

句構造文法（正規文法）

句構造文法の定義（再掲）

定義2: 句構造文法

$$G = (V, \Sigma, P, S)$$

▶ V : **記号**の集合

▶ $\Sigma (\subset V)$: アルファベット

要素は**終端記号**(terminal symbol)という。

▶ $V_N = V - \Sigma$

要素は**非終端記号**(nonterminal symbol)

$$V = \Sigma \cup V_N \quad \Sigma \cap V_N = \phi$$

▶ P : **ルール(構文規則)**の集合

要素は $\alpha \rightarrow \beta$, ただし $\alpha \in V^+, \beta \in V^*$

▶ S : **開始記号**(initial symbol)

$$S \in V_N$$

文法に 4 つの型(ルールに制限)

- ▶ タイプ0文法G0: 制限なし
- ▶ タイプ1文法G1: 文脈依存文法(csg)
- ▶ タイプ2文法G2: 文脈自由文法(cfg)
- ▶ **タイプ3文法G3: 正規文法(rg)**

$$A \rightarrow a \in P, A \rightarrow aB \in P \quad a \in \Sigma, A, B \in V_N$$

- ▶ タイプ3文法から生成される言語:
⇒ 正規言語(rl)

例

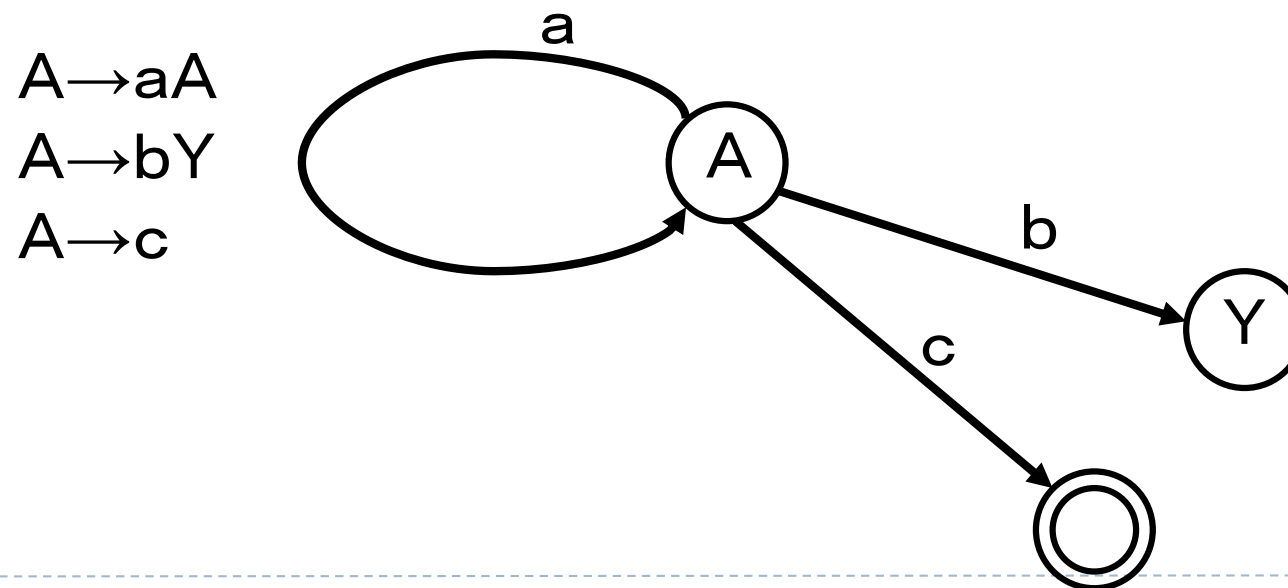
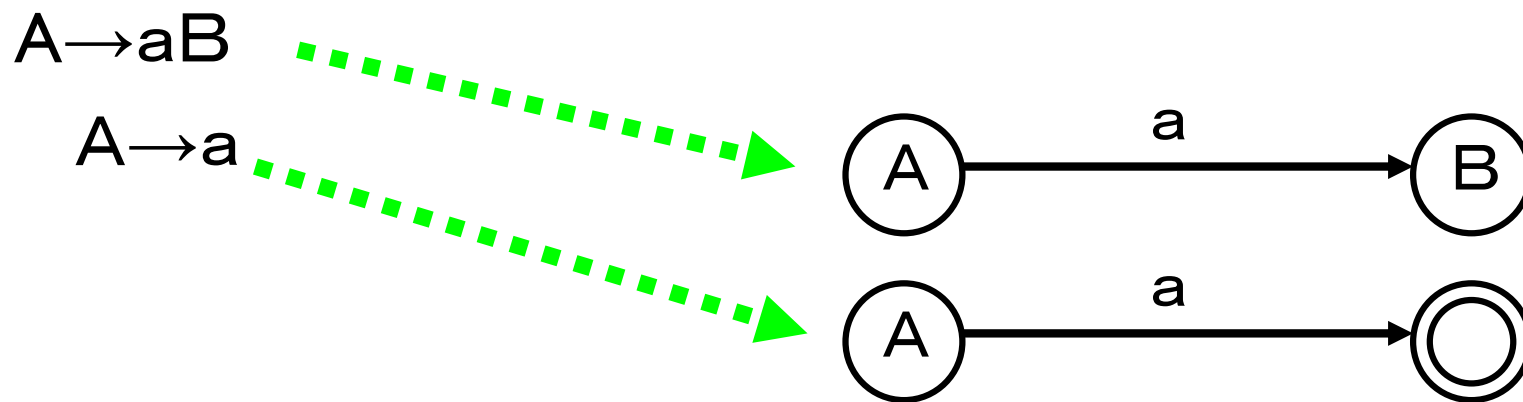
$$G_h = (\{S, S_l, S_p, S_{pl}, S_r\} \cup \Sigma, \Sigma, P_h, S)$$

