

Cálculo de Correção parcial \mathcal{H}

[*skip_p*]

$$\{\varphi\} \text{ skip } \{\varphi\}$$

[*ass_p*]

$$\{\varphi[E/x]\} x \leftarrow E \{\varphi\}$$

[*comp_p*]

$$\frac{\{\varphi\} C_1 \{\eta\} \quad \{\eta\} C_2 \{\psi\}}{\{\varphi\} C_1; C_2 \{\psi\}}$$

[*if_p*]

$$\frac{\{\varphi \wedge B\} C_1 \{\psi\} \quad \{\varphi \wedge \neg B\} C_2 \{\psi\}}{\{\varphi\} \text{ if } B \text{ then } C_1 \text{ else } C_2 \{\psi\}}$$

[*if'_p*]

$$\frac{\{\varphi_1\} C_1 \{\psi\} \quad \{\varphi_2\} C_2 \{\psi\}}{\{(B \rightarrow \varphi_1) \wedge (\neg B \rightarrow \varphi_2)\} \text{ if } B \text{ then } C_1 \text{ else } C_2 \{\psi\}}$$

[*while_p*]

$$\frac{\{\psi \wedge B\} C \{\psi\}}{\{\psi\} \text{ while } B \text{ do } C \{\psi \wedge \neg B\}}$$

[*cons_p*]

$$\frac{\vdash \varphi' \rightarrow \varphi \quad \{\varphi\} C \{\psi\} \quad \vdash \psi \rightarrow \psi'}{\{\varphi'\} C \{\psi'\}}$$

Integridade e Completude

Recordemos que $\models_{par} \{\varphi\} C \{\psi\}$ significa que para todos os estados que satisfazem φ , o estado que resulta de executar C satisfaz ψ , desde que C termine.

Para o sistema dedutivo de Hoare, vamos considerar duas propriedades usuais em sistemas lógicos:

- **Integridade:** Cada regra deve preservar validade. O que implica (por indução nas derivações) que os teoremas obtidos correspondem a asserções válidas de correção parcial.

$$\vdash_p \{\varphi\}C\{\psi\} \quad \Rightarrow \quad \models_p \{\varphi\}C\{\psi\}.$$

- **Completude:** Gostaríamos que o sistema fosse suficientemente forte para inferir todas as asserções de correção parcial válidas.

$$\models_p \{\varphi\}C\{\psi\} \quad \Rightarrow \quad \vdash_p \{\varphi\}C\{\psi\}.$$

Vamos começar por formalizar a noção de execução/avaliação.

Estado de execução

Para a avaliação duma expressão é necessário saber o valor das variáveis. Um **estado** s é uma função que associa a cada variável um valor.

Representamos o conjunto de estados por

$$\mathbf{State} = \mathbf{Var} \rightarrow \mathbb{Z}$$

e $s \in \mathbf{State}$ tal que $s : \mathbf{Var} \rightarrow \mathbb{Z}$.

Seja $s\ x$ ou $s(x)$ o valor da variável x no estado s . Se $v \in \mathbb{Z}$,

$$s[v/x](y) = \begin{cases} s(y) & \text{se } y \neq x \\ v & \text{se } y = x \end{cases}$$

Semântica das expressões

Aexp - Expressões aritméticas

$\mathcal{A} : \mathbf{Aexp} \rightarrow (\mathbf{State} \rightarrow \mathbb{Z})$

