### Introduction

# Théorie des Langages

CS410 - Langages et Compilation

Julien Henry Catherine Oriat

Grenoble-INP Esisar

2012-2013

Objectif : Étudier les notions de TL utiles en compilation :

- Automates et expressions régulières : lexicographie des langages de programmation
- Grammaires Hors Contexte : syntaxe hors contexte des langages de programmation
- Grammaires attribuées : règles contextuelles des langages de programmation

Grenoble-INP Esisar

2012-2013 < 1 / 34 > Grenoble-INP Esisar

2012-2013 < 4 / 34 >

# Summary

#### Généralités

Grenoble-INP Esisar

2012-2013 < 3 / 34 > Grenoble-INP Esisar

#### Définitions de base

Vocabulaire : ensemble fini de caractères ou symboles.

**Mot** (ou **chaîne**) sur un vocabulaire *V* : suite finie d'éléments de *V*. Par convention,  $\varepsilon$  est un mot de longueur 0.

**Préfixe** : la chaîne x est préfixe de y si et seulement si il existe une chaîne z telle que x.z=y, où . est l'opérateur de concaténation.

**Suffixe** : la chaîne x est suffixe de y si et seulement si il existe une chaîne z telle que z.x = y.

Sous-chaîne : la chaîne x est sous-chaîne de y si et seulement si il existe des chaînes z et z'/z.x.z' = y.

Langage: On appelle langage sur un vocabulaire V un sous ensemble L de  $V^*$ .

Exemples:

- l'ensemble des mots de la langue française est un langage sur le vocabulaire constitué des lettres de l'alphabet.
- l'ensemble des phrases de la langue française est un langage sur le vocabulaire constitué des mots de la langue française.

### Opérations sur les langages

**Union**: Soit deux langages  $L_1$  et  $L_2$  sur un vocabulaire V. L'union L de ces langages est :

$$L = L_1 + L_2 = L_1 \bigcup L_2 = \{ w \in V^*; w \in L_1 \text{ ou } w \in L_2 \}$$

**Intersection**: Soit deux langages  $L_1$  et  $L_2$  sur un vocabulaire V. L'intersection L de ces langages est :

$$\textit{L} = \textit{L}_1 \bigcap \textit{L}_2 = \{\textit{w} \in \textit{V}^*; \textit{w} \in \textit{L}_1 \text{ et } \textit{w} \in \textit{L}_2\}$$

Concaténation : Soit deux langages  $L_1$  et  $L_2$  sur un vocabulaire V. La concaténation L de ces langages est :

$$L = L_1.L_2 = \{ w \in V^*; \exists w_1 \in L_1, w_2 \in L_2, w = w_1.w_2 \}$$

#### Opérations sur les langages

Puissance : Soit un langage L sur le vocabulaire V. L'élévation de L à la puissance n est définie par récurrence sur n:

$$L^{0} = \{\varepsilon\}$$

$$L^{1} = L$$

$$L^{n+1} = L.L^{n}$$

Concaténations itérées : Soit un langage L sur le vocabulaire V. Les langages  $L^*$  et  $L^+$  sont définis par :

$$L^* = \bigcup_{n \ge 0} L^n$$
$$L^+ = \bigcup_{n \ge 1} L^n$$

Grenoble-INP Esisar 2012-2013 < 5 / 34 > Grenoble-INP Esisar 2012-2013 < 6 / 34 >



#### **Définitions**

Chemin, Trace: un chemin de l'automate A est une suite de transitions  $(r_0, a_1, r_1), (r_1, a_2, r_2), \cdots, (r_{n-1}, a_n, r_n)$ , avec  $\forall 1 \leq i \leq n, (r_{i-1}, a_i, r_i) \in \delta$ . Ce chemin mène de  $r_0$  à  $r_n$  avec la **trace**  $a_1 a_2 \cdots a_n$ .

**Mot reconnu par un automate** : un mot  $x \in V^*$  est reconnu par un automate si il existe un chemin partant d'un état initial et arrivant à un état terminal de trace x.

Langage reconnu par un automate : l'ensemble des mots reconnus par un automate forme le langage reconnu par l'automate. Équivalence entre deux automates : deux automates sont équivalents s'ils ont le même vocabulaire et reconnaissent le même langage.

# Automate sans $\varepsilon$ -transition

Une  $\varepsilon$ -transition est une transition de la forme  $(p, \varepsilon, q)$ .

#### Théorème:

Si L est un langage sur V reconnu par un automate fini, alors il est reconnu par un automate fini sans  $\varepsilon$ -transition.