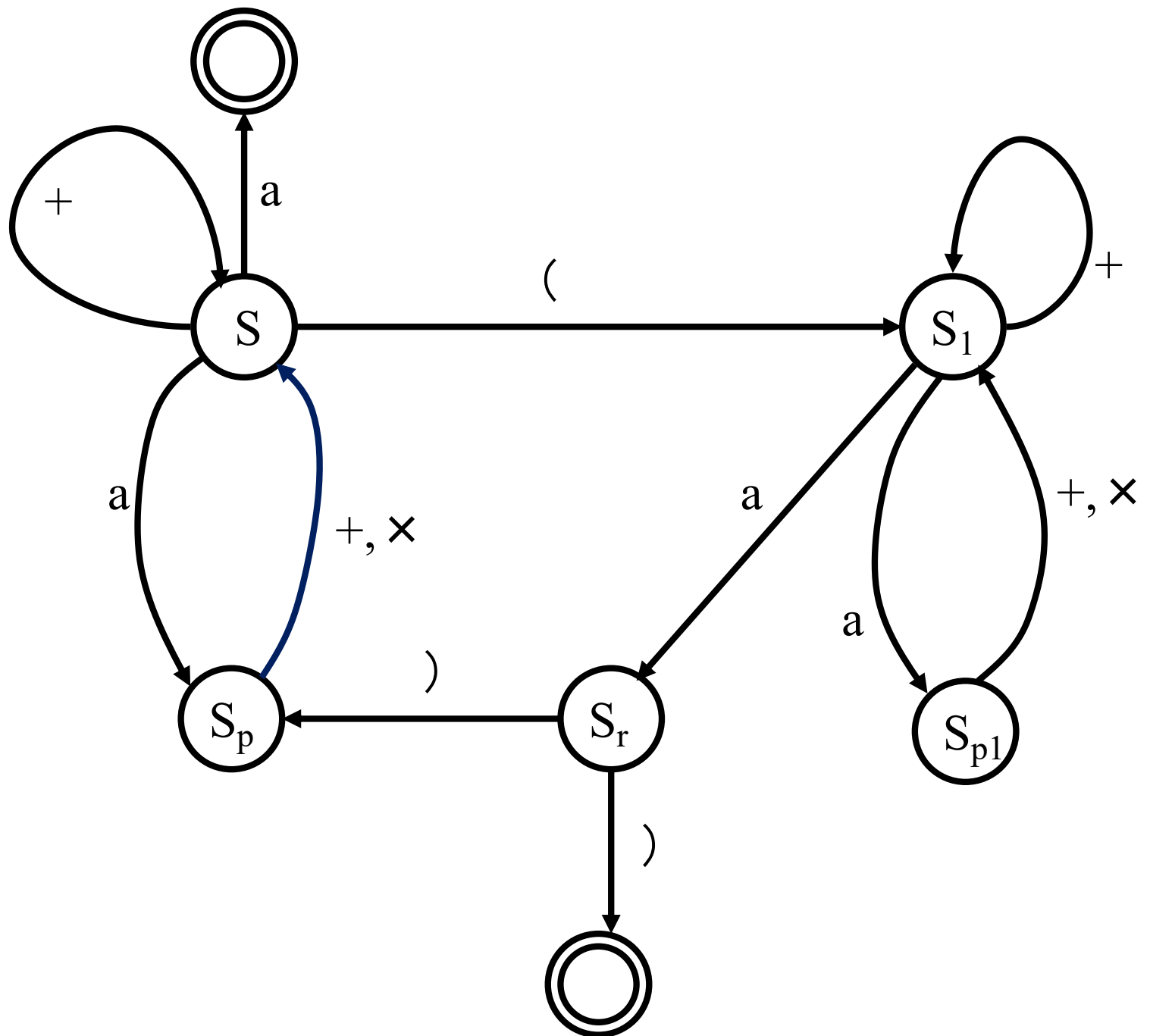
$$\Sigma = \{a, +, \times, (,)\}$$

$$P_h = \{S \rightarrow a, \quad S \rightarrow aS_p, \quad S \rightarrow (S_l, \quad S \rightarrow +S, \\ S_p \rightarrow +S, \quad S_p \rightarrow \times S, \\ S_l \rightarrow aS_r, \quad S_l \rightarrow aS_{pl}, \quad S_l \rightarrow +S_l, \\ S_{pl} \rightarrow +S_l, \quad S_{pl} \rightarrow \times S_l, \\ S_r \rightarrow), \quad S_r \rightarrow)S_p\}$$

