Özdevinirler Kuramı ve Biçimsel Diller

Geçen Hafta Eksik Kalan Kısım (Bölüm 4 : Bağlamdan-Bağımsız Dilbilgisi ve Diller)

Chomsky Normal Biçimindeki Dilbilgisi ile Tümcelerin Türetilmesi

Normal biçimde olmayan bağlamdan-bağımsız bir dilbilgisi ile n uzunluğundaki bir tümcenin kaç adımda türetilebileceği kestirilemez. Tümce bir adımda da türetilebilir, k >> n olmak üzere, k adımda da türetilebilir. CNF bir dilbilgisi ile tümcelerin türetilmesinde ise belirsizlik yoktur.

> Örnek 4.9. P:
$$S \Rightarrow AB$$

$$A \Rightarrow BS \mid 1$$

$$B \Rightarrow SA \mid 0$$

$$S \Rightarrow AB \Rightarrow 1B \Rightarrow 10$$

$$S \Rightarrow AB \Rightarrow BSB \Rightarrow 0SB \Rightarrow 0ABB \Rightarrow 01BB \Rightarrow 010B \Rightarrow 0100$$

$$S \Rightarrow AB \Rightarrow 1B \Rightarrow 1SA \Rightarrow 1ABA \Rightarrow 11BA \Rightarrow 11SAA \Rightarrow 11ABAA \Rightarrow 111BAA$$

\Rightarrow 11101A \Rightarrow 111011

Görüldüğü gibi, CNF bir dilbilgisi ile n uzunluğundaki bir tümce 2n-1 adımda türetilmektedir.

Özdevinirler Kuramı ve Biçimsel Diller – Prof.Dr. Ünal Yarımağan

4.4.2. Greibach Normal Biçimi

Tanım4.2. Eğer bağlamdan-bağımsız bir dilbilgisinin yeniden yazma kurallarının tümü $S \Rightarrow \lambda$

$$A \Rightarrow a \alpha : A \in V_N, a \in V_T, \alpha \in V_N^*$$

biçiminde ise, dilbilgisi Greibach normal biçimindedir.

Lemma 4.1. Bağlamdan-bağımsız bir dilbilgisinin yeniden yazma kurallarından biri:

$$\mathbf{A} \Rightarrow \mathbf{\alpha}_1 \mathbf{B} \mathbf{\alpha}_2 \tag{k_1}$$

olsun. Eğer dilbilgisinin tüm B kuralları

$$\mathbf{B} \Rightarrow \beta_1 | \beta_2 | \dots | \beta_n$$

ise, dilbilgisinden k₁ kuralını çıkarıp yerine

$$\mathbf{A} \Rightarrow \alpha_1 \, \beta_1 \, \alpha_2 \, | \, \alpha_1 \, \beta_2 \, \alpha_2 \, | \, \dots \, | \, \alpha_1 \, \beta_n \, \alpha_2 \tag{k_2}$$

kuralları konulduğunda eşdeğer (aynı dili türeten) bir dilbilgisi elde edilir.

Lemma 4.2. Eğer bağlamdan-bağımsız bir dilbilgisi doğrudan özyineli (direct recursive) yeniden yazma kuralları içeriyorsa, bu dilbilgisine eşdeğer, doğrudan özyineli kural içermeyen bir dilbilgisi bulunabilir. Bunun için doğrudan özyineli kuralların yerine konulacak yeni kurallar aşağıdaki gibi bulunur.