Grenoble-INP Esisar

2012-2013 < 13 / 34 > Grenoble-INP Esisar

Langage reconnu par un automate déterministe

#### Automate déterministe

#### Définition: (Automate déterministe)

Un automate  $A = \langle Q, V, I, F, \delta \rangle$  est déterministe si et seulement si :

- I contient un seul élément ;
- $\delta$  n'a pas d' $\varepsilon$ -transition;
- $\forall p \in Q, \forall a \in V$ , il existe un unique état  $q \in Q$  tel que  $(p, a, q) \in \delta$ . Cet unique état est noté  $\delta(p, a)$ .

La relation de transition  $\delta$  est donc une application :

$$\delta: Q \times V \rightarrow Q$$

$$(p,a) \mapsto \delta(p,a)$$

Théorème:

Si L est un langage sur V reconnu par un automate fini, alors il est reconnu par un automate fini déterministe.

Grenoble-INP Esisar

2012-2013 < 15 / 34 > Grenoble-INP Esisar

2012-2013 < 17 / 34 > Grenoble-INP Esisar

2012-2013 < 16 / 34 >

2012-2013 < 18 / 34 >

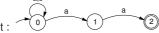
#### Méthode de déterminisation d'un automate

On part d'un automate non déterministe sans  $\varepsilon$ -transitions. Exemple:

On considère le langage sur  $V = \{a, b\}$  des chaînes qui se terminent par aa: l'expression régulière associée est  $(a+b)^*aa$ . Il est reconnu

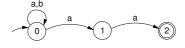
par l'automate suivant :

Grenoble-INP Esisar



Méthode de déterminisation d'un automate

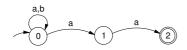
On déterminise l'automate en construisant progressivement un tableau:



Etat	а	b	Final
0	0,1	0	

#### Méthode de déterminisation d'un automate

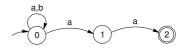
On déterminise l'automate en construisant progressivement un tableau:



Etat	а	b	Final
0	0,1	0	
0,1	0,1,2	0	

#### Méthode de déterminisation d'un automate

On déterminise l'automate en construisant progressivement un tableau:



Etat	а	b	Final
0	0,1	0	
0,1	0,1,2	0	
0,1,2	0,1,2	0	F

Grenoble-INP Esisar

2012-2013 < 18 / 34 > Grenoble-INP Esisar

Automate minimal

Un automate déterministe est minimal si et seulement si il n'existe pas

d'automate déterministe équivalent comportant un nombre strictement

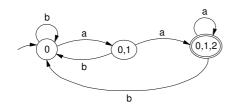
Pour construire un automate déterministe minimal, on a besoin de la

Définition: (Automate déterministe minimal)

Méthode de déterminisation d'un automate

Etat	а	b	Final
0	0,1	0	
0,1	0,1,2	0	
0,1,2	0,1,2	0	F

On peut donc construire l'automate :



Grenoble-INP Esisar

2012-2013 < 19 / 34 > Grenoble-INP Esisar

notion de classe d'équivalence.

inférieur d'état.

2012-2013 < 20 / 34 >

# Automate minimal

Soit un automate déterministe  $A = (Q, V, q_0, F, \delta)$  sans état inacessible. On définit une suite de relations d'équivalence  $(\equiv_k)_{k\in\mathbb{N}}$ 

- $p \equiv_0 q$  si et seulement si  $p \in F \Leftrightarrow q \in F$ .
- $\forall k \in \mathbb{N}, p \equiv_{k+1} q$  si et seulement si  $p \equiv_k q$  et  $\forall a \in V, \delta(p, a) \equiv_k \delta(q, a).$

Cette suite de relations d'équivalence converge vers la relation d'équivalence notée  $\equiv$ .

Chaque état *p* fait donc partie d'une classe d'équivalence notée [*p*] :

$$[p] = \{q \in Q; p \equiv q\}$$

Automate minimal

2012-2013 < 22 / 34 >

### Théorème:

Soit A un automate déterministe. Un automate déterministe minimal équivalent à A, noté  $\mu(A)$ , est défini de la façon suivante :  $\mu(A) = (R, V, I, G, \eta)$ , avec :

- $R = \{[p]; p \in Q\}$  : ensemble des classes d'équivalence
- I = [i] où i est l'état initial de A
- $G = \{[q]; q \in F\}$
- $\eta([p], a) = [\delta(p, a)]$

Grenoble-INP Esisar 2012-2013 < 21 / 34 > Grenoble-INP Esisar

Méthode de minimisation d'un automate

0,1,4

0,1 0,1

 $\equiv_0$ 

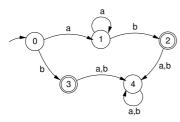
On obtient donc l'automate minimal suivant :

2,3

a,b

#### Méthode de minimisation d'un automate

Soit l'automate déterministe suivant :



On cherche les classes d'équivalence en construisant un tableau :

$\equiv_0$	0,1,4		2,3
≡1	0,1	4	2,3
$\equiv_2$	0,1	4	2,3

On s'arrête lorsqu'on a convergé.

