

سوال 1:

(الف)

طبق شکل زیر:

LL(1) زیرمجموعه ای از زبان‌های Context-Free یا CFG است که با استفاده از یک میزان خطا مشخص (1) و با استفاده از خواص Leftmost derivation و Lookahead قابل تولید می باشد.

LR(0) به عنوان یک زیرمجموعه از زبان‌های Context-Free شناخته می شود و ماشین‌های LR(0) از اصول کاهش استفاده می کنند و به وسیله تحلیل کاراکترهای ورودی با استفاده از زبان‌های دارای ساختار، یک درخت پارس را تولید می کنند.

LR(1) هم به عنوان یک زیرمجموعه از زبان‌های Context-Free شناخته میشود. همچنین LR(1) یک توسعه از LR(0) است که در آن علاوه بر استفاده از حالت کاهش، یک علامت پیش نیاز (Lookahead) نیز در نظر گرفته میشود.

بنابراین در سلسله مراتب زبان‌های چامسکی، زبان‌های LL(1)، LR(0)، LR(1) همه به عنوان زیرمجموعه‌هایی از زبان‌های Context-Free یا CFG شناخته میشوند.

1. Type 0 known as Unrestricted Grammar.
2. Type 1 known as Context Sensitive Grammar.
3. Type 2 known as Context Free Grammar.
4. Type 3 Regular Grammar.

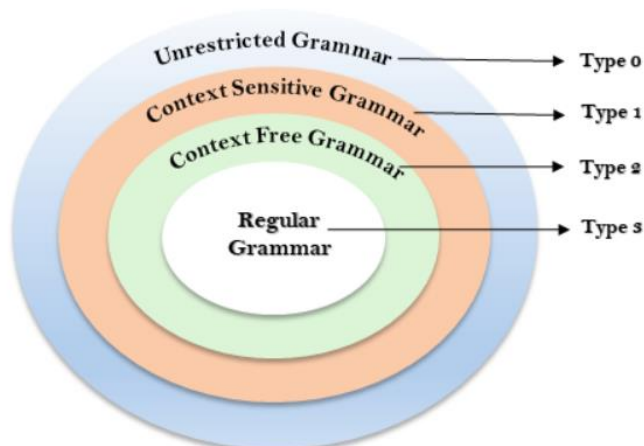


Fig: Chomsky Hierarchy

(ب)

دلیل اصلی این امر این است که ادغام وضعیت ها با هسته های مشابه تنها تغییرات ساختاری در نمودار ایجاد می کند و توانایی تشخیص تصادمات بر اساس lookahead ورودی حفظ میشود. به عبارت دیگر وقتی که دو وضعیت با هسته های مشابه ادغام میشوند، lookahead های مربوط به هر دو وضعیت نیز با هم ترکیب میشوند به گونه ای که تصادمات shift/reduce با توجه به اطلاعات lookahead تشخیص داده میشوند. از این رو، ادغام وضعیت ها با هسته های مشابه نباید به ایجاد تصادمات جدیدی منجر شود زیرا معیارهای تصمیم گیری بر اساس lookahead های مربوطه همچنان حفظ میشود.

پس در حالت کلی در تبدیل نمودار LR(1) به LALR(1)، وضعیت هایی با هسته مشابه را با هم ادغام می کنیم و این ادغام ها نمی توانند منجر به تصادم shift/reduce جدیدی شوند چون در حقیقت ما فقط وضعیت هایی را ادغام می کنیم که هسته آنها یکسان است.

هسته یک وضعیت، مجموعه ای از آیتم های LR(1) است که بدون توجه به lookahead تولید میشوند یعنی هسته وضعیت شامل آیتم هایی است که می توانند با یکدیگر تصادم داشته باشند. اگر دو وضعیت هسته مشابه داشته باشند، این به این معنی است که آنها در واقع همان وضعیت هستند، فقط lookahead آنها متفاوت است. بنابراین ادغام این دو وضعیت نمی تواند تصادم جدیدی ایجاد کند زیرا هر تصادمی که وجود دارد قبلاً در هسته وجود داشته است.

(ج)

پارسرهای تجزیه و تحلیل زبان های غیرمحدود (به عنوان مثال زبان های غیرقابل پذیرش توسط ماشین های تورینگ) به مشکل برمی خورند به علت اینکه پارسرهای به تعداد نامحدودی حالت نیاز دارند که بتوانند با ورودی های مختلف سازگار شوند. از این رو، یک پارسر معمولی نمی تواند با استفاده از یک ماشین تورینگ ساخته شود زیرا ماشین های تورینگ محدود به تعداد متناهی حالت هستند.

به طور معمول برای تجزیه و تحلیل زبان های CFL از پارسرهایی استفاده میشود که قابلیت تطبیق با تعداد محدودی حالت را دارند و این تطابق به اندازه کافی برای پوشش زبان های CFL است. اما زبان هایی که توسط ماشین های تورینگ شناسایی میشوند، ممکن است حاوی الگوها و ویژگی هایی باشند که نیازمند تعداد حالت نامحدودی برای تجزیه و تحلیل آنها باشند، که این امکان با استفاده از یک پارسر محدود مانند یک پارسر مبتنی بر ماشین تورینگ، فراهم نمی شود.

