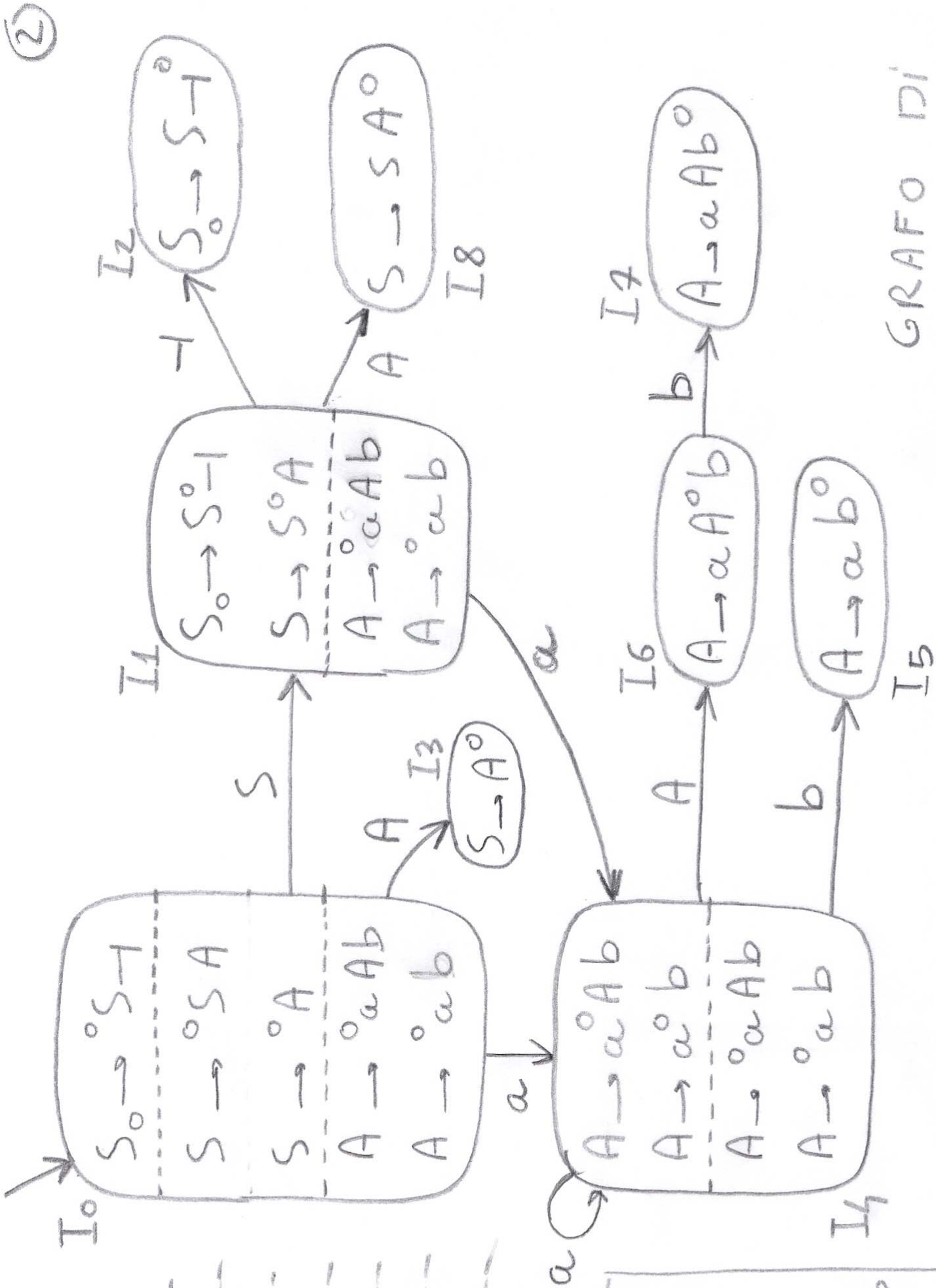




I	$\bar{Z}_0 V_U$
1	S
2	-
3	-
4	A
5	a
6	b
7	A
8	b
	A



GRAFO DI  
CONTROLLO  
DET.