$$S \Rightarrow aS_p \Rightarrow a \times S \Rightarrow a \times (S_l \Rightarrow a \times (aS_{pl} \Rightarrow a \times (a + S_l \Rightarrow a \times (a + aS_r \\ \Rightarrow a \times (a + a)$$

タイプ3 文法から有限オートマトンの生成





有限オートマトン

入力テープ



ヘッド



有限
制御部



有限オートマトンの定義

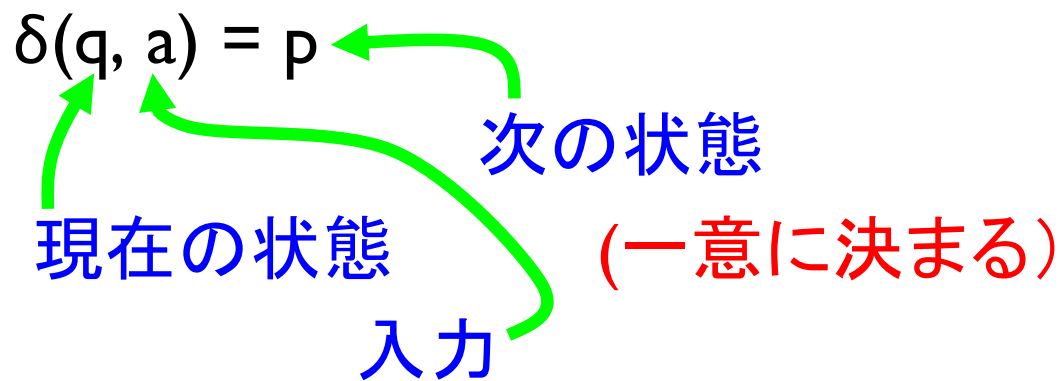
定義 $A = (K, \Sigma, \delta, q_0, F)$

- ▶ K : 状態の集合
- ▶ Σ : 入力テープ上の記号の集合
- ▶ δ : 状態遷移関数
- ▶ $q_0 \in K$: 初期状態
- ▶ $F \subset K$: 最終状態の集合

決定性FA(DFA)