Dilbilgisinin A kurallarının bir kesimi doğrudan özyineli ise,

A kuralları iki gruba ayrılır:

$$A \Rightarrow A\alpha_1 \mid A\alpha_2 \mid \dots \mid A\alpha_r$$

$$A \Rightarrow \beta_1 \mid \beta_2 \mid \dots \mid \beta_s$$

$$(g_1)$$

$$(g_2)$$

A kurallarından doğrudan özyineli olanların (g₁) yerine aşağıdaki kurallar konulur:

$$\begin{array}{ll} A \Rightarrow \beta_i B & i=1,2,...,s & B: yeni \ bir \ değişken \\ B \Rightarrow \alpha_j \ B & j=1,2,...,r \\ B \Rightarrow \alpha_i & j=1,2,...,r \end{array}$$

Greibach Normal Biçimindeki Dilbilgisi ile Tümcelerin Türetilmesi

Normal biçimde olmayan bağlamdan-bağımsız bir dilbilgisi ile tümcelerin kaç adımda türetileceğinin belirsiz olduğunu; CNF dilbilgisi ile belirsizliğin ortadan kalktığını ve n uzunluğundaki bir tümcenin 2n-1 adımda türetildiğini gördük. GNF dilbilgisi ile de tümcelerin kaç adımda türetileceği belirsiz değildir.

> Örnek 4.10. P: S
$$\Rightarrow$$
 aB | bA
A \Rightarrow aS | bAA | a
B \Rightarrow bS | aBB | b

$$S \Rightarrow aB \Rightarrow ab$$

$$S \Rightarrow bA \Rightarrow baS \Rightarrow baaB \Rightarrow baab$$

$$S \Rightarrow aB \Rightarrow aaBB \Rightarrow aabSB \Rightarrow aabaBB \Rightarrow aababb$$

$$S \Rightarrow bA \Rightarrow baS \Rightarrow baaB \Rightarrow baaaBB \Rightarrow baaabB \Rightarrow baaabbS \Rightarrow baaabbaB \Rightarrow baaabbab$$

Görüldüğü gibi GNF bir dilbilgisi ile n uzunluğundaki bir tümce n adımda türetilmektedir.

Chomsky Normal Biçimindeki Bağlamdan-Bağımsız Dilbilgisinin Greibach Normal Biçimine Dönüştürülmesi

1. Adım.

- 1.1. Dilbilgisinin sözdizim değişkenleri $A_1,A_2,A_3,...,A_k$ gibi dizinli değişkenlerle değiştirilir. Bu değişiklik yapılırken S'nin yerine dizin değeri en küçük olan (A_1) değişken konulur.
- 1.2. Lemma 4.1 kullanılarak yeniden yazma kurallarının tümü $A_i \Rightarrow A_j \gamma$ $j \ge i$

koşulunu sağlayacak biçime dönüştürülür.

2. Adım.

- 2.1. Lemma 4.2 kullanılarak doğrudan özyineli kuralların yerine yeni kurallar konulur. Bu adımın sonunda, dizin değeri en büyük (A_k) değişkenle başlayan tüm kurallar GNF'e uygun biçime dönüşmüş olur. Bu adımda dilbilgisine B_1, B_2, \ldots gibi yeni değişkenler de eklenir.
- 3. Adım.
 - 3.1. Lemma 4.1 kullanılarak, A_{k-1} , A_{k-2} ,, A_2 , A_1 sırasında tüm A_i kuralları GNF'e uygun biçime dönüştürülür.
 - 3.2. Lemma 4.1 kullanılarak tüm B_j kuralları (sol tarafında 2. adımda eklenen değişkenlerin yer aldığı kurallar) GNF'e uygun biçime dönüştürülür.

➢ Örnek 4.11.

$$G_{4.11} = \langle V_N, V_T, P, S \rangle$$
 $V_N = \{A_1, A_2, A_3, A_4\}$ A_1 : Başlangıç değişkeni $V_T = \{a, b\}$
 $P: A_1 \Rightarrow A_2A_3$ (1)
 $A_1 \Rightarrow A_2A_4$ (2)
 $A_2 \Rightarrow a$ (3)
 $A_3 \Rightarrow b$ (4)
 $A_4 \Rightarrow A_1A_3$ (5)

➤ Algoritma uygulanarak elde edilen Greibach normal biçimindeki dilbilgisinin yeniden yazma kuralları:

P:
$$A_1 \Rightarrow aA_3 \mid aA_4$$

$$A_2 \Rightarrow a$$

$$A_3 \Rightarrow b$$

$$A_4 \Rightarrow aA_3A_3 \mid aA_4A_3$$

A₂ yararsız bir değişkendir. A₂ atılıp diğer değişkenler yeniden adlandırılırsa:

P:
$$S \Rightarrow aB \mid aC$$

$$B \Rightarrow b$$

$$C \Rightarrow aBB \mid aCB$$

Özdevinirler Kuramı ve Biçimsel Diller

- > Yığıtlı Özdevinirler (Pushdown Automata)
- > Yığıtlı özdevinirler, bağlamdan-bağımsız dilleri (CFL) tanıyan makine modelidir.
- > Biçimsel olarak, yığıtlı özdevinir (PDA) bir yedili olarak tanımlanabilir.

PDA =
$$< Q, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, Z_0, F >$$

Q: Sonlu sayıda durum içeren Durumlar Kümesi

Σ: Sonlu sayıda giriş simgesinden oluşan Giriş Alfabesi

Γ: Sonlu sayıda simge içeren Yığıt Alfabesi. Yığıt ve giriş alfabelerindeki simgelerin tümü ya da bir bölümü ortak olabileceği gibi iki alfabede hiç ortak simge bulunmayabilir de.

 q_0 : Başlangıç durumu ($q_0 \in Q$).

Başlangıç durumu durumlar kümesinin bir elemanı olduğuna göre Q boş olmayan bir kümedir.

 Z_0 : Yığıt Başlangıç simgesi (yığıt alfabesindeki simgelerden biri)

F: Uç durumlar kümesi (durumlar kümesinin bir altkümesi)

δ: Geçiş ya da Hareket İşlevi

$$[Q \ x \ (\Sigma \cup \{\lambda\}) \ x \ \Gamma]$$
'dan $[Q \ x \ \Gamma^*]$ 'ya bir eşleme

(D PDA)

'nın sonlu altkümelerine bir eşleme (ND PDA)

Geçiş ya da hareket örnekleri:

$$\delta(q_0, 0, A) = (q_0, BA)$$

$$\delta(\mathbf{q}_0, \mathbf{1}, \mathbf{A}) = (\mathbf{q}_1, \lambda)$$

$$\delta(\mathbf{q}_1, \mathbf{1}, \mathbf{Z}_0) = (\mathbf{q}_2, \mathbf{Z}_0)$$

$$\delta (q_1, \lambda, B) = (q_1, AB)$$

<<< λ-hareketi

$$\delta(q_2, 0, B) = \{ (q_2, \lambda), (q_3, BB) \}$$

Normal harekette yapılan işlemler:

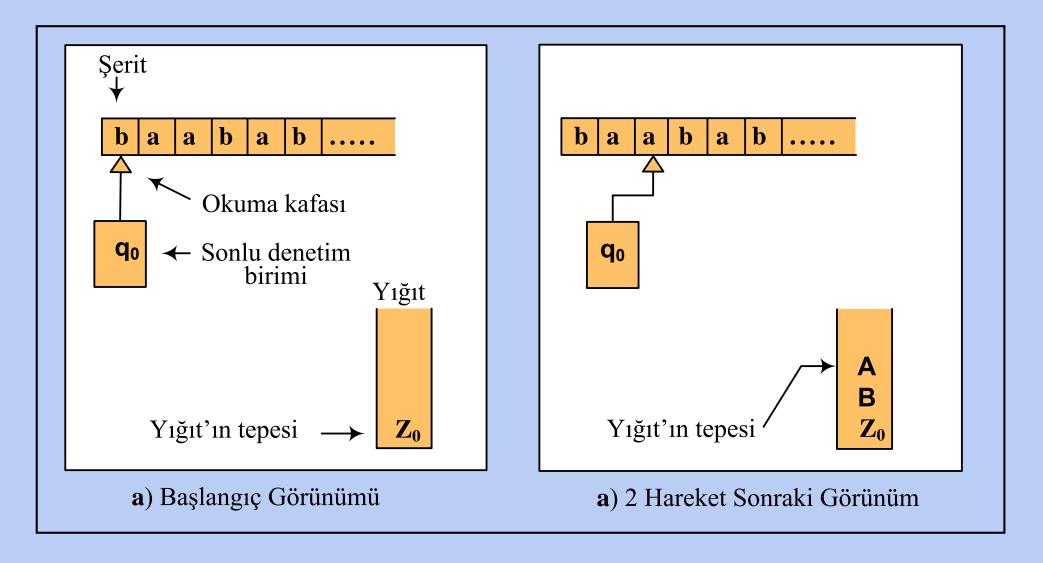
$$\delta(p, s, A) = (q, \beta) : read(s); if(p, s and A): p \rightarrow q, pop(A), push(\beta)$$