$$\mathcal{A}[n]s = n$$

$$\mathcal{A}[x]s = s(x)$$

$$\mathcal{A}[E_1 + E_2]s = \mathcal{A}[E_1]s + \mathcal{A}[E_2]s$$

$$\mathcal{A}[E_1 - E_2]s = \mathcal{A}[E_1]s - \mathcal{A}[E_2]s$$

$$\mathcal{A}[E_1 \times E_2]s = \mathcal{A}[E_1]s \cdot \mathcal{A}[E_2]s$$

Bexp - Expressões booleanas

$\mathbf{T} = \{\text{true}, \text{false}\}$

$\mathcal{B} : \mathbf{Bexp} \rightarrow (\text{State} \rightarrow \mathbf{T})$

$$\begin{aligned}\mathcal{B}[\text{true}]_s &= \text{true} \\ \mathcal{B}[\text{false}]_s &= \text{false} \\ \mathcal{B}[E_1 = E_2]_s &= \begin{cases} \text{true} & \text{se } \mathcal{A}[E_1]_s = \mathcal{A}[E_2]_s \\ \text{false} & \text{se } \mathcal{A}[E_1]_s \neq \mathcal{A}[E_2]_s \end{cases} \\ \mathcal{B}[E_1 \leq E_2]_s &= \begin{cases} \text{true} & \text{se } \mathcal{A}[E_1]_s \leq \mathcal{A}[E_2]_s \\ \text{false} & \text{se } \mathcal{A}[E_1]_s > \mathcal{A}[E_2]_s \end{cases} \\ \mathcal{B}[\neg b]_s &= \begin{cases} \text{true} & \text{se } \mathcal{B}[b]_s = \text{false} \\ \text{false} & \text{se } \mathcal{B}[b]_s = \text{true} \end{cases} \\ \mathcal{B}[b_1 \wedge b_2]_s &= \begin{cases} \text{true} & \text{se } \mathcal{B}[b_1]_s = \text{true} \text{ e } \mathcal{B}[b_2]_s = \text{true} \\ \text{false} & \text{se } \mathcal{B}[b_1]_s = \text{false} \text{ ou } \mathcal{B}[b_2]_s = \text{false} \end{cases}\end{aligned}$$

Semântica operacional natural (*big-step*)

Descreve a execução completa de cada comando.

Configurações: $\langle C, s \rangle$ ou s , onde C é um comando e s um estado $\Gamma = (\mathbf{Com} \times \text{State}) \cup \text{State}$

Configurações Finais: $s \in \text{State}$

Transições: $\langle C, s \rangle \longrightarrow s'$

Regras:

$$\frac{\langle C_1, s_1 \rangle \longrightarrow s'_1 \dots \langle C_n, s_n \rangle \longrightarrow s'_n}{\langle C, s \rangle \longrightarrow s'}$$

Hipóteses: $\langle C_i, s_i \rangle \longrightarrow s'_i$

Conclusão: $\langle C, s \rangle \longrightarrow s'$

Se $n = 0$ diz-se um **Axioma**.

Semântica operacional para comandos do While

$$\begin{aligned}\text{att}_{sn} & \quad \langle x \leftarrow E, s \rangle \longrightarrow s[\mathcal{A}[E]_s/x] \\ \text{comp}_{sn} & \quad \frac{\langle C_1, s \rangle \longrightarrow s', \langle C_2, s' \rangle \longrightarrow s''}{\langle C_1; C_2, s \rangle \longrightarrow s''} \\ \text{if}^v_{sn} & \quad \frac{\langle C_1, s \rangle \longrightarrow s'}{\langle \text{if } B \text{ then } C_1 \text{ else } C_2, s \rangle \longrightarrow s'} \text{ se } \mathcal{B}[B]_s = \text{true} \\ \text{if}^f_{sn} & \quad \frac{\langle C_2, s \rangle \longrightarrow s'}{\langle \text{if } B \text{ then } C_1 \text{ else } C_2, s \rangle \longrightarrow s'} \text{ se } \mathcal{B}[B]_s = \text{false} \\ \text{while}^v_{sn} & \quad \frac{\langle C, s \rangle \longrightarrow s', \langle \text{while } B \text{ do } C, s' \rangle \longrightarrow s''}{\langle \text{while } B \text{ do } C, s \rangle \longrightarrow s''} \text{ se } \mathcal{B}[B]_s = \text{true} \\ \text{while}^f_{sn} & \quad \langle \text{while } B \text{ do } C, s \rangle \longrightarrow s \text{ se } \mathcal{B}[B]_s = \text{false}\end{aligned}$$

