

LFC (Linguaggi Formali e Compilatori) - Note del Corso

Edoardo Lenzi

November 18, 2017

Contents

| | | |
|----------|---|----------|
| 1 | Analisi Sintattica | 2 |
| 1.1 | Parsing Top-down | 2 |
| 1.2 | Parsing Top-down predittivo (o non ricorsivo) | 2 |
| 1.3 | Algoritmi di Parsing | 2 |

Chapter 1

Analisi Sintattica

$S \rightarrow cAd \ A \rightarrow ab|a$

1.1 Parsing Top-down

Parto dal starting symbol ed espando le derivazioni dando priorità alle derivazioni più a sinistra. Cerco quindi di ricostruire una derivazione leftmost della stringa w data in input.

$w, \$ \notin V$
 $w = cabd$

Per ricostruire la parola w parto dalla prima derivazione $S \rightarrow cAd$ derivo la A più a sinistra (leftmost) e posso scegliere fra a ed ab ; scelgo a e mi accorgo che ho sbagliato, torno in dietro e scelgo ab .

1.2 Parsing Top-down predittivo (o non ricorsivo)

Cambio la grammatica sopra in: $S \rightarrow cAd \ A \rightarrow aB \ B \rightarrow b|\epsilon$ Così non sbaglio

1.2.1 Grammatica LL(1)

prima L: leggiamo la input string da sinistra

seconda L: ricostruiamo una leftmost derivazione

(1): decidiamo quale operazione effettuare guardando un solo simbolo in input

Le grammatiche LL(1) sono un subset delle grammatiche libere.

1.3 Algoritmi di Parsing

| | | |
|---------------|--|--------------------|
| input buffer | | $w\$$ |
| stack | | bottom[$\$$] top |
| parsing table | con tante righe quante non terminali, tante colonne quante terminali ($\$$ incluso) | |
| | in ogni cella metto un'eventuale trasformazione o "error " | |

1.3.1 Algoritmo di parsing non-ricorsivo

| | |
|--------|--|
| input | stringa w , tabella parsing non ricorsivo T , per G |
| output | derivazione leftmost di w se $w \in L(G)$, error() altrimenti |

```
//init
buffer = {w$};
stack.push($S);

let b il primo simbolo di w
let x il top dello stack

while(x != $){
  if(x == b){
    pop(x);
    let b il simbolo necessario di w;
  } else if(x e'' terminale){
```

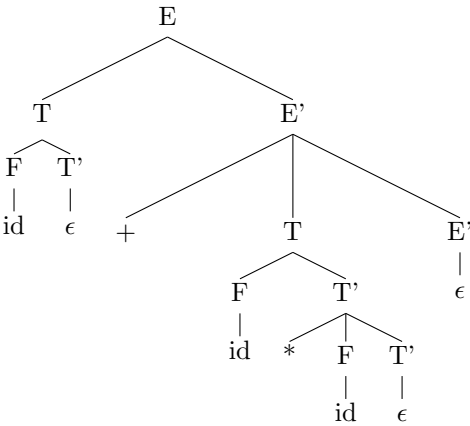
```
        error();
    } else if(T[x,b] contiene X -> Y1...Yn){
        return X -> Y1...Yn;
        pop(x);
        push(Yn...Y1)
    }
    let x il top dello stack
}
```

1.3.2 Esempio

$E \rightarrow TE'$
 $E' \rightarrow +TE'|\epsilon$
 $T \rightarrow FT'$
 $T' \rightarrow *FT'|\epsilon$
 $F \rightarrow id$

| | | | | |
|----|---------------------|---------------------------|-----------------------|---------------------------|
| | id | + | * | \$ |
| E | $E \rightarrow TE'$ | | | |
| E' | | $E' \rightarrow TE'$ | | $E' \rightarrow \epsilon$ |
| T | $T \rightarrow FT'$ | | | |
| T' | | $T' \rightarrow \epsilon$ | $T' \rightarrow *FT'$ | $T' \rightarrow \epsilon$ |
| F | $F \rightarrow id$ | | | |

| | | |
|-----------|----------------|---------------------------|
| pila | input | output |
| \$E | id+id*id\$ | $E \rightarrow TE'$ |
| \$ E T' | | $E \rightarrow TE'$ |
| \$ET'F | | $F \rightarrow id$ |
| \$ ET' id | | |
| \$E'T' | +id*id \$ | $T' \rightarrow \epsilon$ |
| \$E' | | $E' \rightarrow TE'$ |
| \$ E'T + | id*id\$ | |
| \$ E'T | | |
| | ...Avanti così | |



1.3.3 Esercizio

$S \rightarrow aA|bB$
 $A \rightarrow c$
 $B \rightarrow d$

$w = ac\$$

Parsing: $S \implies aA \implies ac$

Nella tabella metto le produzioni della grammatica:

| | | | | | |
|---|--------------------|--------------------|-------------------|-------------------|----|
| | a | b | c | d | \$ |
| S | $S \rightarrow aA$ | $S \rightarrow bB$ | | | |
| A | | | $A \rightarrow c$ | | |
| B | | | | $B \rightarrow d$ | |

1.4 Calcolo First

Data una generica $\alpha \in V^*$ per $G=(V, T, S, P)$, $\text{first}(\alpha)$ é l'insieme dei simboli terminali b tali che $\alpha \Rightarrow bv$. Inoltre se $\alpha \Rightarrow \epsilon$ allora $\epsilon \in \text{first}(\alpha)$

1.4.1 Esercizio

$S \rightarrow A|B$

$A \rightarrow a|C$

$C \rightarrow \epsilon$

Allora $\text{first}(A) = \{a, \epsilon\}$ (ϵ perché posso fare $A \Rightarrow C \Rightarrow \epsilon$).

1.4.2 Esercizio

$S \rightarrow A|B$

$A \rightarrow a|C$

$C \rightarrow bB$

Allora $\text{first}(A) = \{a, b\}$ (b perché posso fare $A \Rightarrow C \Rightarrow bB$, ma B non esiste).

1.4.3 Esercizio

$S \rightarrow A|B$

$A \rightarrow a|C$

$C \rightarrow bB$

$B \rightarrow c$

Allora $\text{first}(A) = \{a, b\}$ ($A \Rightarrow C \Rightarrow bB \Rightarrow bc$, ma tengo solo il primo simbolo (b))

1.4.4 Esercizio

$A \rightarrow A|C$

$C \rightarrow bB|\epsilon$

$B \rightarrow c$

Allora $\text{first}(A) = \{a, b, \epsilon\}$

$G=(V,T,S,P)$ Sia $X \in V$. L'insieme $\text{first}(X)$ viene calcolato come segue:

- 1) inizializzo $\text{first}(X)$ vuoto $\forall X \in V$
- 2) se $X \in T$ allora $\text{first}(X) = \{X\}$
- 3) se $X \rightarrow \epsilon \in P$ allora aggiungere ϵ ai $\text{first}(X)$
- 4) se $X \rightarrow Y_1 \dots Y_n \in P$, con $n \geq 1$ allora uso la seguente procedura:

```

j = 1;
while(j <= n){
    aggiungere ai first(X) ogni b tale che b in first(Yj)
    if(epsilon in first(Yj)){
        j++;
    } else {
        break;
    }
}

if(j == n+1){
    aggiungere epsilon ai first(X);
}

```