Pila

Stringa

(3)

$I_0$

$I_0 a I_4$

$I_0 a I_4 b I_5$

} spostamen-  
to

a b a a b b -

b a a b b -

a a b b -

riduzione con  $A \rightarrow ab$

$I_0 A$  parola

$I_0 A I_3$

A a a b b -

a a b b -

riduzione con  $S \rightarrow A$

$I_0$

$I_0 S I_1$

$I_0 S I_1 a I_4$

$I_0 S I_1 a I_4 a I_4$

$I_0 S I_1 a I_4 a I_4 b I_5$

} sp.

S a a b b -

a a b b -

a b b -

b b -

b -

riduzione con  $A \rightarrow ab$

$I_0 S I_1 a I_4$

$I_0 S I_1 a I_4 A I_6$

$I_0 S I_1 a I_4 A I_6 b I_7$

} sp.

A b -

b -

-

riduzione con  $A \rightarrow aAb$

$I_0 S I_1$

$I_0 S I_1 A I_8$

} sp.

A -

-

riduzione con  $S \rightarrow SA$

$I_0 S I_1$

$I_0 S I_1 - I_2$

} sp.

-

riduzione con  $S_0 \rightarrow S -$

fine!



$$\begin{cases} S \rightarrow S \wedge S \\ S \rightarrow e \\ S_0 \rightarrow S \neg \end{cases}$$

candidata di riduzione

$$S \rightarrow S \neg^0$$

(4)