Exemplo

Sendo $s_0 = [x = 5, y = 7]$ determinar o estado após a execução de:

$$(z \leftarrow x; x \leftarrow y); y \leftarrow z.$$

Para tal constrói-se uma **Árvore de derivação** com esse comando como raiz:

$$\frac{\frac{\langle z \leftarrow x, s_0 \rangle \longrightarrow s_1 \quad \langle x \leftarrow y, s_1 \rangle \longrightarrow s_2 \quad \langle y \leftarrow z, s_2 \rangle \longrightarrow s_3}{\langle z \leftarrow x; x \leftarrow y, s_0 \rangle \longrightarrow s_2}}{\langle (z \leftarrow x; x \leftarrow y); y \leftarrow z, s_0 \rangle \longrightarrow s_3}$$

onde,

$$\begin{aligned} s_1 &= s_0[5/z] \\ s_2 &= s_1[7/x] \\ s_3 &= s_2[5/y] \end{aligned}$$

Theorem 1 (Integridade). *Para todas as asserções de correcção parcial $\{\varphi\}C\{\psi\}$,*

$$\vdash_p \{\varphi\}C\{\psi\} \text{ implica } \models_p \{\varphi\}C\{\psi\}$$

A demonstração é por indução na árvore de inferência de $\vdash_p \{\varphi\}C\{\psi\}$:

- Mostrar que a propriedade se verifica para as árvores simples i.e os **axiomas** do sistema de inferência.
- Mostrar que a propriedade se verifica para as árvores de inferência compostas: para cada regra, supor que a propriedade se verifica para as premissas (e as condições se verificam) e mostrar que a propriedade também se verifica para a conclusão da regra.

Caso ass_p . Suponhamos que $\vdash_p \{\varphi[E/x]\}x \leftarrow E\{\varphi\}$.

Seja

$$\langle x \leftarrow E, s \rangle \longrightarrow s'$$

e $s \models \varphi[E/x]$ se e só se $s[\mathcal{A}[E]s/x] \models \varphi$. (Exercício)

Temos que provar que $s' \models \varphi$.

Por $[ass_{sn}]$ temos que $s' = s[\mathcal{A}[E]s/x]$, e portanto

$$s' \models \varphi \text{ sse } s[\mathcal{A}[E]s/x] \models \varphi$$

Caso $comp_p$. Supomos que $\vdash_p \{\varphi\} C_1 \{\eta\}$ e $\vdash_p \{\eta\} C_2 \{\psi\}$. Por hip. de indução $\models_p \{\varphi\} C_1 \{\eta\}$ e $\models_p \{\eta\} C_2 \{\psi\}$.

Queremos mostrar que

$$\models_p \{\varphi\} C_1; C_2 \{\psi\}.$$

Sejam s e s'' estados, tal que $s \models \varphi$ e $\langle C_1; C_2, s \rangle \longrightarrow s''$. Pela regra $[comp_{sn}]$ existe s' tal que

$$\langle C_1, s \rangle \longrightarrow s' \text{ e } \langle C_2, s' \rangle \longrightarrow s''$$

De $\langle C_1, s \rangle \longrightarrow s'$, $s \models \varphi$ e $\models_p \{\varphi\} C_1 \{\eta\}$, temos que $s' \models \eta$.

De $\langle C_2, s' \rangle \longrightarrow s''$, $s' \models \eta$ e $\models_p \{\eta\} C_2 \{\psi\}$, temos que $s'' \models \psi$. Que é o que queríamos.

