_}$  :: Monad m => (a -> m b) -> [a] -> m (), que ignora os resultados produzidos pela função monádica. A definição que segue deve ser escrita em Functions.hs.

```
mapM_ :: Monad m => (a -> m b) -> [a] -> m ()
mapM_ f [] = pure ()
mapM_ f (x:xs) = f x *> mapM_ f xs
```

Eis uma breve ilustração do uso de mapM\_.

```
*Functions> import Prelude (putStrLn)

*Functions Prelude> mapM_ putStrLn ["aaa", "bbb", "ccc"]

aaa

bbb

ccc
```

Exercício 48 Implemente sequenceA\_ :: Applicative f => [f a] -> f (), que é similar a sequenceA, proposta no Exercício 27, mas ignora os resultados das computações.

Exercício 49 Defina mapM\_ em termos de sequenceA\_ e map.

Após uma longa sequência de abstrações, tratamos de coisas mais concretas. Vamos lidar com aspectos da linguagem que tem impacto direto no desempenho de nossos programas.

# 3.14 Avaliação estrita e Paralelismo

O conteúdo desta subseção é baseado no livro *Parallel and Concurrent Programming in Haskell*, de Simon Marlow.

Como bem sabemos, Haskell é uma linguagem de programação com avaliação preguiçosa, isto é, as definições de valores são avaliadas apenas quando esses são necessários. Podemos verificar isso.

```
Prelude> x = 1 + 1 :: Int
Prelude> :sprint x
x = _
Prelude> x
2
Prelude> :sprint x
x = 2
```

Aqui, observamos o uso de :sprint, um comando especial do ghci que não faz parte da linguagem Haskell. A função de :sprint é verificar o valor associado a um identificador, sem forçar sua avaliação: quando o identificador já foi avaliado, seu valor é exibido; caso contrário, exibe-se \_. Percebemos, portanto, que x não foi avaliado assim que foi definido. Quando exibimos o valor de x, no entanto, ele precisa ser avaliado. Vamos tentar algo um pouco mais elaborado.

```
Prelude> x = 1 + 1 :: Int
Prelude> y = x + 1 :: Int
Prelude> :sprint x
x = _
Prelude> :sprint y
y = _
Prelude> seq y "eita"
"eita"
Prelude> :sprint x
x = 2
Prelude> :sprint y
y = 3
```

Claramente, x e y não foram avaliados assim que definidos. Vamos dizer que x e y estavam suspensos. Jamais chegamos a exibir os valores de x e y, e mesmo assim eles foram avaliados.

Isso aconteceu por conta de seq :: a -> b -> b, que faz a avaliação do segundo argumento implicar na avaliação do primeiro. Assim, quando o segundo argumento de seq precisa ser avaliado, a avaliação do primeiro é forçada. Apesar do que seu nome sugere, seq não garante que, uma vez que seja necessário avaliar o segundo argumento, o primeiro argumento seja avaliado antes (embora, na prática, isso costume acontecer). Vale ressaltar que seq não pode ser definida em Haskell, já que é implementada a baixo nívvel pelo compilador.

Utilizando seq, podemos criar um operador que representa a avaliação estrita em Haskell. A definição que segue deve ser escrita em Functions.hs.

```
($!) :: (a -> b) -> a -> b

f $! x = seq x (f x)

infixl 0 $!
```

Vamos testar o nosso novo operador.

```
*Functions Prelude> import Prelude (Int, (+))
*Functions Prelude> f _ = 0
*Functions Prelude> x = 1 + 1 :: Int
*Functions Prelude> :sprint x
x = _
*Functions Prelude> f x
0
*Functions Prelude> isprint x
x = _
*Functions Prelude> f $ x
0
*Functions Prelude> :sprint x
x = _
*Functions Prelude> :sprint x
x = _
*Functions Prelude> isprint x
x = _
*Functions Prelude> f $! x
0
*Functions Prelude> :sprint x
x = _
```

Vemos que f recebe um argumento, mas o ignora e apenas retorna 0. Assim, f x é avaliada sem que x deixe de estar suspenso. O mesmo pode ser dito de f \$ x. Já f \$! x usa seq para garantir que o argumento passado para f tem sua avaliação forçada assim que f x é requerido.

É necessário justificar a existência de um aplicador de função que representa avaliação estrita, ou seja, um operador que faz a avaliação do argumento ser forçada, tão logo seja forçada a chamada da função. Em resumo, a preguiça de Haskell tem um custo de espaço. De forma mais elaborada, isso quer dizer que representar um valor suspenso demanda mais memória que avaliá-lo imediatamente. É fácil entender o porquê: enquanto suspenso, o valor é representado por um thunk, uma estrutura de dados que guarda a referência da função que o define, assim como referências para os argumentos que devem ser passados para essa função. Essas referências podem também estar apontando para valores suspensos (lembre-se que funções, inclusive, são valores como quaisquer outros), representados por outros thunks. No fim das contas, um valor suspenso pode acabar sendo representado por uma estrutura arbórea, construída a partir de thunks que apontam para novos thunks.

Um bom estudo de caso é foldl, que como bem sabemos é recursiva por cauda. Isso quer dizer que foldl executa em espaço constante, certo? Na pilha, sim, mas não na heap. Como é recursiva por cauda, foldl tem sua chamada corrente substituida por sua chamada recursiva, nunca ocupando mais que um frame na pilha. No entanto, a atualização do acumulador de foldl fica suspensa, afinal ele só poderia ser utilizado após foldl atingir seu caso base. Como os thunks são armazenados na heap, o acumulador final acaba sendo representado por uma cadeia de thunks, localizada na heap. Há uma surpresa desagradável, no entanto: quando o acumulador final precisa ser avaliado, a função registrada em seu thunk volta para a pilha, para ser avaliada com os devidos argumentos, e ao menos um desses (o valor anterior do acumulador) está suspenso e agora precisa ser avaliado. Isso implica que a cadeia de thunks que foldl produziu na heap volta para a pilha, convertida agora em uma pilha de chamadas de função. Precisamos consertar foldl. Escrevemos a seguinte definição em List.hs.

```
foldl' :: (b -> a -> b) -> b -> [a] -> b
foldl' _ acc [] = acc
foldl' f acc (x:xs) = foldl' f $! (f acc x) $ xs
```

Temos o uso de (\$!) para forçar a avaliação de f acc x junto com a chamada de foldl'. Isso faz com que foldl' não construa uma cadeia de thunks, uma vez que as atualizações do acumulador são avaliadas imediatamente, já que foldl' é recursiva por cauda. Preferimos sempre o uso de foldl' a foldl.

Vamos lidar agora com tipos parametrizados. Tome o seguinte exemplo.

```
Prelude> x = 1 + 1 :: Int
Prelude> y = 2 + 2 :: Int
Prelude> p = (x, y)
Prelude> :sprint p
p = _
Prelude> :t fst
fst :: (a, b) -> a
Prelude> fst p
2
Prelude> :sprint p
p = (2,_)
```

Assim que definido, o par p fica suspenso. Ao utilizarmos fst (a assinatura deixa claro o que ela faz), a primeira componente de p é avaliada. Como não foi necessário avaliar a segunda componente, p é avaliado parcialmente. Tome este outro exemplo.

```
Prelude> x = 1 + 1 :: Int
Prelude> p = (x, x)
```

```
Prelude> :sprint p
p = _
Prelude> fst p
2
Prelude> :sprint p
p = (2,2)
```

Observa-se que, para avaliar a primeira componente de p, é necessário avaliar x. No entanto, como as componentes de p são ambas referências para o thunk de x, p acaba sendo avaliado por completo. Vamos brincar um pouco com listas.

```
*List> xs = map (+1) [1..10] :: [Int]
*List> :sprint xs
xs = _
*List> f _ = 0
*List> f xs
*List> :sprint xs
xs = _
*List> f $! xs
*List> :sprint xs
xs = _ : _
*List> length xs
10
*List> :sprint xs
xs = [\_,\_,\_,\_,\_,\_,\_,\_]
*List> sum xs
65
*List> :sprint xs
xs = [2,3,4,5,6,7,8,9,10,11]
```

Nota-se que xs, como esperado, não é avaliada assim que definida. Logo após f \$! xs, xs é parcialmente avaliada. Como f ignora xs, sabemos que a forma como xs foi avaliada em f \$! xs é fruto apenas de seq. Isso indica que, se o primeiro argumento de seq é um tipo parametrizado, ela não o avalia completamente, mas apenas evidencia sua estrutura.