بنابراین علتی که پارسرهای مبتنی بر ماشین تورینگ برای زبان های غیرقابل پذیرش توسط ماشین های تورینگ معمولاً ساخته نمی شوند، این است که نیاز به تطبیق با تعداد نامحدودی حالت وجود دارد که این با توجه به محدودیت ماشین های تورینگ ممکن نیست.

سوال 2:

(الف)

نادرست است چون ترتیب اشتباهی بین $LR(1)$, $LR(2)$ در نظر گرفته شده است یعنی باید بگوییم که:
 $LR(1) \subset LR(2)$ است چون هر گرامری که به $LR(1)$ قابل تجزیه باشد به $LR(2)$ نیز قابل تجزیه است پس
 $LR(1) \subset LR(2)$ باید باشد نه برعکس
پس صحیح آن به صورت زیر است:

$$LR(0) \subset SLR(1) \subset LALR(1) \subset LR(1) \subset LR(2) \subset LR(k)$$

مثال نقض:

$$S \rightarrow abc \mid Abd$$

$$A \rightarrow a$$

(ب)

درست است. از آنجایی که $LR(1) \subset LR(k)$ برای هر $K > 1$ می باشد بنابراین این کار امکان پذیر است.
همچنین برای هر گرامر $LR(k)$ با $K > 1$ ، می توان یک گرامر $LR(1)$ معادل یافت که همان زبان را تشخیص می دهد. این کار از طریق استفاده از combined states انجام میشود که در آنها اطلاعات مربوط به K توکن به جلو (lookahead) به صورت یکپارچه در حالت های $LR(1)$ گنجانده میشود. به عبارت دیگر، گرامر $LR(k)$ می تواند به یک گرامر $LR(1)$ معادل تبدیل شود که همان توکن های نگاه به جلو را در حالت های خود گنجانده است.

(ج)

نادرست است چون هر گرامر غیر مبهمی $SLR(1)$ نیست مثلاً گرامر زیر غیر مبهم است ولی $SLR(1)$ نیست چون دارای تضادف shift-reduce می باشد.

مثال نقض:

$$S \rightarrow aAd \mid bBd$$

$$A \rightarrow \varepsilon$$

$$B \rightarrow \varepsilon$$

سوال 3:

$$n_3 = n_2 < n_1$$

سوال 4:

می دانیم:

گرامر بدون قوانین اپسیلون یا واحد ($A \rightarrow B$) است.

در یک تجزیه کننده پایین به بالا، کاهش زمانی اتفاق می افتد که یک رشته از نمادهای ورودی با یک سمت راست یک قانون گرامر مطابقت داشته و جایگزین آن با سمت چپ قانون گرامر شود.

هر کاهش به معنای جایگزینی تعدادی نماد در رشته ورودی با یک نماد دیگر است.

اگر رشته ای به طول n داشته باشیم، در هر کاهش حداقل یک نماد از رشته کاهش می یابد.

پس فرض میکنیم تجزیه کننده پایین به بالا یک رشته به طول n را تجزیه می کند و در هر کاهش، حداقل یک نماد از رشته حذف می شود پس برای یک رشته به طول n ، حداکثر تعداد کاهش ها برابر است با تعداد نمادهای موجود در رشته اصلی یا به عبارت دیگر:

حداکثر تعداد کاهش ها $n-1 =$

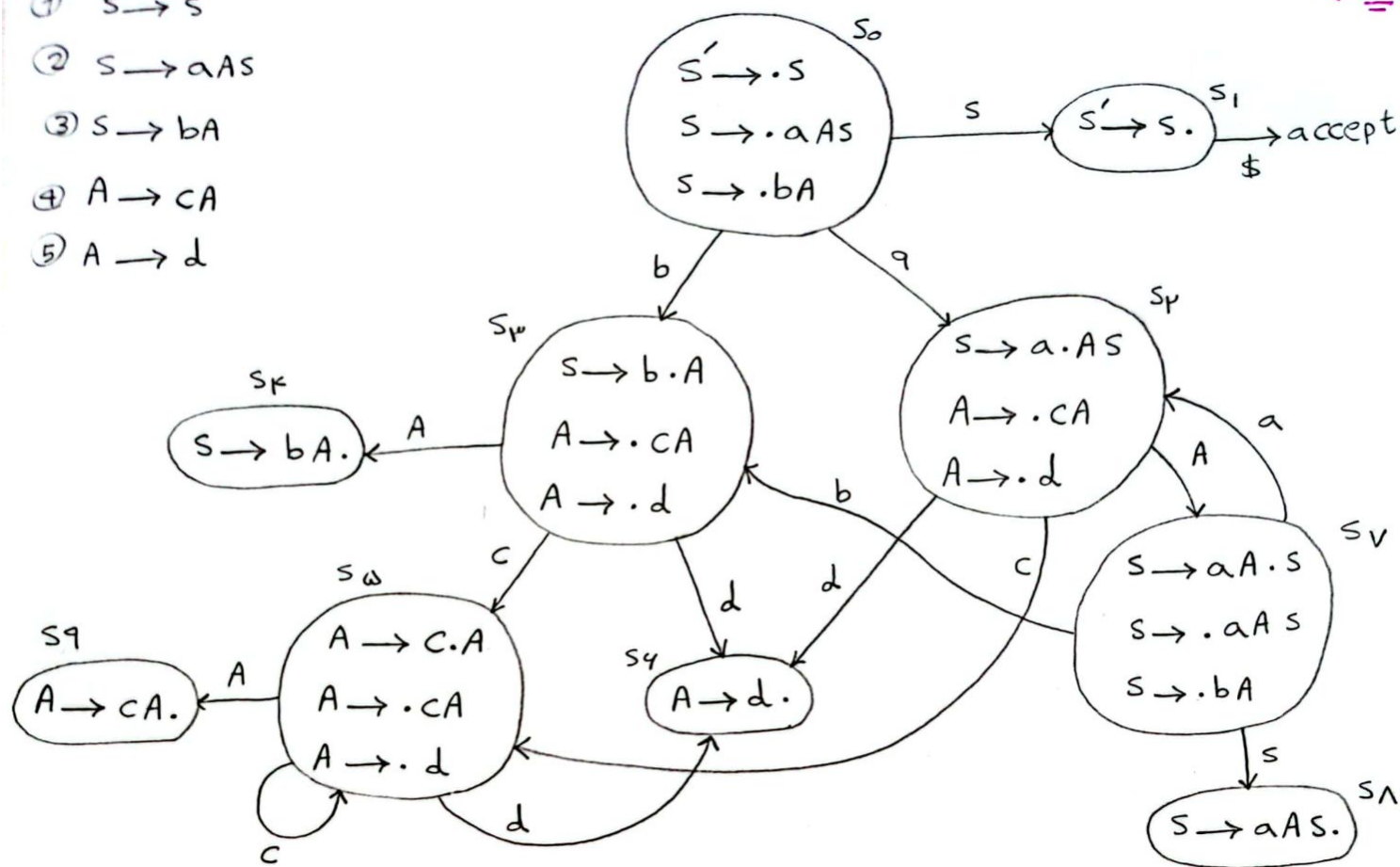
$$① S' \rightarrow S$$

$$② S \rightarrow aAS$$

$$③ S \rightarrow bA$$

$$④ A \rightarrow CA$$

$$⑤ A \rightarrow d$$



row	action						goto	
	a	b	d	c	\$		S	A
0	S_3	S_2					1	
1					accept			
2			S_5	S_4				V
3			S_5	S_4				K
4					r_2			
5			S_5	S_4				9
6	r_0	r_0			r_0			
7	S_3	S_2					1	
8					r_1			
9	r_2	r_2			r_2			

Nodes:

← 5

$$r : \text{Follow}(S) = \{\$ \}$$

$$r : \text{Follow}(A) = \{\$, a, b\}$$

نُود

رشته ورودی

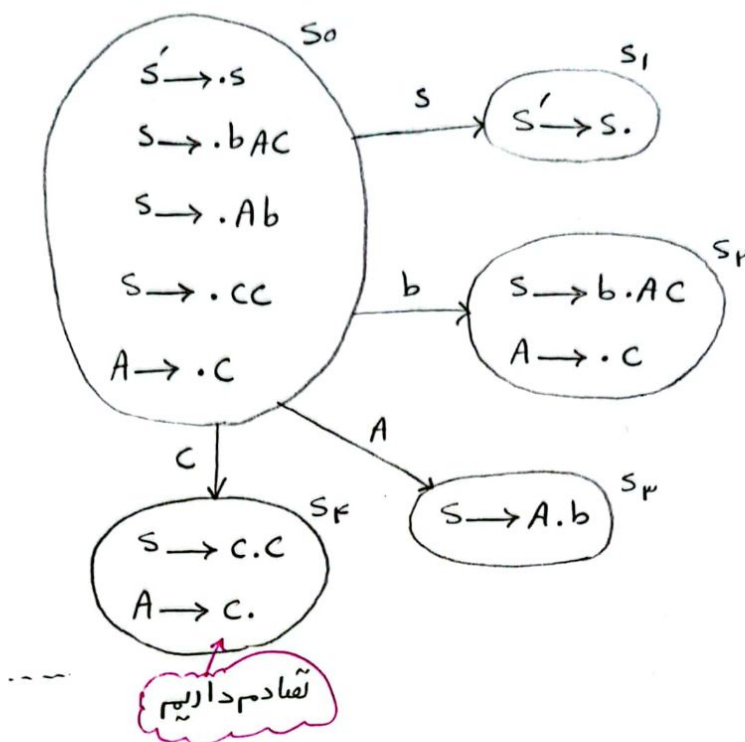
عملیات

0
 0 a r
 0 a r c a
 0 a r c a d r
 0 a r c a A
 0 a r c a A r
 0 a r A
 0 a r A v
 0 a r A v b r
 0 a r A v b r d r
 0 a r A v b r A
 0 a r A v b r A r
 0 a r A v S
 0 a r A v S A
 0 S
 0 S I

a c d b d \$
 c d b d \$
 d b d \$
 b d \$
 b d \$
 b d \$
 b d \$
 b d \$
 d \$
 \$
 \$
 \$
 \$
 \$
 \$
 \$

