

# Lösungsvorschlag Probeklausur SS24

<https://www.cip.cs.fau.de/~oc45ujef/thprog/probeklausur.tex>

florian.guthmann@fau.de

8. Oktober 2024

Ein *inoffizieller* Lösungsvorschlag für die Probeklausur im Sommersemester 2024 (<https://www8.cs.fau.de/ext/teaching/sose2024/thprog/ProbeklausurSS24.pdf>). Es gibt natürlich keine Garantie auf Richtigkeit. Verbesserungsvorschläge und etwaige Fehler gerne [melden](#).

## Aufgabe 1 Konfluenz und Terminierung

1. Wir wählen

$$\begin{aligned} p_f(x) &= x^2 \\ p_g(x) &= x^9 \\ p_{\oplus}(x, y) &= 2 \cdot x + x \cdot y \\ p_{\sqcap}(x, y) &= x + 2 \cdot y \end{aligned}$$

auf der Domäne  $\mathbb{N}_{\geq 2}$ .

2. Wir benennen die Variablen im Termersetzungssystem um, sodass die vorkommenden Variablen paarweise disjunkt sind:

$$\begin{aligned} f(x \oplus y) &\rightarrow_0 f(y) \sqcap f(x) & (1) \\ a \sqcap (b \sqcap c) &\rightarrow_0 (a \sqcap b) \sqcap c & (2) \\ (d \oplus e) \oplus h &\rightarrow_0 d \oplus (e \oplus h) & (3) \\ g(i) &\rightarrow_0 f(f(i)) & (4) \end{aligned}$$

Nach Newman's Lemma ist ein Termersetzungssystem konfluent, wenn es stark normalisierend und lokal konfluent ist. Mit 1. muss nur noch lokale Konfluenz gezeigt werden. Nach dem Critical Pair Lemma ist ein System lokal konfluent, wenn alle kritischen Paare zusammenführbar sind. Die drei kritischen Paare sind:

(1) und (3): Wir setzen  $l_1 := f(x \oplus y) = C(\overbrace{x \oplus y}^t)$  mit  $C := f(\cdot)$  und  $l_2 := (d \oplus e) \oplus h$ . Dann gilt  $t \doteq l_2$  mit  $\sigma := \{x \mapsto d \oplus e; y \mapsto h\}$ . Dann ist  $(r_1\sigma, C(r_2)\sigma)$  ein kritisches Paar, also

$$\begin{array}{ccc} \langle f(h) \sqcap f(d \oplus e), f(d \oplus (e \oplus h)) \rangle & & \\ \swarrow (1) \quad C := f(h) \sqcap (\cdot) & & \downarrow (1) \\ f(h) \sqcap (f(e) \sqcap f(d)) & \xrightarrow{(2)} & (f(h) \sqcap f(e)) \sqcap f(d) \\ & & \downarrow (1) \quad C := (\cdot) \sqcap f(d) \\ & & f(e \oplus h) \sqcap f(d) \end{array}$$

(2) und (2): Wir setzen  $l_1 := a \sqcap (b \sqcap c) = C(\overbrace{b \sqcap c}^t)$  mit  $C := a \sqcap (\cdot)$  und benennen die Variablen in der zweiten Regel um zu:  $a' \sqcap (b' \sqcap c') \rightarrow_0 (a' \sqcap b') \sqcap c'$ . Dann gilt  $t \doteq l_2$  mit  $\sigma := \{b \mapsto a'; c \mapsto b' \sqcap c'\}$ . Also ist das kritische Paar:

$$\begin{array}{ccc} \langle (a \sqcap a') \sqcap (b' \sqcap c'), a \sqcap ((a' \sqcap b') \sqcap c') \rangle & & \\ \swarrow (2) & & \searrow (2) \\ ((a \sqcap a') \sqcap b') \sqcap c' & \xleftarrow{(2) \quad C := (\cdot) \sqcap c'} & (a \sqcap (a' \sqcap b')) \sqcap c' \end{array}$$

