

**Métodos Formais de Programação I +  
Opção I - Métodos Formais de Programação I**

4.º Ano da LMCC (7007N2) + LES1 (5307P6)  
Ano Lectivo de 2005/06

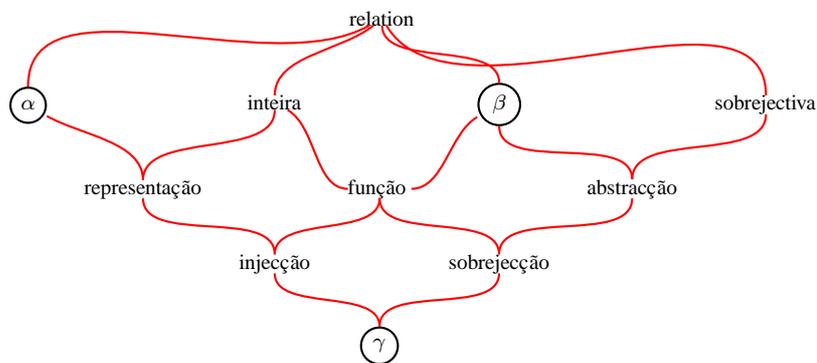
Exame (época de recurso) — 17 de Fevereiro de 2006  
09h30  
Salas 2210

---

**NB:** Esta prova consta de 7 alíneas todas com a mesma cotação.

PROVA SEM CONSULTA (2 horas)

**Questão 1** Identifique as classes de relações  $\alpha$ ,  $\beta$  e  $\gamma$  que estão omissas na taxonomia



de relações binárias que conhece, e indique — justificando — o que pode dizer sobre o núcleo e a imagem de uma relação  $R$  que é, simultaneamente, uma representação e uma abstracção.

---

**Questão 2** Numa receita do Serviço Nacional de Saúde é obrigatório constar o seguinte:

- Código de barras do centro de saúde, que representa um string alfanumérico de comprimento fixo.
- Código de barras do médico que assinou a receita, idêntico ao anterior.
- Código de barras de até 4 medicamentos, não podendo nenhum desses medicamentos ser receitado mais do que 2 vezes.

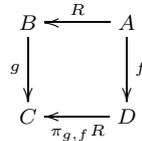
1. Modele em VDM-SL um tipo de dados *Receita* que satisfaça os requisitos acima indicados, prestando particular atenção ao invariante que lhe deve associar.
2. Suponha que  $\text{CustoMedic} = \text{map } \dots \text{ to real}$  modela a tabela que, na base de dados de uma dada farmácia, indica o preço de cada medicamento. Especifique em VDM-SL a operação  $\text{totRec} : \text{CustoMedic} * \text{Receita} \rightarrow \text{real}$  que calcula o total a pagar por uma dada receita, prestando particular atenção à respectiva pre-condição.

**NB:** lembre, na resolução desta questão, o problema 07 (*Multisets “are” Mappings*) das aulas práticas da disciplina. Pode recorrer, se achar necessário, à função

```
mseSumRan[@A]: map @A to real -> real  
mseSumRan(M) == realsUM([ M(x) | x in set dom M ]);
```

cujo significado lhe deve ser óbvio.

**Questão 3** Dada uma relação binária  $B \xleftarrow{R} A$  e duas funções  $f, g$  tal como no diagrama que se segue,



a sua *projecção* por  $f$  e  $g$  ( $\pi_{g,f} R$ ) define-se como se segue:

$$\pi_{g,f} R \stackrel{\text{def}}{=} g \cdot R \cdot f^\circ \quad (1)$$

Dir-se-á que  $R$  satisfaz a *dependência funcional*  $f \rightarrow g$  se e só se a projecção  $\pi_{g,f} R$  for simples, escrevendo-se então

$$f \xrightarrow{R} g \equiv \pi_{g,f} R \text{ é simples} \quad (2)$$

1. Apresente justificações detalhadas para o cálculo que se segue do facto

$$f \xrightarrow{R} g \equiv \ker(f \cdot R^\circ) \subseteq \ker g \quad (3)$$

isto é, complete:

$$\begin{aligned}
 & f \xrightarrow{R} g \\
 \equiv & \{ \dots\dots\dots \} \\
 & \text{img}(\pi_{g,f} R) \subseteq \text{id} \\
 \equiv & \{ \dots\dots\dots \} \\
 & (g \cdot R \cdot f^\circ) \cdot (f \cdot R^\circ \cdot g^\circ) \subseteq \text{id} \\
 \equiv & \{ \dots\dots\dots \} \\
 & R \cdot f^\circ \cdot f \cdot R^\circ \subseteq \ker g \\
 \equiv & \{ \dots\dots\dots \} \\
 & \ker(f \cdot R^\circ) \subseteq \ker g
 \end{aligned}$$

2. Seja  $R$  a relação coreflexiva que representa relacionalmente um conjunto de pares  $T$ , i.é  $R = \llbracket T \rrbracket$ . Mostre, introduzindo variáveis no lado direito de (3) e fazendo os cálculos convenientes, que a dependência  $\pi_1 \xrightarrow{\llbracket T \rrbracket} \pi_2$  se expande no seguinte predicado, escrito em VDM-SL:

$$\text{forall } t, t' \text{ in set } T \ \& \ t.\#1 = t'.\#1 \Rightarrow t.\#2 = t'.\#2$$

**Questão 4** Dadas duas relações  $R$  e  $S$ , dizemos que  $S$  está mais definida que  $R$  sempre que o domínio  $R$  é quando muito o de  $S$ :

$$R \preceq S \equiv \text{dom } R \subseteq \text{dom } S \quad (4)$$

Mostre, a partir da CG associada a  $\text{dom}$  e do facto

$$! \cdot \text{dom } R = ! \cdot R \quad (5)$$

que  $R \preceq S$  se pode definir alternativamente como

$$R \preceq S \equiv ! \cdot R \subseteq ! \cdot S \quad (6)$$

**Questão 5** Considere o seguinte problema de modelação em VDMSL:

*De dois em dois segundos é registada informação pelo computador do painel de bordo de um veículo automóvel que permite calcular vários indicadores da condução em curso, nomeadamente a velocidade instantânea, o consumo, a distância máxima até ao próximo abastecimento, etc. Guardam-se os últimos 10 registos, por ordem inversa da cronológica.*

No seguinte modelo, garante-se a monotonia da amostragem e inclui-se uma função de cálculo da velocidade instantânea:

```

types

Board = seq of Sample
      inv l == len l <= 10
      and
      forall i,j in set inds l & i <= j => leqSample (l(i),l(j));
Sample :: kms: real
      fuel: real

functions

leqSample: Sample * Sample -> bool
leqSample(a,b) == a.kms >= b.kms and a.fuel <= b.fuel;

instSpeed : Board -> real
instSpeed(l) == (l(1).kms - l(2).kms) * 3600 / 2
pre len l > 1 ;

```

Suponha que há uma evolução dos requisitos e que o cliente pede agora que seja registrado o instante de tempo em que é feita cada amostra,

```
Board = map Time to Sample
```

deixando de ser assumido o intervalo de 2 segundos entre amostras.

Que alterações teria que fazer no invariante associado a Board? Justifique. **NB:** Suponha que o tipo Time (instantes de tempo em segundos) é sinónimo de nat.

---