# Algoritmos y Estructuras de Datos II

Segundo Cuatrimestre de 2015

Departamento de Computación Facultad de Ciencias Exactas y Naturales Universidad de Buenos Aires

# Trabajo Práctico 1

Grupo 9

Integrante	LU	Correo electrónico
BENITEZ, Nelson	945/13	nelson.benitez92@gmail.com
BENZO, Mariano	198/14	marianobenzo@gmail.com
FARIAS, Mauro	821/13	farias.mauro@hotmail.com
GUTTMAN, Martin	686/14	mdg_92@yahoo.com.ar

# Reservado para la cátedra

Instancia	Docente	Nota
Primera entrega		
Segunda entrega		

# Índice

1.	TAD AS	3
2.	TAD CAMPUS	11
3.	TAD Pos es Tupla(Nat,Nat)	13
4.	TAD SEGURIDAD ES TUPLA(ID, Pos)	13
5.	TAD ID ES NAT	13
6.	Consideraciones	<b>1</b> 4

## 1. TAD AS

```
TAD AS
```

```
géneros as
```

igualdad observacional

```
(\forall as, as' : AS) \begin{cases} campus(as) = campus(as') \\ \land_{L} seguridad(as) = obs seguridad(as') \end{cases}
(\forall as, as' : AS) \begin{cases} as = obs \\ as' \iff (\forall pos:p)(posValida(campus(as),p)) \\ \land (\forall pos:p)(posValida(campus(as),p)) \\ \land (\forall pos:p)(posValida(campus(as),p)) \\ \land (\forall seg:s)(s \in seguridad(as)) \\ (\# capturas(as,s) = obs \# capturas(as',s) \end{cases}
(\forall seg:s)(s \in seguridad(as)) \\ (\# capturas(as,s) = obs \# sanciones(as',s)) \end{cases}
```

usa CAMPUS,BOOL,NAT,POS,SEGURIDAD

exporta AS, generadores, observadores, #hippies, #estudiantes, mas Vigilante

#### observadores básicos

```
campus : as \longrightarrow campus seguridad : as \longrightarrow conj(seguridad)  
hayEst? : as a \times \text{pos } p \longrightarrow bool  
\{posValida(campus(a), p)\}
\#\text{capturas} : as a \times \text{seg } s \longrightarrow nat  
\{s \in seguridad(a)\}
\#\text{sanciones} : as a \times \text{seg } s \longrightarrow nat  
\{s \in seguridad(a)\}
```