Após length xs, percebemos que a estrutura de xs é avaliada por completo, uma vez que length precisa decompor seu argumento e, recursivamente, sua cauda. O conteúdo de xs, no entanto, é avaliado apenas depois de sum xs.

Agora, vamos tratar de par :: a -> b -> b, definida em Control.Parallel. Assim como seq, par é definida a baixo nível. A função par põe a avaliação de seu primeiro argumento para ocorrer paralelamente à avaliação de seu segundo, quando essa ocorrer. Vamos ilustrar seu uso.

```
*List> import Control.Parallel

*List Control.Parallel> import Prelude (seq)

*List Control.Parallel Prelude> sum' = foldl' (+) 0

*List Control.Parallel Prelude> x = sum' [1..10000000] :: Int

*List Control.Parallel Prelude> y = sum' [1..10000000] :: Int

*List Control.Parallel Prelude> :set +s

*List Control.Parallel Prelude> seq x y

50000005000000

(9.68 secs, 8,640,075,072 bytes)

*List Control.Parallel Prelude> x = sum' [1..10000000] :: Int

(0.00 secs, 0 bytes)
```

```
*List Control.Parallel Prelude> y = sum' [1..10000000] :: Int
(0.00 secs, 0 bytes)
*List Control.Parallel Prelude> par x y
50000005000000
(4.28 secs, 4,320,073,040 bytes)
```

No exemplo acima, seq x y força a avaliação de x assim que a de y é forçada. Como y é o retorno de seq x y, e esse é exibido no terminal, a avaliação de x precisa também ser feita, já que a de y é forçada. No caso de par x y, a avaliação de x ocorre simultaneamente a de y. Isso não é toda a explicação da redução de tempo apresentada.

É preciso esclarecer algo: se o processador que rodou o exemplo acima tivesse apenas um core, as avaliações de x e y seriam feitas em simultâneo, mas iriam concorrer pelo uso do único core, e daí não haveria redução de tempo. No entanto, o ghc é esperto o bastante para distribuir o trabalho em paralelo de forma equilibrada entre os cores. Usamos o comando 1scpu para saber as características de nosso processador.

```
$ lscpu
                             x86_64
Arquitetura:
Modo(s) operacional da CPU: 32-bit, 64-bit
Ordem dos bytes:
                             Little Endian
Tamanhos de endereco:
                             39 bits physical, 48 bits virtual
CPU(s):
Lista de CPU(s) on-line:
                             0-3
Thread(s) per nucleo:
                             2
                             2
Nucleo(s) por soquete:
Soquete(s):
                             1
```

Vamos entender a parte que nos importa da saída de lscpu: o sistema operacional "enxerga" quatro CPU's; um pouco abaixo, vemos que há dois *cores* no processador, cada um com duas *threads*. O sistema operacional nos diz que as quatro *threads* do processador são CPU's. No entanto, cada par de *threads* disputa os recursos de um mesmo *core*. Daí, o número de trabalhos que esse processador consegue executar verdadeiramente em paralelo não é o número de CPU's, mas o número de *cores*. Isso significa que, nesse processador, fazer uso de paralelismo nos traria um fator de redução de tempo limitado por 2. Chamamos esse fator de *speedup*.

No entanto, há tecnologias de certos processadores que podem distorcer a noção básica de speedup. Por exemplo, é possível estruturar um core de tal forma que as threads que o dividem, quando executando certos tipos de operação, concorram minimamente pelos recursos do core. Assim, o speedup poderia, na prática, ter um limite um pouco menor que o número de threads.

Junto de par, Control. Parallel também define pseq :: a -> b -> b. Além do comportamento herdado de seq, pseq assegura que a avaliação de seu primeiro argumento vai ocorrer necessariamente antes da avaliação de seu segundo. Essa diferença sutil entre seq e pseq permite um maior controle quando paralelizamos nosso código.

Para entender a necessidade de pseq, devemos estar cientes de que Haskell deixa em aberto a ordem de avaliação das partes de uma expressão. Isso é sensato, inclusive, já que uma expressão simples (sem a semântica de impureza) deve ter o mesmo valor, independente da ordem em que suas partes são avaliadas. Postergar a escolha de uma ordem pode abrir algumas oportunidades de otimizar o código. Uma preocupação a menos para o programador, certo? Em aplicações de execução serial, sim.

Tomemos um exemplo bem simples: x + y. Quando da avaliação de x + y, o compilador não nos dá garantias de quem será avaliado primeiro: x ou y. Para o resultado dessa soma, a ordem de avaliação de fato não importa. Mas e quanto a par x (x + y)?

Quando escreve-se par x (x + y), a intenção é que x seja avaliado paralelamente a x + y, e assim poderia haver ganho de desempenho: caso a avaliação de x + y comece por y, temos ganho; caso comece por x, temos feito em vão a avaliação de x em paralelo, já que essa acaba

sendo feita duas vezes. Assim, apenas o uso de par nos entrega o risco de gastar o tempo de um *core* com trabalho redundante.

Vamos analisar par x (pseq y (x + y)). Aqui, a avaliação de x é feita em paralelo com a avaliação de pseq y (x + y), e essa força a avaliação de y a ocorrer antes da avaliação de x + y. Assim, temos que, quando x + y for avaliado, y já deve ter sido avaliada, assim como x, que deve ter sido avaliado em paralelo. Vemos, pois, que o uso de pseq para controlar a ordem de avaliação de expressões nos permite fazer avaliações em paralelo que não serão redundantes.

No caso de x + y, sabemos que x e y são tipos numéricos, o que indica que eles devem ser avaliados por completo. Mas quando se toma algo como xs ++ ys, em que xs e ys são duas listas, o uso de seq e pseq poderia forçar apenas uma avaliação superficial desses valores. Assim, uma simples combinação de par e pseq poderia apenas determinar, em paralelo, se xs é vazia ou tem cabeça e cauda. Isso faria quase nenhum trabalho ser feito em paralelo. Para remediar essa situação, vamos criar uma função que força a avaliação completa de uma lista. A definição a seguir deve ficar em List.hs.

```
force :: [a] -> [a]
force [] = []
force l@(x:xs) = seq x (seq (force xs) 1)
```

Vamos entender o que force está fazendo. A chamada mais externa de seq garante que seu primeiro argumento (a cabeça de 1) vai ser avaliada quando seu segundo argumento for avaliado. Esse segundo argumento é outra chamada de seq, e essa garante que force xs vai ser avaliada quando 1 for avaliada. Isso quer dizer que, quando 1 for avaliada, serão avaliadas tanto sua cabeça como sua cauda, e essa última de forma recursiva. Vale ressaltar que force não cria novas listas, uma vez que sempre retorna a mesma referência que recebe. Testamos o comportamento de force.

```
*List> xs = map (+1) [1..10] :: [Int]

*List> head xs

2

*List> :sprint xs

xs = 2 : _

*List> xs = map (+1) [1..10] :: [Int]

*List> ys = force xs

*List> head ys

2

*List> :sprint ys

ys = [2,3,4,5,6,7,8,9,10,11]

*List> :sprint xs

xs = [2,3,4,5,6,7,8,9,10,11]
```

Com force em mãos, estamos aptos a processar listas em paralelo, com a certeza de que essas serão avaliadas por completo. Com a próxima ferramenta, poderemos "quebrar" uma lista em "pedaços" iguais. Essa definição deve ficar em List.hs.

A essa altura, a definição de chunks não deve ser difícil de entender. Está claro que chunks k xs retorna xs dividida em partes, todas (talvez não a última) com k elementos.