λ Hareketinde yapılan işlemler:

$$\delta(\mathbf{p}, \lambda, \mathbf{A}) = (\mathbf{q}, \beta) : if (\mathbf{p} \ and \ \mathbf{A}) : \mathbf{p} \rightarrow \mathbf{q}, pop (\mathbf{A}) \ push (\beta)$$

λ hareketinde read (s) işlemi yapılmıyor.

PDA'nın Soyut Makine Modeli



Anlık Tanımlar (*Instantaneous Descriptions*)

Anlık tanım (ID) = (p, v, X)

p: PDA'nın durumu

v : giriş dizgisinin henüz işlenmemiş kesimi

X: yığıtın içeriği

PDA'nın Tanıdığı Dil

Uç durumla tanıyan PDA modeli:

$$T(M) = \{ w \mid w \in V_T^*, (q_0, w, Z_0) \mid w \in F \}$$

Boş yığıtla tanıyan PDA modelinde:

$$T(M) = \{ w \mid w \in V_T^*, (q_0, w, Z_0) \mid w \in (p, \lambda, \lambda), p \in Q \}$$

 \triangleright Örnek 5.1. $L_{5.1}$ dili aşağıdaki gibi tanımlanıyor:

$$L_{5,1} = \{ w c w^R \mid w \in (0+1)^* \}$$

Bu dili türeten bir dilbilgisi

aşağıdaki gibi tanımlanabilir:

$$G_{5.1} = \langle V_N, V_T, P, S \rangle$$

$$V_N = \{S\}$$

$$V_T = \{0, 1, c\}$$

$$P: S \Rightarrow 0S0 \mid 1S1 \mid c$$

L_{5.1}'i tanıyan PDA'yı tanımlayalım:

$$\begin{split} M_{5.1} &= < Q, \Sigma, \Gamma, \delta, \, q_0, \, Z_0, \, \Phi > \\ Q &= \{q_0, \, q_1\} \\ \Sigma &= \{0, \, 1, \, c\} \\ \Gamma &= \{0, \, 1, \, Z_0\} \end{split}$$