#### generadores

 $\{posValida(campus(a), p) \land_{L} hayEst?(a, p) \land posIngreso(a, p)\}$ 

#### otras operaciones

sacarEst : as  $a \times pos p \longrightarrow as$ 

```
moverSeg : as a \times \text{seguridad } seq \times \text{pos } posSiq \longrightarrow \text{seguridad}
  proxPoss : as a \times \text{conj(pos)} \ minPos \times \text{pos} \ posAct \longrightarrow \text{conj(pos)}
                 \{\neg(emptyset?(minPos))\land_{L}posValida(campus(a),posAct)\land posicionesValidas(campus(a),minPos)\}
  proxPossHippies : as a \times \text{conj}(\text{pos}) poss \longrightarrow \text{conj}(\text{pos})
                                                                                   \{(\forall poss:p) posValida(a, p) \land_{L} hayHippie?(a, p)\}
  estsCerca : as a \times pos p \longrightarrow conj(pos)
  hippieEncerrado? : as a \times pos p \longrightarrow bool
  hippieEncerradoEst? : as a \times pos \ p \times conj(pos) \ poss \longrightarrow bool
  hippieEncerradoSeg? : as a \times pos p \times conj(pos) poss \longrightarrow bool
  hippiesMasCerca: as a \times \text{seguridad } seq \longrightarrow \text{conj}(\text{pos})
                                                                                                \{seq \in sequridad(a) \land hayHippies(a)\}
  encerrado : as a \times pos p \longrightarrow bool
                                                                                            \{posValida(campus(as), p) \land hayEst?(p)\}
  \#masCapturas : as a \times \text{conj(seg)} seqs \longrightarrow \text{conj(seg)}
                                                                                                            \{(\forall segs:s) \ s \in seguridad(a)\}
  \#\max \text{Capturas} : \text{as } a \times \text{conj(seg)} \text{ segs } \longrightarrow \text{nat}
                                                                                                               \{(\forall segs:s) \in seguridad(a)\}
  captura? : as a \times pos p \longrightarrow bool
                                                                                                                {posValida(campus(as),p)}
  hippies
Vecinos : as a \times pos p \longrightarrow nat
                                                                                                                {posValida(campus(as),p)}
                                                                                                                {posValida(campus(as),p)}
  hippiesAlrededor: as a \times pos p \longrightarrow nat
  capturada
Hippie : as a \times pos p \longrightarrow nat
  capturada
Est : as a \times pos p \longrightarrow nat
  validas : as a \times \text{conj}(\text{pos}) p \longrightarrow \text{conj}(\text{pos})
  posValidaAS : as a \times pos p \longrightarrow bool
  estsCerca : as a \times pos p \longrightarrow conj(pos)
  posHippies : as a \times \text{conj}(\text{pos}) \ poss \longrightarrow \text{conj}(\text{pos})
                                                                                                                 \{(\forall poss:p) posValida(p)\}
  posEsts : as a \times \text{conj}(\text{pos}) \ poss \longrightarrow \text{conj}(\text{pos})
                                                                                                                 \{(\forall poss:p) posValida(p)\}
axiomas
  campus(nueva(c, segs))
                                                          \equiv c
  campus(moverEst(a, p_1, p_2))
                                                          \equiv campus(a)
  campus(nuevoEst(a, p_1))
                                                          \equiv campus(a)
  campus(nuevoHippie(a, p_1))
                                                          \equiv campus(a)
  campus(sacarEst(a, p_1))
                                                          \equiv campus(a)
  seguridad(nueva(c, segs))
                                                          \equiv seqs
  seguridad(moverEst(a, p_1, p_2))
                                                          \equiv moverTodos(a, seguridad(a))
  seguridad(nuevoEst(a, p_1))
                                                          \equiv moverTodos(a, seguridad(a))
  seguridad(nuevoHippie(a, p_1))
                                                          \equiv seguridad(a)
  seguridad(sacarEst(a, p_1))
                                                          \equiv seguridad(a)
  \text{hayEst?}(\text{nueva}(c, seqs), p)
                                                          \equiv False
  hayEst?(nuevoEst(a, p_1), p)
                                                          \equiv if p_1 = p then True else hayEst?(a, p) fi
```

```
havEst?(moverEst(a, p_1, p_2), p)
                                              \equiv if p_1 = p then
                                                     False
                                                 else
                                                     if p_2 = p then
                                                         \neg (hippiesAlrededor(a, p_2) \ge 2)
                                                     else
                                                        hayEst?(a,p)
                                                     fi
                                                 fi
hayEst?(nuevoHippie(a, p_1), p)
                                              \equiv hayEst?(a, p)
hayEst?(sacarEst(a, p_1),p)
                                              \equiv if p_1 = p then False else hayEst?(a, p) fi
hayHippie?(nueva(c, segs), p)
                                              = False
hayHippie?((nuevoHippie(a, p_1), p)
