Лабораторная работа №12, №13

Построение LR(k) -анализатора на основе активных префиксов и отношения OBLOW. Построить управляющую таблицу для функций перехода g(x) и действий f(u) и такты работы алгоритма.

Исходная грамматика $G = (\{S,F,L\},\{i,j,\&,\land,(,)\},P,S)$

P:

- **1.** S → F^L
- 2. S → (S)
- 3. F→&L
- 4. F→i
- 5. L → j

Вывод цепочек:

- 1. $S \Rightarrow {}^{1}F \land L \Rightarrow {}^{3}\&L \land L \Rightarrow {}^{5}\&j \land L \Rightarrow {}^{5}\&j \land j$
- 2. $S\Rightarrow^2(S)\Rightarrow^1(F^L)\Rightarrow^3(\&L^L)\Rightarrow^5(\&j^L)\Rightarrow^5(\&j^j)$
- 3. $S\Rightarrow^2(S)\Rightarrow^2((S))\Rightarrow^1((F^L))\Rightarrow^4((i^L))\Rightarrow^5((i^j))$

Определение активных префиксов:

Символ грамматики	Магазинный символ	Кодируемая цепочка
S	S_0	\perp_{S}
	S_2	(S
F	F_1	F
L	L_1	F^L
	L_3	&L
i	i_4	i
j	\mathbf{j}_5	j
&	& ₃	&
٨	^ ₁	F^
((2	(
))2	(S)

Пополненая грамматика $G^{\sim} = (\{S', S, F, L\}, \{i, j, \&, \land, (,)\}, P^{\sim}, S')$

P~:

- $0. S' \rightarrow S$
- 1. S→F^L
- 2. S → (S)
- **3**. F**→**&L
- 4. F → i
- 5. L → j

Матрица отношения OBLOW:

	S_0	F_1	۸ ₁	L_1	(₂	S_2)2	& ₃	L_3	i ₄	\mathbf{j}_5
S_0											
\mathbf{F}_{1}			1								
^ ₁				1							1
L_1											
(2		1				1		1		1	
S_2							1				
)2											
& ₃									1		1
L_3											
i ₄											
\mathbf{j}_5											
上	1	1			1			1		1	

Построение таблицы переходов и действий:

1100	<u>. poc</u>	11110	1403	17140	cp		40D i	<u>, д</u> с	71010	7171.						
	Функция действий $f(u)$							Функция переходов $g(x)$								
	i	j	&	٨	()	上	S	F	L	i	j	&	٨	()
S_0							Д									
F_1	П	П	П	П	П	П								۸ ₁		
۸_1	П	П	П	П	П	П				L_1		\mathbf{j}_{5}				
L_1	C(1)	C(1)	C(1)	C(1)	C(1)	C(1)	C(1)									
(2	П	П	П	П	П	П		S_2	F_1		i_4		& ₃		(₂	
S_2	П	П	П	П	П	П)2
)2	C(2)	C(2)	C(2)	C(2)	C(2)	C(2)	C(2)									
& ₃	П	П	П	П	П	П				L_3		\mathbf{j}_{5}				
L_3	C(3)	C(3)	C(3)	C(3)	C(3)	C(3)	C(3)									
i ₄	C(4)	C(4)	C(4)	C(4)	C(4)	C(4)	C(4)									
\mathbf{j}_5	C(5)	C(5)	C(5)	C(5)	C(5)	C(5)	C(5)									
上	П	П	П	П	П	П		S_0	F_1		i ₄		& ₃		(₂	
_	O " E															

Д – допуск, С – свёртка, П – перенос, пустые клетки - ОШИБКА Таблица получилась детерминированной.