$$S \rightarrow S^0 \neg$$

$$S_0 \rightarrow^0 S \neg$$

stato iniziale

$$S \rightarrow^0 e$$

candidata di riduzione

$$S \rightarrow^0 S \wedge S$$

$$S \rightarrow S^0 \wedge S$$

$$S \rightarrow S \wedge^0 S$$

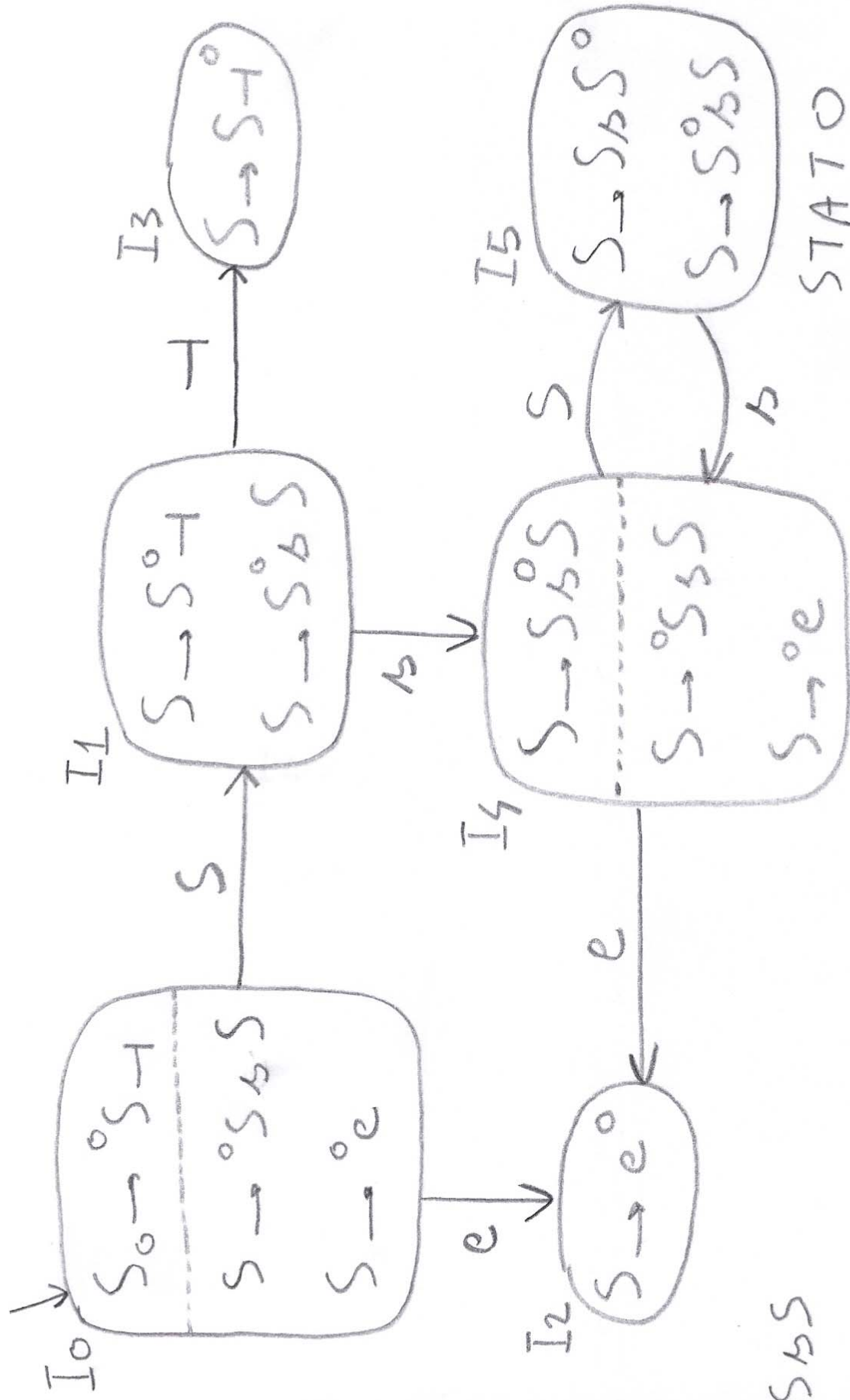
$$S \rightarrow S \wedge S^0$$

candidata di riduzione

GRAFO 7 DET.  
PER ANALISI  
LR(0)

I	1	2	3	4	5
Zullo	S	e	H	b	S

5



$\{ \begin{matrix} S \rightarrow S b S \\ S \rightarrow e \end{matrix} \}$

STATO INADEGUATO!!!

GRAFO DET.  
PER ANALISI LR(0)

Pila

Stringa (6)

 $I_0$ 

e b e b e -

 $I_0$  e  $I_2$ 

b e b e -

 $I_0$  riduzione con  $S \rightarrow e$  $I_0$ 

S b e b e -

 $I_0$  S  $I_1$ 

b e b e -

 $I_0$  S  $I_1$  b  $I_4$ 

e b e -

 $I_0$  S  $I_1$  b  $I_4$  e  $I_2$ 

b e -

riduzione con  $S \rightarrow e$  $I_0$  S  $I_1$  b  $I_4$ 

S b e -

 $I_0$  S  $I_1$  b  $I_4$  S  $I_5$ 

b e -

riduzione con  $S \rightarrow S b S$ 

S b e -

OPPURE

 $I_0$  S  $I_1$  b  $I_4$  S  $I_5$  b  $I_4$ 

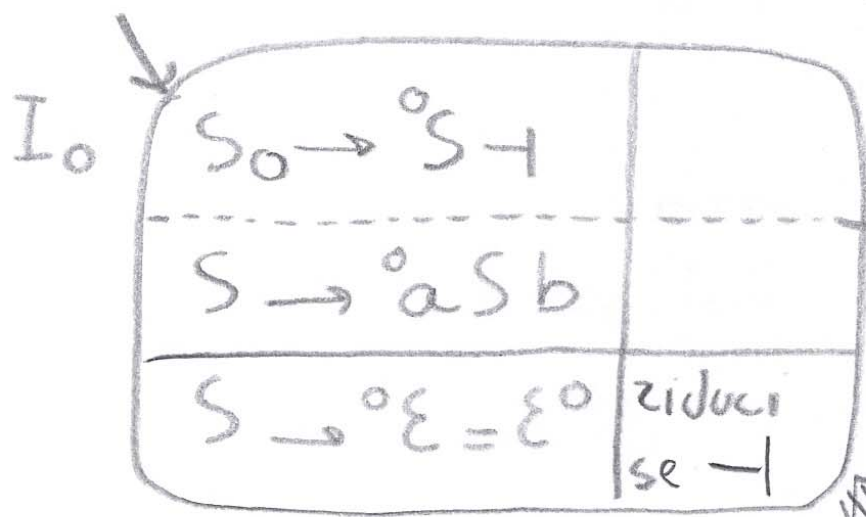
e -

Lo stato  $I_5$  consente  
sia la riduzione che  
lo spostamento (7 det!)