                                              \equiv if p_1 = p then True else hayHippie?(a, p) fi
hayHippie?((moverEst(a, p_0, p_1), p)
                                              \equiv if hayHippie?(a, p) then
                                                     if \neg(hippieEncerrado?(a, p)) then
                                                        p \in proxPossHippies(a, possHippies(a))
                                                     else
                                                        False
                                                     fi
                                                 else
                                                     if hayEst?(a, p) then
                                                        (hippiesAlrededor(a, (a, p) \ge 2))
                                                     else
                                                        p \in proxPossHippies(a, possHippies(a))
                                                     fi
                                                 fi
hayHippie?(nuevoEst(a, p_1), p)
                                              \equiv hayHippie?(a,p)
hayHippie?(sacarEst(a, p_1), p)
                                              \equiv hayHippie?(a, p)
\#capturas(nueva(a, segs),s)
                                              \equiv 0
\#capturas(nuevoHippie(a, p_1), s)
                                              \equiv if (adyacente(a, p_1, posSeg(a, s))) then
                                                     capturadoHippie(a, p_1) + \#capturas(a, s)
                                                 else
                                                     \#capturas(a,s)
                                                 fi
\#capturas(nuevoEst(a, p_1), s)
                                              \equiv \#capturas(a, s)
\#capturas(sacarEst(a, p_1),s)
                                              \equiv \#capturas(a, s)
\#capturas(moverEst(a, p_1, p_2),s)
                                              \equiv capturadoHippie(a, \langle \pi_1(posSeg(a, s)) + 1, \pi_2(posSeg(a, s)) \rangle) +
                                                 capturadoHippie(a, <\pi_1(posSeg(a, s)) - 1, \pi_2(posSeg(a, s)) >) +
                                                 capturadoHippie(a, <\pi_1(posSeg(a, s)), \pi_2(posSeg(a, s)) + 1 >) +
                                                 capturadoHippie(a, <\pi_1(posSeg(a, s)), \pi_2(posSeg(a, s)) - 1 >) +
                                                 \#capturas(a, s)
\#sanciones(nueva(a, segs),s)
                                              \equiv 0
\#sanciones(nuevoHippie(a, p_1), s)
                                              \equiv \#sanciones(a, s)
\#sanciones(nuevoEst(a, p_1), s)
                                              \equiv \#sanciones(a, s)
\#sanciones(sacarEst(a, p_1),s)
                                              \equiv \#sanciones(a, s)
\#sanciones(moverEst(a, p_1, p_2), s)
                                              \equiv capturadoEst(a, \langle \pi_1(posSeg(a, s)) + 1, \pi_2(posSeg(a, s)) \rangle) +
                                                 capturadoEst(a, <\pi_1(posSeg(a, s)) - 1, \pi_2(posSeg(a, s)) >) +
                                                 capturadoEst(a, <\pi_1(posSeg(a, s)), \pi_2(posSeg(a, s)) + 1>)+
                                                 capturadoEst(a, <\pi_1(posSeg(a, s)), \pi_2(posSeg(a, s)) - 1 >) +
                                                 \#sanciones(a, s)
#hippies(a)
                                              \equiv \#(posHippies(a,conjPos(campus(a))))
#estudiantes(a)
                                              \equiv \#(posEsts(a, conjPos(campus(a))))
```

```
masVigilante(a)
                                            \equiv dameUno(masCapturas(a, seguridad(a)))
masCapturas(a,segs)
                                            \equiv if \neg(\emptyset?(segs)) then
                                                  \textbf{if} \quad \#capturas(a, dameUno(segs)) \ \geq \ maxCapturas(a, segs)
                                                      ag(masCapturas(a, sinUno(segs)), dameUno(segs))
                                                   else
                                                      masCapturas(a, sinUno(segs))
                                                  fi
                                               else
                                                   Ø
                                               fi
maxCapturas(a,segs)
                                            \equiv if \emptyset?(segs) then
                                                  0
                                               \mathbf{else}
                                                  if \#capturas(a, dameUno(segs)) \ge
                                                   maxCapturas(a, sinUno(segs))
                                                  then
                                                      \#capturas(a, dameUno(segs))
                                                   else
                                                      maxCapturas(a, sinUno(segs))
                                                  \mathbf{fi}
                                               fi
                                            \equiv if (\emptyset?(segs)) then
moverTodos(a,segs)
                                               else
                                                  if (hayHippies?(a)) then
                                                      Ag(moverTodos(a, sinUno(segs)),
                                                      moverSeg(a, dameUno(segs),