Caso if_p . Supomos que $\vdash_p \{B \wedge \varphi\} C_1 \{\psi\}$ e $\vdash_p \{\neg B \wedge \varphi\} C_2 \{\psi\}$. Por hip. de indução $\models_p \{B \wedge \varphi\} C_1 \{\psi\}$ e $\models_p \{\neg B \wedge \varphi\} C_2 \{\psi\}$.

Para provar que

$$\models_p \{\varphi\} \text{if } B \text{ then } C_1 \text{ else } C_2 \{\psi\}$$

sejam s e s' estados tais que $s \models \varphi$ e

$$\langle \text{if } B \text{ then } C_1 \text{ else } C_2, s \rangle \longrightarrow s'.$$

Se $\mathcal{B}[[B]]s = \text{true}$ então por $[if_{sn}]$, temos que $\langle C_1, s \rangle \longrightarrow s'$.

Então dado que

$$\models_p \{B \wedge \varphi\} C_1 \{\psi\}.$$

concluimos que $s' \models \psi$.

Analogamente se conclui, caso $\mathcal{B}[[B]]s = \text{false}$.

Caso $while_p$. Supomos que $\vdash_p \{B \wedge \varphi\} C \{\varphi\}$. Por hip. de indução

$$\models_p \{B \wedge \varphi\} C \{\varphi\}. \quad (1)$$

Para provar que

$$\models_p \{\varphi\} \text{while } B \text{ do } C \{\neg B \wedge \varphi\},$$

sejam s e s'' estados tais que $s \models \varphi$ e

$$\langle \text{while } B \text{ do } C, s \rangle \longrightarrow s''.$$

Temos que mostrar que $s'' \models \neg B \wedge \varphi$. Usamos indução na árvore de derivação da semântica natural.

Caso $while_p$. Há dois casos a considerar, consoante $[while_{sn}]$.

Se $\mathcal{B}[[B]]s = \text{false}$ então $s'' = s$ e $s'' \models (\neg B \wedge \varphi)$.

Senão, $\mathcal{B}[[b]]s = \text{true}$ e existe s' tal que $\langle C, s \rangle \longrightarrow s'$ e $\langle \text{while } B \text{ do } C, s' \rangle \longrightarrow s''$.

Temos que $s \models (B \wedge \varphi)$ e pela hipótese (1) temos que $s' \models \varphi$.

Aplicando a hipótese de indução a

$$\langle \text{while } B \text{ do } C, s' \rangle \longrightarrow s'',$$

temos que

$$s'' \models (\neg B \wedge \varphi),$$

como queríamos.

Caso $cons_p$. Por hip. de indução

$$\models_p \{\varphi'\}C\{\psi'\}, \models \varphi \rightarrow \varphi', \text{ e } \models \psi' \rightarrow \psi. \quad (2)$$

Para provar que

$$\models_p \{\varphi\}C\{\psi\},$$

sejam s e s' tal que $s \models \varphi$ e $\langle C, s \rangle \longrightarrow s'$.

Como $s \models \varphi$ e $\varphi \rightarrow \varphi'$ então $s \models \varphi'$ e pela hipótese (2), $s' \models \psi'$.

Mas como $s' \models \psi' \rightarrow \psi$, temos que $s' \models \psi$, como queríamos.

Completude da semântica axiomática

Theorem 2 (Incompletude de Gödel (1931)). *Não existe um sistema de demonstração para **PA** (aritmética), de tal forma que os teoremas coincidam com as asserções válidas de **PA**.*

Theorem 3 (Completude). *Para todas as asserções de correcção parcial $\{\varphi\}C\{\psi\}$,*

$$\models_p \{\varphi\}C\{\psi\} \text{ implica } \vdash_p \{\varphi\}C\{\psi\}$$

Note-se que $\models \psi$, se e só se $\models \{\text{true}\}\text{skip}\{\psi\}$. O que significa que a completude de \vdash_p contraria o teorema de incompletude de Gödel.