$G \begin{cases} S \rightarrow a \rightarrow b \\ S \rightarrow \epsilon \end{cases}$

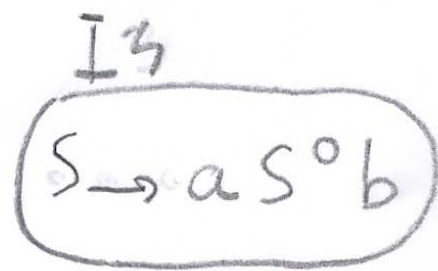
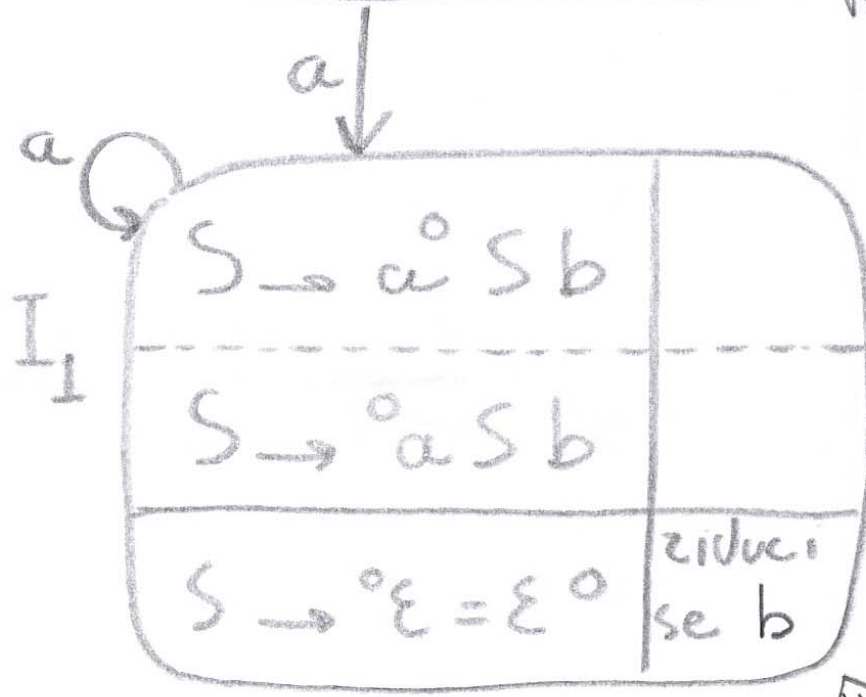
$S_0 \rightarrow S \rightarrow$

(adeguato x LR(1))  
 STATO INADEGUATO  
 x LR(0)



$S \rightarrow I_3$   
 ...  
 (altri stati)

Insieme di  
prospettione



Insieme di  
prospettione

STATO  
 INADEGUATO  
 x LR(0)

(ma adeguato x LR(1))