                                                      dameUno(proxPoss(hippiesMasCerca(a,dameUno(segs))))))\\
                                                      moverIngreso(a, segs)
                                                  fi
                                               fi
```

```
\equiv if \emptyset?(entCerca) then
proxPoss(entCerca, p)
                                                          Ø
                                                      else
                                                         if \pi_1(dameUno(entCerca)) > \pi_1(p) then
                                                             if \pi_2(dameUno(entCerca)) > \pi_2(pos) then
                                                                 if \emptyset?(validas(a, \{ < \pi_1(pos) + 1, \pi_2(p) > < \pi_1(p), \pi_2(p) + 1 > \}))
                                                                 then
                                                                     proxPoss(sinUno(entCerca), p)
                                                                 else
                                                                     Ag(proxPoss(sinUno(entCerca), p), dameUno(validas)
                                                                     (a, \{\langle \pi_1(p) + 1, \pi_2(p) \rangle, \langle \pi_1(p), \pi_2(p) + 1 \rangle\})))
                                                                 fi
                                                             else
                                                                 if \pi_2(dameUno(entCerca)) < \pi_2(p) then
                                                                     if \emptyset?(validas(a, \{ < \pi_1(p) + 1, \pi_2(p) > < \pi_1(p), \pi_2(p) - 1 > \}))
                                                                         proxPoss(sinUno(entCerca), p)
                                                                     else
                                                                         Ag(proxPoss(sinUno(entCerca), p), dameUno(validas))
                                                                         (a, \{ \langle \pi_1(p) + 1, \pi_2(p) \rangle \langle \pi_1(p), \pi_2(p) - 1 \rangle \})))
                                                                     fi
                                                                 else
                                                                     if \emptyset?(validas(a, \{ < \pi_1(p) + 1, \pi_2(p) > \})) then
                                                                         proxPoss(sinUno(entCerca), p)
                                                                     else
                                                                         Ag(proxPoss(sinUno(entCerca), p), dameUno(validas))
                                                                         (a, \{ \langle \pi_1(p) + 1, \pi_2(p) \rangle \})))
                                                                     fi
                                                                 fi
                                                             fi
                                                          else
                                                             if \pi_1(dameUno(hscerca)) < \pi_1(p) then
                                                                 if \pi_2(dameUno(hscerca)) > \pi_2(p) then
                                                                     if \emptyset?(validas(a, \{ < \pi_1(p) - 1, \pi_2(p) > < \pi_1(p), \pi_2(p) + 1 > \}))
                                                                     then
                                                                         proxPoss(sinUno(entCerca), p)
                                                                     else
                                                                         Ag(proxPoss(sinUno(entCerca), p), dameUno(validas))
                                                                         (a,\{\langle \pi_1(p)-1,\pi_2(p)\rangle,\langle \pi_1(p),\pi_2(p)+1\rangle\})))
                                                                     \mathbf{fi}
                                                                 else
                                                                     if \emptyset?(validas(a, \{ < \pi_1(p) - 1, \pi_2(p) > < \pi_1(p), \pi_2(p) - 1 > \}))
                                                                     then
                                                                         proxPoss(sinUno(entCerca), p)
                                                                     else
                                                                         Ag(proxPoss(sinUno(entCerca), p), dameUno(validas))
                                                                         (a,\{<\pi_1(p)-1,\pi_2(p)><\pi_1(p),\pi_2(p)-1>\})))
                                                                     fi
                                                             _{
m else}^{
m fi}
                                                                 if \pi_2(dameUno(hscerca)) > \pi_2(p) then
                                                                     if \emptyset?(validas(a, \{ < \pi_1(p), \pi_2(p) + 1 > \})) then
                                                                         proxPoss(sinUno(entCerca), p)
                                                                     else
                                                                         Ag(proxPoss(sinUno(entCerca), p),
                                                                         dameUno(validas(a,\{\langle \pi_1(p),\pi_2(p)+1\rangle\})))