Такты работы алгоритма, распознавание цепочек:

1.
$$(\bot, \&j \land j \bot, \varepsilon) \vdash^{\Pi}(\bot \&_{3}, j \land j \bot, \varepsilon) \vdash^{\Pi}(\bot \&_{3}, j_{5}, \land j \bot, \varepsilon) \vdash^{C}(\bot \&_{3} \bot_{3}, \land j \bot, 5) \vdash^{C}$$
1.
$$\vdash^{C}(\bot F_{1}, \land j \bot, 35) \vdash^{\Pi}(\bot F_{1} \land_{1}, j \bot, 35) \vdash^{\Pi}(\bot F_{1} \land_{1} j_{5}, \bot, 35) \vdash^{C}$$

$$\vdash^{C}(\bot F_{1} \land_{1} \bot_{1}, \bot, 535) \vdash^{C}(\bot S_{0}, \bot, 1535) \vdash^{\Pi}(\bot G_{2} \lor_{3}, j_{5},) \bot_{1}, \varepsilon) \vdash^{\Pi}(\bot G_{2} \lor_{3}, j_{5},) \bot_{1}, \varepsilon) \vdash^{\Pi}(\bot G_{2} \lor_{3}, j_{5},) \bot_{1}, \varepsilon) \vdash^{C}$$
2.
$$\vdash^{C}(\bot G_{2} \lor_{3} \bot_{3}, \land j) \bot_{1}, 5) \vdash^{C}(\bot G_{2} \lor_{1}, \land j) \bot_{1}, 35) \vdash^{\Pi}(\bot G_{2} \lor_{1}, \land j) \bot_{1}, 35) \vdash^{\Pi}$$

$$\vdash^{\Pi}(\bot G_{2} \lor_{1}, \land j) \bot_{1}, 35) \vdash^{C}(\bot G_{2} \lor_{1}, \land j) \bot_{1}, 35) \vdash^{C}(\bot G_{2} \lor_{1}, \land j) \bot_{1}, 35) \vdash^{\Pi}(\bot G_{2} \lor_{2}, \bot_{1}, 1535) \vdash^{\Pi}$$

$$\vdash^{\Pi}(\bot G_{2} \lor_{2}, \bot_{1}, 1535) \vdash^{C}(\bot G_{2} \lor_{1}, \land j) \bot_{1}, \varepsilon) \vdash^{C}(\bot G_{2} \lor_{1}, \land j) \bot_{1}, \varepsilon) \vdash^{C}$$
3.
$$\vdash^{C}(\bot G_{2} \lor_{1}, \land j) \bot_{1}, 4) \vdash^{\Pi}(\bot G_{2} \lor_{2}, \bot_{1}, 154) \vdash^{C}(\bot G_{2} \lor_{2}, \bot_{1}, 154) \vdash^{C}$$

$$\vdash^{C}(\bot G_{2} \lor_{1}, \land_{1}, \bot_{1}, \bot_{1}, \bot_{1}, 54) \vdash^{C}(\bot G_{2} \lor_{2}, \bot_{1}, 154) \vdash^{C}(\bot G_{2} \lor_{2}, \bot_{1}, 154) \vdash^{C}$$

$$\vdash^{C}(\bot G_{2} \lor_{2}, \bot_{1}, 2154) \vdash^{\Pi}(\bot G_{2} \lor_{2}, \bot_{1}, 2154) \vdash^{C}(\bot G_{2} \lor_{2}, \bot_{1}, 154) \vdash^{C}$$

$$\vdash^{C}(\bot G_{2} \lor_{2}, \bot_{1}, 2154) \vdash^{\Pi}(\bot G_{2} \lor_{2}, \bot_{1}, 2154) \vdash^{C}(\bot G_{2} \lor_{1}, \bot_{1}, \bot_{1},$$

Лабораторная работа №14

Построение LR(k) -анализатора на основе LR(0) -ситуаций и функций CLOSURE и GOTO . Построить конечный автомат для переходов между ситуациями.