(3) und (3): Wir setzen  $l_1 := (d \oplus e) \oplus h = C(\overbrace{d \oplus e}^t)$  mit  $C := (\cdot) \oplus h$  und benennen die Variablen in der zweiten Regel um zu:  $(d' \oplus e') \oplus h' \rightarrow_0 d' \oplus (e' \oplus h')$ . Dann gilt  $t \doteq l_2$  mit  $\sigma := \{d \mapsto d' \oplus e'; e \mapsto h'\}$ . Also ist das kritische Paar:

$$\begin{array}{ccc} \langle (d' \oplus e') \oplus (h' \oplus h), (d' \oplus (e' \oplus h')) \oplus h \rangle & & \\ \swarrow (3) & & \searrow (3) \\ d' \oplus (e' \oplus (h' \oplus h)) & \xleftarrow{(3) \quad C := d' \oplus (\cdot)} & d' \oplus ((e' \oplus h') \oplus h) \end{array}$$

## Aufgabe 2 System F

1. Der bisherige Typherleitungsbaum ist:

$$\frac{\frac{\frac{(x: a), (l: \mathbb{L} a), (u: r), (f: a \rightarrow r \rightarrow r) \vdash l(f x u) f: r}{(x: a), (l: \mathbb{L} a), (u: r) \vdash \lambda f. l(f x u) f: (a \rightarrow r \rightarrow r) \rightarrow r} \rightarrow_i}{(x: a), (l: \mathbb{L} a) \vdash \lambda u f. l(f x u) f: r \rightarrow (a \rightarrow r \rightarrow r) \rightarrow r} \rightarrow_i}{(x: a), (l: \mathbb{L} a) \vdash \lambda u f. l(f x u) f: \mathbb{L} a} \forall_i \quad \frac{\frac{\frac{(x: a), (l: \mathbb{L} a) \vdash \lambda u f. l(f x u) f: \mathbb{L} a}{(x: a) \vdash \lambda l. \lambda u f. l(f x u) f: \mathbb{L} a \rightarrow \mathbb{L} a} \rightarrow_i}{\vdash \lambda x l. \lambda u f. l(f x u) f: a \rightarrow \mathbb{L} a \rightarrow \mathbb{L} a} \rightarrow_i}{\vdash \text{snoc}: \forall a. a \rightarrow \mathbb{L} a \rightarrow \mathbb{L} a} \forall_i$$

Die sechs angewendeten Regeln sind also  $\forall_i, \rightarrow_i, \rightarrow_i, \forall_i, \rightarrow_i, \rightarrow_i$

2. Wir setzen  $\Gamma := (x: a), (l: \mathbb{L} a), (u: r), (f: a \rightarrow r \rightarrow r)$ .

$$\frac{\frac{\frac{\overline{\Gamma \vdash l: \mathbb{L} a} \text{ Ax}}{\Gamma \vdash l: r \rightarrow (a \rightarrow r \rightarrow r) \rightarrow r} \forall_e \quad \frac{\frac{\overline{\Gamma \vdash f: a \rightarrow r \rightarrow r} \text{ Ax} \quad \frac{\overline{\Gamma \vdash x: a} \text{ Ax}}{\Gamma \vdash f x: r \rightarrow r} \rightarrow_e}{\Gamma \vdash f x u: r} \rightarrow_e}{\Gamma \vdash l (f x u): (a \rightarrow r \rightarrow r) \rightarrow r} \rightarrow_e}{\Gamma \vdash l (f x u) f: r} \rightarrow_e \quad \frac{\overline{\Gamma \vdash f: a \rightarrow r \rightarrow r} \text{ Ax}}{\Gamma \vdash l (f x u) f: r} \rightarrow_e$$

3.

rev:  $\forall a. \mathbb{L} a \rightarrow \mathbb{L} a$   
 rev =  $\lambda l. l \text{ nil snoc}$