                                                                     fi
                                                                 else
                                                                     if \emptyset?(validas(a, \{ < \pi_1(p), \pi_2(p) - 1 > \})) then
                                                                         proxPoss(sinUno(entCerca), p)
                                                                         Ag(proxPoss(sinUno(entCerca), p),
                                                                         dameUno(validas(a,\{<\pi_1(p),\pi_2(p)-1>\})))
                                                                 fi
```

```
moverIngreso(a,segs)
                                                                                                   \equiv if \emptyset?(segs) then
                                                                                                                  Ø
                                                                                                          else
                                                                                                                  if (alto(campus(a))-1) - \pi_2(dameUno(segs)) > \pi_2(dameUno(segs))
                                                                                                                         ag(moverIngreso(a, sinUno(segs)), mover(dameUno(segs), <
                                                                                                                         (\pi_1(dameUno(segs)), \pi_2(segs) - 1) >))
                                                                                                                  else
                                                                                                                         if (alto(campus(a)) - 1) - \pi_2(dameUno(segs)) < \pi_2(dameUno(segs))
                                                                                                                                 ag(moverIngreso(a, sinUno(segs)), mover(dameUno(segs), <
                                                                                                                                 (\pi_1(dameUno(segs)), \pi_2(segs) + 1) >))
                                                                                                                                 ag(moverIngreso(a, sinUno(segs)), mover(dameUno(segs),
                                                                                                                                 dameUno(\{ \langle (\pi_1(dameUno(segs)), \pi_2(segs) - 1) \rangle, \langle (\pi_1(dameUno(segs)), \pi_2(segs) - 1) \rangle
                                                                                                                                 (\pi_1(dameUno(segs)), \pi_2(segs) + 1) >)))
                                                                                                                         fi
                                                                                                                 fi
                                                                                                          fi
posValidaAS(a,p)
                                                                                                   \equiv posValida(dameUno(poss)) \land
                                                                                                           \neg(hayHippie?(a, dameUno(poss))) \land
                                                                                                           \neg(hayEst?(a, dameUno(poss))) \land
                                                                                                           \neg(haySeg?(a, dameUno(poss), seguridad(a)))
                                                                                                   \equiv if \emptyset?(poss) then
validas(a,poss)
                                                                                                                 \emptyset
                                                                                                          else
                                                                                                                  if posValidaAS(a, dameUno(poss)) then
                                                                                                                         Ag(validas(a, sinUno(poss)), dameUno(poss))
                                                                                                                  else
                                                                                                                         validas(a, sinUno(poss))
                                                                                                                  fi
                                                                                                          fi
hippieEncerrado?(a,p)
                                                                                                   \equiv hipEncerradoEst?(a, p, adyacentes(campus(a), p))
                                                                                                                                                                                                                                                               \wedge
                                                                                                          hipEncerradoSeg?(a, p, adyacentes(campus(a), p))