Usando chunks e force, podemos criar uma estratégia para paralelizar a avaliação de uma lista. Vamos supor que a lista xs tem muitos elementos, e todos eles são caros de avaliar. Definimos, inicialmente, ys = concat \$ chunks 10 xs, supondo que avaliar um grupo de 10 elementos de xs é custoso o bastante. Claramente, xs == ys, mas ys oferece uma oportunidade

evidente de paralelismo. Poderíamos fazer com que a avaliação de cada um dos "pedaços" de xs ocorresse em paralelo. A definição que segue deve ser escrita em List.hs.

```
parChunks :: Int -> [a] -> [[a]]
parChunks k = parallel . chunks k where
   parallel [] = []
   parallel l@(xs:xss) = par (force xs) (pseq (parallel xss) l)
```

Vamos explicar o que parChunks está fazendo. Primeiro, chunks "quebra" a lista em diversas partes, e em seguida parallel força a avaliação de cada uma delas em paralelo: a chamada de par faz com que a avaliação de force xs ocorra paralelamente à avaliação de pseq (parallel xss) 1, e essa garante que a avaliação de parallel xss (que vai forçar os demais "pedaços" em paralelo) vai ser feita antes da avaliação de 1.

Em vez de ys = concat \$ chunks 10 xs, usamos ys = concat \$ parChunks 10 xs, que força a avaliação de cada "pedaço" de xs em paralelo, antes de concatená-los. Esse 10 que utilizamos é apenas ilustrativo. É preciso fazer testes com diversos valores para esse parâmetro, e assim descobrir qual valor traz o maior ganho de tempo. Vamos aplicar essa ideia em um exemplo bem artificial.

```
module Main where
import Prelude (Int, (+), (^), IO, print)
import List

sum' :: [Int] -> Int
sum' = foldl' (+) 0

xs :: [Int]
xs = [sum' [1..10^9], sum' [2..10^9], sum' [3..10^9], sum' [4..10^9]]

ys :: [Int]
ys = concat (parChunks 1 xs)

main :: IO ()
main = print ys
```

Como xs tem quatro elementos, parChunks 1 xs cria quatro trabalhos paralelos para avaliar xs. Criamos um arquivo Test.hs com essas definições. Vamos compilar esse arquivo com o seguinte comando.

```
$ ghc -02 -threaded Test -W
```

Esse comando faz o compilador gerar código muito otimizado (-02), e acoplar um *runtime system* (-threaded), que gerencia os trabalhos feitos em paralelo. Agora, realizamos alguns testes com o executável criado.

Primeiro, time mede o tempo de execução do comando que vem em seguida. O tempo real é o tempo real de execução do programa, enquanto user e sys indicam, respectivamente, quanto tempo o processo gastou rodando código de usuário e código do kernel.

A chamada do executável Test apresenta o parâmetro +RTS, que indica que os parâmetros seguintes dizem respeito ao runtime system. O único parâmetro que vem depois de +RTS é -N1, que instrui o runtime system a distribuir todos os trabalhos em uma thread. Assim, mesmo fazendo uso de paralelismo, -N1 não nos permite ter ganhos, pois mesmo as avaliações paralelizadas são realizadas todas pela mesma thread, e portanto não ocorrem de forma simultânea. Vamos tentar -N2.

A primeira coisa que notamos é uma redução de tempo bem pequena, de 39,523 para 33,065 segundos, resultando em um speedup de quase 1,2. O speedup aqui obtido passou longe de 2, e para o nosso processador, esse deve ser o limite teórico de speedup. Não adianta testar os parâmetros de  $\neg N3$  em diante, pois pelo menos duas threads concorreriam pelos recursos de um mesmo core.

Há uma observação interessante a ser feita sobre os tempos user e sys. No primeiro teste, a soma de user e sys é bastante próxima de real. No segundo teste, porém, essa soma ultrapassa real. Isso ocorre porque user e sys acumulam os devidos tempos de cada uma das threads.

Vamos fazer uma modificação em Test.hs. Substituimos a expressão parChunks 1 xs por parChunks 2 xs, fazendo xs ser avaliada, dessa vez, por dois trabalhos paralelos. Recompilamos Test.hs e voltamos aos testes.

Esse novo teste nos tomou quase o mesmo tempo de execução que o primeiro teste. Vamos testar com -N2.

Agora sim! A redução de tempo foi de 39,544 para 21,273 segundos, o que nos dá um speedup um pouco maior que 1,85. Esse speedup está bem mais próximo do limite teórico de 2. Novamente, não faz sentido usar mais threads do que o número de cores. Com esses dois grupos de experimentos, observamos o impacto que o parâmetro de parChunks tem sobre o speedup que podemos atingir.

Nosso pequeno exemplo artificial pode deixar a impressão de que a escolha do parâmetro de parChunks deve ser tal que haja exatamente um "pedaço" da lista para cada *core* avaliar. Embora plausível, essa escolha não nos dá escalabilidade. Isso quer dizer que, se prepararmos um programa para tirar proveito de um certo número de *cores*, ele precisará ser modificado para executar eficientemente em outro número de *cores*.

Quanto maiores os "pedaços" em que partimos a lista, maiores serão os trabalhos a serem realizados em paralelo. Para haver um bom ganho de tempo com paralelismo, é necessário que

os trabalhos paralelizados sejam custosos a ponto de compensar o *overhead* introduzido pelo *runtime system*. O parâmetro ideal de **parChunks** varia conforme a natureza das tarefas que se está paralelizando. Geralmente, descobrir esse valor ideal requer alguma experimentação.

## 4 Laboratórios

Aqui se encontram as atividades a serem desenvolvidas durante as aulas práticas. Cada subseção corresponde a uma aula em laboratório.

#### 4.1 Laboratório 1

Desenvolva as atividades a seguir. Salve suas funções em um arquivo Lab1.hs. Seu conteúdo inicial deve ser o seguinte.

```
module Lab1 where
import Prelude (Eq, (+), (*), Int)
import List(foldl, foldr)
```

- 1. Reescreva as funções length, (++), concat e reverse como chamadas de foldl ou foldr (a que parecer mais adequada). Transcreva essas novas definições para List.hs.
- 2. Escreva a função squares que, dada uma lista de inteiros, retorna uma lista contendo o quadrado desses inteiros.
- 3. Escreva a função count :: Eq a => a -> [a] -> Int, que retorna o número de ocorrências de um elemento em uma lista. Além de deixá-la em Lab1.hs, copie essa função para List.hs.

### 4.2 Laboratório 2

Desenvolva as atividades a seguir. Salve suas funções em um arquivo Lab2.hs. Seu conteúdo inicial deve ser o seguinte.

```
module Lab2 where
import Prelude(Eq, Fractional, (/))
import Bool
import Functions
import List
import Maybe
```

- Escreva a função repeat :: a -> [a] que, dado um elemento x de tipo a, retorna uma lista infinita cujos elementos são todos iguais a x.
- 2. Escreva a função cycle :: [a] -> [a] que, dada uma lista xs como entrada, retorna uma lista infinita formada por repetir continuamente os elementos de xs, em ordem. Desejamos que cycle [] == [].
- 3. Escreva a função intercalate :: a -> [a] -> [a] que, dado um elemento x e uma lista ys, retorna uma lista que consiste dos elementos de ys intercalados por x. Desejamos que intercalate \_ [] == [] e intercalate \_ [y] == [y], pois nesses casos ys não tem elementos a serem intercalados por x.
- 4. Escreva a função safeDiv :: (Eq a, Fractional a) => a -> a -> Maybe a que faz divisões de forma segura, isto é, representa a divisão por zero como uma falha.
- 5. Escreva uma implementação para find :: (a -> Bool) -> [a] -> Maybe a. Perceba que é possível implementar find utilizando composições de dropWhile, safeHead e not. Essa é apenas uma sugestão. Implemente como achar mais adequado.

