正则表达 式—自动 机的转换 工具

项目设计文档

Version1.0

作者: 刘培尊 2009212542

欧阳明 2009212622

目录

1	坝目访	3.5	3
	1.1	开发环境	3
	1.2	项目要求	3
2	需求分	↑析	3
	2.1	总体分析	3
	2.2	正则表达式到 DFA	4
	2.3	自动机到正则表达式的转化	4
3	3 概要设计		4
	3.1	正则表达式到 NFA	4
	3.2	NFA 到 DFA 的转化	5

1 项目说明

1.1 开发环境

操作系统: Microsoft Windows XP Professional 5.1.2600 Service Pack 3 Build 2600

机器配置: Memory: 2G;

CPU: x86 Family 6 Model 23 Stepping 10 Genuine Intel ~2599 Mhz

实验环境: Eclipse-jee-galileo-win32

1.2 项目要求

项目的要求如下:

- 用Java编写,要求有良好的可扩展性
- 正则表达式转换为自动机
- 自动机转换到正则表达式

2 需求分析

2.1 总体分析

结合第 1 章中的项目要求,我们来分析项目的需求,根据要求 1,我们选择了 Eclipse 的开发平台。

在本项目中需要把读者的输入一个字符串转换为 DFA。在这之前需要判断读者输入的字符串是否为正则表达式,而这已经由正则表达式一题完成了相应的功能了。我们需要做的就是把一个确定为正则表达式的字符串转换为 DFA。

另外项目需要把一个 DFA 转换为一个正则表达式。

下图表示的是正则表达式、DFA 与 NFA 的关系:

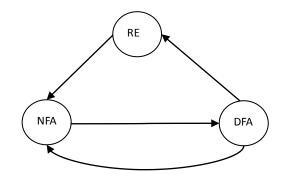


图 1 正则表达式、DFA 与 NFA 之间关系图

2.2 正则表达式到 DFA

要把正则表达式转化为 DFA,可以编写相关算法进行直接的转换,但毫无疑问,这将会增加程序设计过程的复杂性,并且代码的编写也会变得复杂,也会影响代码的优雅,降低代码的可阅读性。为此,我们把整个项目拆分为下面三个模块:

- 由正则表达式构造相应的 NFA;
- 把 NFA 转化为与其等价的 DFA;
- 最小化 DFA。

2.3 自动机到正则表达式的转化

这个转化,相对要简单些,我们只需要读取输入的自动机(DFA 或者 NFA)然后,然后把其转换为正则表达式即可。

3 概要设计

3.1 正则表达式到 NFA

这是本项目的一个重点,在把正则表达式转化为 NFA 的过程中,一般是使用 Thompson 构造法。

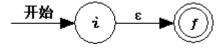
输入:字母表 Σ 上的正则表达式

输出:能够接受L(r)的NFAN

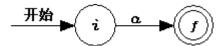
方法:首先将构成 r 的各个元素分解,对于每一个元素,按下规则 1 和规则 2 生成 NFA。

注意:如果r中记号a出现了多次,那么对于a的每次出现都需要生成一个单独的NFA, 之后依照正规表达式r的文法规则,将生成的NFA按照下述规则3组合在一起。

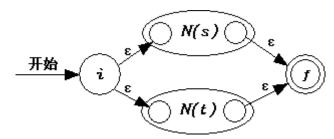
• 规则 1 对于空记号 ε, 生成下面的 NFA:



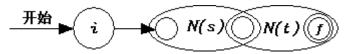
• 规则 2 对于 Σ 的字母表中的元素 α ,生成下面的 NFA:



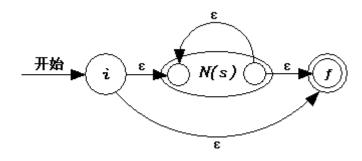
- **规则 3** 令正规表达式 s 和 t 的 NFA 分别为 N(s)和 N(t):
- 1. 对于 s|t, 按照以下的方式生成 NFA N(s|t):



2. 对于 st,按照以下的方式生成 NFA N(st):



3. 对于 s^* ,按照以下的方式生成 NFA N(s^*):



4. 对于(s), 使用 s 本身的 NFA N(s)

3.2 NFA 到 DFA 的转化

输入: NFA N

输出: 能够接受与 N 相同语言的 DFA D

方法: 为 D 构造对应的状态迁移表 DTrans。DFA 的各个状态为 NFA 的状态集合,对于每一个输入符号, D 模拟 N 中可能的状态迁移。

定义转换操作如下表所示:

操作名称	描述
ε-closure(s)	从 NFA 的状态 s 出发,仅通过 $ε$ 迁移能够到达的 NFA 的状态集合
ε-closure(T)	从 T 中包含的某个 NFA 的状态 s 出发, 仅通过 ϵ 迁移能够到达的 NFA 的
	状态集合
move(T, a)	从 T 中包含的某个 NFA 的状态 s 出发,通过输入符号 a 迁移能够到达的
	NFA 的状态集合

对于从 NFA 到 DFA 的转化,我们涉及到如下两个算法,即构造 NFA N 的状态子集是算法,以及计算 ϵ -closure(T)的算法,算法的伪代码可以表示如下:

1. 构造 NFA N 的状态 K 的子集算法:

```
令 DStates 中仅包含 ε-closure(s),并设置状态为未标记;
while DStates 中包含未标记的状态 T
    do begin
    标记 T;
    for 各输入记号 a
    do begin
    U = ε-closure(move(T, a));
    if U 不在 DStates 中
        then 将 U 追加到 DStates 中,设置状态为未标记;
        DTrans [T, a] = U;
    end
end
```

2. ε -closure(T)的计算方法如下:

```
将 T 中的所有状态入栈;
设置 ε-closure(T)的初始值为 T;
while 栈非空
do begin
从栈顶取出元素 t;
for 从 t 出发以 ε 为边能够到达的各个状态 u do
if u 不在 ε-closure(T)中
then begin
将 u 追加到 ε-closure(T)中;
将 u 入栈;
end
end
```