

# ELTE PROG-MAT. 2000-2001

## 6.

### Elemi programok

---

Ebben a fejezetben bevezetünk néhány egyszerű programot. Ezeket a programokat a következő fejezetekben gyakorta fogjuk használni, ezért megvizsgáljuk a programfüggvényüket, és egy adott utófeltételhez tartozó leggyengébb előfeltételüket.

---

#### 19. DEFINÍCIÓ: ELEMI PROGRAM

*Eleminek* nevezzük egy  $A$  állapottéren egy  $S$  programot, ha

$$\forall a \in A : S(a) \subseteq \{ \langle a \rangle, \langle a, a, a, \dots \rangle, \langle a, b \rangle \mid b \neq a \}.$$



Az elemi programok közül is kiválasztunk néhány speciális tulajdonsággal rendelkezőt, és a továbbiakban csak velük foglalkozunk.

Az első ilyen program, az üres program lesz, ami nem csinál semmit.

---

#### 20. DEFINÍCIÓ: SKIP

*SKIP*-nek nevezzük azt a programot, amire

$$\forall a \in A : SKIP(a) = \{ \langle a \rangle \}.$$



A második program a törlődés, aminek legfontosabb jellemzője, hogy soha sem terminál.

---

#### 21. DEFINÍCIÓ: ABORT

*ABORT*-tal jelöljük azt a programot, amire

$$\forall a \in A : ABORT(a) = \{ \langle a, a, a, \dots \rangle \}.$$



Az eddig felsorolt két elemi program segítségével még bajosan tudnánk egy adott feladatot megoldó programot készíteni, hiszen egyrészt nem túl sok olyan feladat van, aminek az *ABORT* program megoldása lenne (vajon van ilyen egyáltalán?) és a *SKIP* program is csak egy nagyon szűk feladatosztálynak lehet megoldása (melyek ezek a feladatok?). A harmadik – és a programozási feladat megoldása szempontjából legfontosabb – speciális elemi program az értékadás.



## 22. DEFINÍCIÓ: ÉRTÉKADÁS

Legyen  $A = A_1 \times \dots \times A_n$ ,  $F = (F_1, \dots, F_n)$ , ahol  $F_i \subseteq A \times A_i$ . Az  $S$  program általános értékadás, ha

$$S = \{(a, \text{red}(\langle a, b \rangle)) \mid a, b \in A \wedge a \in \bigcap_{i=1}^n \mathcal{D}_{F_i} \wedge b \in F(a)\} \cup \\ \{(a, \langle a, a, a, \dots \rangle) \mid a \in A \wedge a \notin \bigcap_{i=1}^n \mathcal{D}_{F_i}\}$$

A definíció alapján könnyen látható, hogy az  $F \subseteq A \times A$  relációra fennáll az alábbi tulajdonság:

- $\mathcal{D}_F = \bigcap_{i=1}^n \mathcal{D}_{F_i}$ ,
- $F(a) = F_1(a) \times F_2(a) \times \dots \times F_n(a)$

A fenti  $F_i$  komponensrelációk tehát pontosan azt írják le, hogy az adott értékadás miként változtatja meg az állapotter egyes komponenseit.



## 23. DEFINÍCIÓ: AZ ÁLTALÁNOS ÉRTÉKADÁS SPECIÁLIS ESETEI

- Ha  $\mathcal{D}_F = A$ , akkor az  $S$  programot *értékkiválasztásnak* nevezzük, és  $a := F(a)$ -val jelöljük.
- Ha az  $F$  reláció függvény. akkor az  $S$  programot *értékadásnak* nevezzük, és  $a := F(a)$ -val jelöljük.
- Ha  $\mathcal{D}_F \subset A$ , akkor  $S$  *parciális értékkiválasztás*.
- Ha  $\mathcal{D}_F \subset A$  és  $F$  determinisztikus ( $F$  parciális függvény), akkor  $S$  *parciális értékadás*.