$$\frac{\frac{\frac{\overline{\Gamma, (l: \mathbb{L} a) \vdash l: \mathbb{L} a} \text{ Ax}}{\Gamma, (l: \mathbb{L} a) \vdash l: \mathbb{L} a \rightarrow (a \rightarrow \mathbb{L} a \rightarrow \mathbb{L} a) \rightarrow \mathbb{L} a} \forall_e \quad \frac{\frac{\overline{\Gamma, (l: \mathbb{L} a) \vdash \text{nil}: \forall a. \mathbb{L} a} \text{ Ax}}{\Gamma, (l: \mathbb{L} a) \vdash \text{nil}: \mathbb{L} a} \forall_e}{\Gamma, (l: \mathbb{L} a) \vdash \text{nil}: (a \rightarrow \mathbb{L} a \rightarrow \mathbb{L} a) \rightarrow \mathbb{L} a} \rightarrow_e \quad \frac{\overline{\Gamma, (l: \mathbb{L} a) \vdash \text{snoc}: \forall a. a \rightarrow \mathbb{L} a \rightarrow \mathbb{L} a} \text{ Ax}}{\Gamma, (l: \mathbb{L} a) \vdash \text{snoc}: a \rightarrow \mathbb{L} a \rightarrow \mathbb{L} a} \forall_e}{\Gamma, (l: \mathbb{L} a) \vdash l \text{ nil snoc}: \mathbb{L} a} \rightarrow_e \quad \frac{\overline{\Gamma \vdash \lambda l. l \text{ nil snoc}: \mathbb{L} a \rightarrow \mathbb{L} a} \forall_i}{\Gamma \vdash \text{rev}: \forall a. \mathbb{L} a \rightarrow \mathbb{L} a} \rightarrow_i$$

### Aufgabe 3 Strukturelle Induktion und Folds

1. Wir arbeiten mit HNil:  $\text{HList } a \ b$ , da  $(() \rightarrow X) \cong X$ .

swap:  $\text{HList } a \ b \rightarrow \text{HList } b \ a$   
 swap HNil = HNil  
 swap (ConsA  $x \ zs$ ) = ConsB  $x$  (swap  $zs$ )  
 swap (ConsB  $y \ zs$ ) = ConsA  $y$  (swap  $zs$ )

Beweis per struktureller Induktion über  $zs$ :

$zs = \text{HNil}$ , dann ist

$$\begin{aligned} & \text{swap} (\text{swap } zs) \\ &= \text{swap} (\text{swap HNil}) \\ &= \text{swap HNil} = \text{HNil} \\ &= zs \end{aligned}$$

$zs = \text{ConsA } x \ xs$ , dann ist

$$\text{IH} := \text{swap} (\text{swap } xs) = xs$$

und

$$\begin{aligned} & \text{swap} (\text{swap } zs) \\ &= \text{swap} (\text{swap} (\text{ConsA } x \ xs)) \\ &= \text{swap} (\text{ConsB } x \ (\text{swap } xs)) \\ &= \text{ConsA } x \ (\text{swap} (\text{swap } xs)) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} & \stackrel{\text{IH}}{=} \text{ConsA } x \ xs \\ &= zs \end{aligned}$$

$zs = \text{ConsB } y \ ys$ , dann ist

$$\text{IH} := \text{swap} (\text{swap } ys) = ys$$

und

$$\begin{aligned} & \text{swap} (\text{swap } zs) \\ &= \text{swap} (\text{swap} (\text{ConsB } y \ ys)) \\ &= \text{swap} (\text{ConsA } y \ (\text{swap } ys)) \\ &= \text{ConsB } y \ (\text{swap} (\text{swap } ys)) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} & \stackrel{\text{IH}}{=} \text{ConsB } y \ ys \\ &= zs \end{aligned}$$

2. Beweis per struktureller Induktion über  $zs$ :

$zs = \text{HNil}$ , dann ist

$$\begin{aligned} & \text{mapA } f (\text{mapB } g \ zs) \\ &= \text{mapA } f (\text{mapB } g \ \text{HNil}) \\ &= \text{mapA } f \ \text{HNil} \\ &= \text{HNil} \\ &= \text{mapB } g \ \text{HNil} \\ &= \text{mapB } g (\text{mapA } f \ \text{HNil}) \\ &= \text{mapB } g (\text{mapA } f \ zs) \end{aligned}$$

$zs = \text{ConsA } x \ xs$ , dann ist

$$\text{IH} := \forall f, g. \text{mapA } f (\text{mapB } g \ xs) = \text{mapB } g (\text{mapA } f \ xs)$$

und

$$\begin{aligned} & \text{mapA } f (\text{mapB } g \ zs) \\ &= \text{mapA } f (\text{mapB } g (\text{ConsA } x \ xs)) \\ &= \text{mapA } f (\text{ConsA } x (\text{mapB } g \ xs)) \\ &= \text{ConsA } (f \ x) (\text{mapA } f (\text{mapB } g \ xs)) \\ & \stackrel{\text{IH}}{=} \text{ConsA } (f \ x) (\text{mapB } g (\text{mapA } f \ xs)) \\ &= \text{mapB } g (\text{ConsA } (f \ x) (\text{mapA } f \ xs)) \\ &= \text{mapB } g (\text{mapA } f (\text{ConsA } x \ xs)) \\ &= \text{mapB } g (\text{mapA } f \ zs) \end{aligned}$$

$zs = \text{ConsB } y \ ys$ , analog zu ConsA.