Theorem 4. *Não existe um sistema de demonstração para asserções de correcção parcial, de tal forma que os teoremas coincidam com as asserções de correcção parcial válidas.*

Prova: Note-se que

$$\models \{\text{true}\}C\{\text{false}\}$$

se e só se o comando C diverge em todos os estados (não termina).

Um sistema de demonstração para asserções de correcção parcial, poderia ser usado para confirmar que o comando diverge em todos os estados. O que é impossível (*Haltng Problem*).

Completude relativa

Theorem 5. *O sistema de prova para correcção parcial é relativamente completo, i.e. para qualquer asserção de correcção parcial $\{\varphi\}C\{\psi\}$:*

$$\vdash_p \{\varphi\}C\{\psi\} \text{ se } \models_p \{\varphi\}C\{\psi\}$$

O resultado de correcção parcial relativa foi estabelecido por Stephen Cook (1978).

O facto de $\vdash_p \{\varphi\}C\{\psi\}$ ser uma prova depende do facto de certas proposições em **PA** serem válidas (em especial as usadas na regra $cons_p$).

Para a demonstração de completude relativa ver Capítulo 7 [Win93]

Outros comandos: Ciclos for

Suponhamos que a linguagem imperativa continha um comando **for**

$$\text{for } x \leftarrow E_1 \text{ until } E_2 \text{ do } C$$

cujos significado é:

- As expressões E_1 e E_2 são avaliadas no início, e sejam e_1 e e_2 os seus valores;

- Se $e_1 > e_2$ não se faz nada;
- Se $e_1 \leq e_2$ o comando **for** é equivalente a:

$$x \leftarrow e_1; C; x \leftarrow e_1 + 1; C \dots; x \leftarrow e_2; C$$

O ciclo é executado $(e_2 - e_1) + 1$ vezes.

for

Bastaria então uma regra para o **for** da forma:

$$\frac{\{\psi\} C \{\psi[x + 1/x]\}}{\{\psi[E_1/x]\} \text{for } x \leftarrow E_1 \text{ until } E_2 \text{ do } C \{\psi[E_2 + 1/x]\}}$$

Mas isto não chega porque:

- O comando C pode alterar o valor de x ;
- O valor de E_1 pode ser maior que o valor de E_2 .

Lógica de Hoare

[*for_p*-axioma] Para o caso de $E_1 > E_2$

$$\{\varphi \wedge E_2 < E_1\} \text{for } x \leftarrow E_1 \text{ until } E_2 \text{ do } C \{\varphi\}$$

[*for_p*]

$$\frac{\{\psi \wedge E_1 \leq x \wedge x \leq E_2\} C \{\psi[x + 1/x]\}}{\{\psi[E_1/x] \wedge E_1 \leq E_2\} \text{for } x \leftarrow E_1 \text{ until } E_2 \text{ do } C \{\psi[E_2 + 1/x]\}}$$

onde nem x , nem nenhuma variável que ocorra em E_1 ou E_2 é modificada no comando C .

Exemplo

$$\vdash_p \{x = 0 \wedge 1 \leq m\} \text{for } n \leftarrow 1 \text{ until } m \text{ do } x \leftarrow x + n \{x = m \times (m + 1) \text{ div } 2\}$$

Considera φ igual a $x = (n - 1) \times n \text{ div } 2$.

Arrays (*aliases*)

Se tivermos uma variável indexada $u[]$ a regra da atribuição não pode ser directamente aplicada a um elemento:

$$\{\varphi[E_2/u[E_1]]\}u[E_1] \leftarrow E_2\{\varphi\}$$

porque as modificações em $a[E_1]$ podem alterar outras referências a (*aliases*) u que ocorram em φ ou em E_2 .

Por exemplo, $u[i] \leftarrow 10$ com a pré-condição $\{a[j] > 100\}$ e $i = j$.

