```
TAD CIUDADROBOTICA
```

```
CiudadRobotica
     géneros
                      Ciudad Robotica, Generadores, Observadores, Otras Operaciones
     exporta
                      Nat, Bool, ...
     usa
     igualdad observacional
                      (\forall,:) \ (=_{\mathrm{obs}} \Longleftrightarrow ())
     observadores básicos
        robotsC : CiudadRobotica \longrightarrow conj(Robot)
        sendasC : CiudadRobotica \longrightarrow conj(Sendas)
                                                                                                                           \{r \in robotsC(cr)\}\
        ubicacionR : Robot r \times \text{CiudadRobotica } cr \longrightarrow \text{estacion}
        infraccionesR : CiudadRobotica \times Robot \longrightarrow Nat
     generadores
        NuevaCiudad : conj(Sendas) cs \longrightarrow CiudadRobotica
                                                                                                                              \{\neg (cs =_{obs} \emptyset)\}
        Ag<br/>Robot : Robot r1 \times \text{Estacion } e \times \text{CiudadRobotica } cr \ \longrightarrow \ \text{CiudadRobotica}
                                                                  \{(\not\exists r2: Robot) (r2 \in robotsC(cr)) \Rightarrow RUR(r1) =_{obs} RUR(r2)\}
        \mbox{MoverRobot}: \mbox{Robot} \ r \times \mbox{Estacion} \ e \times \mbox{CiudadRobotica} \ cr \ \ \longrightarrow \ \mbox{CiudadRobotica}
                                            \{(\exists s: Senda) s \in sendasC(cr) \Rightarrow s =_{obs} conectadasPor(e, ubicacionR(r,cr), cr)\}
     otras operaciones
        estacionesC : conj(Sendas) \longrightarrow conj(estacion)
        conectadas
Por : Estacion e1 \times Estacion e2 \times Ciudad
Robotica<br/> cr ~\longrightarrow~ Senda
                                                               \{e1 \in estacionesC(sendasC(cr)) \land e2 \in estacionesC(sendasC(cr))\}
        conectadasPorAux : Estacione1 \times Estacione2 \times conjSendas(cs) \longrightarrow Senda
        inspeccion
Lunes : Ciudad
Robotica \times Estacion \longrightarrow Ciudad
Robotica
     axiomas
        robotsC(NuevaCiudad(cs)) \equiv \emptyset
        robotsC(AgRobot(r, e, cr)) \equiv Ag(e, robotsC(cr))
        robotsC(MoverRobot(r, e, cr)) \equiv robotsC(cr)
        sendasC \equiv
          \equiv
          \equiv
          \equiv
          \equiv
          \equiv
Fin TAD
```

```
TAD ROBOT
```

géneros Robot

exporta Robot, Generadores, Observadores, Otras Operaciones

usa Nat, Bool, Caracteristica, $Conj(\alpha)$

igualdad observacional

$$(\forall r1, r2 : \text{Robot}) \ \left(r1 =_{\text{obs}} r2 \Longleftrightarrow \begin{pmatrix} \text{RUR}(\text{r1}) =_{\text{obs}} \text{RUR}(\text{r2}) \land \\ \text{CaracteristicasR}(\text{r1}) =_{\text{obs}} \text{CaracteristicasR}(\text{r2}) \end{pmatrix} \right)$$

observadores básicos

 $RUR : Robot \longrightarrow Nat$

 $CaracteristicasR : Robot \longrightarrow Conj(Caracteristica)$

generadores

 ${\tt NuevoRobot\,:\,Nat}\ \longrightarrow\ {\tt Robot}$

 $AgCaracteristica : Robot \times Caracteristica \longrightarrow Robot$

otras operaciones

TieneCaracteristica? : Robot \times Caracteristica \longrightarrow Bool

axiomas $\forall r$: Robot

 $RUR(NuevoRobot(n)) \equiv n$

 $RUR(AgCaracteristica(r, c)) \equiv RUR(r)$

 $CaracteristicasR(NuevoRobot(n)) \equiv \emptyset$

 $CaracteristicasR(AgCaracteristica(r, c)) \equiv Ag(c, CaracteristicasR(r))$

TieneCaracteristica? $(r, c) \equiv c \in CaracteristicasR(r)$

Fin TAD

TAD SENDA

géneros Senda

exporta Senda, Generadores, Observadores, Otras Operaciones

usa Bool, Robot, Restriccion, Estacion

igualdad observacional

$$(\forall,:) (=_{obs} \iff ())$$

observadores básicos

 $\begin{array}{cccc} \operatorname{estacion1} & : & \operatorname{Senda} & \longrightarrow & \operatorname{Estacion} \\ \operatorname{estacion2} & : & \operatorname{Senda} & \longrightarrow & \operatorname{Estacion} \end{array}$

 $RestriccionS : Senda \longrightarrow Restriccion$

generadores

Senda Nueva : Estacion $e1 \times$ Estacion $e2 \times$ Restriccion \longrightarrow Senda $\{\neg(e1 =_{obs} e2)\}$

otras operaciones

Permitido? : Senda \times Robot \longrightarrow Bool

axiomas $\forall r$: Robot, $\forall s$: Senda, $\forall e1, e2$: Estacion

 $estacion1(SendaNueva(e1, e2, r)) \equiv e1$

 $estacion2(SendaNueva(e1, e2, r)) \equiv e2$

 $RestriccionS(SendaNueva(e1, e2, r)) \equiv r$

Permitido?(s, r) = CumpleCondicion?(RestriccionS(s), r)

Fin TAD

TAD RESTRICCION

géneros Restriccion

exporta Generadores, Observadores

usa Bool, Robot igualdad observacional

$$(\forall,:) \ (=_{\mathrm{obs}} \Longleftrightarrow ())$$

observadores básicos

 $Cumple Condicion? : Restriccion \times robot \longrightarrow bool$

generadores

 $Caract: Caracteristica \longrightarrow Restriccion$

 $\bullet \ \mathrm{OR} \ \bullet \ : \ \mathrm{Restriccion} \ \times \ \mathrm{Restriccion} \ \longrightarrow \ \mathrm{Restriccion}$

ullet AND ullet : Restriccion imes Restriccion \longrightarrow Restriccion

 $NOT \bullet : Restriccion \longrightarrow Restriccion$

axiomas $\forall a, b$: Restriccion, $\forall s$: Caracteristica

 $CumpleCondicion?(Caract(s), r) \equiv TieneCaracteristica?(s, r)$

CumpleCondicion?(a OR b, r) ≡ CumpleCondicion?(a, r) ∨ CumpleCondicion?(b, r)

CumpleCondicion?(a AND b, r) ≡ CumpleCondicion?(a, r) ∧ CumpleCondicion?(b, r)

CumpleCondicion?(NOT a, r) $\equiv \neg$ CumpleCondicion?(a, r)

Fin TAD