3.

$$\begin{aligned} \text{foldH}: & c \rightarrow (a \rightarrow c \rightarrow c) \rightarrow (b \rightarrow c \rightarrow c) \rightarrow \text{HList } a \ b \rightarrow c \\ \text{foldH } n \ ca \ cb \ \text{HNil} &= n \\ \text{foldH } n \ ca \ cb \ (\text{ConsA } x \ zs) &= ca \ x \ (\text{foldH } n \ ca \ cb \ zs) \\ \text{foldH } n \ ca \ cb \ (\text{ConsB } y \ zs) &= cb \ y \ (\text{foldH } n \ ca \ cb \ zs) \end{aligned}$$

4.

$$\begin{aligned} \text{mapA}: & (a \rightarrow c) \rightarrow \text{HList } a \ b \rightarrow \text{HList } c \ b \\ \text{mapA } f &= \text{foldH } \text{HNil} (\lambda x. \text{ConsA } (f \ x)) \ \text{ConsB} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{mapB}: & (b \rightarrow c) \rightarrow \text{HList } a \ b \rightarrow \text{HList } a \ c \\ \text{mapB } g &= \text{foldH } \text{HNil} \ \text{ConsA} (\lambda y. \text{ConsB } (g \ y)) \end{aligned}$$

### Aufgabe 4 Korekursion und Koinduktion

Eine Relation  $R \subseteq (\text{Stream } a) \times (\text{Stream } a)$  ist eine *Bisimulation* wenn für  $(x, y) \in R$  gilt:

- $\text{hd } x = \text{hd } y$
- $(\text{tl } x) R (\text{tl } y)$

1. Wir raten (oder inferieren aus den kommenden Aufgaben), dass

$$\text{map hd } (\text{transpose } s) = \text{hd } s$$

gelten muss.

2. Wir setzen

$$R := \{(\text{map tl } (\text{transpose } s), \text{transpose } (\text{tl } s)) \mid s \in \text{Stream } a\}$$

und zeigen, dass  $R$  eine Bisimulation ist. Sei also

$(\text{map tl } (\text{transpose } s), \text{transpose } (\text{tl } s)) \in R$ :

- $\text{hd } (\text{map tl } (\text{transpose } s))$   
 $= \text{tl } (\text{hd } (\text{transpose } s))$   
 $= \text{tl } (\text{map hd } s)$   
 $= \text{map hd } (\text{tl } s)$   
 $= \text{hd } (\text{transpose } (\text{tl } s))$
- $\text{tl } (\text{map tl } (\text{transpose } s))$   
 $= \text{map tl } (\text{tl } (\text{transpose } s))$   
 $= \text{map tl } (\text{transpose } (\text{map tl } s))$   
 $R \text{ transpose}(\text{tl } (\text{map tl } s))$   
 $= \text{transpose } (\text{map tl } (\text{tl } s))$   
 $= \text{tl } (\text{transpose } (\text{tl } s))$

3. Nun setzen wir

$$R := \{(\text{transpose } (\text{transpose } s), s) \mid s \in \text{Stream } a\}$$

Sei  $(\text{transpose } (\text{transpose } s), s) \in R$ :

- $\text{hd } (\text{transpose } (\text{transpose } s))$   
 $= \text{map hd } (\text{transpose } s)$   
 $\stackrel{(1.)}{=} \text{hd } s$

- $\text{tl } (\text{transpose } (\text{transpose } s))$   
 $= \text{transpose } (\text{map tl } (\text{transpose } s))$   
 $\stackrel{(2.)}{=} \text{transpose } (\text{transpose } (\text{tl } s))$   
 $R \text{ tl } s$

### Aufgabe 5 Minimierung endlicher Automaten

Im Automaten sind die Zustände  $q_3, q_4$  nicht erreichbar.

$q_0$	0	0	0	0	0	0
$q_1$	0	0	0	0	0	0
$q_2$				1	1	1
$q_5$				1	1	1
$q_6$				1	1	1
$q_7$				2	2	2
$q_8$					2	2
$q_9$						2