状態遷移関数

$$\delta(q, a) = p$$



$$\delta(q, xa) = \delta(\delta(q, x), a)$$

$$\text{つまり、}\delta(q, x_1x_2\dots x_n) =$$

$$\delta(\dots\delta(\delta(q, x_1), x_2), \dots, x_n)$$

DFA Aで受理される言語

定義

dfa $A = (K, \Sigma, \delta, q_0, F)$ で受理される言語

$$T(A) = \{w \mid w \in \Sigma^*, \delta(q_0, w) \in F\}$$

例 $L_m = \{\text{連続する 2 つの a を含む語}\}$

$$A_{m1} = (\{q_0, q_1, q_e\}, \{a, b\}, \delta_{m1}, q_0, \{q_e\})$$

$$\delta_{m1}(q_0, a) = q_1, \delta_{m1}(q_0, b) = q_0,$$

$$\delta_{m1}(q_1, a) = q_e, \delta_{m1}(q_1, b) = q_0,$$

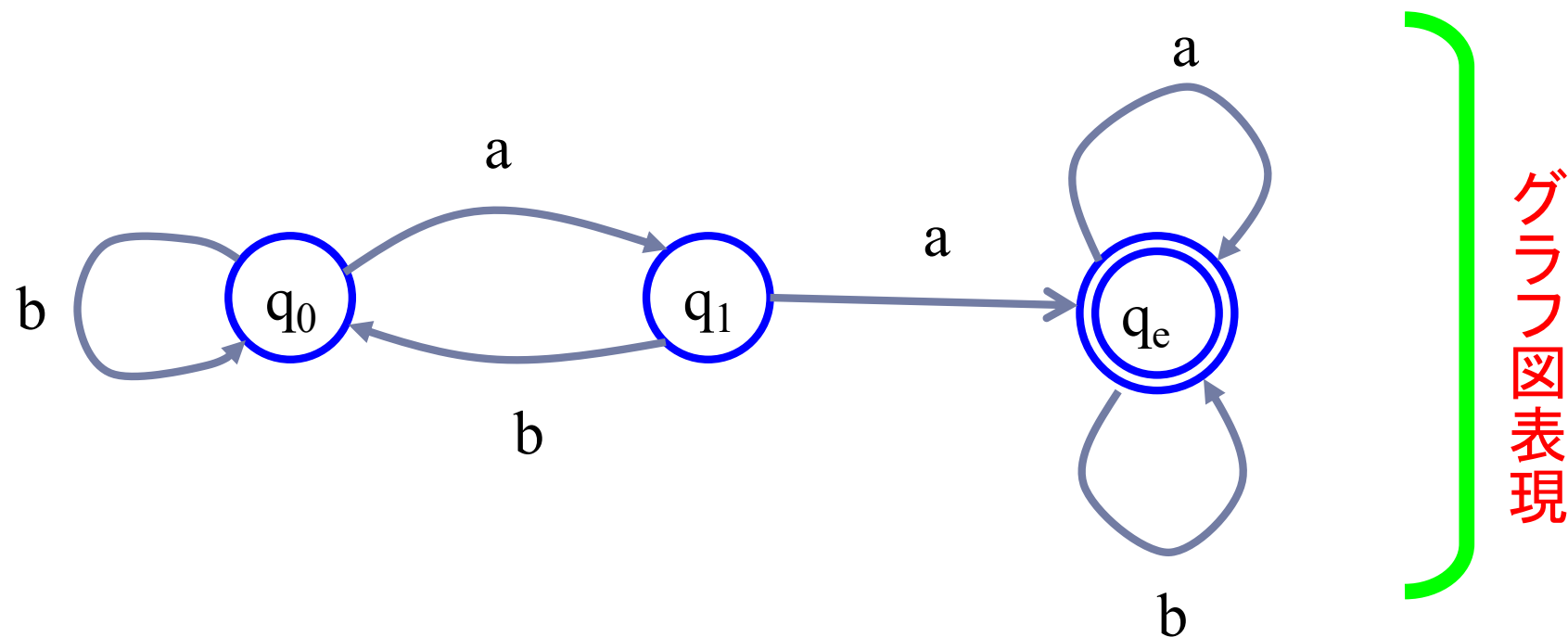
$$\delta_{m1}(q_e, a) = q_e, \delta_{m1}(q_e, b) = q_e,$$

関数表現

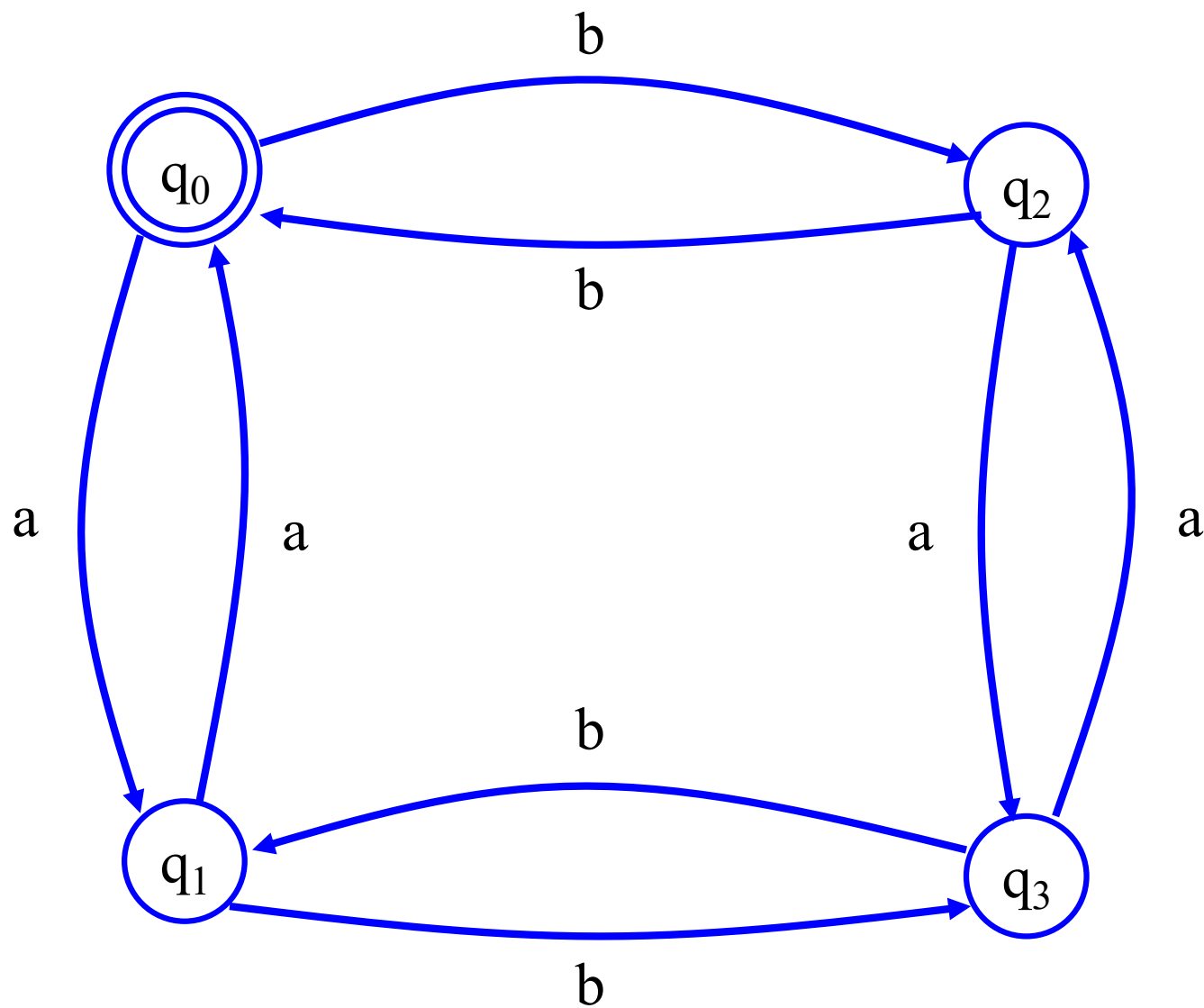
δ_{m1}	q_0	q_1	q_e
a	q_1	q_e	q_e
b	q_0	q_0	q_e