A solução de T. Hoare foi considerar os *arrays* como monolíticos, e uma atribuição

$$u \leftarrow u[E_1 \triangleright E_2]$$

que significa que u passou a ser um *array* igual ao anterior mas em que a posição E_1 passou a valer E_2 .

Assim no caso anterior o valor de $u[i]$ e de $u[j]$ mudam os dois, porque muda o próprio array.

Sintaxe da linguagem **While**^{array}

Para $n \in \mathbf{Num}$, $x \in \mathbf{Var}$, $u \in \mathbf{Array}$

$$\mathbf{ArrayExp} \quad A ::= u \mid A[E \triangleright E]$$

$$\begin{aligned} \mathbf{AExp} \quad E ::= & n \mid x \mid -E \mid E + E \mid E - E \\ & \mid E \times E \mid E \div E \\ & \mid A[E] \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \mathbf{BExp} \quad B ::= & \mathbf{true} \mid \mathbf{false} \mid \neg B \mid E = E \\ & \mid B < E \mid B \leq E \mid B \wedge B \mid B \vee B \end{aligned}$$

Semântica das expressões de **While**^{array}

Apenas temos que definir a semântica de **ArrayExp**. Um array é uma função $\mathbb{Z} \rightarrow \mathbb{Z}$ então

$$\mathbf{State} = \mathbf{Var} \rightarrow \mathbb{Z} \cup \mathbf{Array} \rightarrow (\mathbb{Z} \rightarrow \mathbb{Z})$$

$$\begin{aligned} \mathcal{A}[u]s &= s(u) \\ \mathcal{A}[A[E \triangleright E']]s &= \mathcal{A}[A]s[\mathcal{A}[E']s/\mathcal{A}[E]s] \\ \mathcal{A}[A[E]]s &= \mathcal{A}[A]s(\mathcal{A}[E]s) \end{aligned}$$

Partial Correctness for Arrays

[*array_p(assign)*]

$$\{\psi[u[E_1 \triangleright E_2]/u]\} u[E_1] \leftarrow E_2 \{\psi\}$$

onde E_1 é um inteiro.

E onde

$$\begin{aligned} u[E_1 \triangleright E_2][E_1] &= E_2 \\ u[E_1 \triangleright E_2][E_3] &= u[E_3] \text{ se } E_3 \neq E_1. \end{aligned}$$

Exemplo

$$\begin{aligned} \vdash_p \{ &a[x] = x \wedge a[y] = y \} \\ &r \leftarrow a[x]; \\ &a[x] \leftarrow a[y]; \\ &a[y] \leftarrow r \\ &\{a[x] = y \wedge a[y] = x\} \end{aligned}$$

O tableaux fica:

$$\begin{aligned} &\{a[x] = x \wedge a[y] = y\} \\ &\{a[x \triangleright a[y]][y \triangleright a[x]][x] = y \wedge a[x] = x\} \\ &r \leftarrow a[x]; \\ &\{a[x \triangleright a[y]][y \triangleright r][x] = y \wedge r = x\} \\ &a[x] \leftarrow a[y]; \\ &\{a[y \triangleright r][x] = y \wedge r = x\} \\ &\{a[y \triangleright r][x] = y \wedge a[y \triangleright r] = x\} \\ &a[y] \leftarrow r \\ &\{a[x] = y \wedge a[y] = x\} \end{aligned}$$

Onde $a[x \triangleright a[y]][y \triangleright a[x]][x] = a[y]$.

Nota: Actualmente nas implementações não se usa esta técnica porque é computacionalmente muito ineficiente!

Cálculo para a correcção total

Na linguagem imperativa apresentada, o único comando que pode levar à não terminação é o comando **while**.

O *cálculo* \vdash_{tot} irá ser igual ao \vdash_p excepto na regra \mathbf{while}_{tot} .

Para demonstrar que um programa termina temos que lhe associar uma expressão estritamente decrescente, denominada *variante*.