S r
 S a
 S y
 r a : A → d
 goto [a, A] = r
 r r : A → C A
 goto [r, A] = v
 S r
 S y
 r a : A → d
 goto [r, A] = r
 r r : S → b A
 goto [v, S] = A
 r r : S → a A S
 goto [0, S] = 1
 accept

$S' \rightarrow S$
 $S \rightarrow bAC$
 $S \rightarrow Ab$
 $S \rightarrow CC$
 $A \rightarrow C$



توی حالت S_4 تصادم داریم بخاطر وجود shift-reduce و چون توی این حالت به این به ضرورت داریم

ادامه بذاریم \leftarrow

$\overline{S \rightarrow C.C}$ $\leftarrow \text{shift}$
 یعنی توی حالت ۴ به ازای C به یی حالت داریم می رود مثلاً S_k

$\overline{A \rightarrow C.}$ $\leftarrow \text{reduce}$
 چون که اسم ما $SLR(1)$ است باید فالوی A را حساب کنیم که $\text{follow}(A) = \{c, b\}$ یعنی توی حالت ۴ به ازای b, c یی S_k مثلاً داریم

پس توی حالت ۴ به ازای c هم shift داریم و هم reduce

$$① S' \rightarrow s$$

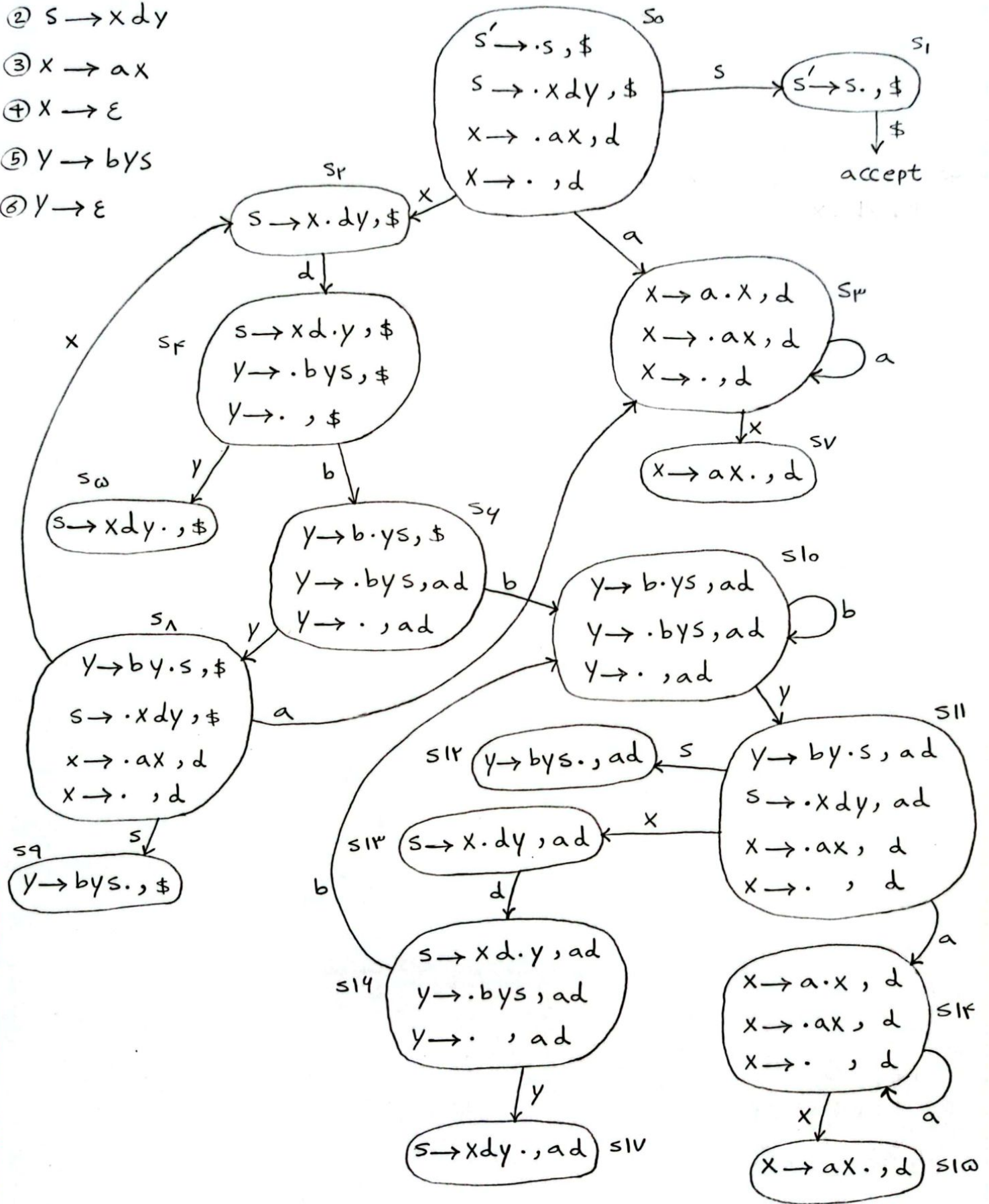
$$② S \rightarrow xdy$$

$$③ X \rightarrow ax$$

$$④ X \rightarrow \epsilon$$

$$⑤ Y \rightarrow bys$$

$$⑥ Y \rightarrow \epsilon$$



حالت	action				goto		
	a	b	d	\$	s	x	y
0	s ₃		r _r		1	r	
1				accept			
2			s _r				
3	s ₃		r _r			v	
4		s _y		r _y			w
5				r _r			
6	r _y	s ₁₀	r _y				Λ
7			r _r				
8	s ₃		r _r		9	r	
9				r _w			
10	r _y	s ₁₀	r _y				11
11	s _{1r}		r _r		1r	1r	
12	r _w		r _w				
13			s _{1y}				
14	s _{1r}		r _r			1w	
15			r _r				
16	r _y	s ₁₀	r _y				1v
17	r _r		r _r				

سنة

سنة ورودي

ملاحظات

← V

o

o a p

o a p a p

o a p a p x

o a p a p x v

o a p x

o a p x v

o x

o x r

o x r d r

o x r d r b y

o x r d r b y b l o

o x r d r b y b l o y

o x r d r b y b l o y l l

o x r d r b y b l o y l l x

o x r d r b y b l o y l l x p