表表現

例 $L_m = \{\text{連続する 2 つの a を含む語}\}$



例 $L_n = \{\text{偶数個の } a \text{ と偶数個の } b \text{ よりなる語}\}$



非決定性FA (NFA)

状態遷移関数

$$\delta(q, a) = \{p_1, \dots, p_k\}$$

現在の状態 次の状態
入力 (複数あってよい)

$$\delta(q, \varepsilon) = \{q\}$$

$$\delta(q, xa) = \bigcup_{p \in \delta(q, x)} \delta(p, a)$$

つまり

$$\delta(q, x_1 x_2 x_3 \dots x_n)$$

$$= \left(\begin{array}{l} S_1 = \delta(q, x_1) \\ S_2 = \bigcup_{p \in S_1} \delta(p, x_2) \\ S_3 = \bigcup_{p \in S_2} \delta(p, x_3) \\ \dots \\ S_n = \bigcup_{p \in S_{n-1}} \delta(p, x_n) \\ \text{としたときの } S_n \end{array} \right.$$

NFA Aで受理される言語

定義

nfa $A = (K, \Sigma, \delta, q_0, F)$ で受理される言語

$$T(A) = \{w \mid w \in \Sigma^*, p \in \delta(q_0, w), p \in F\}$$

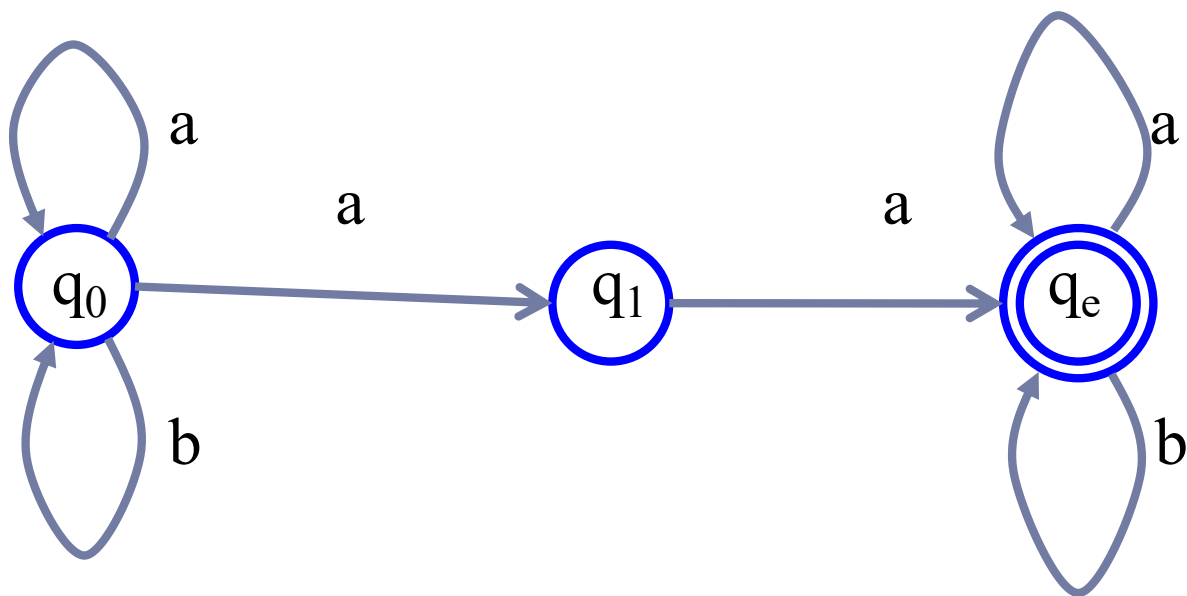
例

$$A_{m2} = (\{q_0, q_1, q_e\}, \{a, b\}, \delta_{m2}, q_0, \{q_e\})$$

$$\delta_{m2}(q_0, a) = \{q_0, q_1\}, \delta_{m2}(q_0, b) = \{q_0\},$$

$$\delta_{m2}(q_1, a) = \{q_e\},$$

$$\delta_{m2}(q_e, a) = \{q_e\}, \delta_{m2}(q_e, b) = \{q_e\},$$



定理

L:あるnfaによって受理

iff

Lを受理するdfaが存在

証明

nfa $A=(K,\Sigma,\delta,q_0,F)$, $L=T(A)$ から $L=T(A')$ となる
dfa $A'=(K',\Sigma,\delta',q_0',F')$ を作る。