Исходная грамматика $G = (\{S,F,L\},\{i,j,\&,\land,(,)\},P,S)$

Р:

- **1.** S→F^L
- 2. S → (S)
- 3. F→&L
- 4. F → i
- 5. L → j

Пополненая грамматика $G^{\sim} = (\{S', S, F, L\}, \{i, j, \&, \land, (,)\}, P^{\sim}, S')$

P~:

- 0. S'→S
- 1. S→F^L
- 2. S → (S)
- 3. F→&L
- 4. F→i
- 5. L → i

Построение функции FIRST:

$$FIRST(F^L) = \{\&, i\}, FIRST(S) = \{\{i\}, FIRST(S) = \{\{i\},$$

Построение функции FOLLOW:

```
FOLLOW(S)={),^{\perp}}

FOLLOW(F)={^{\wedge}}

FOLLOW(L)=FOLLOW(S)\cupFOLLOW(F)={),^{\perp},^{\wedge}}
```

Замыкание множеств пунктов:

 $I = CLOSURE(\{S' \rightarrow \cdot S\})$

$$\coprod$$
ar 1. I=CLOSURE({S'→·S})

$$\Box$$
 2. I=I∪{S→·F^L,S→·(S)}={S'→·S,S→·F^L,S→·(S)}

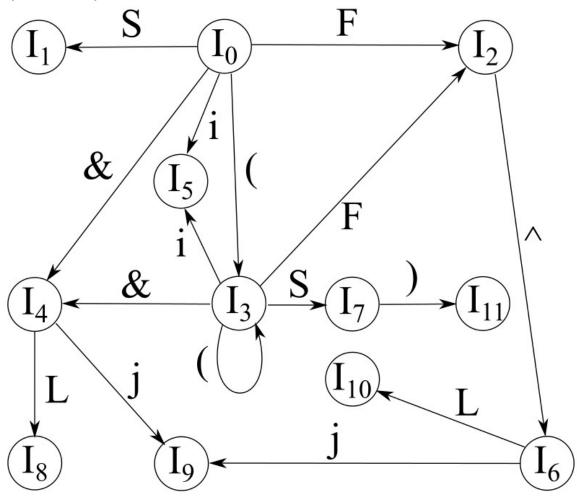
$$\Box$$
 a ∈ 3. I=I∪{F→⋅&L,F→⋅i}={S'→⋅S,S→⋅F∧L,S→⋅(S),F→⋅&L,F→⋅i}

$$I = \{S' \rightarrow \cdot S, S \rightarrow \cdot F \land L, S \rightarrow \cdot (S), F \rightarrow \cdot \&L, F \rightarrow \cdot i\}$$

Функция GOTO:

$$I_0 = CLOSURE(\{S' \rightarrow \cdot S\}) = \{S' \rightarrow \cdot S, S \rightarrow \cdot F \land L, S \rightarrow \cdot (S), F \rightarrow \cdot \&L, F \rightarrow \cdot i\}$$

Диаграмма переходов автомата:



Лабораторная работа №15

Построить управляющую таблицу для функций перехода g(x) и действий f(u), такты работы алгоритма.

Каноническая форма множества ситуаций:

```
C = \{ I_0 = \{ S' \rightarrow S, S \rightarrow F \land L, S \rightarrow (S), F \rightarrow \& L, F \rightarrow i \}, 
I_1 = \{ S' \rightarrow S \land \}, 
I_2 = \{ S \rightarrow F \land L \}, 
I_3 = \{ S \rightarrow ( \cdot S), S \rightarrow F \land L, S \rightarrow (S), F \rightarrow \& L, F \rightarrow i \}, 
I_4 = \{ F \rightarrow \& \cdot L, L \rightarrow j \}, 
I_5 = \{ F \rightarrow i \cdot \}, 
I_6 = \{ S \rightarrow F \land \cdot L, L \rightarrow j \}, 
I_7 = \{ S \rightarrow (S \cdot) \}, 
I_8 = \{ F \rightarrow \& L \cdot \}, 
I_9 = \{ L \rightarrow j \cdot \}, 
I_{10} = \{ S \rightarrow F \land L \cdot \}, 
I_{11} = \{ S \rightarrow (S) \cdot \} \}
```