hipEncerradoEst?(a,p,adys)
                                                                                                   \equiv if \emptyset?(adys) then
                                                                                                                  True
                                                                                                          else
                                                                                                                  if posValida?(campus(a), dameUno(adys)) then
                                                                                                                         hayEst?(a, p) \land hipEncerradoEst?(a, p, sinUno(adys))
                                                                                                                  else
                                                                                                                         False
                                                                                                                  fi
                                                                                                          fi
hipEncerradoSeg?(a,p,adys)
                                                                                                   \equiv if \emptyset?(adys) then
                                                                                                                  True
                                                                                                          else
                                                                                                                  if posValida?(campus(a), dameUno(adys)) then
                                                                                                                         haySeg?(a, p, seguridad(a))
                                                                                                                                                                                                                                                               Λ
                                                                                                                         hipEncerradoSeg?(a, p, sinUno(adys))
                                                                                                                  else
                                                                                                                         False
                                                                                                                  fi
                                                                                                          fi
```

```
moverSeg(a,seg,nPos)
                                           \equiv if (distMan(campus(a), \pi_2(seg), nPos) \ge 2
                                              \vee \neg (posValidaAS(a, nPos))) then
                                                 seg
                                              else
                                                 if \#sanciones(a, seg) < 3 then
                                                     <\pi_1(seg), nPos>
                                                 else
                                                     seq
                                                 fi
                                              fi
haySeg?(a,p,segs)
                                           \equiv if \emptyset?(segs) then
                                                 False
                                              else
                                                 if \pi_2(dameUno(segs)) == p then
                                                     True
                                                 else
                                                     haySeg?(a, p, sinUno(segs))
                                              fi
                                           \equiv if \emptyset?(possHippies) then
proxPossHippies(a,possHippies)
                                                 Ø
                                              else
                                                 proxPoss(a, estsCerca(dameUno(possHippies), dameUno(possHippies)))
                                                 \cup proxPossHippies(a, sinUno(possHippies))
                                              fi
                                           \equiv minDistsPos(campus(a), \pi_2(seg), posHippies(a, conjPos(campus(a))))
hippiesMasCerca(a,seg)
estsCerca(a,p)
                                           \equiv minDistsPos(campus(a), p, posEsts(a, conjPos(campus(a))))
posHippies(a,conjpos)
                                           \equiv if \emptyset?(conjpos) then
                                                 Ø
                                              else
                                                 if hayHippie?(a, dameUno(conjpos)) then
                                                     Ag(posHippies(a, sinUno(conjpos)), dameUno(conjpos))
                                                     posHippies(a, sinUno(conjpos))
                                                 fi
                                              fi
posEsts(a,conjpos)
                                           \equiv if \emptyset?(conjpos) then
                                              else
                                                 if hayEst?(a, dameUno(conjpos)) then
                                                     Ag(posEsts(a, sinUno(conjpos)), dameUno(conjpos))
                                                 else