$$\delta: \ \delta(q_0, 0, Z_0) = (q_0, 0 Z_0)$$

$$\delta(q_0, 1, Z_0) = (q_0, 1 Z_0)$$

$$\delta(q_0, c, Z_0) = (q_1, Z_0)$$

$$\delta(q_0, 0, 0) = (q_0, 00)$$

$$\delta(q_0, 1, 0) = (q_0, 10)$$

$$\delta(q_0, 0, 1) = (q_0, 01)$$

$$\delta(q_0, 1, 1) = (q_0, 11)$$

$$\delta(q_0, c, 0) = (q_1, 0)$$

$$\delta(q_0, c, 1) = (q_1, 1)$$

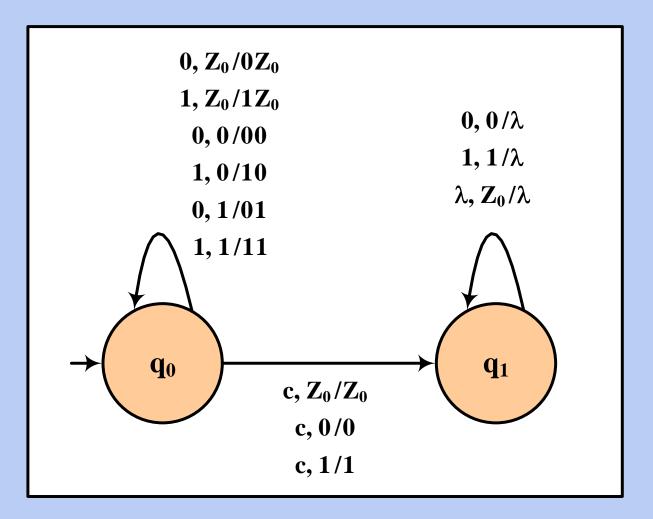
$$\delta(q_1, 0, 0) = (q_1, \lambda)$$

$$\delta(q_1, 1, 1) = (q_1, \lambda)$$

$$\delta(q_1, \lambda, Z_0) = (q_1, \lambda)$$

 $ightharpoonup M_{5,1}$ deterministik bir PDA'dır.

▶ L_{5,1} Dilini Tanıyan PDA'nın (M_{5,1}) Geçiş Çizeneği



> Örnek 5.2. L_{5.2} dili aşağıdaki gibi tanımlanıyor:

$$L_{5.2} = \{ w \ w^R \ | \ w \in (0+1)^* \}$$

Bu dili türeten bir dilbilgisi aşağıdaki gibi tanımlanabilir:

$$G_{5.2} = \langle V_N, V_T, P, S \rangle$$

$$V_N = \{S\}$$

$$V_T = \{0, 1\}$$

$$P: S \Rightarrow 0S0 \mid 1S1 \mid \lambda$$

L_{5.2}'yi tanıyan PDA'yı tanımlayalım:

$$M_{5.2} = \langle Q, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, Z_0, \Phi \rangle$$

$$Q = \{q_0, q_1\}$$

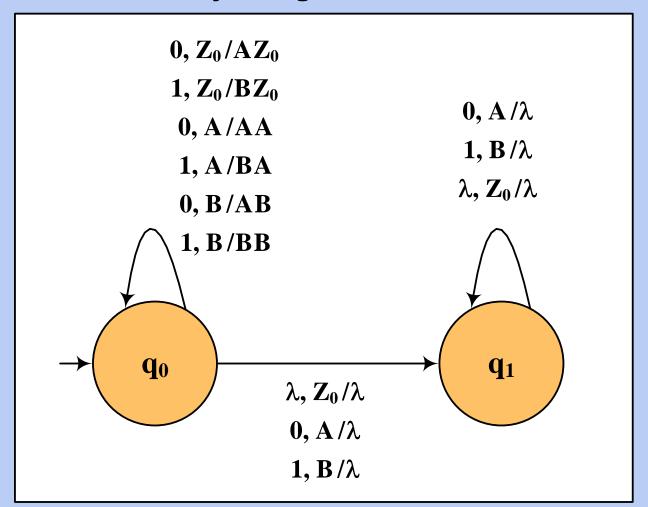
$$\Sigma = \{0, 1\}$$

$$\Gamma = \{A, B, Z_0\}$$

$$\begin{split} \delta: \delta(q_0, 0, Z_0) &= (q_0, A Z_0) \\ \delta(q_0, 1, Z_0) &= (q_0, B Z_0) \\ \delta(q_0, \lambda, Z_0) &= (q_1, \lambda) \\ \delta(q_0, 0, A) &= \{(q_0, A A), (q_1, \lambda)\} \\ \delta(q_0, 1, A) &= (q_0, B A) \\ \delta(q_0, 0, B) &= (q_0, A B) \\ \delta(q_0, 1, B) &= \{(q_0, B B), (q_1, \lambda)\} \\ \delta(q_1, 0, A) &= (q_1, \lambda) \\ \delta(q_1, 1, B) &= (q_1, \lambda) \\ \delta(q_1, \lambda, Z_0) &= (q_1, \lambda) \end{split}$$