#### 4.3 Laboratório 3

Desenvolva as atividades a seguir. Salve suas funções em um arquivo Lab3.hs. Seu conteúdo inicial deve ser o seguinte.

```
module Lab3 where

import Prelude (Ord, (<=), Eq, (==), Bool(True, False))

import Bool
import Functions
import List</pre>
```

- Implemente a função group :: Eq a => [a] -> [[a]], que recebe uma lista xs e retorna uma lista de listas, onde cada sublista é uma subsequência contínua maximal de elementos iguais de xs. Por exemplo, group [1, 1, 2, 2, 2, 3, 3, 1, 1, 1] == [[1, 1], [2, 2, 2], [3, 3], [1, 1, 1]]. A função span pode ser de grande ajuda aqui.
- Agora, generalizamos a função group como groupBy, fazendo com que group seja equivalente a groupBy (==). Implemente groupBy :: (a -> a -> Bool) -> [a] -> [[a]].
- 3. Implemente as funções all e any, ambas com assinatura (a -> Bool) -> [a] -> Bool, que decidem, respectivamente, se todos ou algum elemento de uma lista satisfazem o predicado dado como entrada. Perceba que elas podem ser dadas como composições de and, or e map.
- 4. Escreva a função merge :: Ord a => [a] -> [a] que, dadas duas listas ordenadas como entrada, retorna uma lista ordenada com todos os elementos das listas recebidas.
- 5. Escreva a função split :: [a] -> ([a], [a]) que, dada uma lista xs como entrada, retorna duas listas: a primeira contém os elementos das posições ímpares de xs, e a segunda os elementos das posições pares de xs. Aqui, estamos admitindo que a cabeça de uma lista está na posição 1.
- 6. Agora, utilizando merge e split, implementadas anteriormente, desenvolva a função mergesort :: Ord a => [a] -> [a].

## 4.4 Laboratório 4

Desenvolva as atividades a seguir. Salve suas funções em um arquivo Lab4.hs. Seu conteúdo inicial deve ser o seguinte.

Para esse laboratório, vamos utilizar o arquivo auxiliar heyjude.txt, que contém a letra da referida música. Como você deve ter notado, o arquivo Lab4.hs contém um módulo chamado Main. Isso indica que vamos criar um executável Lab4. Para informações sobre como compilar um programa em Haskell, veja a Subseção 3.7.

As atividades a seguir devem ser um guia para o desenvolvimento de um programa que imprime a contagem da ocorrência de palavras no arquivo heyjude.txt.

- Escreva a função remove :: Eq a => a -> [a] -> [a], que remove todas as ocorrências de um certo elemento em uma lista. Perceba que remove pode ser implementada como uma chamada de filter.
- 2. Escreva a função split :: Eq a => a -> [a] -> [[a]] que, dados um elemento x e uma lista ys, retorna as sublistas de ys entre as ocorrências de x. Por exemplo, split 0 [0, 1, 2, 0, 2, 5, 7, 0, 0, 0, 3, 0] == [[1, 2], [2, 5, 7], [3]]. As funções span e dropWhile são bastante úteis aqui.
- 3. Utilize a função split para escrever as funções lines e words, ambas com assinatura [Char] -> [[Char]]. A função lines (words) deve particionar uma string em substrings que representem suas linhas (palavras). Lembre-se que linhas são separadas por '\n' e palavras por '.'
- 4. Escreva a função count :: [[Char]] -> BST.BSTree [Char] Int que, dada uma lista de strings, retorna uma árvore binária de busca onde as chaves são essas strings e cada uma é valorada pelo número de vezes que ocorre na lista. As funções foldr, BST.empty, BST.contains, BST.insert e BST.update são muito úteis para isso.
- 5. Vamos desenvolver a função process :: [Char] -> [Char], que junta todas as partes do nosso programa. Essencialmente, process vai limpar a string de entrada, removendo caracteres indesejáveis, contar a ocorrência das palavras e em seguida preparar a saída do programa, que é seu retorno. Podemos decompor process nessas três partes.

Escreva implementações para clean e countWords. A função clean deve remover os caracteres ',', '(', ')', '?' e '!', e isso pode ser feito com uma composição de removes. A função countWords deve construir a árvore com a contagem de ocorrência das palavras, e isso pode ser expresso como uma composição das funções lines, words, map, concat e count.

6. Com todas as funções desenvolvidas, estamos aptos a finalizar nosso programa. Nossa main (que não pode ser totalmente explicada agora) é apresentada a seguir.

```
main :: IO ()
main = readFile "heyjude.txt" >>= pure . process >>= putStrLn
```

Agora, basta compilar Lab4.hs e conferir a saída do executável.

## 4.5 Laboratório 5

Desenvolva as atividades a seguir. Salve suas funções em um arquivo Lab5.hs. Seu conteúdo inicial deve ser o seguinte.

Vamos criar um programa ligeiramente diferente do criado na Subseção 4.4. Em vez de imprimir as palavras em ordem alfabética, vamos imprimí-las em ordem decrescente de frequência, isto é, as palavras com maior número de ocorrências serão impressas primeiro.

Para tanto, é preciso criar uma função auxiliar sortBy, que ordena uma lista de acordo com um comparador, também dado como entrada. Basta generalizar mergesort, proposta na Subseção 4.3.

Descobrindo-se o comparador adequado para produzir a ordenação desejada, uma simples alteração no programa da Subseção 4.4 é suficiente para concluir esse laboratório. Com isso, esperamos evidenciar o reuso obtido quando expressamos programas funcionais por meio de composições.

Esta subseção se encontra escrita em um estilo distinto das anteriores por uma razão. Aqui, queremos também avaliar a capacidade de conceber assinaturas e tipos para as funções, em vez de apenas criá-las a partir de assinaturas pré-determinadas.

#### 4.6 Laboratório 6

Desenvolva as atividades a seguir. Salve suas funções em um arquivo Lab6.hs. Seu conteúdo inicial deve ser o seguinte.

Vamos trabalhar com grafos. Em particular, vamos desenvolver um programa que resolve o Problema da Celebridade, um clássico das maratonas de programação.

Dado um grafo G=(V,E), dizemos que um vértice  $v\in V$  é uma celebridade se todo outro vértice "conhece" v e v "conhece" ninguém. Perceba que um grafo tem no máximo uma celebridade. Aqui, estamos usando "v conhece v" para indicar a existência da aresta v0 e v1.

Para começar, nossa main será como nos outros laboratórios.

```
main :: IO ()
main = readFile "g1.txt" >>= pure . process >>= putStrLn
```

No entanto, o arquivo g1.txt contém a codificação de um grafo, em vez de um conteúdo arbitrário. Sua primeira linha contém um inteiro, indicando o número de vértices. As demais linhas contêm exatamente dois inteiros, indicando as extremidades das arestas.

Nossa função **process** tem quatro etapas: dividir o conteúdo do arquivo por linhas, construir o grafo correspondente, resolver o Problema da Celebridade e produzir a saída.

```
process :: [Char] -> [Char]
process = makeOutput . hasCelebrity . buildGraph . lines
```

Para que possamos nos concentrar no problema em si, eis a definição de buildGraph.

Note que, nesse contexto, read consegue inferir o tipo de seu retorno. Isso é possível por conta das assinaturas das funções que estão em Graph.hs.

Em um primeiro momento, podemos supor que makeOutput = show. Assim, o retorno booleano de hasCelebrity é impresso na tela, indicando se o grafo tem uma celebridade. Obviamente, é mais útil dizer qual é a celebridade, caso haja alguma. No entanto, esse improviso nos deixa apenas com hasCelebrity indefinida.

```
hasCelebrity :: G.Graph -> Bool
hasCelebrity g = verify candidate where
    verify = undefined
    candidate = undefined
```

Vamos utilizar uma solução bem simples para o problema. Como um grafo tem no máximo uma celebridade, em um primeiro momento queremos encontrar um vértice candidato a celebridade. Isso pode ser feito com uma pilha, e as listas cumprem esse papel. Colocamos todos os vértices em uma pilha. Se há pelo menos dois vértices na pilha, digamos u e v, verificamos se a aresta (u,v) existe: caso exista, u "conhece" alguém e não pode ser uma celebridade; caso contrário, v não é "conhecido" por um outro vértice e não pode ser celebridade. Em ambos os casos, eliminamos um vértice e o outro volta para a pilha. Quando tivermos um único vértice na pilha, esse será nosso candidato. Precisamos retornar o candidato dentro de um Maybe, para podermos tratar o caso da pilha (lista) vazia.