① $K'=2^K$

K の要素..... q_1, q_2, \dots

K' の要素..... $\{q_1\}, \{q_2\}, \dots, \{q_1, q_2\}, \dots$

② $q_0' = \{q_0\}$ q_0 のみからなる集合

A' における状態は、 A の状態の集合

③ $F' = \{Q | \exists q \in Q \in K', q \in F\}$

Fの要素を少なくとも1つ含むK'の要素を集めたもの

④ $\delta'(\{q_1, \dots, q_i\}, a) = \bigcup_{q \in \{q_1, \dots, q_i\}} \delta(q, a)$

すべての q_j ($j=1 \sim i$)について $\delta(q_j, a)$ をあつめたもの。

最後に、 $w=a_0a_1\dots a_n \in T(A)$ に対して、得られたdfa A' が w を受理することを確認する

まず、

$q_0 \xrightarrow{a_0} q_1 \xrightarrow{a_1} q_2 \rightarrow \dots \xrightarrow{a_n} q_e$ が存在する。

ただし、 $\delta(q_0, a_0) \ni q_1$

$\delta(q_1, a_1) \ni q_2$

\dots

$\delta(q_n, a_n) \ni q_e$

よって、 $\delta'(\{\dots q_0 \dots\}, a_0) = \{\dots q_1 \dots\}$

$\delta'(\{\dots q_1 \dots\}, a_1) = \{\dots q_2 \dots\}$

\dots

$\delta'(\{\dots q_n \dots\}, a_n) = \{\dots q_e \dots\}$

よって $\begin{matrix} a_0 & & a_1 & & \dots & & a_n \\ \{\dots q_0 \dots\} & \rightarrow & \{\dots q_1 \dots\} & \rightarrow & \{\dots q_2 \dots\} & \rightarrow & \dots & \rightarrow & \{\dots q_e \dots\} \end{matrix}$
が存在する。

例

$$1. \delta'(\{q_0\}, a) = \{q_0, q_1\}$$

$$2. \delta'(\{q_0\}, b) = \{q_0\}$$

$$\begin{aligned} 3. \delta'(\{q_0, q_1\}, a) &= \delta(q_0, a) \cup \delta(q_1, a) \\ &= \{q_0, q_1\} \cup \{q_e\} \\ &= \{q_0, q_1, q_e\} \end{aligned}$$