                                                     posEsts(a, sinUno(conjpos))
                                                 fi
                                              fi
```

```
captura?(a, p)
                                            \equiv if (posValida(campus(a), <\pi_1(p)+1, \pi_2(p)>) then
                                                   (hayObstaculo?(campus(a), < \pi_1(p) + 1, \pi_2(p))
                                                                                                                 >
                                                   ) \lor haySeg?(a, \lt \pi_1(p) + 1, \pi_2(p) \gt, seguridad(a)))
                                               elsé
                                                   \neg (hayEst?(a, <\pi_1(p), \pi_2(p)>))
                                               fi
                                               if (posValida(campus(a), <\pi_1(p)-1, \pi_2(p)>) then
                                                   (hayObstaculo?(campus(a), < \pi_1(p) - 1, \pi_2(p))
                                                  ) \lor haySeg?(a, \lt \pi_1(p) - 1, \pi_2(p) \gt, seguridad(a)))
                                               else
                                                   \neg (hayEst?(a, <\pi_1(p), \pi_2(p)>))
                                               fi
                                               if (posValida(campus(a), < \pi_1(p), \pi_2(p) + 1 >) then
                                                   (hayObstaculo?(campus(a), < \pi_1(p), \pi_2(p) +
                                                  ) \lor haySeg?(a, <\pi_1(p), \pi_2(p) + 1 >, seguridad(a)))
                                               else
                                                   True
                                               fi
                                               if (posValida(campus(a), <\pi_1(p), \pi_2(p)-1>) then
                                                   (hayObstaculo?(campus(a), < \pi_1(p), \pi_2(p) -
                                                                                                          1
                                                   ) \lor haySeg?(a, <\pi_1(p), \pi_2(p) - 1 >, seguridad(a)))
                                               elsé
                                                   True
                                               fi
capturadoHippie(a, p))
                                            \equiv if (PosValida(campus(a), p)) then
                                                   if (hayHippie(a, p)) then
                                                      if (captura?(a,p)) then 1 else 0 fi
                                                  else
                                                  fi
                                               else
                                                  0
                                               fi
                                            \equiv if (PosValida(campus(a), p)) then
capturadoEst(a, p)
                                                  if (hayEst(a, p)) then
                                                      if (captura?(a, p)) then 1 else 0 fi
                                                   else
                                                      0
                                                  fi
                                               else
                                                   0
                                               fi
hippiesVecinos(a, p)
                                            \equiv if hayHippie?(a,p) then 1 else 0 fi
```

```
hippiesAlrededor(a, p)
                                                            \equiv if posValida (campus(a),\langle \pi_1(p) + 1, \pi_2(p) \rangle) then
                                                                     hippiesVecinos(a,<\pi_1(p)+1,\pi_2(p)>)
                                                                else
                                                                     0
                                                                \mathbf{fi}+\mathbf{if} \text{ posValida } (\text{campus}(\mathbf{a}),<\pi_1(p)-1,\pi_2(p)>) \mathbf{then}
                                                                    hippiesVecinos(a,\langle \pi_1(p) - 1, \pi_2(p) \rangle)
                                                                else
                                                                \mathbf{fi}+\mathbf{if} posValida (campus(a),<\pi_1(p),\pi_2(p)+1>) \mathbf{then}
                                                                    hippiesVecinos(a,\langle \pi_1(p), \pi_2(p) + 1 \rangle)
                                                                else
                                                                \mathbf{fi}+\mathbf{if} posValida (campus(a),\langle \pi_1(p), \pi_2(p) - 1 \rangle) then
                                                                    hippiesVecinos(a,\langle \pi_1(p), \pi_2(p) - 1 \rangle)
                                                                else
                                                                fi
posValidaPersona(a, p)
                                                            \equiv if \neg(hayObstaculo?(campus(a), p)) then
                                                                     (\pi_2(p) = 0 \lor \pi_2 = \text{alto(campus(a))})
                                                                else
                                                                     False
                                                                fi
```