Uma vez determinado o candidato, caso haja algum, a função **verify** testa as condições de celebridade para ele.

```
verify = maybe False f where
    f c = and [cond1, not cond2] where
    cond1 = undefined
    cond2 = undefined
```

Nessa definição, maybe nos poupa de tratar explicitamente os casos de Maybe. O valor cond1 indica se todos os outros vértices "conhecem" o candidato, enquanto cond2 indica se o candidato "conhece" algum outro vértice. As funções and, or, zipWith, G.hasEdge, repeat e remove são úteis para definí-los.

Aqui, o executável já deve estar pronto. Teste-o, modificando o conteúdo de g1.txt para isso. Uma vez seguro do comportamento do programa, altere-o para que a celebridade (caso haja uma) seja exibida como saída.

# 4.7 Laboratório 7

Desenvolva as atividades a seguir. Salve suas funções em um arquivo Lab7.hs. Antes de abordar nosso objetivo primário, vamos criar uma variante de Heap.hs.

Baseado na estrutura definida em Heap.hs, crie uma estrutura para representar uma fila de prioridade máxima. Copie o conteúdo de Heap.hs para MaxHeap.hs. Além de renomear o módulo do arquivo adequadamente, note que apenas uma função de MaxHeap.hs precisa sofrer alterações.

Agora que temos implementações para filas de prioridade mínima e máxima, vamos aprovietá-las e criar uma fila de prioridade mediana. A finalidade de tal estrutura de dados é permitir acesso em tempo constante à mediana de um conjunto de elementos, mesmo que esse conjunto sofra alterações. Por simplicidade, consideramos que, dada uma lista xs de n elementos, sua mediana é o  $\lceil \frac{n}{2} \rceil$ -ésimo elemento de uma versão ordenada de xs.

Dada uma lista inicial xs de n elementos do tipo (k, v), com k ordenável, vamos criar um algoritmo median :: Ord k => [(k, v)] -> Maybe (k, v), que encontra a mediana de xs (de acordo com k) em tempo linear, no caso médio. O algoritmo que median implementa é o quickselect, inspirado nas mesmas ideias do quicksort. Para implementá-lo, filter é bastante útil.

Uma vez determinada a mediana de xs, digamos m, dividimos xs em duas listas: a dos elementos menores ou iguais a m (ps) e a dos elementos maiores que m (qs). Por fim, criamos uma fila de prioridade máxima (mínima) com os elementos de ps (qs).

Após isso tudo, obtemos duas filas de prioridade: a máxima agrupa os elementos com prioridade menor ou igual a da mediana; a mínima agrupa os elementos com prioridade superior a da mediana. Perceba que a diferença entre as quantidades de elementos em cada fila de prioridade é no máximo um: se n é par, as duas heaps têm o mesmo número de elementos; se n é ímpar, a heap máxima tem exatamente um elemento a mais que a heap mínima.

A ideia principal dessa estrutura de dados está no fato de que, ao inserir ou remover exatamente um elemento do conjunto representado, ou o "sucessor" ou o "antecessor" da mediana torna-se a nova mediana. O "antecessor" ("sucessor") é indicado como o elemento mais prioritário da *heap* máxima (mínima).

Quando queremos tomar a mediana, escolhemos sempre o elemento mais prioritário da heap com mais elementos. Em caso de empate, preferimos o elemento mais prioritário da heap máxima. Aqui, fica claro que é preciso armazenar, além das heaps, a quantidade de elementos de cada uma.

Ao inserirmos um elemento  $\mathbf{x}$ , fazemos a inserção de acordo com a relação entre  $\mathbf{x}$  e a mediana atual  $\mathbf{m}$ : se  $\mathbf{x}$  tem mais prioridade que  $\mathbf{m}$ , inserimos  $\mathbf{x}$  na heap mínima; do contrário, inserimos  $\mathbf{x}$  na heap máxima.

Sempre que é feita uma alteração na estrutura de dados, é preciso rebalancear as *heaps* caso uma tenha pelo menos dois elementos a mais que a outra. Isso é feito removendo o elemento mais prioritário da *heap* com mais elementos, e inserindo-o na outra *heap*. A quantidade de vezes que essa operação deve ser feita pode ser controlada com o uso de recursão.

E esperado que sejam implementadas as operações fromList, lookup, insert e pop para essa estrutura de dados. Observe que fromList falha caso receba uma lista vazia. Além dessas, a função auxiliar rebalance deve ser chamada sempre que uma alteração for feita.

Com a estrutura implementada, escreva um programa para testá-la. Podemos trabalhar com elementos de tipo (Int, ()).

Uma ideia seria receber um arquivo com duas linhas, cada uma contendo inteiros separados por um espaço. A estrutura inicial é construída a partir das chaves na primeira linha. Após isso, os elementos da segunda linha são inseridos um por vez. A cada modificação da estrutura, a mediana atual deve ser impressa na tela.

#### 4.8 Laboratório 8

Desenvolva as atividades a seguir. Salve suas funções em um arquivo Lab8.hs. Por razões que ficarão claras no decorrer desse texto, esperamos receber, como resultado desse laboratório, os

arquivos Lab4.hs e Lab8.hs. O conteúdo inicial de Lab8.hs deve ser o seguinte.

Nesse laboratório, vamos exercitar uma interação básica com o sistema operacional, que consiste em tratar argumentos da linha de comando. Vamos desenvolver uma série de programas elementares, começando com program1.

```
program1 :: IO ()
program1 = getArgs >>= print
```

Basicamente, program1 toma a lista de argumentos e a imprime no terminal. Para compilar, acrescentamos.

```
main = program1
```

Não escrevemos a assinatura explícita de main, pois ela tem claramente a mesma assinatura de program1. Tente passar argumentos para o executável Lab8. Agora, vamos desenvolver um análogo do comando cat, que imprime o conteúdo de um arquivo de texto no terminal.

```
program2 :: IO ()
program2 = getArgs >>= readFile . head >>= putStrLn
```

Com o uso de head, é bem simples tratar um único argumento passado pela linha de comando. Faça a alteração devida em main e teste o novo programa. Observe que ele ignora todos, menos o primeiro argumento para ele passado. Note também que ele lança exceções caso não receba argumentos (por conta de head), ou caso seu primeiro argumento não seja um arquivo válido (por conta de readFile). Isso indica que deve haver um jeito melhor de lidar com argumentos.

Como sua primeira tarefa, escreva program3, que imprime o conteúdo de um arquivo de texto passado como argumento, mas antes ordena suas linhas. As funções lines, sortBy, intercalate e concat são úteis para isso. Organizá-las por composição pode ser uma boa ideia.

Agora, vamos criar um programa que copia o conteúdo de um arquivo de texto.

Verifique a assinatura de writeFile no ghci, afinal é a primeira vez que a vemos. A função treatArgs trata os argumentos usando dois casos: no primeiro, fica claro que esperamos dois argumentos, para ler o conteúdo do arquivo from e escrevê-lo no arquivo to; o segundo caso lida com qualquer outro número de argumentos, informando o usuário sobre o uso correto do programa. Tente copiar o conteúdo de heyjude.txt para teste.txt. Após isso, tente passar diversos números de argumentos. Como writeFile apaga o conteúdo do arquivo antes de escrever seu segundo argumento, não é interessante que to seja o nome de um arquivo existente.

Vamos voltar ao program2. Dissemos que program2 é análogo ao comando cat. No entanto, cat e program2 se comportam de formas distintas quando não recebem argumentos.

