编译原理作业(5)

姓名: 陈彦泽 学号: <u>181250015</u>

评分: _____ 评阅: ____

2020年12月10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 + 4 + 2 + 3分]) 给定下述文法 G,

$$L \to LP$$
 (1)

$$L \to P$$
 (2)

$$P \to (P)$$
 (3)

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

- (1) 为后面的小题计算必要的 FIRST 集合与 FOLLOW 集合 (可以直接转抄上次作业);
- (2) 为 G 构造 LR(1) 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。

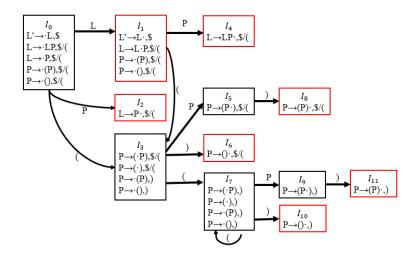
- (3) 为该文法设计 LR(1) 分析表; 该文法是 LR(1) 文法吗?请说明理由。要求:请说明归约的设置条件。
- (4) 为该文法设计 LALR(1) 分析表; 该文法是 LALR(1) 文法吗? 请说明理由。

解答:

(1) $FIRST(L) = \{(\} \\ FIRST(P) = \{(\} \\ FOLLOW(L) = \{(,\$) \} \}$

 $Follow(P) = \{(,),\$\}$

(2) 如图所示:



(3) 如图所示,是 *LR*(1) 文法 TODO: 规约设置条件怎么写?

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_7	s_6			g_5			
4	r_1		r_1					
5		s_8						
6	r_4		r_4					
7	s_7	s_{10}			g_9			
8	r_3		r_3					
9		s_{11}						
10		r_4						
11		r_3						

(4) 合并 I_3 与 I_7 、 I_5 与 I_9 、 I_6 与 I_{10} 、 I_8 与 I_{11} 如图所示,是 LALR(1) 文法

状态	ACTION			GOTO	
	()	\$	L	Р
0	s_{37}			g_1	g_2
1	s_{37}		acc		g_4
2	r_2		r_2		
37	s_{37}	s_{610}			g_{59}
4	r_1		r_1		
59		s_{811}			
610	r_4	r_4	r_4		
811	r_{37}	r_{37}	r_{37}		