No caso do **while**, podemos associar uma expressão inteira não negativa e mostrar que em cada iteração o valor dessa expressão diminui, mantendo-se não negativa: temos a certeza que **while** termina pois essa expressão só pode tomar um número finito de valores até chegar a zero.

No caso do factorial:

$$y \leftarrow 1; z \leftarrow 0; \mathbf{while} \ z \neq x \ \mathbf{do} \ (z \leftarrow z + 1; y \leftarrow y \times z)$$

podemos tomar o variante $x - z$.

Cálculo para a correcção total

Lógica de Hoare (correcção total)

As regras ass_{tot} , $comp_{tot}$, if_{tot} e $const_{tot}$ coincidem com as do *cálculo* para a correcção parcial.

[\mathbf{while}_{tot}]

$$\frac{\{\eta \wedge B \wedge 0 \leq E \wedge E = e_0\} C \{\eta \wedge 0 \leq E \wedge E < e_0\}}{\{\eta \wedge 0 \leq E\} \mathbf{while} \ B \ \mathbf{do} \ C \{\eta \wedge \neg B\}}$$

onde e_0 é uma variável lógica cujo valor é o da expressão E antes da execução do comando C .

Tableaux- \mathbf{while}_{tot}

$$\begin{array}{l} \{\varphi\} \\ \{\eta \wedge 0 \leq E\} \\ \mathbf{while} \ B \ \mathbf{do} \\ \\ \{\eta \wedge \neg B\} \\ \{\psi\} \end{array} \quad \begin{array}{l} \\ \\ \\ \\ \mathbf{while}_{tot} \\ \mathbf{const}_{tot} \end{array} \quad \begin{array}{l} \\ \\ \{\eta \wedge B \wedge 0 \leq E \wedge E = e_0\} \\ C \\ \{\eta \wedge 0 \leq E \wedge E < e_0\} \end{array}$$

Exemplo

```
⊢tot {x ≥ 0} y ← 1; z ← 0; while z ≠ x do (z ← z + 1; y ← y × z) {y = x!}
{x ≥ 0}
{1 = 0! ∧ 0 ≤ x - 0}
y ← 1
{y = 0! ∧ 0 ≤ x - 0}
z ← 0
{y = z! ∧ 0 ≤ x - z}          asstot
while z ≠ x do
{
  {y = z! ∧ z ≠ x ∧ 0 ≤ x - z ∧ x - z = e0}          constot
  {y × (z + 1) = (z + 1)! ∧ 0 ≤ x - (z + 1) ∧ x - (z + 1) < e0}          asstot
  z ← z + 1
  {y × z = z! ∧ 0 ≤ x - z ∧ x - z < e0}          asstot
  y ← y × z
  {y = z! ∧ 0 ≤ x - z ∧ x - z < e0}
}
{y = z! ∧ z = x}
{y = x!}
```

Como determinar um variante?

Os variantes são mais difíceis de encontrar que os invariantes, porque não é possível saber genericamente se um programa termina

Considera esta asserção

```
⊢tot
Require: {x > 0}
  c ← x;
  while c ≠ 1 do
    if c%2 == 0 then
      c ← c/2
    else
      c ← 3 * c + 1
Ensure: {true}
```

Será que este triplo é válido? Neste caso este triplo só estabelecia a terminação do programa. Mas não se sabe se termina ou não! (Collatz conjecture).

Exerc. 2.1. *Mostra que*

```
⊢tot {y > 0}
while y ≤ r do
  r ← r - y;
  q ← q + 1
  {true}
```

◇

1 Bibliografia

Referências

- [HR04] Michael Huth and Mark Ryan. *Logic in Computer Science: Modelling and reasoning about systems*. CUP, 2004.
- [NN07] H. Nielson and F. Nielson. *Semantics with Applications: an appetizer*. Springer, 2007.
- [Win93] Glynn Winskel. *The Formal Semantics of Programming Languages*. MIT Press, 1993.