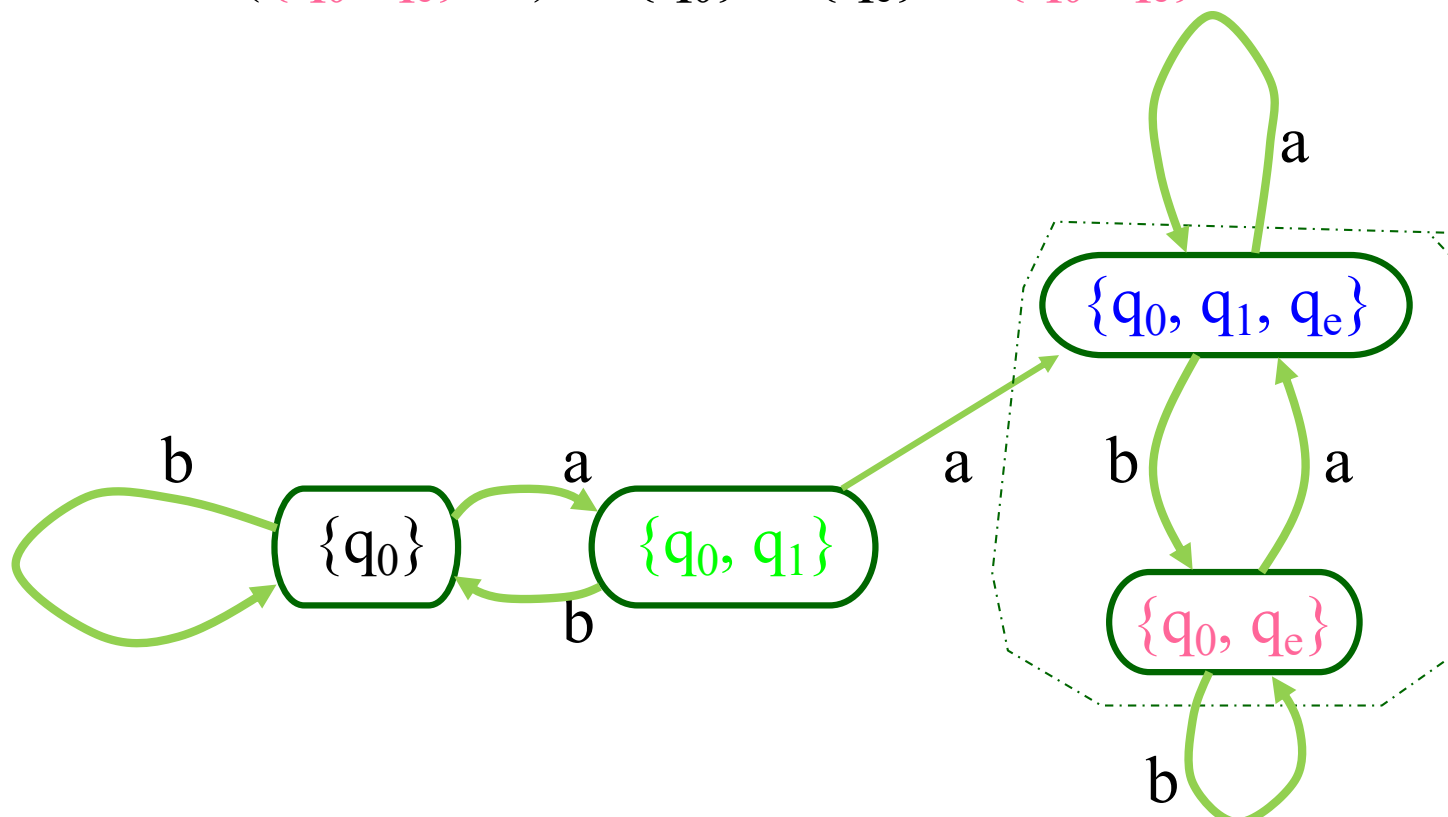
$$\begin{aligned} 4. \delta'(\{q_0, q_1\}, b) &= \delta(q_0, b) \cup \delta(q_1, b) \\ &= \{q_0\} \cup \varnothing \\ &= \{q_0\} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} 5. \delta'(\{q_0, q_1, q_e\}, a) &= \delta(q_0, a) \cup \delta(q_1, a) \cup \delta(q_e, a) \\ &= \{q_0, q_1\} \cup \{q_e\} \cup \{q_e\} \\ &= \{q_0, q_1, q_e\} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} 6. \delta'(\{q_0, q_1, q_e\}, b) &= \delta(q_0, b) \cup \delta(q_1, b) \cup \delta(q_e, b) \\ &= \{q_0\} \cup \varnothing \cup \{q_e\} \\ &= \{q_0, q_e\} \end{aligned}$$

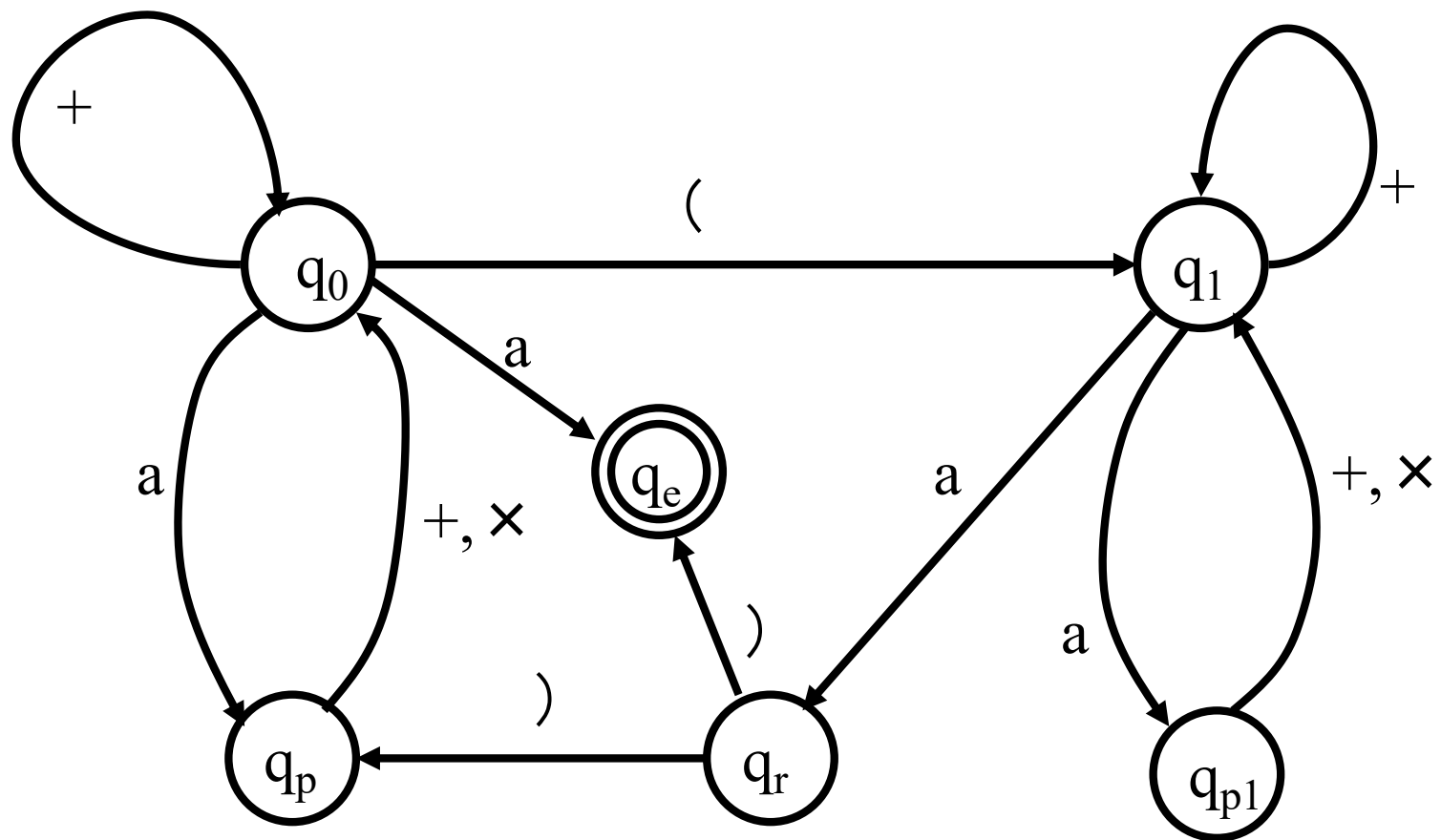
$$7. \delta'(\{q_0, q_e\}, a) = \{q_0, q_1\} \cup \{q_e\} = \{q_0, q_1, q_e\}$$