REGOLA 1



$\varepsilon \downarrow$



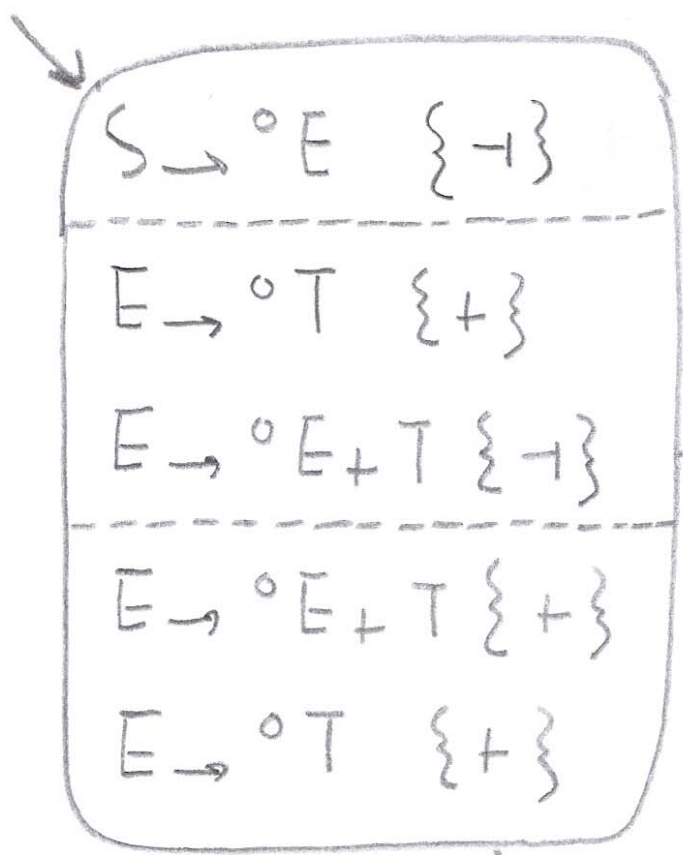
REGOLA 2



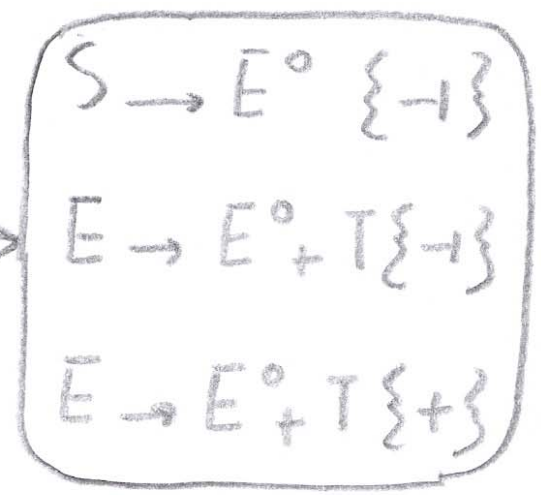
REGOLA 3

# GRAFO DET. PER ANALISI LR(1) (incompleto)

METODO LR(1)



a/  
(altri stati)



STATO INADE-  
GUATO PER LR(0),  
MA ADEGUATO  
PER LR(1)

LALR(1) Look-Ahead LR(1)  
usata da YACC Bison

Gram LR(0) è anche LALR(1)

" LALR(1) è anche LR(1)

---

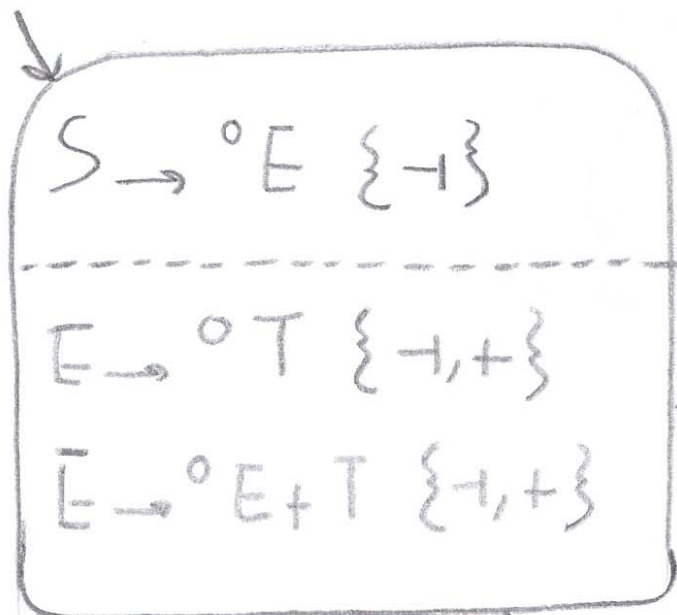
Def di LALR(1)

- 1) Si costruisce il riconoscitore LR(1)
- 2) Si fondono insieme gli stati che hanno lo stesso insieme di regole mancate,  
unendo gli ins. di prospettive  
(a parità di regole mancate)

# GRAFO DET. PER ANALISI LALR(1) (incomplete)

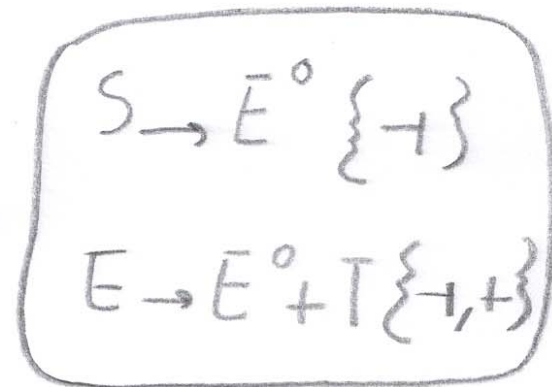
(11)

METODO LALR(1)



$a$   
 $T$   
(altri stati)

$\bar{E}$



STATO INADE-  
GUATO x LR(0),  
MA ADEGUATO x  
LALR(1)