Построение таблицы переходов и действий:

I ACTION GOTO												
I			GOTO									
	i	j	&	٨	()	上	S	F	L		
0	П, 5		П, 4		П, 3			1	2			
1							Д					
2				П, 6								
3	П, 5		П, 4		П, 3			7	2			
4		П, 9								8		
5				C, 4								
6		П, 9								10		
7						П, 11						
8				C, 3								
9				C, 5		C, 5	C, 5					
10						C, 1	C, 1					
11						C, 2	C, 2					

Д – допуск, С – свёртка, П – перенос, пустые клетки - ОШИБКА

Такты работы алгоритма, распознавание цепочек:

1. $(0, \&j \land j \perp, \varepsilon) \vdash^{\Pi}(0 \land 4, j \land j \perp, \varepsilon) \vdash^{\Pi}(0 \land 4 , j \land j \perp, \varepsilon) \vdash^{C}(0 \land 4 , k \land j \perp, 5) \vdash^{C}(0 \land 2, \land j \perp, 35) \vdash^{\Pi}$ 1. $\vdash^{\Pi}(0 \land 2 \land 6, j \perp, 35) \vdash^{\Pi}(0 \land 2 \land 6 , j \perp, 35) \vdash^{C}(0 \land 2 \land 10, \perp, 535) \vdash^{C}(0 \land 1, \perp, 1535) \vdash^{\Pi}$ $\vdash^{\Pi} AO\Pi YCK$ $(0, (\&j \land j) \perp, \varepsilon) \vdash^{\Pi}(0 \land 3, \&j \land j) \perp, \varepsilon) \vdash^{\Pi}(0 \land 3 \land 4, j \land j) \perp, \varepsilon) \vdash^{\Pi}(0 \land 3 \land 4 , j \land j) \perp, \varepsilon) \vdash^{C}$ 2. $\vdash^{C}(0 \land 3 \land 4 \land 8, \land j) \perp, 5) \vdash^{C}(0 \land 3 \land 2, \land j) \perp, 35) \vdash^{\Pi}(0 \land 3 \land 2 \land 6, j) \perp, 35) \vdash^{C}$ $\vdash^{C}(0 \land 3 \land 2 \land 6 \land 10,) \perp, 535) \vdash^{C}(0 \land 3 \land 7,) \perp, 1535) \vdash^{\Pi}(0 \land 3 \land 7 \land 11, \perp, 1535) \vdash^{C}$ $\vdash^{C}(0 \land 1, \perp, 21535) \vdash^{\Pi} AO\Pi YCK$ $(0, ((i \land j)) \perp, \varepsilon) \vdash^{\Pi}(0 \land 3, (i \land j)) \perp, \varepsilon) \vdash^{\Pi}(0 \land 3 \land 3 \land 2 \land 6, j)) \perp, \varepsilon) \vdash^{\Pi}(0 \land 3 \land 3 \land 2 \land 6, j)) \perp, \varepsilon) \vdash^{C}$ 3. $\vdash^{C}(0 \land 3 \land 2, \land 3) \vdash^{L} (0 \land 3 \land 3, \land 3,) \vdash^{L} (0 \land 3 \land 3, \land 3, 1) \perp, 154) \vdash^{C}$ $\vdash^{C}(0 \land 3 \land 3 \land 2, \land 3, 1) \vdash^{L} (0 \land 3 \land 3, 1, 1, 1) \vdash^{L} (154) \vdash^{C}$

 $\vdash^{\mathsf{C}}(0\ 3\ 7,)^{\perp},2154)$ $\vdash^{\mathsf{\Pi}}(0\ 3\ 7\ 11,^{\perp},2154)$ $\vdash^{\mathsf{C}}(0\ 1,^{\perp},22154)$ $\vdash^{\mathsf{\Pi}}$ ДОПУСК