Após verificar isso, sua segunda tarefa é escrever program5, que deve se comportar exatamente igual a cat, seja com zero ou um argumentos. Já devemos ter notado que cat lê sua entrada do teclado quando não tem argumentos. Em Haskell, getContents faz exatamente isso, isto é, retorna uma string "infinita" de coisas que são digitadas no teclado. Para esse programa, treatArgs deve tratar os casos de zero e um argumentos, e invalidar todos os demais casos.

Na nossa terceira tarefa, vamos modificar o conteúdo de Lab4.hs, que foi desenvolvido na Subseção 4.4. Em vez de tratar apenas o conteúdo do arquivo heyjude.txt, nosso programa modificado deve receber exatamente um argumento, que é o nome do arquivo que deve ser tratado.

Por fim, a quarta tarefa consiste em desenvolver program6, que recebe exatamente dois argumentos: uma string str e o nome de um arquivo file. Esse programa deve imprimir apenas as linhas de file que contém str como substring. A função isInfixOf, proposta no Exercício 2, pode ser utilizada para essa filtragem. Feito isso, acrescente um caso em que program6 recebe exatamente um argumento, e imprime apenas as linhas digitadas no teclado que tenham str como substring. Temos implementado uma versão (muito) simplificada do comando grep. Inclusive, podemos usar program6 em combinação com o pipe do sistema operacional.

## 4.9 Laboratório 9

Desenvolva as atividades a seguir. Salve suas funções em um arquivo Lab9.hs. O conteúdo inicial de Lab9.hs deve ser o seguinte.

Vamos desenvolver um programa que "cadastra" uma senha. Por motivos de verificação, o programa pede que ela seja digitada duas vezes e, enquanto houver divergência, pede novamente.

A primeira coisa de que precisamos é uma função ask :: [Char] -> IO [Char], que imprime seu argumento na tela e retorna uma linha lida a partir do teclado, dentro de IO. Para construir ask, as funções putStrLn, getLine e (\*>) são úteis.

Com ask em mãos, vamos construir getPasswd :: IO ([Char], [Char]), uma ação que retorna um par de strings em IO. A ideia aqui não é tão complicada: precisamos construir um par, mas dentro de IO. O operador (,) constrói pares simples, e podemos aproveitá-lo para construir um par em IO, já que IO é instância de Functor e Applicative. Sabemos que (,) x y constrói um par de tipo (a, b), desde que x :: a e y :: b. Caso x :: IO a e y :: IO b, como poderíamos usar (,), (<\$>) e (<\*>) para construir IO (a, b)? Respondida a pergunta, basta fazer com que x e y sejam duas chamadas de ask, com strings que avisem o usuário se é a primeira (x) ou segunda (y) vez que estão digitando a senha.

Temos implementado **getPasswd**, mas ainda precisamos validar se as duas strings digitadas são iguais. Fazemos isso em **validPasswd**, uma ação recursiva que termina apenas ao receber duas strings idênticas. Sua implementação é dada a seguir.

Agora que sabemos como obter uma senha válida, implemente main :: IO () e teste seu programa. Mas o laboratório ainda não acabou.

Em Data.Char, existem alguns predicados muito úteis, que testam se um Char é um certo tipo de caractere, como letra minúscula, maiúscula ou dígito. Dizemos que uma senha é forte se ela tem pelo menos oito caracteres e há, dentre eles, uma letra minúscula, uma maiúscula e um dígito. Escreva uma função isStrong :: [Char] -> Bool, que determina se uma senha é forte.

Uma vez implementada isStrong, escreva a ação strongPasswd :: IO [Char], que utiliza validPasswd para obter senhas válidas e retorna, dentro de IO, a primeira que seja forte. A definição de validPasswd é um bom modelo para strongPasswd.

Adapte sua main e teste seu programa. Agora sim o laboratório acabou.

### 4.10 Laboratório 10

Desenvolva as atividades a seguir. Salve suas funções em um arquivo Lab10.hs. O conteúdo inicial de Lab10.hs deve ser o seguinte.

Neste laboratório, vamos resolver o problema da maior subsequência crescente, ou *longest increasing subsequence*. Dada uma sequência de naturais, gostaríamos de encontrar a maior subsequência crescente dessa sequência. Por exemplo, dada a sequência 10, 22, 9, 33, 21, 50, 41, 60, 80, sua maior subsequência crescente é 10, 22, 33, 41, 60, 80.

Primeiro, desenvolva maximum :: Ord a => [a] -> Maybe a, que retorna o maior elemento de uma lista, caso ela não seja vazia. Basta usar foldl e (<=). No entanto, precisaremos fazer uso de uma versão genérica de maximum. Para tanto, implemente a função maximalBy :: (a -> a -> Bool) -> [a] -> Maybe a, de tal forma que maximalBy (>=) seja equivalente a maximum.

Agora, vamos criar uma solução ingênua para o problema em vista. Dada uma sequência de n naturais  $x_0, x_1, \ldots, x_{n-1}$ , criamos a seguinte notação:  $s_i$  representa a maior subsequência crescente começando com  $x_i$ , para  $0 \le i \le n-1$ .

Podemos definir s em termos de si mesma: claramente,  $s_{n-1}$  é uma sequência unitária contendo  $x_{n-1}$ ; para  $0 \le i \le n-2$ ,  $s_i$  começa com  $x_i$ , e pode seguir com os elementos de  $s_j, i < j \le n-1$ , desde que  $x_i \le x_j$ . Certamente, definimos  $s_i$  utilizando, dentre todos os  $s_j$  possíveis, aquele que represente a maior subsequência. Por fim, é fácil escolher a maior subsequência crescente dentre os  $s_i, 0 \le i \le k-1$ . Essa solução pode ser implementada da seguinte forma.

Em um primeiro momento, a função s parece receber mais argumentos que o necessário, afinal s é indexada apenas por  $0 \le i \le n-1$ . No entanto, receber a lista como segundo argumento nos permite tratar o caso referente a  $s_i$ , para algum  $0 < i \le n-1$ , com drop.

Uma outra coisa interessante de se notar é candidates. Note que candidates parece estar fazendo s tratar sobre subsequências de outras listas além de xs. Na verdade não está, mas da forma como candidates se comporta, os índices passados para s podem referir-se a posições em sufixos de xs, e assim não podem ser interpretados de maneira absoluta, como os índices de s.

Bem, a implementação de lis apresentada está correta, mas é extremamente ineficiente. É preciso utilizar memo e fix para criar uma *cache* para s. No entanto, há um obstáculo: memo espera receber uma função Int -> b, e essa não é a assinatura de s.

O objetivo final desse laboratório é reescrever lis de forma que s tenha assinatura Int -> [a], para em seguida criar uma *cache* para s.

### 4.11 Laboratório 11

Desenvolva as atividades a seguir. Salve suas funções em um arquivo Lab11.hs. O conteúdo inicial de Lab11.hs deve ser o seguinte.

Neste laboratório, vamos construir definições para trabalhar com autômatos finitos não-determinísticos. Para isso, vamos usar o seguinte tipo.

```
type State = Int
type Transition = (State, Char, State)
data NFA = NFA [State] State [Transition] [State]
```

Em NFA, o primeiro campo representa o conjunto de estados do autômato, enquanto o segundo representa seu estado corrente. Isso difere um pouco da definição usual de autômato, mas facilita a implementação. Já o terceiro campo é a lista de transições do autômato, enquanto o quarto representa seu conjunto de estados finais. Além disso, definimos uma série de funções auxiliares para esse tipo.

```
nfa :: [State] -> State -> [Transition] -> [State] -> NFA
nfa states s trs finals = NFA states s trs finals

states :: NFA -> [State]
states (NFA states _ _ _ ) = states

currentState :: NFA -> State
currentState (NFA _ s _ _ ) = s

transitions :: NFA -> [Transition]
transitions (NFA _ _ trs _) = trs

finalStates :: NFA -> [State]
finalStates (NFA _ _ _ finals) = finals
```

Com elas, podemos definir uma função que faz o autômato "consumir" um caractere. Em nossa representação desse conceito, o autômato não vai mudar de estado, e sim produzir novos autômatos, cada um deles representando o resultado de uma possível transição.

```
transition :: NFA -> Char -> [NFA]
transition aut c = f <$> nextStates where
  validTransitions = filter valid (transitions aut)
  valid (st, c', _) = and [st == (currentState aut), c' == c]
  nextStates = thd <$> validTransitions
  thd (_, _, z) = z
  f st = nfa (states aut) st (transitions aut) (finalStates aut)
```

Para prosseguir com as atividades do laboratório, faça a implementação de duas funções: isAccepting :: NFA -> Bool e run :: NFA -> [Char] -> Bool. Enquanto a primeira função deixa claro o seu propósito, a segunda deve fazer um autômato consumir uma lista de caracteres, e no fim determinar se essa foi aceita pelo autômato. Para facilitar a escrita, recomendamos a implementação de foldM, proposta no Exercício 45. Como a lista representa não-determinismo enquanto mônada, run pode ser escrita em termos de foldM. Observe bem a assinatura de transition.