Grenoble-INP Esisar

2012-2013 < 23 / 34 > Grenoble-INP Esisar

Théorème:

classe de langage.

Automate et expression régulière

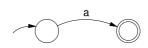
Les expressions régulières et les automates finis définissent la même

Automate associé à une expression régulière

• *e* = ∅:



e = a ∈ V :



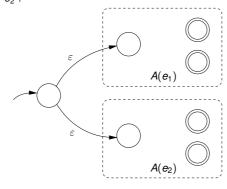
Grenoble-INP Esisar

2012-2013 < 25 / 34 > Grenoble-INP Esisar

2012-2013 < 26 / 34 >

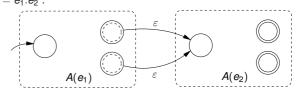
Automate associé à une expression régulière

•  $e = e_1 + e_2$ :



Automate associé à une expression régulière

•  $e = e_1.e_2$ :



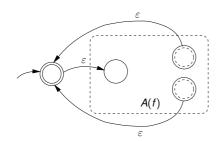
Grenoble-INP Esisar

2012-2013 < 27 / 34 > Grenoble-INP Esisar

2012-2013 < 28 / 34 >

# Automate associé à une expression régulière

#### • $e = e_1^*$ :



# Définition:

Soit  $\alpha$  et  $\beta$  deux langages sur un vocabulaire V. Soit L un langage sur *V.* On dit que x = L est solution de l'équation  $x = \alpha x + \beta$  si et seulement si L vérifie  $L = \alpha L + b$ 

#### Lemme: (Lemme d'Arden)

- L'équation  $x = \alpha x + \beta$  admet comme solution le langage  $\alpha^*\beta$ . Cette solution est la plus petite solution, ce qui signifie que si x = L est solution, alors  $\alpha^* \beta \subseteq L$ .
- L'équation  $x = x\alpha + \beta$  admet comme plus petite solution le langage  $\beta \alpha^*$ .

Grenoble-INP Esisar

2012-2013 < 29 / 34 > Grenoble-INP Esisar

2012-2013 < 30 / 34 >

Exemples

# Expression régulière associée à un automate

On considère un automate  $A = (Q, V, I, F, \delta)$ . On cherche l'expression régulière associée à A.

Technique:

- A chaque état  $q_i$  de l'automate, on associe une variable  $X_i$ , qui est le langage reconnu par l'automate lorsqu'on part de l'état  $q_i$ .
- Pour chaque variable  $X_i$ , on a l'équation :

  - $X_i = \sum_{(q_i, a_k, q_i) \in \delta} a_k X_j$  si  $q_i$  n'est pas terminal.  $X_i = \sum_{(q_i, a_k, q_j) \in \delta} a_k X_j + \varepsilon$  si  $q_i$  est terminal.
- On obtient un système d'équations dont on cherche la plus petite solution. L'expression régulière recherchée est alors  $e = \sum X_i$ .

Soit  $V = \{a, b\}.$ 

- x = ax + b a pour solution a\*b.
- $x = ax + \varepsilon$  a pour solution  $a^*$ .
- x = x + b a pour solution b.
- x = ax a pour solution  $\emptyset$ .
- x = xa + b a pour solution  $ba^*$ .

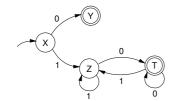
Grenoble-INP Esisar

2012-2013 < 31 / 34 > Grenoble-INP Esisar

2012-2013 < 32 / 34 >

# Expression régulière associée à un automate

Exemple : On considère l'automate suivant :



$$\begin{cases} X = 0Y + 1Z \\ Y = \varepsilon \\ Z = 0T + 1Z \\ T = 0T + 1Z + \varepsilon \end{cases}$$

Expression régulière associée à un automate

$$\begin{cases} X = 0Y + 1Z \\ Y = \varepsilon \\ Z = 0T + 1Z \\ T = 0T + 1Z + \varepsilon \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} X = 0 + 1Z \\ Y = \varepsilon \\ Z = 0T + 1Z \\ T = Z + \varepsilon \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \left\{ \begin{array}{lcl} X & = & 0+1Z \\ Y & = & \varepsilon \\ Z & = & 0(Z+\varepsilon)+1Z=(0+1)Z+0 \\ T & = & Z+\varepsilon \end{array} \right.$$

$$\Leftrightarrow \left\{ \begin{array}{ll} X & = & 0+1(0+1)^*0 \\ Y & = & \varepsilon \\ Z & = & (0+1)^*0 \\ T & = & Z+\varepsilon \end{array} \right.$$