

Übungen zur "Theorie der Programmierung" - SoSe2015

Freitag 12:15-13:45, Martenstr. 3, Raum 02.133-113

Daniel Hausmann

daniel.hausmann@fau.de

Friedrich-Alexander-Universität Erlangen
Department Informatik

Lehrstuhl 8

June 24, 2015

G-Koalgebra

Für einen **Mengenoperator** (Funktork) G ist eine **G-Koalgebra** \mathfrak{M} eine Struktur der Form (M Trägermenge von \mathfrak{M})

$$\alpha : M \rightarrow GM$$

G-Koalgebromorphismus $f : \mathfrak{M} \rightarrow \mathfrak{N}$:

$$\begin{array}{ccc} M & \xrightarrow{f} & N \\ \alpha \downarrow & & \downarrow \beta \\ GM & \xrightarrow{Gf} & GN \end{array}$$

G-Koalgebra \mathfrak{M} heißt **final**, gdw. es für jede G-Koalgebra \mathfrak{N} genau einen G-Koalgebromorphismus $t : \mathfrak{N} \rightarrow \mathfrak{M}$ gibt.

Kodatentypen (mit Alternativen)

Für $G\mathcal{X} = \sum_{i=1}^n A_i \times \mathcal{X}^{k_i}$ wird G -Koalgebra definiert durch Signatur Σ :

- Alternativen d_1, \dots, d_n
- für $i \in \{1, \dots, n\}$ je $k_i + 1$ **Observer** (Destruktoren):

$$t_{ij} : d_i \rightarrow d \text{ für } j \in \{1, \dots, k_i\} \text{ und } h_i : d_i \rightarrow a_i \text{ mit } \llbracket a_i \rrbracket = A_i$$

Koalgebra \mathfrak{N} besteht aus Träger $N = \bigcup_{i=1}^n \mathfrak{N}[\llbracket d_i \rrbracket]$ und Funktionen

$$\mathfrak{N}[\llbracket t_{ij} \rrbracket] : \mathfrak{N}[\llbracket d_i \rrbracket] \rightarrow N$$

$$\mathfrak{N}[\llbracket h_i \rrbracket] : \mathfrak{N}[\llbracket d_i \rrbracket] \rightarrow A_i$$

Korekursion

Ein G -Koalgebromorphismus $f : \mathfrak{M} \rightarrow \mathfrak{N}$ in die finale G -Koalgebra \mathfrak{N} kann durch Korekursion eindeutig definiert werden:

- $f[\mathfrak{M}[\llbracket d_i \rrbracket]] \subseteq \mathfrak{N}[\llbracket d_i \rrbracket]$
- $\mathfrak{N}[\llbracket h_i \rrbracket](f(x)) = \mathfrak{M}[\llbracket h_i \rrbracket](x)$
- $\mathfrak{N}[\llbracket t_{ij} \rrbracket](f(x)) = f(\mathfrak{M}[\llbracket t_{ij} \rrbracket](x))$

Übung 8 - Ein koinduktives Animationsstudio

codata Animation where

sprite : **Animation** \rightarrow **Sprite**

advance : **Animation** \rightarrow **Animation**

sprite (loop (Cons s ss)) = s

advance (loop (Cons s ss)) = loop (snoc ss s)

sprite (loop Nil) = blankSprite

advance (loop Nil) = loop Nil

1 Es sei $walk_right = [s1, s2, s3, s4, s5, s6]$:



Was ist das Ergebnis der Auswertung des folgenden Terms?

sprite (advance (advance (advance (loop walk_right))))

Übung 8 - Ein koinduktives Animationsstudio

- 2 Definieren Sie eine rekursive Funktion

$delay : \mathbf{Animation} \rightarrow \mathbf{Animation}$,

die die folgende Eigenschaft für alle $n \in \mathbb{N}$ erfüllt:

$$sprite (advance^n (delay a)) = \begin{cases} sprite a & \text{falls } n = 0 \\ sprite (advance^{n-1} a) & \text{falls } n > 0 \end{cases}$$

- 3 Definieren Sie eine rekursive Funktion

$halfspeed : \mathbf{Animation} \rightarrow \mathbf{Animation}$, die jeden Frame verzögert.

- 4 Definieren Sie zwei Funktionen

$doublespeed_e, doublespeed_o : \mathbf{Animation} \rightarrow \mathbf{Animation}$ rekursiv, so dass $doublespeed_e$ alle ungeraden und $doublespeed_o$ alle geraden Frames überspringt.

Hinweis: Möglicherweise werden Sie eine Hilfsfunktion definieren müssen.

Übung 8 - Ein koinduktives Animationsstudio

- 5 Definieren Sie mittels Korekursion eine Funktion $prepend : \mathbf{List\ Sprite} \rightarrow \mathbf{Animation} \rightarrow \mathbf{Animation}$ welche eine einmalig abzuspielende Startsequenz vor einer Animation einfügt.
- 6 Wir nehmen an, dass eine Funktion $compatible : \mathbf{Sprite} \rightarrow \mathbf{Sprite} \rightarrow \mathbf{Bool}$ gegeben ist. Definieren Sie eine Funktion $transition : \mathbf{Animation} \rightarrow \mathbf{Animation} \rightarrow \mathbf{Animation}$, so dass $transition\ a1\ a2$ eine Animation ist, die so lange $a1$ abspielt, bis ein mit dem ersten Sprite von $a2$ kompatibles Sprite erreicht wird, und sodann zu $a2$ übergeht.

