Week 7

Xiaoyuan Xie 谢晓园 xxie@whu.edu.cn 计算机学院E301

- 教材P164 4.6.2 为4.2.1中的文法构造SLR项集。计算这些项集的 GOTO函数。给出这个文法的语法分析表。这个文法是SLR文法吗?
 - 是SLR文法,解答如下。
 - 1) 提取左公因子和消除左递归后的增广文法:
 - 0) S' -> S
 - 1) S -> a B
 - 2) B -> a B A B
 - 3) B -> ε
 - 4) A -> +
 - 5) A -> *

- **教材P164 4.6.2** 为4.2.1中的文法构造SLR项集。计算这些项集的 GOTO函数。给出这个文法的语法分析表。这个文法是SLR文法吗?
 - 2) 构造项集:

I0	I1	I2	I3	I4
S'->·S S->·aB	S'->S-	S->a·B B->·aBAB B->·	S->aB·	B->a·BAB B->·aBAB B->·
I5	I6	I7	I8	I9
B->aB·AB A->·+ A->·*	B->aBA·B B->·aBAB B->·	A->+·	A->*•	B->aBAB·

- **教材P164 4.6.2** 为4.2.1中的文法构造SLR项集。计算这些项集的 GOTO函数。给出这个文法的语法分析表。这个文法是SLR文法吗?
 - 3) 语法分析表:
 - 无冲突

状态	ACTION				GOTO		
	а	+	*	\$	S	Α	В
10	s2				s1		
I1				acc			
I2	s4	r3	r3	r3			s3
I3				r1			
I4	s4	r3	r3	r3			s5
I5		s7	s8			s6	
16	s4	r3	r3	r3			s9
I7	r4			r4			
I8	r5			r5			
I9		r2	r2	r2			

■ 教材P164 4.6.3 利用4.6.2的语法分析表,给出输入 aa* a+ 时的动作。

	栈	符号	输入	动作
1)	0		aa*a+\$	移入
2)	02	а	a*a+\$	移入
3)	024	aa	*a+\$	根据 B -> ε 归约
4)	0245	aaB	*a+\$	移入
5)	02458	aaB*	a+\$	根据 A -> * 归约
6)	02456	aaBA	a+\$	移入
7)	024564	aaBAa	+\$	根据 B -> ε 归约
8)	0245645	aaBAaB	+\$	移入
9)	02456457	aaBAaB+	\$	根据 A -> + 归约
9)	02456456	aaBAaBA	\$	根据 B -> ε 归约
10)	024564569	aaBAaBAB	\$	根据 B -> aBAB 归约
11)	024569	aaBAB	\$	根据 B -> aBAB 归约
12)	023	аВ	\$	根据 S -> aB 归约
13)	01	S	\$	接受

■ 教材P164 4.6.5 说明下面的文法

$$A \rightarrow \epsilon$$

$$B \rightarrow \epsilon$$

是LL(1)的,但不是SLR(1)的。

- 1) 是LL(1)的。
 - 对于产生式 S->AaAb | BbBa 有 FIRST(AaAb) ∩ FIRST(BbBa) = {a}∩{b} = Φ
- 2) 不是SLR(1)的。
 - 构造项集有 I0 = { S'->·S, S->·AaAb, S->·BbBa, A->·, B->·}
 - 对于 I0 有 FOLLOW(A) = FOLLOW(B) = {a, b}。发生归约-归约冲突。

■ 教材P165 4.6.6 说明下面的文法

$$S \rightarrow S A \mid A$$

$$A \rightarrow a$$

是SLR(1)的,但不是LL(1)的。

- 1) 不是LL(1)的。
 - 含有左递归,且对于产生式 S->SA | A 有 FIRST(SA) = FIRST(A) = {a}
- 2) 是SLR(1)的。
 - 1) 构造增广文法为:
- 0) S' -> S
- 1) S -> a A
- 2) A -> a A
- $3) A \rightarrow \epsilon$

- 教材P165 4.6.6
 - 2) 是SLR(1)的。
 - 2) 构造项集:

I0	I1	I2	I3	I4	I5
S'->·S S->·aA	S'->S·	S->a·A A->·aA A->·	S->aA∙	A->a·A A->·aA A->·	A->aA·

- 3) 语法分析表:
 - 无冲突

状态	AC1	TION	GOTO		
	а	\$	S	Α	
10	s2		s1		
I1		acc			
I2	s4	r3		s3	
I3		r1			
I4	s4	r3		s5	
I5		r2			

Thank you!