Por fim, crie dois autômatos, utilizando o arcabouço aqui desenvolvido. O primeiro autômato deve aceitar representações binárias de números pares, enquanto o segundo aceita strings binárias que tenham 010 como substring. Perceba que, em ambos os casos, quaisquer outros valores de Char devem implicar na rejeição da string.

## 4.12 Laboratório 12

Desenvolva as atividades a seguir. Salve suas funções em um arquivo Lab12.hs. O conteúdo inicial de Lab12.hs deve ser o seguinte.

Além do código que deve ser desenvolvido, é esperada a entrega de uma planilha contendo os tempos de execução do programa, de acordo com dois parâmetros: o tamanho da entrada, dado por k; o argumento passado para parChunks (o tamanho dos "pedaços" em que se divide a lista).

Compile esse programa com ghc -02 -threaded Lab12 -W. Estabeleça alguns valores de k com os quais serão realizados testes. Inicialmente, use o comando time ./Lab12 k +RTS -N1 para verificar o tempo (real) de execução serial para esses valores de k.

Observamos que há duas oportunidades de paralelização nesse programa. A primeira consiste em avaliar os "pedaços" de xs em paralelo. A segunda consiste em aplicar sum' a cada "pedaço", e em seguida somar os resultados parciais. Estabeleça alguns valores para o argumento de parChunks, com os quais serão realizados testes.

A partir de agora, utilize o comando time ./Lab12 k +RTS -Nc para realizar os testes. Nesse comando, k controla o tamanho da entrada, enquanto c é o número de cores do seu computador.

Implemente a primeira abordagem. Realize testes para as combinações de valores estabelecidos. Faça o mesmo para a segunda abordagem. Em seguida, utilize as duas abordagens simultaneamente.

Monte uma planilha com os tempos de execução real coletados, e calcule os *speedups* obtidos (que também devem constar na planilha). Lembre-se que o *speedup* é dado pelo tempo de execução serial sobre o tempo de execução paralelo. Não esqueça de fechar a maior parte dos programas durante os testes.

# 5 Trabalhos práticos

Nesta seção, descrevemos os trabalhos práticos de cada Avaliação Parcial. É esperado que haja uma subseção para cada Avaliação Parcial. Na presente versão da disciplina, deve haver três subseções.

#### 5.1 Trabalho 1

Descrevemos alguns problemas que devem ser resolvidos e implementados.

#### 5.1.1 Problema 1

Uma agência de crédito emite cartões de crédito, cada um identificado por uma sequência de dez dígitos: os oito primeiros são significativos e os dois últimos são verificadores. Os dois dígitos verificadores representam a soma dos oito primeiros dígitos.

Escreva uma função addSum que, dada uma string de oito dígitos, adiciona ao seu final os dois dígitos verificadores. Você vai precisar transformar cada dígito da string de entrada em um inteiro (pode ser interessante definir getDigit :: Char -> Int, com o auxílio de read), e em seguida somá-los e transformar o resultado em uma string (usar show é muito útil).

Escreva uma função valid que, dada uma string de dez dígitos, verifica se ela é um identificador válido de um cartão. Isso é bem simples quando se usa a função take.

#### 5.1.2 Problema 2

A primeira parte desse problema, que será útil para a segunda, consiste em implementar a função until :: (a -> Bool) -> (a -> a) -> a -> a. A função until recebe duas funções: a primeira é um predicado p, e a segunda é uma função f que transforma elementos do tipo a. Além disso, ela recebe um elemento x do tipo a. Se x satisfaz o predicado p, então until retorna x. Caso contrário, until testa, recursivamente, o predicado p para f x. É bastante simples implementar until com o auxílio de iterate, proposta no Exercício 10.

Agora, vamos implementar a raiz quadrada. Você pode usar o seguinte template.

Para implementar goodEnough, determine se o valor absoluto de y\*y está suficientemente próximo de x. Sugerimos uma precisão de seis casas decimais.

Para implementar improve, pode ser útil pesquisar por alguma fórmula baseada no método de Newton (ou no método da secante).

## 5.1.3 Problema 3

A definição indutiva dos números naturais diz que há um primeiro número natural, digamos zero, e que cada um dos outros é obtido aplicando-se uma certa função injetora a algum natural. Essa função é chamada de *sucessora*, e zero é sucessor de nenhum natural. Isso é suficiente para determinar que os números naturais formam um conjunto infinito.

Com base nessa definição, podemos implementar os naturais da seguinte forma.

```
data Nat = Zero | Suc Nat
```

Faça de Nat uma instância da classe Eq (basta implementar (==)). Faça de Nat uma instância da classe Ord (basta implementar (<=)). Escreva as funções natToInt :: Nat -> Int e intToNat :: Int -> Nat e verifique se os comparadores estão funcionando corretamente.

# 5.2 Trabalho 2

Dado um conjunto de símbolos S, uma codificação  $c: S \to \{0,1\}^*$  é uma função bijetora que atribui a cada símbolo uma sequência de valores binários. Uma codificação livre de prefixos tem a seguinte propriedade:  $c(s_1)$  não é prefixo de  $c(s_2)$ , para quaisquer  $s_1, s_2 \in S$ .

Vamos admitir que cada símbolo de S é formado por uma sequência de valores binários. Dado  $s \in S$ , |s| representa o comprimento da sequência de bits que forma s.

Se conhecemos  $c: S \to \{0,1\}^*$  tal que, para cada  $s \in S$ ,  $|c(s)| \le |s|$ , então uma sequência de símbolos  $s_1s_2 \dots s_k$  seria representada mais eficientemente como  $c(s_1)c(s_2)\dots c(s_k)$ . No entanto, esperamos que os símbolos de S não admitam tal codificação. Uma vez que admitissem, passaríamos a representar s por c(s), para todo  $s \in S$ . Com isso, estamos supondo que a representação dos símbolos em S é a mais eficiente possível. Via de regra, se  $|S| \le 2^l$ , precisamos de no máximo l bits para a representação de cada símbolo de S.

Então, dada uma sequência de símbolos  $s_1 s_2 \dots s_k$  de S, concatenar as representações dos símbolos é a maneira mais eficiente de represnetar a sequência? Não necessariamente. Pode ser que, nessa sequência em particular, um símbolo  $\bar{s}$  ocorra muito mais que outro  $\tilde{s}$ . Nesse caso, seria interessante que  $\bar{s}$  tivesse uma representação menor que  $\tilde{s}$ .

Vamos admitir que, dado o conteúdo de um arquivo de texto, queremos criar uma codificação para suas palavras, associando às palavras mais frequentes as menores sequências binárias possíveis. Utilizando funções já escritas em laboratório, sabemos construir uma BSTree que associa a cada palavra sua quantidade de ocorrências.

Vamos criar o seguinte tipo, que representa uma codificação de Huffman.

Vamos usar esse tipo para representar as palavras de um arquivo de texto como suas folhas. Cada folha tem sua codificação representada pelo seu caminho a partir da raiz da árvore: descer para a esquerda (direita) representa 0 (1).