Bisimulation

Eine binäre Relation $R \subseteq M \times M$ heißt **Bisimulation** auf einer G -Koalgebra \mathfrak{M} mit n Alternativen d_1, \dots, d_n genau dann wenn für alle $(s, t) \in R$ und alle $1 \leq i \leq n$ gilt:

Wenn $s @ \mathfrak{M} [d_i]$, dann

- $t @ \mathfrak{M} [d_i]$
- $\mathfrak{M} [h_i](s) = \mathfrak{M} [h_i](t)$
- $\mathfrak{M} [t_{ij}](s) R \mathfrak{M} [t_{ij}](t)$ für alle $1 \leq j \leq k_i$

Satz: Koinduktion

Wenn R Bisimulation ist und $s R t$, dann $s = t$.

Beobachte: id_M ist Bisimulation; sind R und S Bisimulationen, dann ist auch $R \cup S$ Bisimulation.

Übung 9 - Koinduktion

- 1 Es seien a und b zwei Terme des Typs **Animation**. Um mittels Koinduktion zu zeigen, dass $a = b$ gilt, müssen wir eine **Bisimulation** R (für den Typ **Animation**) finden, so dass $a R b$. Definieren Sie den Begriff einer Bisimulation für den Typ **Animation**.
- 2 Beweisen Sie die folgenden Eigenschaften mittels Koinduktion.
 - 1 $\forall a, \text{doublespeed_e } (\text{halfspeed } a) = a$
 - 2 $\forall a, \text{doublespeed_e } a = \text{doublespeed_o } (\text{delay } a)$
 - 3 $\forall s \ t \ ts, \text{compatible } s \ t = \text{False} \Rightarrow$
 $\text{transition } (\text{loop } [s]) (\text{loop } (\text{Cons } t \ ts)) = \text{loop } [s]$
 - 4 $\forall s \ ss \ t \ ts, \text{compatible } s \ t = \text{True} \Rightarrow$
 $\text{transition } (\text{loop } (\text{Cons } s \ ss)) (\text{loop } (\text{Cons } t \ ts)) =$
 $\text{prepend } [s] (\text{loop } (\text{snoc } ts \ t))$

Hinweis: Möglicherweise müssen Sie den Kandidaten für Ihre Bisimulation **vergrössern**.

Übung 10 - Ein koinduktiver zustandsloser Server

codata *Requests a where*

eof : *Requests a@closed* $\rightarrow ()$

retry : *Requests a@waiting* \rightarrow *Requests a*

request : *Requests a@ready* $\rightarrow a$

consume : *Requests a@ready* \rightarrow *Requests a*

Drei Verbindungen:

eof oops = $()$

retry indecisive = *indecisive*

request (forever a) = *a*

consume (forever a) = *forever a*

Übung 10 - Ein koinduktiver zustandsloser Server

Serielle Komposition von Verbindungen:

<i>eof</i>	(<i>serial</i> <i>xs@closed</i> <i>ys@closed</i>)	= ()
<i>retry</i>	(<i>serial</i> <i>xs@waiting</i> <i>ys</i>)	= <i>serial</i> (<i>retry</i> <i>xs</i>) <i>ys</i>
<i>retry</i>	(<i>serial</i> <i>xs@closed</i> <i>ys@waiting</i>)	= <i>retry</i> <i>ys</i>
<i>request</i>	(<i>serial</i> <i>xs@ready</i> <i>ys</i>)	= <i>request</i> <i>xs</i>
<i>request</i>	(<i>serial</i> <i>xs@closed</i> <i>ys@ready</i>)	= <i>request</i> <i>ys</i>
<i>consume</i>	(<i>serial</i> <i>xs@ready</i> <i>ys</i>)	= <i>serial</i> (<i>consume</i> <i>xs</i>) <i>ys</i>
<i>consume</i>	(<i>serial</i> <i>xs@closed</i> <i>ys@ready</i>)	= <i>consume</i> <i>ys</i>

- 1 Definieren Sie den Begriff einer Bisimulation für den Typ *Requests a*.
- 2 Beweisen Sie die folgenden Eigenschaften mittels Koinduktion:
 - 1 $\forall s, \text{serial } \text{oops } s = s$
 - 2 $\forall r, \text{serial } r \text{ oops} = r$
 - 3 $\forall s, \text{serial } \text{indecisive } s = \text{indecisive}$
 - 4 $\forall a s, \text{serial } (\text{forever } a) s = \text{forever } a$

Übung 10 - Ein koinduktiver zustandsloser Server

3 Definieren Sie eine Funktion *par*, die zwei Verbindungen **parallelisiert** und beweisen Sie:

1 $\forall s, \text{par } \textit{oops } s = s$

2 $\forall r, \text{par } r \textit{oops} = r$

3 $\forall s, \text{par } \textit{indecisive } s = \textit{serial } s \textit{ indecisive}$

4 $\forall r, \text{par } r \textit{ indecisive} = \textit{serial } r \textit{ indecisive}$

5 $\forall a b, \text{par } (\textit{intermittent } a) (\textit{intermittent } b) = \textit{alternate } a b,$
wobei

$$\textit{request } (\textit{alternate } a b) = a$$

$$\textit{consume } (\textit{alternate } a b) = \textit{alternate } b a$$

$$\textit{request } (\textit{intermittent } a) = a$$

$$\textit{consume } (\textit{intermittent } a) = \textit{waiting } a$$

$$\textbf{where } \textit{retry } (\textit{waiting } a) = \textit{intermittent } a$$