## Глава 4. Восходящий синтаксический анализ

## 4.6. LR-таблицы разбора

## **4.6.2.** *SLR*(1)-грамматики

Более мощный подкласс LR(1)-грамматик — так называемые SLR(1)-грамматики — простые (Simple) LR(1)-грамматики. Во многом SLR(1)-метод построения SLR(1)-таблицы разбора совпадает с LR(0)-методом. Как и в LR(0)-методе, пункты не содержат предпросмотра, т. е. используются LR(0)-пункты. Отличие заключается в том, что SLR(1)-таблица разбора может содержать конфликты определенного вида, которые могут быть разрешены путем просмотра очередного входного символа.

SLR(1)-метод требует вычисления функции

$$Follow(X) = \{a \mid S \stackrel{*}{\Rightarrow} \alpha X a \beta \}, a \in V_T, \alpha \in V_T^*, \beta \in (V_T \cup V_N)^*,$$

для каждого нетерминала X грамматики. Эта функция определяет множество терминалов, которые могут следовать непосредственно за нетерминалом X в какой-либо сентенциальной форме, выводимой из начального нетерминала S. Формальный процесс вычисления функции Follow подробно изложен при рассмотрении LL(1)-грамматик. Значения данной функции используются только для реализации свертки. Если имеется пункт  $[A \to \alpha \bullet]$ , свертка должна выполняться для всех терминалов  $a \in Follow(A)$ , т. е. в SLR(1)-таблицу разбора элементы свертки вносятся только в столбцы, соответствующие возможным символам-следователям.

Рассмотрим процесс построения SLR(1)-таблицы разбора для грамматики с продукциями

- 1)  $S \rightarrow AB$
- 2)  $A \rightarrow aA$
- 3)  $A \rightarrow a$
- 4)  $B \rightarrow bB$
- 5)  $B \rightarrow \varepsilon$

Функция Follow для нетерминалов грамматики имеет следующие значения:  $Follow(S) = \{\bot\}$ ,  $Follow(A) = \{b, \bot\}$ ,  $Follow(B) = \{\bot\}$ .

SLR(1)-автомат

Таблица 4.8

SER(1)-abtomat							
Состояние	Пункты	Символ	Состояние-	Свертка			
Состоинис	Пушкты	перехода	преемник				
$I_0$	$S' \rightarrow \bullet S \perp$	S	stop				
	$S \to \bullet AB$	A	$I_1$				
	$A \rightarrow \bullet aA$		1.				
	$A \rightarrow \bullet a$	а	$I_5$				
$I_1$	$S \to A \bullet B$	В	$I_2$				
	$B \to \bullet bB$	b	$I_3$				
	$B \rightarrow \bullet$	L		R5			
$I_2$	$S \rightarrow AB \bullet$			<i>R</i> 1			
$I_3$	$B \to b \bullet B$	В	$I_4$				
	$B \to \bullet bB$	b	$I_3$				
	$B \rightarrow \bullet$	L		R5			
$I_4$	$B \to bB \bullet$			<i>R</i> 4			
$I_5$	$A \rightarrow a \bullet A$	A	$I_6$				
	$A \rightarrow a \bullet$	$b, \perp$		<i>R</i> 3			
	$A \rightarrow \bullet aA$	a	1				
	$A \rightarrow \bullet a$	а	$I_5$				
$I_6$	$A \rightarrow aA \bullet$	$b, \perp$		<i>R</i> 2			

SLR(1)-автомат представлен в табл. 4.8. Значения функции Follow включены в столбец «символ перехода» для строк, соответствующих свертке. Это удобно для визуальной проверки состояний на наличие конфликтов.

- 1)  $S \rightarrow AB$
- $2) A \rightarrow aA$
- $3) A \rightarrow a$
- 4)  $B \rightarrow bB$
- 5)  $B \rightarrow \varepsilon$

Функция *Follow* для нетерминалов грамматики:

$$Follow(S) = \{\bot\},\$$
  
 $Follow(A) = \{b, \bot\},\$   
 $Follow(B) = \{\bot\}.$ 

Следует обратить внимание на то, что для продукции  $S' \to S \bot$  построены не все пункты, а только  $[S' \to \bullet S \bot]$  в состоянии  $I_0$  и  $[S' \to S \bullet \bot]$  в состоянии stop (в таблице соответствующая строка не показана). Это связано с тем, что в грамматике не существует более ни одной продукции, в правой части которой содержался бы нетерминал S. Поэтому пункт  $[S' \to S \bullet \bot]$  однозначно устанавливает успешное завершение разбора, и нет смысла строить дополнительное состояние для пункта  $[S' \to S \bot \bullet]$ .

Из SLR(1)-автомата видно, что данная грамматика не является LR(0)-грамматикой, поскольку состояния  $I_1$ ,  $I_3$  и  $I_5$  имеют конфликты типа «перенос/свертка». Такие состояния называются HeadekBamhumu.