Лабораторная работа №16 Реализовать LR(k)-анализатор по управляющей таблице (g,f) для LR(k)- грамматики.

```
Введите продукции:
S F^L
S (S)
F &L
Fi
Lј
Исходная
КС - грамматика:
Алфавит нетерминальных символов: SLF
Алфавит терминальных символов: : ) (j&i^
Правила:
{ S F^L; S (S); F &L; F i; L j }
После удаления е-продукций
Правила:
S F^L
S (S)
F &L
Γi
Lј
ΠЅ
Терминалы : )(j&i^$
Нетерминалы: SLFП
____
Вычислены множества FIRST для символов грамматики и строк
First( S ): (&i
First( L ): j
First(F): &i
First(\Pi): (&i
First( F^L ): &i
First((S)): (
First( &L ): &
First( i ): i
First( j ): j
First( S ): (&i
CreateCArray:
IO: { Π .S,$; S .F^L,$; S .(S),$; F .&L,^; F .i,^ }
Шаги с GoTo...
```

```
Создана последовательность С:
IO { Π .S,$; S .F^L,$; S .(S),$; F .&L,^; F .i,^ }
I1 { S (.S),$; S .F^L,); S .(S),); F .&L,^; F .i,^ }
I2 { F &.L,^; L .j,^ }
I3 { F i., ^ }
I4 { Π S.,$ }
I5 { F &L., ^ }
16 { S F.^L,$ }
I7 { S (.S),); S .F^L,); S .(S),); F .&L,^; F .i,^ }
I8 { L j., ^ }
19 { S F^.L,$; L .j,$ }
I10 { S (S.),$ }
I11 { S F^L.,$ }
I12 { S F.^L,) }
I13 { S (S).,$ }
I14 { L j.,$ }
I15 { S F^.L,); L .j,) }
I16 { S (S.), ) }
I17 { S F^L.,) }
I18 { S (S).,) }
I19 { L j.,) }
Создана ACTION таблица
ACTION[0, (] = s 1
ACTION[3, ^] = r F i
ACTION[2, j] = s 8
ACTION[5, ^] = r F \&L
ACTION[4, \$] = a
ACTION[7, (] = s 7
ACTION[6, ^] = s 9
ACTION[0, i] = s 3
ACTION[7, i] = s 3
ACTION[19, )] = r L j
ACTION[1, i] = s 3
ACTION[0, \&] = s 2
ACTION[16, )] = s 18
ACTION[14, \$] = r L j
ACTION[18, )] = r S (S)
ACTION[17, )] = r S F^L
ACTION[7, \&] = s 2
ACTION[9, j] = s 14
ACTION[8, ^] = r L j
ACTION[11, \$] = r \$ F^L
ACTION[10, )] = s 13
ACTION[13, \$] = r \$ (\$)
ACTION[1, (] = s 7]
ACTION[15, j] = s 19
ACTION[12, ^] = s 15
ACTION[1, \&] = s 2
```

```
Создана GOTO таблица
GOTO[1, S] = 10
GOTO[0, S] = 4
GOTO[2, L] = 5
GOTO[0, F] = 6
GOTO[7, S] = 16
GOTO[9, L] = 11
GOTO[7, F] = 12
GOTO[1, F] = 12
GOTO[15, L] = 17
Введите строку:
&j^j
Введена строка: &j^j$
Процесс вывода:
L->j
F->&L
L->j
S->F^L
Строка допущена
Продолжить? (y or n)
У
Введите строку:
(&j^j)
Введена строка: (&j^j)$
Процесс вывода:
L->j
F->&L
L->j
S->F^L
S->(S)
Строка допущена
Продолжить? (y or n)
У
Введите строку:
((i^j))
Введена строка: ((i^j))$
Процесс вывода:
F->i
L->j
S->F^L
S \rightarrow (S)
S->(S)
Строка допущена
 Продолжить? (y or n)
```