o x r d r b y b l o y l l x p d l y

o x r d r b y b l o y l l x p d l y y

o x r d r b y b l o y l l x p d l y y l v

o x r d r b y b l o y l l s

o x r d r b y b l o y l l s p

o x r d r b y y

o x r d r b y y l

o x r d r b y y l x

o x r d r b y y l x r

o x r d r b y y l x r d r

o x r d r b y y l x r d r y

o x r d r b y y l x r d r y w

a a d b b a d d \$

a d b b a d d \$

d b b a d d \$

d b b a d d \$

d b b a d d \$

d b b a d d \$

d b b a d d \$

d b b a d d \$

d b b a d d \$

b b a d d \$

b a d d \$

a d d \$

a d d \$

d d \$

d d \$

d d \$

d \$

d \$

d \$

d \$

d \$

d \$

d \$

d \$

d \$

\$

\$

\$

S p

S p

r_f: x → ε

goto [p, x] = v

r_w: x → a x

goto [p, x] = v

r_p: x → a x

goto [o, x] = p

S p

S y

S l o

r_y: y → ε

goto [l o, y] = l l

r_f: x → ε

goto [l l, x] = l p

S l y

r_y: y → ε

goto [l y, y] = l v

r_p: s → x d y

goto [l l, s] = l p

r_w: y → b y s

goto [y, y] = l

r_f: x → ε

goto [l, x] = p

S p

r_y: y → ε

goto [p, y] = w

r_p: s → x d y

xxrdxbnyxxrdyw

oxrdxb4y15

\$

goto [1, s] = 9

oxrdxb4y159

\$

$r_w: y \rightarrow bys$

oxrdxy

\$

goto [x, y] = w

oxrdxyw

\$

$r_r: s \rightarrow xdy$

os

\$

goto [0, s] = 1

os1

\$

accept

← Δ

(ان)

right sentential	handle	reducing production
aaa*a++	a	$S \rightarrow a$
aas*a++	a	$S \rightarrow a$
ass*a++	ss*	$S \rightarrow ss*$
asa++	a	$S \rightarrow a$
ass++	ss+	$S \rightarrow ss+$
as+	a	$S \rightarrow a$
ss+	ss+	$S \rightarrow ss+$

right sentential	handle	reducing production
sss+a*+	ss+	$S \rightarrow ss+$
ssa*+	a	$S \rightarrow a$
sss*+	ss*	$S \rightarrow ss*$
ss+	ss+	$S \rightarrow ss+$

