- 1. 给出结构模式识别方法的定义。
- 2. 画出一个句法模式识别的系统框图, 简述构建该系统的步骤。
- 3. 简述文法的分类以及相应的定义。
- **4.** 考虑文法 G = (N, T, P, S), 其中 N = {S, A, B}, T={a, b, c}, 以及 P: (1) S → aAb (2) A → aBC (3) B → bBc (4) B → a 问:
- (1) 说明以上文法定义中各符号的含义?
- (2) 这是什么文法?
- (3) 由此可以生成的语言? (要求给出推导过程)
- 5. 已知一个非确定的有限状态自动机  $A = (Q, \Sigma_I, \delta, q_0, F)$ , 其中,

Q = 
$$\{q_0, q_1, q_2\}$$
,  $\Sigma_I = \{0, 1\}$ ,  $F=\{q_2\}$ , 以及 $\delta$ :

(1) 
$$\delta(q_0, 0) = \{q_0, q_1\}$$
 (2)  $\delta(q_0, 1) = \{q_1, q_2\}$ 

(3) 
$$\delta(q_1,0) = \{q_1\}$$
 (4)  $\delta(q_1,1) = \{q_2\}$ 

(5) 
$$\delta(q_2,0) = \{q_2\}$$
 (6)  $\delta(q_2,1) = \{q_2\}$ 

## 请你:

- (1) 给出状态转移表以及状态转移图。
- (2) 构造对应的确定的有限状态自动机,并给出状态转移图。

## \*[选做题] 虽然本题不计入本次作业成绩,但要求掌握.若能正确完成,则本次作业附加 2 分,但最终得分不超过满分上限.

试用 CYK 算法判断符号串 x = b+c\*a 能否被上下文无关文法 G = (N, T, P, S) 所接收。其中, $N = \{S, T\}$ , $T = \{a, b, c, +, *\}$ ,以及 P:

(1) S  $\rightarrow$  T, (2) S  $\rightarrow$  S+T, (3) T $\rightarrow$ I, (4), T $\rightarrow$ T\*I, (5) I $\rightarrow$ a, (6) I $\rightarrow$ b, (7) I $\rightarrow$ c.