1. Módulo Campus

se explica con: Campus

géneros: campus

Interfaz

```
Operaciones básicas de campus
    NUEVOCAMPUS(in al: nat, in an: nat) \rightarrow res: campus
    \mathbf{Pre} \equiv \{ \text{true} \}
    \mathbf{Post} \equiv \{ res =_{\mathrm{obs}} \mathrm{crearCampus}(al, an) \}
    Complejidad: O(n^2)
    Descripción: Crea un nuevo campus vacio de alto al x ancho an.
    AGREGAROBSTACULO(in p: pos), in/out c: campus)
    \mathbf{Pre} \equiv \{ \operatorname{posValida}(p, c) \land \neg \operatorname{ocupada}?(p, c) \land c =_{\operatorname{obs}} c_0 \}
    \mathbf{Post} \equiv \{c =_{obs} \operatorname{agregarObstaculo}(p, c_0)\}\
    Complejidad: O(1)
    Descripción: Agrega un obstaculo al campus c en la posicion p.
    FILAS(in \ c: campus) \rightarrow res : nat
    \mathbf{Pre} \equiv \{ \mathbf{true} \}
    \mathbf{Post} \equiv \{res =_{obs} \text{ filas}(c)\}\
    Complejidad: O(1)
    Descripción: Devuelve el alto (filas) del campus c.
    COLUMNAS(in c: campus) \rightarrow res: nat
    \mathbf{Pre} \equiv \{ \mathbf{true} \}
    \mathbf{Post} \equiv \{res =_{obs} \text{columnas}(c)\}\
    Complejidad: O(1)
    Descripción: Devuelve el ancho (columnas) del campus c.
    OCUPADA?(in p: pos, in c: campus) \rightarrow res: bool
    \mathbf{Pre} \equiv \{ \mathbf{true} \}
    \mathbf{Post} \equiv \{res =_{obs} \text{ ocupada?}(p, c)\}
    Complejidad: O(1)
    Descripción: Devuelve true si la posicion p se encuentra ocupada por algun obstaculo en el campus c, sino retorna
    false.
    PosValida?(in p: pos, in c: campus) \rightarrow res: bool
    \mathbf{Pre} \equiv \{ \mathrm{true} \}
    \mathbf{Post} \equiv \{res =_{obs} \text{posValida?}(p, c)\}
    Complejidad: O(1)
    Descripción: Devuelve true si la posicion p es valida en el campus c, sino retorna false.
    EsIngreso?(in p: pos, in c: campus) \rightarrow res: bool
    \mathbf{Pre} \equiv \{ \mathbf{true} \}
    \mathbf{Post} \equiv \{res =_{obs} \text{ esIngreso?}(p, c)\}
    Complejidad: O(1)
    Descripción: Verifica si la posicion p es una entrada del campus c.
    INGRESOSUPERIOR?(in p: pos, in c: campus) \rightarrow res: bool
    \mathbf{Pre} \equiv \{ \mathrm{true} \}
    \mathbf{Post} \equiv \{res =_{obs} \text{ ingresoSuperior?}(p, c)\}
    Complejidad: O(1)
    Descripción: Verifica si la posicion p es una entrada superior del campus c.
    INGRESOINFERIOR? (in p: pos, in c: campus) \rightarrow res: bool
    \mathbf{Pre} \equiv \{ \mathrm{true} \}
```

```
\mathbf{Post} \equiv \{res =_{obs} \text{ ingresoInferior?}(p, c)\}
Complejidad: O(1)
Descripción: Verifica si la posicion p es una entrada inferior del campus c.
VECINOS(\mathbf{in}\ p:\mathsf{pos},\ \mathbf{in}\ c:\mathsf{campus}) \to res:\mathsf{conj}(pos)
\mathbf{Pre} \equiv \{ \operatorname{posValida}(p, c) \}
\mathbf{Post} \equiv \{res =_{obs} vecinos(p, c)\}\
Complejidad: O(1)
Descripción: Devuelve un conjunto de las posiciones que rodean a p en el campus c
DISTANCIA( in p_0: pos, in p_1: pos, in c: campus) \rightarrow res: nat
\mathbf{Pre} \equiv \{ \mathbf{true} \}
\mathbf{Post} \equiv \{res =_{obs} \operatorname{distancia}(p_0, p_1, c)\}\
Complejidad: O(1)
Descripción: Devuelve la distancia, en casilleros, desde la posicion p_0 a la posicion p_1.
PROXPOSICION(in p: pos, in d: dir, in c: campus) \rightarrow res: pos
\mathbf{Pre} \equiv \{ \operatorname{posValida}(p, c) \}
\mathbf{Post} \equiv \{res =_{obs} \operatorname{proxPosicion}(p, d, c)\}\
Complejidad: O(1)
Descripción: Indica la posicion que se encuentra al lado de p, en la direccion d.
INGRESOSMASCERCANOS(in p: pos, in c: campus) \rightarrow res: conj(pos)
\mathbf{Pre} \equiv \{ \operatorname{posValida}(p, c) \}
\mathbf{Post} \equiv \{res =_{obs} ingresosMasCercanos(p, c)\}\
Complejidad: O(1)
Descripción: Devuelve un conjunto que contiene las posiciones de los ingresos mas cercanos a p en el campus c.
```