➤ M5.2 deterministik olmayan (non deterministic) bir PDA'dır.

L_{5.2} Dilini Tanıyan PDA'nın (M_{5.2}) Geçiş Çizeneği



 \triangleright Örnek 5.3. L_{5.3} dili, $\{0, 1\}$ alfabesindeki palindram'ları içeren dil olarak tanımlanıyor:

$$L_{5,3} = \{ w w^{R} + w 0 w^{R} + w 1 w^{R} \quad | \quad w \in (0+1)^{*} \}$$

$$\begin{array}{c} \triangleright \ \ G_{5.3} = <\!\! V_N, \, V_T, \, P, \, S\!\! > \\ V_N = \{S\} \\ V_T = \{0, \, 1\} \\ P \colon \ S \Rightarrow 0S0 \, \left| \, 1S1 \, \left| \, \, \lambda \, \right| \, 0 \, \right| \, 1 \end{array}$$

L_{5.3}'ü tanıyan PDA'yı tanımlayalım:

$$\begin{split} \mathbf{M}_{5.3} &= <\mathbf{Q}, \, \Sigma, \, \Gamma, \, \delta, \, \mathbf{q}_0, \, \mathbf{Z}_0, \, \Phi > \\ \mathbf{Q} &= \{\mathbf{q}_0, \, \mathbf{q}_1\} \\ \boldsymbol{\Sigma} &= \{0, \, 1\} \\ \boldsymbol{\Gamma} &= \{0, \, 1, \, \mathbf{Z}_0\} \end{split}$$

$$\delta: \delta(q_0, 0, Z_0) = \{(q_0, 0Z_0), (q_1, Z_0)\}$$

$$\delta(q_0, 1, Z_0) = \{(q_0, 1Z_0), (q_1, Z_0)\}$$

$$\delta(q_0, \lambda, Z_0) = (q_1, \lambda)$$

$$\delta(q_0, 0, 0) = \{(q_0, 00), (q_1, 0), (q_1, \lambda)\}$$

$$\delta(q_0, 1, 0) = \{(q_0, 10), (q_1, 0)\}$$

$$\delta(q_0, 0, 1) = \{(q_0, 01), (q_1, 1)\}$$

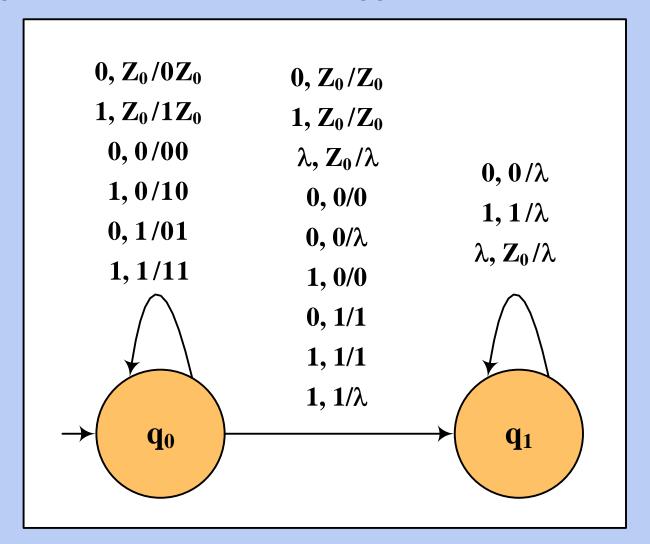
$$\delta(q_0, 1, 1) = \{(q_0, 11), (q_1, 1), (q_1, \lambda)\}$$

$$\delta(q_1, 0, 0) = (q_1, \lambda)$$

$$\delta(q_1, \lambda, Z_0) = (q_1, \lambda)$$

► M _{5.3} deterministik olmayan (*non deterministic*) bir PDA'dır.

