



LR分析法总结



中国科学技术大学
University of Science and Technology of China

		SLR	LALR	LR(1)
初始状态		$[S' \rightarrow \cdot S]$	$[S' \rightarrow \cdot S, \$]$	$[S' \rightarrow \cdot S, \$]$
项目集		LR(0) CLOSURE(I)	合并LR(1)项目集 族的同心项目集	LR(1), CLOSURE(I) 搜索符考虑 FISRT (βa)
动作	移进	$[A \rightarrow \alpha \cdot a \beta] \in I_i$ $\text{GOTO}(I_i, a) = I_j$ ACTION $[i, a] = sj$	与LR(1)一致	$[A \rightarrow \alpha \cdot a \beta, b] \in I_i$ $\text{GOTO}(I_i, a) = I_j$ ACTION $[i, a] = sj$
	归约	$[A \rightarrow \alpha] \in I_i, A \neq S'$ $a \in \text{FOLLOW}(A)$ ACTION $[i, a] = rj$	与LR(1)一致	$[A \rightarrow \alpha, a] \in I_i$ $A \neq S'$ ACTION $[i, a] = rj$
	接受	$[S' \rightarrow S \cdot] \in I_i$ ACTION $[i, \$] = acc$	与LR(1)一致	$[S' \rightarrow S \cdot, \$] \in I_i$ ACTION $[i, \$] = acc$
	出错	空白条目	与LR(1)一致	空白条目
GOTO		$\text{GOTO}(I_i, A) = I_j$ GOTO $[i, A] = j$	与LR(1)一致	$\text{GOTO}(I_i, A) = I_j$ GOTO $[i, A] = j$
状态量		少(几百)	与SLR一样	多(几千)