Theoretische Informatik 1 Übung Blatt 13

Aufgabe 13.1

 $X_b \to b$

```
G = (\{S, A, B, C, D, E, F\}, \{a, b, c\}, P, S)
 P = \{S \rightarrow aaAac \mid cbBb\}
                                   |\epsilon,
        A \to SF
                        |C|
                                   |aab,
        B \to aB
                        |Bbba|
                                   |BD|
                                          |cbE|
        C \to \epsilon
                        |S,
        D \to a
                        |Ebc,
        E \to b
                        |Bb|
                                   |BC,
        F \to ACA
                        |CccE|
1) \epsilon-Übergänge eliminieren:
 P = \{S \rightarrow aaAac|cbBb|aaac,
        A \rightarrow SF|C|aab|F,
        B \to aB|Bbba|BD|cbE,
        C \to S.
        D \rightarrow a|Ebc,
        E \rightarrow b|Bb|BC|B,
        F \to A|C|AC|CA|AA|ACA|CccE|ccE
2) Einheitproduktionen eliminieren:
Einheitsproduktionen:
(A,F),(A,C),(C,S),(A,S),(E,B),(F,A),(F,C),(F,S)
 P = \{S \rightarrow aaAac|cbBb|aaac,
        A \rightarrow SF|AC|CA|AA|ACA|CccE|ccE|aab|aaAac|cbBb|aaac,
        B \to aB|Bbba|BD|cbE,
        C \rightarrow aaAac|cbBb|aaac,
        D \to a|Ebc,
        E \rightarrow b|Bb|BC|aB|Bbba|BD|cbE,
        F \rightarrow SF|aab|aaAac|cbBb|aaac|AC|CA|AA|ACA|CccE|ccE\}
4) Terminale auflösen:
 P = \{S \to X_a X_a A X_a c | c X_b B X_b | X_a X_a X_a c,
        A \to SF|AC|CA|AA|ACA|CccE|ccE|X_aX_aX_b|X_aX_aAX_ac|cX_bBX_b|X_aX_aX_ac,
        B \to X_a B | B X_b X_b X_a | B D | c X_b E,
        C \to X_a X_a A X_a c | c X_b B X_b | X_a X_a X_a c,
        D \to X_a | EX_b c,
        E \to X_b |BX_b|BC |X_aB|BX_b X_b X_a |BD| cX_b E,
        F \to SF|X_aX_aX_b|X_aX_aAX_ac|cX_bBX_b|X_aX_aX_ac|AC|CA|AA|ACA|CccE|ccE,
        X_a \to a
```