▶ L_{5,3} Dilini Tanıyan PDA'nın (M_{5,3}) Geçiş Çizeneği



> Örnek 5.4. L_{5.4} dili aşağıdaki gibi tanımlanıyor:

$$L_{5,4} = \{a^i b^n a^j b^n a^k \mid i, j, k, n \ge 1\}$$

$$G_{5.4} = \langle V_N, V_T, P, S \rangle$$

$$V_N = \{S, A, B\}$$

$$V_T = \{a, b\}$$

$$P: S \Rightarrow ABA$$

$$A \Rightarrow aA \mid a$$

$$B \Rightarrow bBb \mid bAb$$

$$M_{5.4} = \langle Q, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, Z_0, \Phi \rangle$$

$$Q = \{q_0, q_1, q_2, q_3, q_4, q_5\}$$

$$\Sigma = \{a, b\}$$

$$\Gamma = \{B, Z_0\}$$

$$\delta: \delta(q_0, a, Z_0) = (q_1, Z_0)$$

$$\delta(q_1, a, Z_0) = (q_1, Z_0)$$

$$\delta(q_1, b, Z_0) = (q_2, BZ_0)$$

$$\delta(q_2, b, B) = (q_2, BB)$$

$$\delta(q_2, a, B) = (q_3, B)$$

$$\delta(q_3, a, B) = (q_3, B)$$

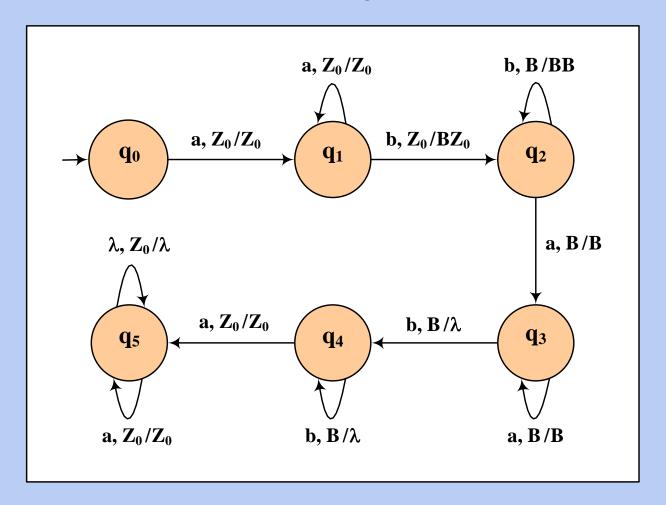
$$\delta(q_3, b, B) = (q_4, \lambda)$$

$$\delta(q_4, b, B) = (q_4, \lambda)$$

$$\delta(q_4, a, Z_0) = (q_5, Z_0)$$

$$\delta(q_5, a, Z_0) = (q_5, \lambda)$$

▶ L_{5.4} Dilini Tanıyan PDA'nın (M_{5.4}) Geçiş Çizeneği



- PDA'nın Deterministik Olma Koşulu
 - Her $\delta(q, a, X)$ için tanımlı en çok bir hareket olması,
 - Eğer $\delta(q, \lambda, X)$ için bir hareket tanımlı ise de, hiçbir a giriş simgesi için, $\delta(q, a, X)$ hareketinin tanımlı olmaması
- Yukarıda verilen örneklerden $M_{5.1}$ deterministiktir. $M_{5.2}$, $M_{5.3}$ ve $M_{5.4}$ deterministik değildir.