Ha egy kivételével az összes  $F_i$  projekció – azaz az értékadás az állapotternek csak egy komponensét (csak egy változó értékét) változtatja meg –, akkor  $S$ -et egyszerű értékadásnak, egyébként *szimultán* értékadásnak nevezzük.

Az értékadás egy kicsit bonyolultabb mint előző két társa, de egy kicsit "értékesebb" is, hiszen értékadással minden feladat megoldható! A kérdés persze csupán az, hogy az éppen adott feladat által definiált értékadás megengedett művelet-e. Ezzel a

kérdéssel a későbbiekben – a programozási feladat megoldása során – fogunk foglalkozni.

Vizsgáljuk meg a fent definiált speciális elemi programok programfüggvényeit!

## 6. TÉTEL: ELEMI PROGRAMOK PROGRAMFÜGGVÉNYE



1.  $p(SKIP) = id_A$ ,
2.  $p(ABORT) = \emptyset$ ,
3.  $p(a := F(a)) = F$ ,
4.  $p(a \in F(a)) = F$ .

A tételt bizonyítása triviális, ezért itt nem bizonyítjuk (a feladatok között szerepel).  
Most, hogy megvizsgáltuk a programfüggvényeket, nézzük meg az elemi programok adott utófeltételhez tartozó leggyengébb előfeltételét.

Mivel a SKIP program programfüggvénye az identikus leképezés, egy tetszőleges  $R$  utófeltételhez tartozó leggyengébb előfeltétele:

$$lf(SKIP, R) = R.$$

Hasonlóan egyszerűen látható, hogy – mivel az ABORT program programfüggvénye üres – a leggyengébb előfeltétel definíciója alapján egy tetszőleges  $R$  utófeltétel esetén

$$lf(ABORT, R) = \text{hamis}.$$

Az általános értékadás leggyengébb előfeltételét külön vizsgáljuk a determinisztikus és nem determinisztikus, illetve a globális, és a parciális esetben.

Legyen  $F : A \rightarrow A$  függvény. Ekkor

$$\begin{aligned} [lf(a := F(a), R)] &= \{a \in A \mid F(a) \in [R]\} = \\ &= F^{(-1)}([R]) = F^{-1}([R]) = [R \circ F]. \end{aligned}$$

Ha  $F$  parciális függvény, akkor az általa definiált értékadás is parciális, melynek leggyengébb előfeltétele:

$$\begin{aligned} [lf(a := F(a), R)] &= \{a \in A \mid F(a) \in [R]\} \cap \mathcal{D}_F = \\ &= F^{(-1)}([R]) \cap \mathcal{D}_F = F^{-1}([R]) \cap \mathcal{D}_F. \end{aligned}$$

Most vizsgáljuk azt a két esetet, amikor  $F$  nem determinisztikus. Feltéve, hogy  $\mathcal{D}_F = A$ , az érték kiválasztás leggyengébb előfeltétele

$$[lf(a \in F(a), R)] = \{a \in A \mid F(a) \subseteq [R]\} = F^{-1}([R]).$$

Ugyanez parciális esetben:

$$[lf(a \in F(a), R)] = \{a \in A \mid F(a) \subseteq [R]\} \cap \mathcal{D}_F = F^{-1}([R]) \cap \mathcal{D}_F.$$

Az értékadást általában változókkal írjuk le. Legyenek az állapottér változói rendre  $x_1, x_2, \dots, x_n$ . Ekkor az  $a := F(a)$  program jelölésére az alábbi formulát használhatjuk.

$$x_1, x_2, \dots, x_n := F_1(x_1, x_2, \dots, x_n), F_2(x_1, x_2, \dots, x_n), \dots, F_n(x_1, x_2, \dots, x_n).$$

A gyakorlatban az esetek többségében  $F$  komponenseinek nagy része projekció, azaz  $F_i(x_1, x_2, \dots, x_n) = x_i$ . Ekkor az értékadás jelöléséből a bal oldalról  $x_i$ -t, a jobb oldalról pedig  $F_i(x_1, x_2, \dots, x_n)$ -t elhagyjuk. Vegyük észre, hogy egyszerű értékadás esetén a bal oldalon csak egy változó, a jobb oldalon pedig csak egy kifejezés marad.