Fin TAD

#### 2. TAD CAMPUS

TAD CAMPUS

géneros campus

igualdad observacional

$$(\forall c, c' : \text{Campus}) \left( c =_{\text{obs}} c' \iff \begin{pmatrix} \text{alto}(c) =_{\text{obs}} \text{alto}(c') \land \\ \text{ancho}(c) =_{\text{obs}} \text{ancho}(c') \land \\ \text{obstaculos}(c) =_{\text{obs}} \text{obstaculos}(c') \end{pmatrix} \right)$$

usa BOOL,NAT,TUPLA

exporta CAMPUS, observadores, generadores, posValida, posIngreso,minDistPos,adyacente,

#### observadores básicos

```
alto : campus \longrightarrow nat ancho : campus \longrightarrow nat obstaculos : campus \longrightarrow conj(pos)
```

### generadores

```
nuevo : nat ancho \times nat alto \times conj(pos) obst \longrightarrow \text{campus} \{1 \leq ancho \land 1 \leq alto \land (\forall \ p:pos) \ p \in obst \Rightarrow_{\text{\tiny L}} posValida(c,p)\}
```

#### otras operaciones

```
adyacente : campus c \times \text{pos } pe \times \text{pos } pd \longrightarrow \text{bool}  \{posValida(c, pe) \land posValida(c, pd)\}  posValida : campus c \times \text{pos } p \longrightarrow \text{bool}  \{posValida(c, pe) \land posValida(c, pd)\}  minDistsPos : campus c \times \text{pos } p \longrightarrow \text{bool}  \{posValida(c, p) \land \neg (\emptyset?(posiciones))\}   \{posValida(c, p) \land \neg (\emptyset?(posiciones))\}
```

```
minDist: campus c \times pos p \times conj(posiciones) posiciones \longrightarrow nat
                                                                                           \{posValida(c, p) \land \neg (\emptyset?(posiciones))\}
  distMan : campus c \times pos p1 \times pos p2 \longrightarrow nat
                                                                                            \{posValida(c, p1) \land posValida(c, p2)\}
  restaAbs : nat \times nat \longrightarrow nat
  conjPos : campus \times nat \times nat \longrightarrow conj(pos)
  adyacentes : campus \times pos \longrightarrow conj(pos)
  hay
Obstaculo? : campus c \times \text{pos } p \longrightarrow \text{bool}
                                                                                                                     \{posValida(c,p)\}
axiomas
                \forall \ alto: nat, \ \forall \ ancho: nat, \ \forall \ obst: conj \ (pos)
                \forall p_1:pos \forall p_2:pos
  alto(nuevo(ancho, alto, obst))
                                                                             \equiv alto
  ancho(nuevo(ancho, alto, obst))
                                                                             \equiv ancho
  obstaculos(nuevo(ancho, alto, obst))
                                                                             \equiv obst
  posValida(c,p)
                                                                                          < ancho \wedge \pi_2(p)
                                                                             \equiv \pi_1(p)
                                                                                                                        <
                                                                                                                                 alto \land
                                                                                 \neg(hayObstaculo?(a,p))
  adyacente(c, p_1, p_2)
                                                                             \equiv (\pi_1(p_1) = \pi_1(p_2) - 1 \vee \pi_1(p_1) = \pi_1(p_2) + 1) \vee
                                                                                 (\pi_2(p_1) = \pi_2(p_2) - 1 \vee \pi_2(p_1) = \pi_2(p_2) + 1)
  minDistsPos(c,p,posiciones)
                                                                             \equiv if \emptyset?(sinUno(posiciones)) then
                                                                                     dameUno(posiciones)
                                                                                 else
                                                                                     if distMan(c, p, dameUno(posiciones)) \leq
                                                                                     minDist(c, p, posiciones) then
                                                                                         Ag(minDistsPos(c, sinUno(posiciones)),
                                                                                         dameUno(posiciones))
                                                                                     else
                                                                                         minDistsPos(c, seg, sinUno(posiciones))
                                                                                     fi
                                                                                 fi
  \min Dist(c, p, posiciones)
                                                                             \equiv if \emptyset?(sinUno(posiciones)) then
                                                                                     distMan(c, p, dameUno(posiciones))
                                                                                 else
                                                                                     if distMan(c, p, dameUno(posiciones)) \leq
                                                                                     minDist(c, pos/p, sinUno(posiciones))
                                                                                         distMan(c, p, dameUno(posiciones))
                                                                                     else
                                                                                         minDist(c, p, sinUno(posiciones))
                                                                                     fi
                                                                                 fi
                                                                             \equiv restaAbs(\pi_2(p_1), \pi_2(p_2)) + restaAbs(\pi_1(p_1), \pi_1(p_2))
  \operatorname{distMan}(\mathbf{c}, p_1, p_2)
  restaAbs(n1,n2)
                                                                             \equiv if n2 > n1 then n2 - n1 else n1 - n2 fi
  conjPos(c,x,y)
                                                                             \equiv if x \geq ancho(c) then
                                                                                 else
                                                                                     if y \ge alto(c) then
                                                                                         conjPos(c, x+1, 0)
                                                                                         ag(conjPos(c, x, y + 1), \langle x, y \rangle)
                                                                                 fi
  advacentes(c,p)
                                                                             \equiv \{ \langle \pi_1(p) + 1, \pi_2(p) + 1 \rangle \langle \pi_1(p) - 1, \pi_2(p) - 1 \rangle \}
                                                                                 1 > <\pi_1(p) + 1, \pi_2(p) > <\pi_1(p), \pi_2(p) + 1 >
```

hayObstaculo?(c,p)

 $\equiv p \in obstaculos(c)$ 

Fin TAD

- 3. TAD Pos es Tupla(Nat,Nat)
- 4. TAD SEGURIDAD ES TUPLA(ID, Pos)
- 5. TAD ID ES NAT

## 6. Consideraciones

- 1. Como no se indica que los hippies y estudiantes deben estar identificados, consideramos que dos instancias con un hippie estudiante en la misma posición, son iguales
- 2. El movimiento de los estudiantes activa el comportamiento automático de los hippies y seguridad
- 3. El movimiento de los hippies y seguridad siempre se realiza hacia su destino final, en caso de quedar atascados, no vuelven a buscar otro camino, se mantienen en el mismo lugar hasta que, eventualmente, su objetivo se sitúe en una posición alcanzable
- 4. Para evitar el conflicto que se produce al capturar un estudiante que pertenece a los estudiantes que capturan a un hippie y casos similares, las capturas se realizan al intentar mover a la entidad capturada