## 编译原理作业(4)

**姓名:** 陈彦泽 学号: <u>181250015</u>

评分: \_\_\_\_\_ 评阅: \_\_\_\_

2020年12月03日

请独立完成作业,不得抄袭。 若得到他人帮助,请致谢。 若参考了其它资料,请给出引用。 鼓励讨论,但需独立书写解题过程。

## 1 作业(必做部分)

题目 1 ([10 = 1 + 2 + 2 + 3 + 2分]) 给定下述文法 G,

$$L \to LP$$
 (1)

$$L \to P$$
 (2)

$$P \to (P) \tag{3}$$

$$P \to ()$$
 (4)

- (1) 简述 G 所对应的语言;
- (2) 为 G 构造 LR(0) 自动机;

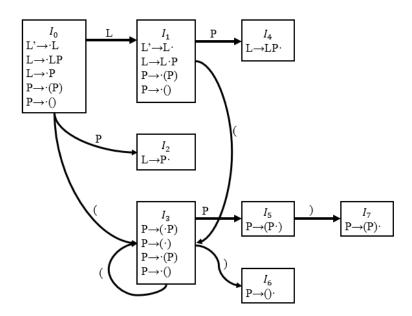
注意: 为了尽量统一状态编号, 便于批改, 当计算 CLOSURE 时, 请按照文法编号 大小顺序加入新项。当计算  $\mathrm{GOTO}(I,X)$  时, 请按照 I 中项的出现顺序依次考虑 可能的转移符号 X。

要求: 给出初始状态  $I_0$  的计算方法以及  $GOTO(I_0,()$  的计算方法。

- (3) 为该文法设计 LR(0) 分析表; 该文法是 LR(0) 文法吗? 请说明理由。
- (4) 为该文法设计 SLR(1) 分析表; 该文法是 SLR(1) 文法吗?请说明理由。要求:请说明归约的设置条件。
- (5) 如果该文法是 SLR(1) 文法,请给出识别输入串 (())() 时自动机所经历的状态 (编号)。

## 解答:

- (1) 一组或多组成对括号,一组成对括号的形式为 (),(()),(((...))),但不包括一对括号内包含多个成对括号的情况,如 (()())
- (2) 如图所示:



(3) 该文法是 LR(0) 文法, 因为 LR(0) 分析表没有冲突

状态	ACTION			GOTO	
	(	)	\$	L	Р
0	$s_3$			$g_1$	$g_2$
1	$s_3$		acc		$g_4$
2	$r_2$	$r_2$	$r_2$		
3	$s_3$	$s_6$			$g_5$
4	$r_1$	$r_1$	$r_1$		
5		$s_7$			
6	$r_4$	$r_4$	$r_4$		
7	$r_3$	$r_3$	$r_3$		

(4)  $FOLLOW(L) = \{(,\$)\}$  $FOLLOW(P) = \{(,),\$\}$ 

状态	ACTION			GOTO	
	(	)	\$	L	Р
0	$s_3$			$g_1$	$g_2$
1	$s_3$		acc		$g_4$
2	$r_2$		$r_2$		
3	$s_3$	$s_6$			$g_5$
4	$r_1$		$r_1$		
5		$s_7$			
6	$r_4$	$r_4$	$r_4$		
7	$r_3$	$r_3$	$r_3$		