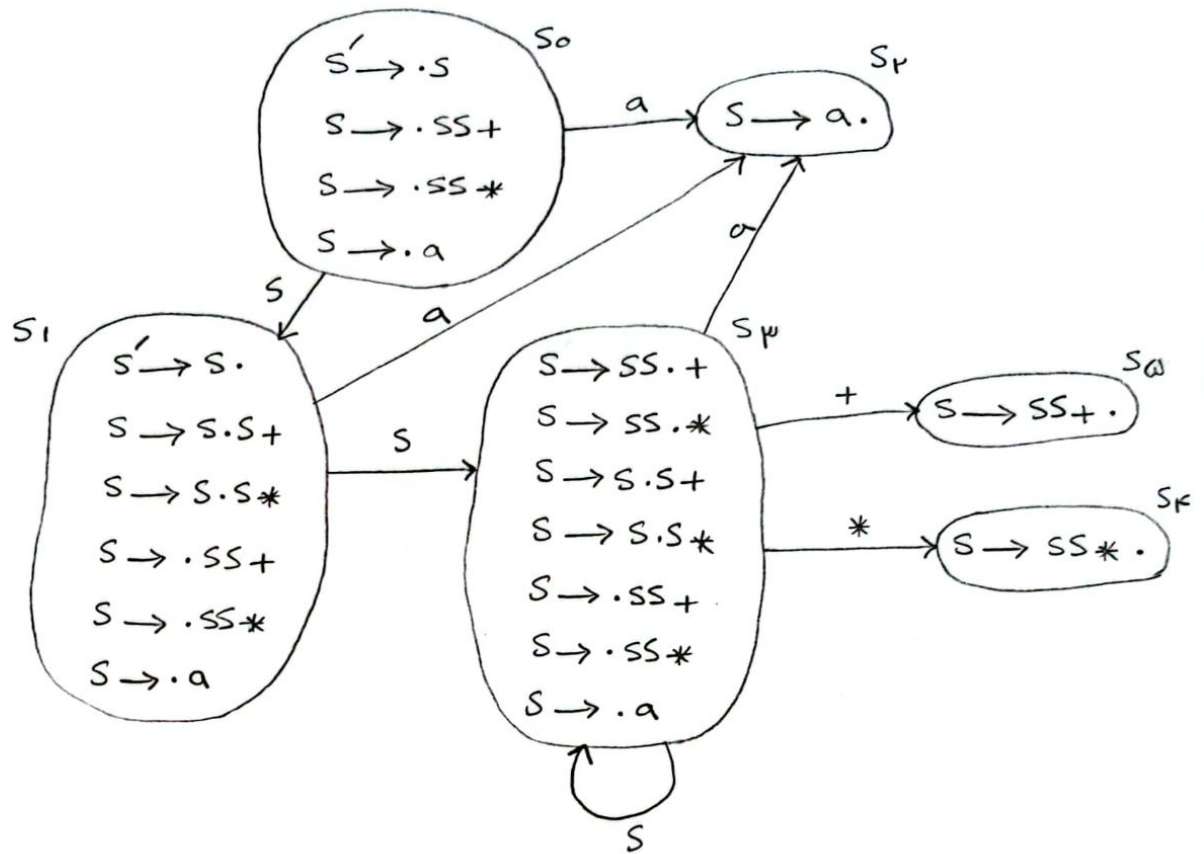
① $S' \rightarrow S$

② $S \rightarrow SS +$

③ $S \rightarrow SS^*$

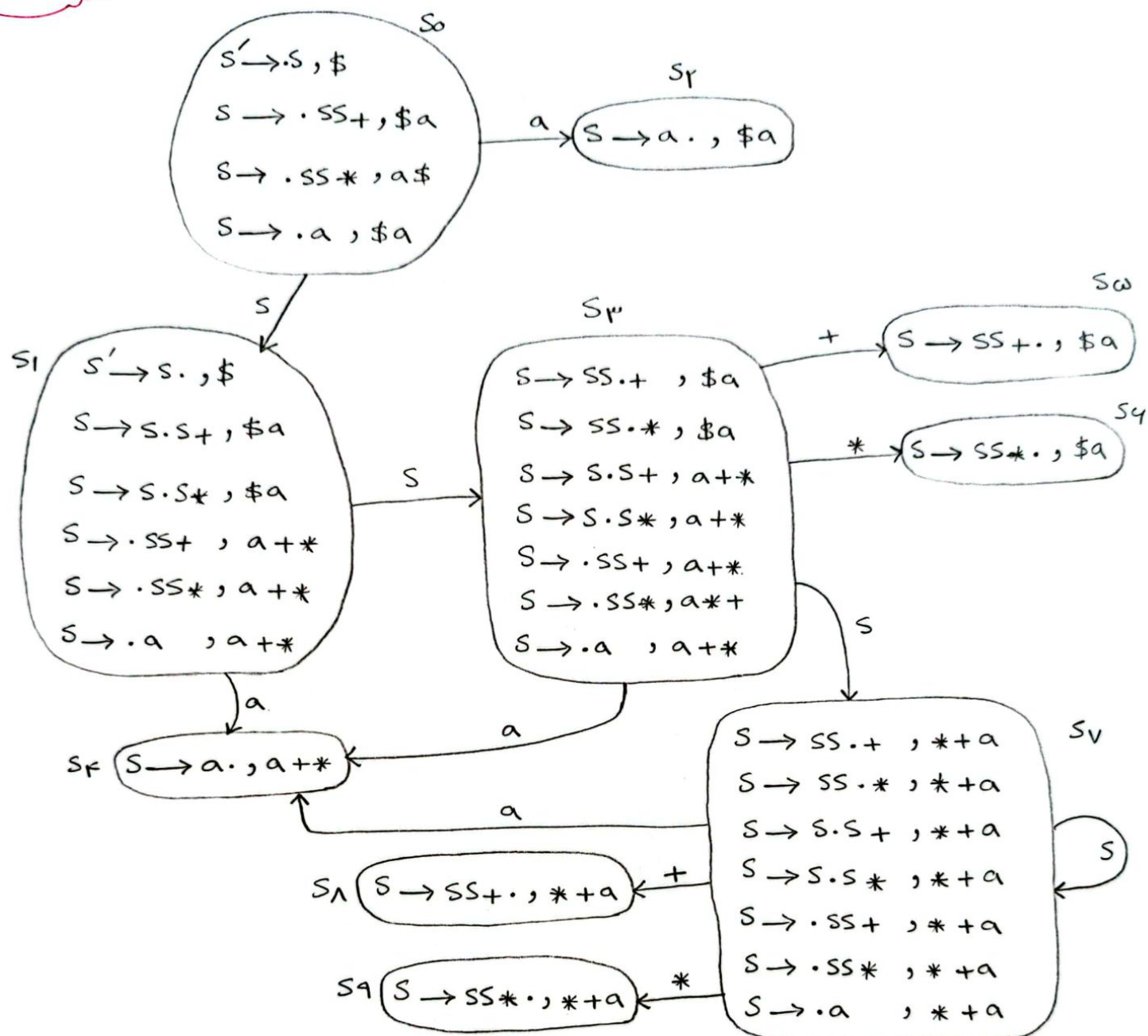
④ $S \rightarrow a$

SLR(1)



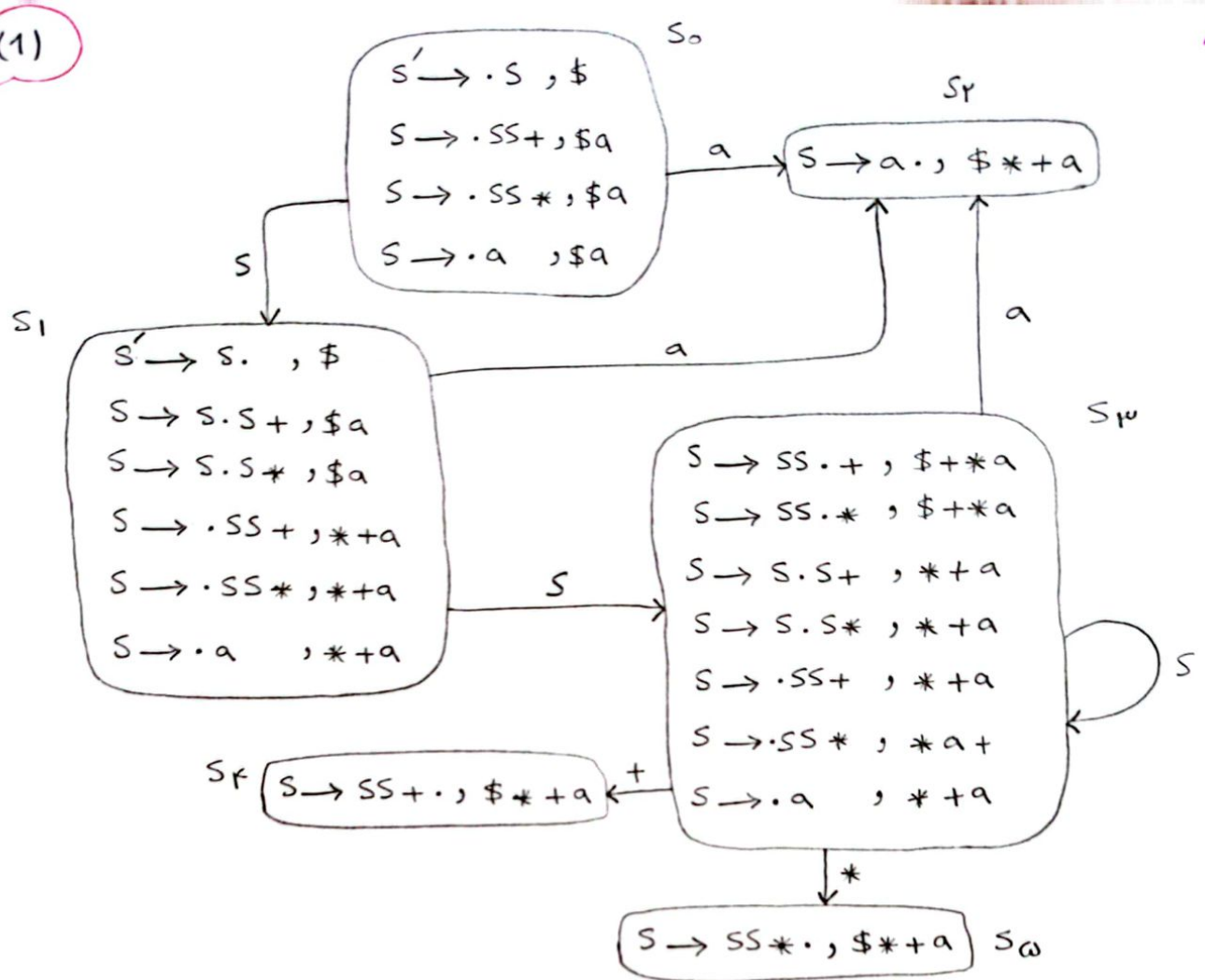
وقت	*	+	a	\$	S
0			Sr		1
1			Sr	accept	μ
2	r_f	r_f	r_f	r_f	
3	Sr	$S\omega$	Sr		μ
4	r_μ	r_μ	r_μ	r_μ	
5	r_r	r_r	r_r	r_r	

$$\text{Follow}(S) = \{\$, a, +, *\}$$



id	*	+	a	\$	S
0			S ₁		1
1			S ₆	accept	2
2			r ₁	r ₁	
3	S ₅	S ₀	S ₁		V
4	r ₁	r ₁	r ₁		
5			r ₁	r ₁	
6			r ₂	r ₂	
7	S ₈	S ₇	S ₆		V
8	r ₁	r ₁	r ₁		
9	r ₂	r ₂	r ₂		