В состояниях  $I_1$  и  $I_3$  необходимо выполнить два перехода по символам B и b и одну свертку для продукции  $B \to \varepsilon$ . Чтобы разрешить этот конфликт, очередной входной символ сравнивается с возможным символом-следователем для нетерминала B, т. е. для нетерминала из левой части продукции, для которой выполняется свертка. Поскольку  $Follow(B) = \{\bot\}$ , то, если входным символом является символ  $\bot$ , должна выполняться свертка. Таким образом, в состояниях  $I_1$  и  $I_3$  по символам B и b выполняется перенос, а по символу  $\bot$  – свертка. Эти символы не совпадают, конфликта нет, неадекватность снимается.

В состоянии  $I_5$  перенос выполняется по символам A и a, а свертка — по символам b и  $\bot$ , поскольку  $Follow(A) = \{b, \bot\}$ , т. е. если очередным входным символом является b или  $\bot$ , выполняется свертка для продукции  $A \to a$ . Неадекватность снимается.

В состояниях  $I_2$ ,  $I_4$  и  $I_6$  выполняются только свертки (конфликтов нет), поэтому при построении таблицы разбора можно было бы включить соответствующие элементы свертки во все столбцы этих состояний, как это делалось в LR(0)методе. Однако SLR(1)-метод, рассматривая только возможные символыследователи, исключает из таблицы несколько элементов свертки. В состоянии  $I_2$ выполняется свертка для продукции  $S \to AB$ , а  $Follow(S) = \{\bot\}$ , т. е. за S может следовать только символ  $\bot$  и никакой другой. Поэтому для состояния  $I_2$  элемент свертки R1 включается только в столбец  $\bot$ . Аналогично в состоянии  $I_4$  элемент R4(свертка для  $B \to bB$ ) включается в столбец  $\bot$ , поскольку  $Follow(B) = \{\bot\}$ , а в состоянии  $I_6$  элемент R2 (свертка для  $A \to aA$ ) записывается в столбцы b и  $\bot$ , так как  $Follow (A) = \{b, \bot\}$ . Если этого не сделать, то некоторые синтаксические ошибки будут обнаружены на более поздних шагах анализа (но не позднее в смысле считанного текста). Соответствующая SLR(1)-таблица разбора представлена в табл. 4.9.

Таблица 4.9 SLR(1)-таблица разбора

SER(1) Tuosiniqui puscopu						
Номер состояния	S	$\boldsymbol{A}$	В	а	b	Т
0	stop	<i>S</i> 1		<i>S</i> 5		
1			<i>S</i> 2		<i>S</i> 3	<i>R</i> 5
2						<i>R</i> 1
3			<i>S</i> 4		<i>S</i> 3	<i>R</i> 5
4						<i>R</i> 4
5		<i>S</i> 6		<i>S</i> 5	<i>R</i> 3	<i>R</i> 3
6					<i>R</i> 2	<i>R</i> 2

Таким образом, если все конфликты можно разрешить рассмотренным выше способом, т. е. достаточно проанализировать значения функции Follow при реализации свертки, грамматика относится к подклассу SLR(1)-грамматик. В противном случае необходимо использовать более сложные и мощные методы построения таблиц разбора.

SLR(1)-метод часто используется на практике, так как большинство стандартных синтаксических конструкций языков программирования легко выражаются с помощью SLR(1)-грамматик. Однако возможны конструкции, с которыми SLR(1)-метод не может справиться.

## Для наглядности на одной странице приведены и SLR(1)-автомат, и SLR(1)-таблица разбора

*SLR*(1)-таблица разбора

2==-(=) = F F						
Номер состояния	S	A	В	а	b	Т
0	stop	<i>S</i> 1		<i>S</i> 5		
1			<i>S</i> 2		<i>S</i> 3	R5
2						<i>R</i> 1
3			<i>S</i> 4		<i>S</i> 3	R5
4						R4
5		<i>S</i> 6		<i>S</i> 5	R3	R3
6					R2	R2

Состояние	Пункты	Символ перехода	Состояние- преемник	Свертка
$I_0$	$S' \rightarrow \bullet S \perp$	S	stop	
	$S \rightarrow \bullet AB$	A	$I_1$	
	$A \rightarrow \bullet aA$		ı	
	$A \rightarrow \bullet a$	a	$I_5$	
$I_1$	$S \to A \bullet B$	В	$I_2$	
	$B \to \bullet bB$	b	$I_3$	
	$B \rightarrow \bullet$			R5
$I_2$	$S \rightarrow AB \bullet$	Т		<i>R</i> 1
$I_3$	$B \to b \bullet B$	В	$I_4$	
	$B \to \bullet bB$	b	$I_3$	
	$B \rightarrow \bullet$			R5
$I_4$	$B \rightarrow bB \bullet$			R4
$I_5$	$A \rightarrow a \bullet A$	A	$I_6$	
	$A \rightarrow a \bullet$	$b, \perp$		R3
	$A \rightarrow \bullet aA$		ı	
	$A \rightarrow \bullet a$	a	$I_5$	
$I_6$	$A \rightarrow aA \bullet$	$b, \perp$		R2