$$8. \delta'(\{q_0, q_e\}, b) = \{q_0\} \cup \{q_e\} = \{q_0, q_e\}$$



$\{q_0, q_1, q_e\}$ と $\{q_0, q_e\}$ をまとめて1つの状態(最終)
 q_e' と考えることができる。

例



前の例の決定性FAへの変換

	$\{q_0\}$	$\{q_1\}$	$\{q_p, q_e\}$	$\{q_r, q_{p1}\}$
a	$\{q_p, q_e\}$	$\{q_r, q_{p1}\}$	\sim	\sim
+	$\{q_0\}$	$\{q_1\}$	$\{q_0\}$	$\{q_1\}$
\times	\sim	\sim	$\{q_0\}$	$\{q_1\}$
($\{q_1\}$	\sim	\sim	\sim
)	\sim	\sim	\sim	$\{q_p, q_e\}$

定理

タイプ3文法 $G=(V, \Sigma, P, S)$

\rightarrow fa $A=(K, \Sigma, \delta, S, F)$, $T(A)=L(G)$

証明

① $K = V_N \cup \{q_e\}$

② $F = \{q_e\}$

③ $B \rightarrow a \in P$ なら $q_e \in \delta(B, a)$

$B \rightarrow aC \in P$ なら $C \in \delta(B, a)$

$w = a_1 a_2 \dots a_k \in L(G)$ について

$S \Rightarrow a_1 Q_1 \Rightarrow a_1 a_2 Q_2 \Rightarrow a_1 a_2 a_3 Q_3 \Rightarrow \dots \Rightarrow a_1 \dots a_k$
なる Q_1, \dots, Q_{k-1} が存在する。

$Q_1 \in \delta(S, a_1), Q_2 \in \delta(Q_1, a_2), \dots, q_e \in \delta(Q_{k-1}, a_k)$

のように状態遷移関数をつくれば、

$\delta(S, w) \ni q_e$

つまり、 $w \in T(A)$

定理 (前の定理の逆)

fa $A = (K, \Sigma, \delta, q_0, F)$

iff

タイプ3文法 $G = (K, \Sigma, P, q_0), L(G) = T(A)$

(証明は省略)

文法 $G \Longrightarrow \text{nfa } A \Longrightarrow \text{dfa } A'$

まとめ

1. 正規文法の定義(再掲)
2. 有限オートマトン
 1. 決定性有限オートマトン(DFA)の定義
 2. 非決定性有限オートマトン(NFA)の定義
3. 変換: 文法 \Rightarrow NFA \Rightarrow DFA

課題

次の文法から、

- ▶ 非決定性faを書け(図でよい)。
- ▶ 上のnfaをdfaに変換せよ(関数をつくれ)。

$G = (\{A, B, C, D, E, F, a, +, (,)\}, \{a, +, (,)\}, P, A)$

$P = \{A \rightarrow a, A \rightarrow aB, A \rightarrow (C, B \rightarrow +A,$
 $C \rightarrow aD, C \rightarrow aE, C \rightarrow aF,$
 $D \rightarrow +C, E \rightarrow)B, F \rightarrow)\}$