Representación

Representación de Campus

```
campus se representa con estr donde estr es tupla(alto: nat, ancho: nat, obstaculos: matriz(bool)) donde pos es tupla(fila: nat, columna: nat)
```

Invariante de representacion en castellano:

1. Para toda p de tipo pos, si p esta definida en obstaculos, entonces tanto la fila como la columna de p son menores o iguales a alto y ancho respectivamente.

```
\operatorname{Rep}: \operatorname{estr} \longrightarrow \operatorname{bool} \operatorname{Rep}(e) \equiv \operatorname{true} \Longleftrightarrow 1. \ (\forall \ p : \operatorname{pos}) \ p \in \operatorname{claves}(\operatorname{e.obstaculos}) \ \Rightarrow \ (\operatorname{p.fila} \leq \operatorname{c.alto} \wedge \operatorname{p.columna} \leq \operatorname{c.ancho}) \operatorname{Abs}: \operatorname{estr} e \longrightarrow \operatorname{campus} \operatorname{Abs}(e) \equiv \operatorname{c}: \operatorname{campus} / (\forall \ p : \operatorname{pos}) \operatorname{def}?(p, \operatorname{e.obstaculos}) =_{\operatorname{obs}} \operatorname{ocupada}?(p, \operatorname{c}) \wedge \operatorname{alto}(c) =_{\operatorname{obs}} \operatorname{e.alto} \wedge \operatorname{ancho}(c) =_{\operatorname{obs}} \operatorname{e.ancho}
```

