

1. Módulo Ciudad Robotica

Interfaz

se explica con: SECUENCIA(α), ITERADOR BIDIRECCIONAL(α).

géneros: lista(α), itLista(α).

Operaciones básicas de lista

CREAR(in m : mapa) $\rightarrow res$: ciudad

Pre $\equiv \{\text{true}\}$

Post $\equiv \{res =_{\text{obs}} \text{crear}(m)\}$

Complejidad: $\Theta(1)$

Descripción: genera una nueva Ciudad.

ENTRAR(in ts : conj(tag), in e : estacion, in/out c : ciudad)

Pre $\equiv \{c =_{\text{obs}} c_0 \wedge e \in \text{estaciones}(c)\}$

Post $\equiv \{c =_{\text{obs}} \text{entrar}(ts, e, c_0)\}$

Complejidad: $\Theta(\text{copy}(a))$.

MOVER(in u : rur, in e : estacion, in/out c : ciudad)

Pre $\equiv \{c =_{\text{obs}} c_0 \wedge e \in \text{estaciones}(c) \wedge e \in \text{robots}(c)\}$

Post $\equiv \{c =_{\text{obs}} \text{mover}(u, e, c_0)\}$

Complejidad: $\Theta(\text{copy}(a))$.

INSPECCION(in e : estacion, in/out c : ciudad)

Pre $\equiv \{c =_{\text{obs}} c_0 \wedge e \in \text{estaciones}(c)\}$

Post $\equiv \{c =_{\text{obs}} \text{inspeccion}(e, c_0)\}$

Complejidad: $\Theta(\text{copy}(a))$.

PROXIMORUR(in c : ciudad) $\rightarrow res$: rur

Pre $\equiv \{c =_{\text{obs}} c_0 \wedge e \in \text{estaciones}(c) \wedge e \in \text{robots}(c)\}$

Post $\equiv \{c =_{\text{obs}} \text{mover}(u, e, c_0)\}$

Complejidad: $\Theta(\text{copy}(a))$.

Operaciones del iterador

CREARIT(in l : lista(α)) $\rightarrow res$: itLista(α)

Pre $\equiv \{\text{true}\}$

Post $\equiv \{res =_{\text{obs}} \text{crearItBi}(<>, l) \wedge \text{alias}(\text{SecuSuby}(it) = l)\}$

Complejidad: $\Theta(1)$

Descripción: crea un iterador bidireccional de la lista, de forma tal que al pedir SIGUIENTE se obtenga el primer elemento de l .

Aliasing: el iterador se invalida si y sólo si se elimina el elemento siguiente del iterador sin utilizar la función ELIMINARSIGUIENTE.

CREARITULT(in l : lista(α)) $\rightarrow res$: itLista(α)

Pre $\equiv \{\text{true}\}$

Post $\equiv \{res =_{\text{obs}} \text{crearItBi}(l, <>) \wedge \text{alias}(\text{SecuSuby}(it) = l)\}$

Complejidad: $\Theta(1)$

Descripción: crea un iterador bidireccional de la lista, de forma tal que al pedir ANTERIOR se obtenga el último elemento de l .

Aliasing: el iterador se invalida si y sólo si se elimina el elemento siguiente del iterador sin utilizar la función

ELIMINARSIGUIENTE.

Representación

Representación de la lista

lista(α) se representa con lst

donde **lst** es **tupla**(*primero*: puntero(nodo), *longitud*: nat)

donde **nodo** es **tupla**(*dato*: α , *anterior*: puntero(nodo), *siguiente*: puntero(nodo))

Rep : lst \longrightarrow bool

Rep(l) \equiv true \iff ($l.\text{primero} = \text{NULL}$) = ($l.\text{longitud} = 0$) \wedge_L ($l.\text{longitud} \neq 0 \Rightarrow_L$
 Nodo($l, l.\text{longitud}$) = $l.\text{primero} \wedge$
 $(\forall i: \text{nat})(\text{Nodo}(l, i) \rightarrow \text{siguiente} = \text{Nodo}(l, i + 1) \rightarrow \text{anterior}) \wedge$
 $(\forall i: \text{nat})(1 \leq i < l.\text{longitud} \Rightarrow \text{Nodo}(l, i) \neq l.\text{primero})$

Nodo : lst $l \times \text{nat} \longrightarrow$ puntero(nodo)

{ $l.\text{primero} \neq \text{NULL}$ }

Nodo(l, i) \equiv **if** $i = 0$ **then** $l.\text{primero}$ **else** **Nodo**(**FinLst**(l), $i - 1$) **fi**

FinLst : lst \longrightarrow lst

FinLst(l) \equiv **Lst**($l.\text{primero} \rightarrow \text{siguiente}$, $l.\text{longitud} - \min\{l.\text{longitud}, 1\}$)

Lst : puntero(nodo) \times nat \longrightarrow lst

Lst(p, n) \equiv $\langle p, n \rangle$

Abs : lst $l \longrightarrow$ secu(α)

{**Rep**(l)}

Abs(l) \equiv **if** $l.\text{longitud} = 0$ **then** $\langle \rangle$ **else** $l.\text{primero} \rightarrow \text{dato} \bullet \text{Abs}(\text{FinLst}(l))$ **fi**

Representación del iterador

itLista(α) se representa con iter

donde **iter** es **tupla**(*siguiente*: puntero(nodo), *lista*: puntero(lst))

Rep : iter \longrightarrow bool

Rep(it) \equiv true \iff **Rep**($\ast(it.\text{lista})$) \wedge_L ($it.\text{siguiente} = \text{NULL} \vee_L (\exists i: \text{nat})(\text{Nodo}(\ast it.\text{lista}, i) = it.\text{siguiente})$)

Abs : iter $it \longrightarrow$ itBi(α)

{**Rep**(it)}

Abs(it) $=_{\text{obs}}$ $b: \text{itBi}(\alpha) \mid \text{Siguientes}(b) = \text{Abs}(\text{Sig}(it.\text{lista}, it.\text{siguiente})) \wedge$
 $\text{Anteriores}(b) = \text{Abs}(\text{Ant}(it.\text{lista}, it.\text{siguiente}))$

Sig : puntero(lst) $l \times$ puntero(nodo) $p \longrightarrow$ lst

{**Rep**($\langle l, p \rangle$)}

Sig(i, p) \equiv **Lst**($p, l \rightarrow \text{longitud} - \text{Pos}(\ast l, p)$)

Ant : puntero(lst) $l \times$ puntero(nodo) $p \longrightarrow$ lst

{**Rep**($\langle l, p \rangle$)}

Ant(i, p) \equiv **Lst**(**if** $p = l \rightarrow \text{primero}$ **then** **NULL** **else** $l \rightarrow \text{primero}$ **fi**, $\text{Pos}(\ast l, p)$)

Nota: cuando $p = \text{NULL}$, **Pos** devuelve la longitud de la lista, lo cual está bien, porque significa que el iterador no tiene siguiente.

Pos : lst $l \times$ puntero(nodo) $p \longrightarrow$ puntero(nodo)

{**Rep**($\langle l, p \rangle$)}

Pos(l, p) \equiv **if** $l.\text{primero} = p \vee l.\text{longitud} = 0$ **then** 0 **else** $1 + \text{Pos}(\text{FinLst}(l), p)$ **fi**