Jelölésünket abban az esetben még tovább egyszerűsíthetjük, ha az értékadás jobb oldala ( $F_i$ ) nem függ minden változótól. Ekkor a jobb oldalon csak azokat a változókat tüntetjük fel, amelyektől  $F_i$  függ.

Nézzük meg egy egyszerű példán a fent leírtakat: Legyen az állapottér

$$A = \mathbb{Z} \times \mathbb{L} \\ x \quad l$$

A továbbiakban a fentihez hasonlóan az állapottér egyes komponenseihez tartozó változókat a komponensek alá fogjuk írni. Legyenek az értékadás komponensei:  $\forall a = (a_1, a_2) \in A$ :

$$F_1(a_1, a_2) = a_1, \text{ azaz } F_1 = pr_{\mathbb{Z}}, \text{ és} \\ F_2(a_1, a_2) = (a_1 > 0).$$

Ekkor az  $a := F(a)$  értékadás változókkal felírva:

$$x, l := x, (x > 0).$$

A jelölés fent leírt egyszerűsítéseit elvégezve az

$$l := (x > 0)$$

egyszerű értékadást kapjuk.

Ha felhasználjuk, hogy az értékadás leggyengébb előfeltétele  $R \circ F$ , akkor egy változókkal felírt értékadás változókkal megadott előfeltételét egyszerűen kiszámíthatjuk: helyettesítsük az utófeltételben az értékadásban szereplő változókat az új értékükkel. Erre bevezetünk egy új jelölést is: legyenek  $x_1, x_2, \dots, x_n$  rendre az állapottér változói. Ekkor

$$lf(x_{i_1}, \dots, x_{i_m} := F_{i_1}(x_1, \dots, x_n), \dots, F_{i_m}(x_1, \dots, x_n), R) = \\ R^{x_{i_1} \leftarrow F_{i_1}(x_1, \dots, x_n), \dots, x_{i_m} \leftarrow F_{i_m}(x_1, \dots, x_n)}$$

## 6.1. Feladatok

1.  $A = \{1, 2, 3\}, B = \{a, b\}, C = A \times B$ . Legyen  $S$  program  $A$ -n,  $S = \{1 \rightarrow \langle 1 \rangle, 2 \rightarrow \langle 2222 \dots \rangle, 3 \rightarrow \langle 31 \rangle\}$ .

Legyen  $S_1$  az  $S$  kiterjesztése  $C$ -re,  $M$  pedig olyan program  $C$ -n, hogy  $M$  ekvivalens  $S$ -sel  $A$ -n.

- (a) elemi program-e  $S$ ?
- (b) elemi program-e  $S_1$  és biztosan elemi program-e  $M$ ?

2. Tekintsük az alábbi állapotteret:

$$A = \mathbb{N} \times \mathbb{N}$$
$$x \quad y$$

Mi az  $(x, y) := F(x, y)$ ,  $F = (F_1, F_2)$ ,  $F_1(x, y) = y$ ,  $F_2(x, y) = x$ , azaz az  $F(p, q) = \{b \in A \mid x(b) = q \wedge y(b) = p\}$  értékadás  $R = (x < y)$  utófeltételhez tartozó leggyengébb előfeltétele?

- 3. Legyen  $A$  tetszőleges állapotter. Melyek azok a feladatok az  $A$ -n, amelyeknek megoldása a *SKIP* program?
- 4. Legyen  $A$  tetszőleges állapotter. Melyek azok a feladatok az  $A$ -n, amelyeknek megoldása a *ABORT* program?