Algoritmos

Lista de algoritmos

1.	nombre
2.	AgregarObstaculo
3.	Filas
4.	Columnas
5.	Ocupada?
6.	PosValida
7.	EsIngreso?
8.	IngresoSuperior?
9.	IngresoInferior?
10.	Vecinos
	Distancia
12.	ProxPosicion
13.	ingresosMasCercano

```
iNuevoCampus(in al: nat, in an: nat) \rightarrow res: estr
begin
   res.alto \leftarrow al
                                                                                                                  //O(1)
   res.ancho \leftarrow an
                                                                                                                   /O(1)
                                                                                                                  /\mathbf{O}(n^2)
   res.obstaculos \leftarrow vacio()
end
Complejidad: O(n^2)
                                               Algoritmo 1: nombre
iAgregarObstaculo(in p: pos, in/out e: estr)
begin
                                                                                                                 //O(1)
| Colocar(p, true, e.obstaculos)
\mathbf{end}
Complejidad: O(1)
                                         Algoritmo 2: AgregarObstaculo
iFilas(in e: estr) \rightarrow res: nat
begin
   res \leftarrow e.alto
                                                                                                                 //O(1)
   return res
\mathbf{end}
Complejidad: O(1)
                                                Algoritmo 3: Filas
iColumnas(in e: estr) \rightarrow res: nat
begin
   res \leftarrow e.ancho
                                                                                                                 //O(1)
   return res
\mathbf{end}
Complejidad: O(1)
                                             Algoritmo 4: Columnas
iOcupada?(in p: pos, in e: estr) \rightarrow res: bool
begin
   res \leftarrow Ocupada?(p, e.obstaculos)
                                                                                                                 //O(1)
   {f return} \,\, res
\mathbf{end}
Complejidad: O(1)
Comentarios: La funcion ocupada? que se llama, es la perteneciente al modulo matriz
                                             Algoritmo 5: Ocupada?
```

```
iPosValida(in p: pos, in e: estr) \rightarrow res: bool
begin
                                                                                                                              //O(1)
   res \leftarrow true
   	ext{if } p.fila > e.alto \lor p.columna > e.ancho 	ext{ then }
                                                                                                                               //O(1)
    | res \leftarrow false
                                                                                                                              //O(1)
    \mathbf{end}
   if \theta < p.fila \lor \theta < p.columna then
                                                                                                                              //O(1)
                                                                                                                              //O(1)
     | res \leftarrow false
   \mathbf{end}
   return res
end
Complejidad: O(1)
                                                  Algoritmo 6: PosValida
iEsIngreso?(in p: pos, in e: estr) \rightarrow res: bool
begin
                                                                                                                              //O(1)
   res \leftarrow false
   if ingresoSuperior(p, e) \lor ingresoInferior(p, e) then
                                                                                                                               //O(1)
     | res \leftarrow true
                                                                                                                              //O(1)
    \mathbf{end}
   return res
\mathbf{end}
Complejidad: O(1)
                                                  Algoritmo 7: EsIngreso?
iIngresoSuperior?(in p: pos, in e: estr) \rightarrow res: bool
begin
                                                                                                                              //O(1)
   res \leftarrow false
    if p.fila == 1 then
                                                                                                                              //O(1)
     \vdash \  \, \mathrm{res} \leftarrow \mathrm{true}
    \mathbf{end}
    return res
\mathbf{end}
Complejidad: O(1)
                                              Algoritmo 8: IngresoSuperior?
iIngresoInferior?(in p: pos, in e: estr) \rightarrow res: bool
begin
                                                                                                                              //O(1)
   res \leftarrow false
    if p.fila == e.alto then
                                                                                                                              //O(1)
     \vdash res \leftarrow true
    \mathbf{end}
   return res
end
Complejidad: O(1)
                                               Algoritmo 9: IngresoInferior?
```

```
iVecinos(in p: pos, in e: estr) \rightarrow res: conjunto(bool)
begin
   res \leftarrow vecinos(p, e.obstaculos)
                                                                                                                     //O(1)
   return res
\mathbf{end}
Complejidad: O(1)
Comentarios: La funcion vecinos que se llama, es la perteneciente al modulo matriz
                                               Algoritmo 10: Vecinos
iDistancia(in p_0: pos, in p_1: pos, in e: estr) \rightarrow res: nat
begin
   res \leftarrow distancia(p_0, p_1, e.obstaculos)
                                                                                                                     //O(1)
   return res
end
Complejidad: O(1)
Comentarios: La funcion distancia que se llama, es la perteneciente al modulo matriz
                                              Algoritmo 11: Distancia
i \operatorname{ProxPosicion}(\mathbf{in} \ p : \mathtt{pos}, \ \mathbf{in} \ d : \mathtt{dir}, \ \mathbf{in} \ e : \mathtt{estr}) \to \mathrm{res}: pos
begin
                                                                                                                     //O(1)
   res \leftarrow proxPosicion(p, d, e.obstaculo)
   return res
\mathbf{end}
Complejidad: O(1)
Comentarios: La funcion proxPosicion que se llama, es la perteneciente al modulo matriz
                                            Algoritmo 12: ProxPosicion
iingresosMasCercano(in p: pos, in e: estr) \rightarrow res: conjunto(pos)
   res \leftarrow ingresosMasCercano(p, e.obstaculos)
                                                                                                                     //O(1)
   {f return} \ res
\mathbf{end}
Complejidad: O(1)
Comentarios: La funcion ingresosMasCercano que se llama, es la perteneciente al modulo matriz
                                        Algoritmo 13: ingresosMasCercano
```