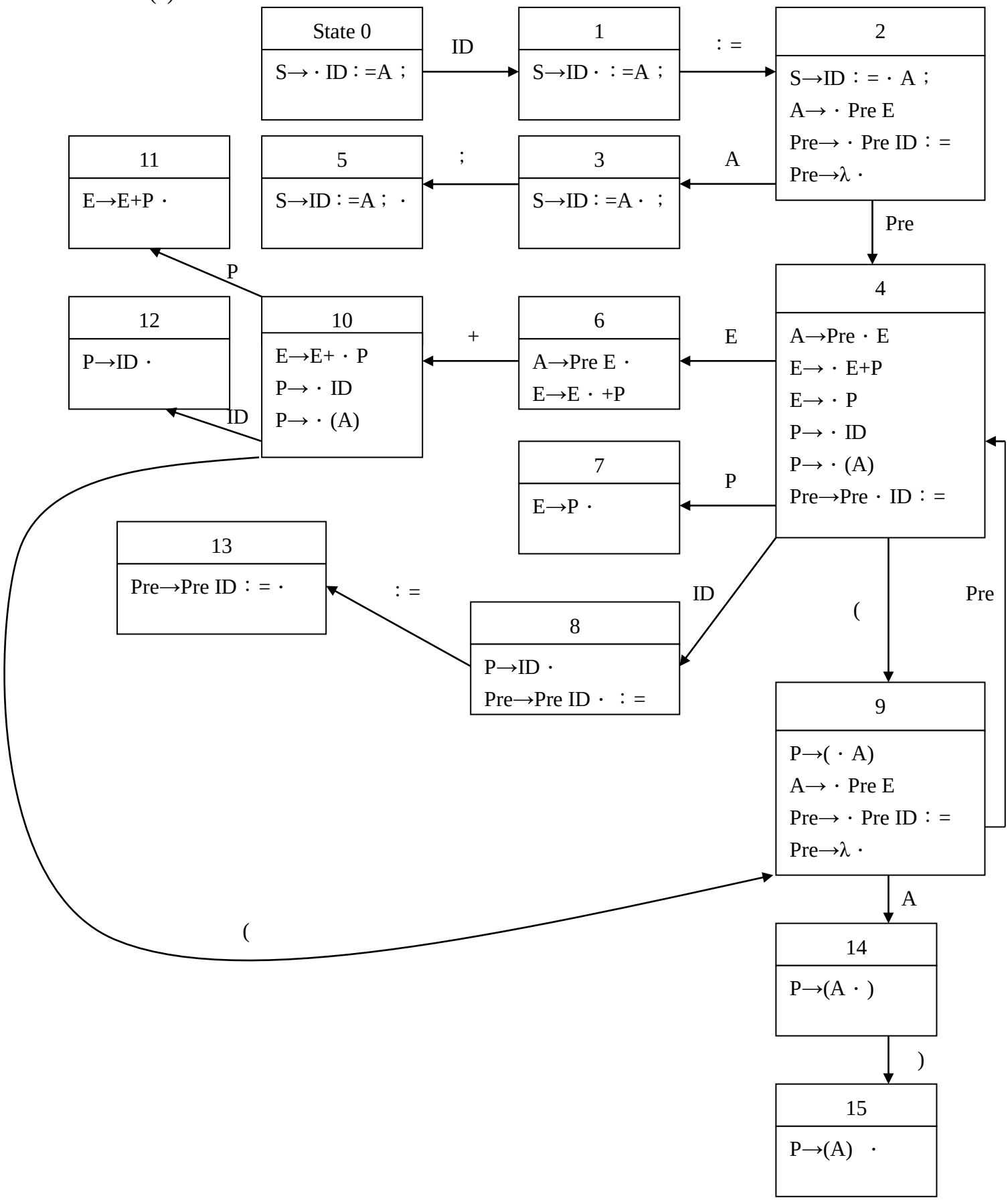
7.(d)


State 0
S→ · ID : =A ;
ID
1
S→ID · : =A ;
: =
2
S→ID : = · A ;
A→ · Pre E
Pre→ · Pre ID : =
Pre→λ ·
Pre
11
E→E+P ·
5
S→ID : =A ; ·
;
3
S→ID : =A · ;
A
4
A→Pre · E
E→ · E+P
E→ · P
P→ · ID
P→ · (A)
Pre→Pre · ID : =
P
12
P→ID ·
10
E→E+ · P
P→ · ID
P→ · (A)
+
6
A→Pre E ·
E→E · +P
E
ID
7
E→P ·
P
13
Pre→Pre ID : = ·
: =
8
P→ID ·
Pre→Pre ID · : =
ID
(
Pre
9
P→(· A)
A→ · Pre E
Pre→ · Pre ID : =
Pre→λ ·
A
14
P→(A ·)
)
15
P→(A) ·
(

Follow(S) = { $ }　　Follow(A) = { ；) }

Follow(Pre) = { ID (}　　Follow(E) = { ；) + }

Follow(P) = { ；) + }

State	Action						
	ID	：=	;	$	+	(	)
0	S1						
1		S2					
2	r(Pre→λ)					r(Pre→λ)	
3			S5				
4	S8					S9	
5				accept			
6			r(A→Pre E)		S10		r(A→Pre E)
7			r(E→P)		r(E→P)		r(E→P)
8		S13	r(P→ID)		r(P→ID)		r(P→ID)
9	r(Pre→λ)					r(Pre→λ)	
10	S12					S9	
11			r(E→E+P)		r(E→E+P)		r(E→E+P)
12			r(P→ID)		r(P→ID)		r(P→ID)
13	r(Pre→ Pre ID：=)					r(Pre→ Pre ID：=)	
14							S15
15			r(P→(A))		r(P→(A))		r(P→(A))

State	Goto			
	A	Pre	E	P
0				
1				
2	3			
3				
4			6	7
5				
6				
7				
8				
9	14	4		
10				11
11				
12				
13				
14				
15				

⇨ SLR(1)