

Informatica — 2024-07-15

Nota: Scrivete su **tutti** i fogli nome e matricola.

Esercizio 1. Si fornisca la definizione di validità per una tripla di Hoare, commentandola sinteticamente. Dopo, si enunci il teorema di correttezza per il sistema deduttivo delle triple di Hoare, commentandolo sinteticamente.

Esercizio 2. Sia $\mathbb{B} = \{t, f\}$ l'insieme dei valori booleani. Le seguenti regole definiscono induttivamente l'insieme T degli alberi binari di coppie intero-booleo (regole [T0], [T1]), una relazione $Q \in \mathcal{P}(T \times \mathbb{Z})$ (regole [Q0], [Q1], [Q2]), e una relazione $R \in \mathcal{P}(T \times T)$ (regole [R0], [R1], [R2]). Sotto, z indicano interi, b booleani, mentre s, d, t, u, v indicano alberi in T .

$$\frac{}{[z, b]} \left(\begin{array}{l} z \in \mathbb{Z} \\ b \in \mathbb{B} \end{array} \right) [T0] \quad \frac{s \quad d}{(s, d)} [T1] \quad \frac{}{Q([z, t], z)} [Q0] \quad \frac{}{Q([z, f], -z)} [Q1] \quad \frac{Q(t_1, z_1) \quad Q(t_2, z_2)}{Q((t_1, t_2), z_1 + z_2)} [Q2]$$

$$\frac{}{R([z, t], [z, f])} [R0] \quad \frac{}{R([z, f], [z, t])} [R1] \quad \frac{R(t_1, u_1) \quad R(t_2, u_2)}{R((t_1, t_2), (u_2, u_1))} [R2]$$

1. [20%] Sia $t = ([1, t], ([2, f], [3, t]))$. Si trovino $u \in T, z \in \mathbb{Z}$ per cui valga $R(t, u) \wedge Q(u, z)$. Si giustifichi la risposta esibendo due derivazioni.
2. [20%] Si enunci il principio di induzione associato alla relazione R .
3. [10%] Si consideri l'enunciato seguente:

$$\forall t, u \in T, z \in \mathbb{Z}. Q(t, z) \wedge R(t, u) \implies Q(u, -z)$$

Si riscriva l'enunciato in modo logicamente equivalente nella forma

$$\forall t, u \in T. R(t, u) \implies p(t, u)$$

per un qualche predicato p .

4. [50%] Si concluda la dimostrazione dell'enunciato visto sopra usando il principio di induzione associato a R .

Soluzione (bozza).

Parte 1. Una possibile soluzione è:

$$\frac{\frac{\frac{}{R([1, t], [1, f])} [R0] \quad \frac{\frac{}{R([2, f], [2, t])} [R1] \quad \frac{}{R([3, t], [3, f])} [R0]}{R((2, f), [3, t]), ([2, t], [3, f])} [R2]}{R([1, t], ([2, f], [3, t]), ([1, f], ([2, t], [3, f])))} [R2]}{\frac{\frac{}{Q([1, f], -1)} [Q1] \quad \frac{\frac{}{Q([2, t], 2)} [Q0] \quad \frac{}{R([3, f], -3)} [Q1]}{Q((2, t), [3, f]), -1} [Q2]}{Q([1, f], ([2, t], [3, f]), -2)} [Q2]}$$

Parte 2.

Affinché valga $\forall t, u. R(t, u) \implies p(t, u)$ è sufficiente che:

$$R0) \forall z \in \mathbb{Z}. p([z, t], [z, f])$$

$$R1) \forall z \in \mathbb{Z}. p([z, f], [z, t])$$

$$R2) \forall t_1, t_2, u_1, u_2. p(t_1, u_1) \wedge p(t_2, u_2) \implies p((t_1, t_2), (u_2, u_1))$$

Parte 3.

Basta prendere

$$p(t, u) : \quad \forall z \in \mathbb{Z}. Q(t, z) \implies Q(u, -z)$$

Parte 4. Andiamo quindi per induzione su R .

Caso [R0]. Dobbiamo dimostrare $p([z, t], [z, f])$, ovvero

$$\forall z' \in \mathbb{Z}. Q([z, t], z') \implies Q([z, f], -z')$$

Assumiamo quindi $IP1 : Q([z, t], z')$ e dimostriamo la tesi $Q([z, f], -z')$.

Invertendo $IP1$, notiamo che può derivare solo da $[Q0]$ e quindi $z' = z$.

La tesi si riscrive quindi come $Q([z, f], -z)$, che deriva da $[Q1]$.

Caso [R1]. Dobbiamo dimostrare $p([z, f], [z, t])$, ovvero

$$\forall z' \in \mathbb{Z}. Q([z, f], z') \implies Q([z, t], -z')$$

Assumiamo quindi $IP1 : Q([z, f], z')$ e dimostriamo la tesi $Q([z, t], -z')$.

Invertendo $IP1$, notiamo che può derivare solo da $[Q1]$ e quindi $z' = -z$.