LALR(1)



حالت	*	+	a	\$	S
0			S ₂		1
1			S ₂	accept	۳
2	r _۲	r _۲	r _۲	r _۲	
3	S ₅	S ₄	S ₂		۳
4	r _۲	r _۲	r _۲	r _۲	
5	r _۳	r _۳	r _۳	r _۳	

مسئله

o	aa*aa+a+*\$	Sr
oar	a*aa+a+*\$	rk: S → a
oS	a*aa+a+*\$	goto[0, S] = 1
oSl	a*aa+a+*\$	Sr
oSlar	*aa+a+*\$	rk: S → a
oSlS	*aa+a+*\$	goto[1, S] = ۳
oSlSP	*aa+a+*\$	Sw
oSlSP*o	aa+a+*\$	rk: S → SS*
oS	aa+a+*\$	goto[0, S] = 1
oSl	aa+a+*\$	Sr
oSlar	a+a+*\$	rk: S → a
oSlS	a+a+*\$	goto[1, S] = ۳
oSlSP	a+a+*\$	Sr
oSlSPar	+a+*\$	rk: S → a
oSlSPS	+a+*\$	goto[۳, S] = ۳
oSlSPSP	+a+*\$	Sr
oSlSPSP+r	a+*\$	rk: S → SS+
oSlS	a+*\$	goto[1, S] = ۳
oSlSP	a+*\$	Sr
oSlSPar	+*\$	rk: S → a
oSlSPS	+*\$	goto[۳, S] = ۳
oSlSPSP	+*\$	Sr
oSlSPSP+r	*\$	rk: S → SS+
oSlS	*\$	goto[1, S] = ۳
oSlSP	*\$	Sw
oSlSP*o	\$	rk: S → SS*
oSl	\$	accept

برای هر i که در بازه $1 < i < n$ قرار دارد یک قاعده عبور است $S \rightarrow A_i b_i$ داریم بنابراین تعداد این قواعد به اندازه تعداد مقادیر i در این بازه است که برابر است با $n-2$ (چون $1 < i < n$)

برای هر i در A_i نوع ۲ قاعده داریم:

$$A_i \rightarrow a_j A_i$$

$$A_i \rightarrow a_j$$

برای هر i که در بازه $1 < i < n$ قرار دارد تعداد n هایی که $i \neq j$ هستند برابر است با $n-2$ (چون $1 < j < n$ و $i \neq j$)

پس برای هر A_i نوع ۲ قاعده داریم که برای هر n تکراری شوند پس برای هر A_i ، $2(n-2)$ قاعده داریم *

تعداد قواعد برای $S \leftarrow n-2$
 برای هر n تعداد قواعد $2(n-2)$ و تعداد A_i هایش $n-2$ است پس:

$$(n-2) \times 2(n-2) = 2(n-2)^2$$

جمع کل تعداد قواعد: $(n-2) + 2(n-2)^2$

بررسی $SLR(1)$ بودن: برای اینکه یک گرامر $SLR(1)$ باشد باید مشخص شود آیا گرامر دارای تناقض در جدول تجزیه $SLR(1)$ است یا نه. برای این کار باید مجموعه های $first$ و $follow$ محاسبه شوند و در تفرقه شوند

بررسی تناقضات: گرامر G که به داده شده دارای تولیداتی است که باعث می شوند یک سافتبار بازگشتی به سمت چپ ایجاد شود. $(A_i \rightarrow a_j A_i)$ در نتیجه ممکن است در سرفای که تولیدات مختلفی می تواند از یک نقطه شروع شوند، امکان وجود تناقضات در جدول تجزیه $SLR(1)$ باشد.

از آنجا که تولیدات $A_i \rightarrow a_j A_i$ می تواند باعث ایجاد در تناقض بین $shift$ و $reduce$ شوند (به خصوص در مواردی که چندین تولید مشابه وجود دارد) احتمالاً این گرامر $SLR(1)$ نیست.

$\leftarrow \frac{10}{11}$

- 59



Case	=	+	int	()	id	\$	S	E	F	V
0						Sr		1			r
1							accept				
2	r _Λ	r _Λ			r _Λ		r _Λ				
3	Sr										
4			S _Λ	S _q		Sr			ω	γ	V
5		S _{ir}					r _r				
6		r _μ			r _μ		r _μ				
7		r _ω			r _ω		r _ω				
8		r _γ			r _γ		r _γ				
9			S _Λ	S _q		Sr			10	γ	V
10		S _{ir}			S ₁₁						
11		r _v			r _v		r _v				
12			S _Λ	S _q		Sr				13	V
13		r _f			r _f		r _f				

لقد تم نداد