Para construir a HuffmanTree, criamos, para cada palavra w, um par (nw, w), onde nw representa o número de ocorrências de w. Isso pode ser feito com um passeio em uma BSTree. Em seguida, criamos uma Heap (mínima) onde os elementos são, para cada palavra w, Leaf w com prioridade nw.

Agora, o algoritmo de Huffman é bem simples: enquanto for possível retirar dois elementos da Heap, digamos (n1, t1) e (n2, t2), retire-os e insira (n1 + n2, Branch t1 t2). Quando houver exatamente um elemento na Heap, esse estará representando a codificação de Huffman das palavras de acordo com seu número de ocorrências.

Com isso, podemos substituir cada palavra do arquivo pela codificação dada pela HuffmanTree. Para tanto, é interessante criar uma função encoding que, dada uma HuffmanTree, retorna a codificação associada a cada uma de suas folhas. Poderíamos, por fim, usar encoding para criar uma BSTree, digamos encodingTree, que associa cada palavra à sua codificação, e usá-la para substituir cada palavra do arquivo pela codificação associada. Lembre-se que, como uma codificação de Huffman é livre de prefixos, não precisamos separar as codificações com espaços, e assim economizamos um pouco mais de memória.

É esperado que, nesse momento, estejamos aptos a, dado um arquivo de texto como entrada, criar um arquivo de texto codificado como saída que também contém a codificação usada. Podemos organizar o arquivo de saída da seguinte forma: a primeira linha contém o conteúdo codificado do arquivo de entrada; cada uma das linhas seguintes tem uma sequência binária e sua palavra correspondente.

Para facilitar a implementação, crie um executável capaz de codificar o conteúdo do arquivo input.txt, produzindo o arquivo output.txt. Agora, vamos tratar de recuperar o conteúdo original do arquivo.

Além de criar encodingTree, é interessante criar decodingTree, uma BSTree chaveada pelas codificações e valorada pelas palavras. Com ela, estamos aptos a criar decode, que recebe uma codificação e retorna a palavra associada. Antes de poder usar decode em um

conteúdo codificado (que seria uma sequência enorme de valores binários), precisamos saber separar seu conteúdo.

Vamos agora criar isValid, que determina se uma sequência binária é uma codificação válida, isto é, verifica se é uma chave de decodingTree. Com ela e inits, vamos poder determinar o menor prefixo de uma sequência binária que é uma codificação válida, e usamos isso para criar encodingSplit, que dada uma sequência binária, retorna-a particionada em codificações válidas. Por fim, temos apenas o trabalho de substituir cada codificação pela palavra correspondente, intercalar a lista resultante com espaços e concatenar as strings dessa lista.

Nesse momento, esperamos estar aptos a, dado um arquivo codificado (como o produzido acima) como entrada, decodificar o conteúdo de sua primeira linha a partir da codificação descrita pelas demais linhas, e imprimir o conteúdo decodificado no terminal. Para simplificar a implementação, crie um executável capaz de decodificar output.txt.

#### 5.3 Trabalho 3

Nos trabalhos práticos dessa Avaliação Parcial, cada grupo de alunos deve escolher um, e somente um, dos temas listados abaixo, ou sugerir seu próprio tema. Cada grupo de alunos deve desenvolver um programa com características de paralelismo que atenda a proposta do seu tema.

Em cada um dos temas, é esperado que, além do desenvolvimento do programa, seja também elaborada uma análise do tempo de execução e do *speedup*, de acordo com os seguintes parâmetros: tamanho da entrada; número de *cores* utilizados (controlado com o parâmetro -N); primeiro argumento de parChunks (quando utilizada). Fica a critério do grupo de alunos decidir se tal análise será apresentada em forma de gráficos ou tabelas.

Para fins de consistência, aconselhamos que todos os programas desenvolvidos nesse contexto sejam compilados com o seguinte comando. Nele, Program.hs representa o nome do arquivo desenvolvido.

```
ghc -02 -threaded Program.hs
```

Esperamos também que os testes sejam feitos com o seguinte comando. Nele, k representa o número de *threads* a serem utilizadas pelo programa. Lembramos que **real** é o tempo que deve ser considerado.

```
time ./Program +RTS -Nk
```

Sugerimos que, para obtenção de bons resultados, os testes concorram com o menor número possível de outros programas. Assim, é bom fechar o navegador e o editor de texto antes de realizar um teste.

## 5.3.1 Tema 1

Nesse tema, devem ser desenvolvidas operações elementares de Álgebra Linear, como soma, subtração e multiplicação de matrizes, assim como soma, subtração e produto interno de vetores. Tais operações oferecem muitas oportunidades de paralelismo.

Por exemplo, podemos imaginar a soma A+B de duas matrizes  $A,B \in \mathbb{R}^{m \times n}$  dividida em m (n) tarefas, onde cada tarefa realiza a soma de duas linhas (colunas) correspondentes de A e B. Com isso, podemos usar parChunks para realizar grupos dessas tarefas em paralelo.

Observamos que, para a multiplicação de matrizes, é interessante que uma das matrizes esteja representada por suas linhas, enquanto a outra esteja representada por suas colunas. Assim, faz-se necessário desenvolver funções que convertam matrizes entre essas representações.

### 5.3.2 Tema 2

Aqui, deve ser desenvolvida uma função que, dada uma lista x:xs sem elementos repetidos, retorna uma lista com todos os subconjuntos de x:xs. Uma vez construídos os subconjuntos da cauda xs, é preciso realizar as tarefas de duplicar cada um deles, e acrescentar x em uma das cópias. Note que essas são tarefas que podem ser paralelizadas, mas são muito baratas, e assim não conseguem justificar o custo do runtime system. Seria possível, mesmo assim, desenvolver uma forma de paralelizá-las que resulte em ganhos no tempo de execução?

#### 5.3.3 Tema 3

Podemos aproximar o cálculo de uma integral  $\int_a^b f(x)dx$  através de uma quadratura, como a regra do trapézio ou a regra de Simpson, cujas fórmulas são fáceis de implementar. No entanto, aplicar diretamente essas quadraturas pode resultar em uma aproximação não muito boa, principalmente se |b-a| for um valor muito alto. Com a propriedade  $\int_a^b f(x)dx = \int_a^c f(x)dx + \int_c^b f(x)dx$ , para algum  $c \in [a,b]$ , podemos ver a integral em um certo intervalo [a,b] como a soma das integrais em subintervalos que particionam [a,b], e essas podem ser aproximadas em paralelo. Note que essas tarefas são muito baratas para, individualmente, compensar o overhead do runtime system.

Assim, deve ser desenvolvida uma função que toma quatro argumentos: um integrando Double -> Double, uma quadratura (que também é uma função), um intervalo de integração (Double, Double) e um número k de subintervalos. Essa função deve particionar o intervalo recebido em k subintervalos, e aplicar a quadratura a cada um deles, de forma paralela.

#### 5.3.4 Tema 4

Considere a função mergesort, proposta na Subseção 4.3. Desenvolva duas versões paralelizadas de mergesort.

Na primeira versão, "quebre" a lista em sublistas, ordene-as em paralelo, e faça as operações de merge também em paralelo. Note que a eficiência dessa abordagem está relacionada com o tamanho das sublistas que se toma.

Na segunda versão, crie uma função auxiliar mergesort', que recebe, além da lista, um segundo argumento que determina a "profundidade" da chamada recursiva. Assim, mergesort xs = mergesort' xs 0, e mergesort' incrementa seu segundo argumento para suas chamadas recursivas. Com isso, pode-se determinar, de acordo com o segundo argumento, se as chamadas recursivas serão realizadas em paralelo ou não. O ideal é que apenas as chamadas recursivas mais "rasas" sejam realizadas em paralelo.

## 5.3.5 Tema 5

Escolha um dos temas anteriores e o desenvolva na linguagem Scala. O tema deve ser desenvolvido, preferencialmente, evidenciando as facilidades que se obtém ao integrar programação OO com programação funcional. Assim como os outros temas, esse também deve ser desenvolvido usado paralelismo. Observamos também que algumas instruções dadas no começo dessa seção não se aplicam a esse tema.