La tesi si riscrive quindi come $Q([z, t], z)$, che deriva da $[Q0]$.

Caso [R2]. Assumiamo le ipotesi induttive

$$IP1 : p(t_1, u_1) \quad IP2 : p(t_2, u_2)$$

e dimostriamo la tesi $p((t_1, t_2), (u_2, u_3))$. Riscriviamo le ipotesi come

$$\begin{aligned} IP1 : \forall \bar{z} \in \mathbb{Z}. Q(t_1, \bar{z}) &\implies Q(u_1, -\bar{z}) \\ IP2 : \forall \hat{z} \in \mathbb{Z}. Q(t_2, \hat{z}) &\implies Q(u_2, -\hat{z}) \end{aligned}$$

e la tesi come $\forall z \in \mathbb{Z}. Q((t_1, t_2), z) \implies Q((u_2, u_1), -z)$.

Assumiamo quindi $IP3 : Q((t_1, t_2), z)$ e dimostriamo la nuova tesi $Q((u_2, u_1), z)$.

Invertendo $IP3$, notiamo che può essere ricavata solo da $[Q2]$. Assumiamo quindi

$IP4 : Q(t_1, z_1)$, $IP5 : Q(t_2, z_2)$ e $z = z_1 + z_2$.

Usando $IP4$ e $IP1$ (con $\bar{z} = z_1$) otteniamo $IP6 : Q(u_1, -z_1)$.

Usando $IP5$ e $IP2$ (con $\hat{z} = z_2$) otteniamo $IP7 : Q(u_2, -z_2)$.

Possiamo quindi ottenere la tesi da $IP6, IP7$ tramite la derivazione seguente

$$\frac{Q(u_2, -z_2) \quad Q(u_1, -z_1)}{Q((u_2, u_1), (-z_2) + (-z_1))} [Q2]$$

grazie al fatto che $z = -(z_1 + z_2) = (-z_2) + (-z_1)$. □

Esercizio 3. Si consideri una variante IMP_1 di IMP ottenuta togliendo il ciclo **while** e aggiungendo i due nuovi comandi **push** x e **pop** x con $x \in Var$. La semantica di IMP_1 differisce da quella di IMP nel modo seguente.

Come insieme degli stati σ si usa $State = Var \rightarrow \mathbb{Z}^*$ dove \mathbb{Z}^* è l'insieme delle sequenze finite di interi. Nello stato σ , il valore dell'espressione variabile x è il primo elemento della sequenza $\sigma(x)$ (o zero se $\sigma(x)$ è vuota). Il comando **push** x aggiunge all'inizio della sequenza $\sigma(x)$ il valore di x (definito come sopra). Il comando **pop** x rimuove il primo elemento della sequenza $\sigma(x)$ (o non fa nulla se è vuota). L'assegnamento $x := e$ modifica il primo elemento della sequenza $\sigma(x)$ (o le aggiunge un elemento se è vuota).

1. [60%] Si formalizzi la semantica delle espressioni e dei comandi di IMP_1 con opportune regole di inferenza.
2. [40%] Sia IMP_2 la restrizione di IMP_1 ottenuta vincolando le guardie degli **if** ad avere la forma $x \neq 0$ per qualche $x \in Var$. Si descriva in modo informale ma preciso come si può tradurre un comando di IMP_1 in uno di IMP_2 preservandone la semantica.

Soluzione (bozza).

Parte 1.

Per le espressioni:

$$\frac{}{\langle z, \sigma \rangle \rightarrow_e z} [Lit]$$
$$\frac{\sigma(x) = z : s}{\langle x, \sigma \rangle \rightarrow_e z} [Var1]$$
$$\frac{\sigma(x) = \epsilon}{\langle x, \sigma \rangle \rightarrow_e 0} [Var2]$$
$$\frac{\langle e_1, \sigma \rangle \rightarrow_e z_1 \quad \langle e_2, \sigma \rangle \rightarrow_e z_2}{\langle e_1 + e_2, \sigma \rangle \rightarrow_e z_1 + z_2} [Plus]$$

Per i comandi:

$$\frac{}{\langle \text{skip}, \sigma \rangle \rightarrow_b \sigma} [Skip]$$
$$\frac{\langle e, \sigma \rangle \rightarrow_e z \quad \sigma(x) = z' : s}{\langle x := e, \sigma \rangle \rightarrow_b \sigma[x \mapsto z : s]} [Let1]$$
$$\frac{\langle e, \sigma \rangle \rightarrow_e z \quad \sigma(x) = \epsilon}{\langle x := e, \sigma \rangle \rightarrow_b \sigma[x \mapsto z : \epsilon]} [Let2]$$
$$\frac{\langle x, \sigma \rangle \rightarrow_e z}{\langle \text{push } x, \sigma \rangle \rightarrow_b \sigma[x \mapsto z : \sigma(x)]} [Push]$$
$$\frac{\sigma(x) = z : s}{\langle \text{pop } x, \sigma \rangle \rightarrow_b \sigma[x \mapsto s]} [Pop1]$$
$$\frac{\sigma(x) = \epsilon}{\langle \text{pop } x, \sigma \rangle \rightarrow_b \sigma} [Pop2]$$
$$\frac{\langle c_1, \sigma \rangle \rightarrow_b \sigma' \quad \langle c_2, \sigma' \rangle \rightarrow_b \sigma''}{\langle c_1; c_2, \sigma \rangle \rightarrow_b \sigma''} [Comp]$$
$$\frac{\langle e, \sigma \rangle \rightarrow_e v \neq 0 \quad \langle c_1, \sigma \rangle \rightarrow_b \sigma'}{\langle \text{if } e \neq 0 \text{ then } c_1 \text{ else } c_2, \sigma \rangle \rightarrow_b \sigma'} [If - true]$$
$$\frac{\langle e, \sigma \rangle \rightarrow_e 0 \quad \langle c_2, \sigma \rangle \rightarrow_b \sigma'}{\langle \text{if } e \neq 0 \text{ then } c_1 \text{ else } c_2, \sigma \rangle \rightarrow_b \sigma'} [If - false]$$

Parte 2.

Basta riscrivere i comandi della forma `if e ≠ 0 then c1 else c2` nella forma seguente:

```
push x;
x := e;
if x ≠ 0 then
  pop x;
  c1
else
  pop x;
  c2
```

dove x è una variabile arbitraria.

Si noti che dopo `push x`, anche se lo stato è cambiato, l'espressione x ha sempre lo stesso valore, e quindi anche l'espressione e ha sempre lo stesso valore.

L'assegnamento `x := e` modifica solo il "primo" valore di x , quello appena aggiunto alla sequenza, mantenendo gli altri invariati.

I comandi `pop x` ripristinano i valori originale di x (tutta la sua sequenza associata), e quindi fanno sì che c_1 e c_2 vengano eseguiti nello stesso stato in cui sarebbero stati eseguiti usando l'if originale.

□

Nome _____ Matricola _____

Esercizio 4. Si dimostri formalmente la validità della tripla di Hoare seguente riempiendo le linee sottostanti con opportune asserzioni.

$\{n = 35N > 0\}$

$x := 0;$

$y := 0;$

while $x < n$ do

if $x * 7 = n$ then

$y := 1$

else

skip;

$x := x + 1$

$\{y = 1\}$

Si giustifichino qui sotto gli eventuali usi della regola *PrePost*.

Soluzione (bozza).

```

{ $n = 35N > 0$ } (1)
{ $0 > 5N \implies 0 = 1 \wedge 0 \leq n = 35N > 0$ }
 $x := 0$ ;
{ $x > 5N \implies 0 = 1 \wedge x \leq n = 35N > 0$ }
 $y := 0$ ;
{ $INV : x > 5N \implies y = 1 \wedge x \leq n = 35N > 0$ }
while  $x < n$  do
  { $INV \wedge x < n$ }
  if  $x * 7 = n$  then
    { $INV \wedge x < n \wedge 7x = n$ } (2)
    { $x + 1 > 5N \implies 1 = 1 \wedge x + 1 \leq n = 35N > 0$ }
     $y := 1$ 
  else
    { $INV \wedge x < n \wedge \neg(7x = n)$ } (3)
    { $x + 1 > 5N \implies y = 1 \wedge x + 1 \leq n = 35N > 0$ }
    skip;
    { $x + 1 > 5N \implies y = 1 \wedge x + 1 \leq n = 35N > 0$ }
     $x := x + 1$ 
  { $INV \wedge \neg(x < n)$ } (4)
  { $y = 1$ }

```

Per le PrePost:

1) La parte $0 > 5N \implies 0 = 1$ è vera perché per ipotesi $N > 0$ e quindi l'antecedente è falsa. La parte $0 \leq n = 35N > 0$ segue dall'ipotesi $n = 35N > 0$.

2) La parte $x + 1 > 5N \implies 1 = 1$ è banalmente vera. La parte $x + 1 \leq n = 35N > 0$ deriva dall'ipotesi $n = 35N > 0$ e $x < n$.

3) La parte $x + 1 \leq n = 35N > 0$ segue dall'ipotesi $n = 35N > 0$ e da $x < n$, visto che sono numeri interi. Per la parte $x + 1 > 5N \implies y = 1$, assumiamo $x + 1 > 5N$ (ovvero $x \geq 5N$) e dimostriamo $y = 1$. Esaminiamo i due casi: $x > 5N$ e $x = 5N$. Nel caso $x > 5N$, la tesi deriva da INV . Nel caso $x = 5N$, abbiamo $7x = 35N = n$ che contraddice l'ipotesi $\neg(7x = n)$.

4) Da INV si ha $x \leq n$ che con l'ipotesi $x < n$ dimostra $x = n$. Col resto di INV , si ha quindi $x = n = 35N > 0$. Da questo si ha $x > 5N$ e quindi da INV la tesi $y = 1$.

□