

ALGORITHMEN UND DATENSTRUKTUREN

ÜBUNG 3: EXTENDED BACKUS-NAUR-FORM

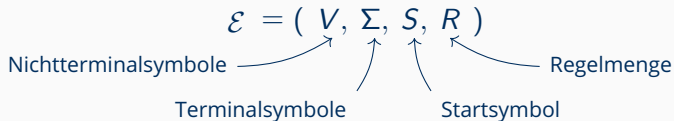
Eric Kunze

`eric.kunze@mailbox.tu-dresden.de`

TU Dresden, 13.11.2020

EBNF und ihre Semantik

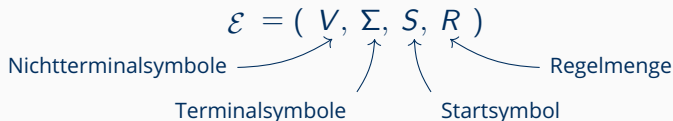
EBNF-DEFINITION



Jede **EBNF-Regel** besteht aus einer linken und einer rechten Seite, die rechte Seite ist ein **EBNF-Term**.

Nichtterminalsymbol ::= EBNF-Term

EBNF-DEFINITION



Jede **EBNF-Regel** besteht aus einer linken und einer rechten Seite, die rechte Seite ist ein **EBNF-Term**.

Nichtterminalsymbol ::= EBNF-Term

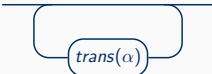
Definition (EBNF-Terme): Seien V (syntaktische Variablen) und Σ (Terminalsymbole) endliche Mengen mit $V \cap \Sigma = \emptyset$. Die Menge der EBNF-Terme über V und Σ (notiere: $T(\Sigma, V)$), ist die *kleinste* Menge $T \subseteq (V \cup \Sigma \cup \{\hat{\{ \}}, \hat{\} \}, \hat{[\]}, \hat{[\]} \}, \hat{(\)}, \hat{(\)} \})$ mit $V \subseteq T, \Sigma \subseteq T$ und

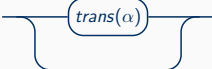
- ▶ Wenn $\alpha \in T$, so auch $\hat{(\alpha)} \in T, \hat{\{\alpha\}} \in T, \hat{[\alpha]} \in T$.
- ▶ Wenn $\alpha_1, \alpha_2 \in T$, so auch $\hat{(\alpha_1 \hat{[\]} \alpha_2)} \in T, \alpha_1 \alpha_2 \in T$.

ÜBERSETZUNG EBNF \leftrightarrow SYNTAXDIAGRAMME

Sei $v \in V$ und $w \in \Sigma$. $trans(v) = \boxed{v}$; $trans(w) = \bigcirc w$

Sei $\alpha \in T(\Sigma, V)$ ein EBNF-Term.

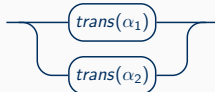
► $trans(\hat{\{\alpha\}}) =$ 

► $trans(\hat{[\alpha]}) =$ 

► $trans(\hat{(\alpha)}) = trans(\alpha)$

Seien $\alpha_1, \alpha_2 \in T(\Sigma, V)$ zwei EBNF-Terme.

► $trans(\alpha_1 \alpha_2) =$ 

► $trans(\hat{(\alpha_1 \mid \alpha_2)}) =$ 

Ziel: Ordne einer EBNF-Definition $\mathcal{E} = (V, \Sigma, S, R)$ ihre Sprache zu

- ▶ $W(\mathcal{E}, v)$ bezeichnet von $v \in V$ beschriebene Objektsprache
- ▶ $\rho: V \rightarrow \mathcal{P}(\Sigma^*)$ ordnet jeder syntaktischen Variable $v \in V$ eine Sprache zu
- ▶ Vorstellung: $\rho(v)$ ist bestes Wissen über die von v beschriebene Sprache

Ziel: Ordne einer EBNF-Definition $\mathcal{E} = (V, \Sigma, S, R)$ ihre Sprache zu

- ▶ $W(\mathcal{E}, v)$ bezeichnet von $v \in V$ beschriebene Objektsprache
- ▶ $\rho: V \rightarrow \mathcal{P}(\Sigma^*)$ ordnet jeder syntaktischen Variable $v \in V$ eine Sprache zu
- ▶ Vorstellung: $\rho(v)$ ist bestes Wissen über die von v beschriebene Sprache

Problem: Wie bekomme ich aus einem EBNF-Term eine Sprache?

Semantik $\llbracket \cdot \rrbracket : \underbrace{T(\Sigma, V)}_{\text{EBNF-Term } \alpha} \rightarrow ((\underbrace{V \rightarrow \mathcal{P}(\Sigma^*)}_{\rho}) \rightarrow \mathcal{P}(\Sigma^*))$

$$\llbracket \cdot \rrbracket : \underbrace{T(\Sigma, V)}_{\text{EBNF-Term } \alpha} \rightarrow ((\underbrace{V \rightarrow \mathcal{P}(\Sigma^*)}_{\rho}) \rightarrow \mathcal{P}(\Sigma^*))$$

Sei $\alpha \in T(\Sigma, V)$ ein EBNF-Term. Die Semantik $\llbracket \alpha \rrbracket (\rho)$ von α ist definiert als:

- ▶ Wenn $\alpha = v \in V$, dann gilt $\llbracket \alpha \rrbracket (\rho) = \rho(v)$.
- ▶ Wenn $\alpha = w \in \Sigma$, dann gilt $\llbracket \alpha \rrbracket (\rho) = \{w\}$.
- ▶ Wenn $\alpha = \hat{\{ \alpha_1 \}}$, dann gilt $\llbracket \alpha \rrbracket (\rho) = (\llbracket \alpha_1 \rrbracket (\rho))^*$.
- ▶ Wenn $\alpha = \hat{\alpha_1}$, dann gilt $\llbracket \alpha \rrbracket (\rho) = \llbracket \alpha_1 \rrbracket (\rho) \cup \{\varepsilon\}$.
- ▶ Wenn $\alpha = \hat{\alpha_1}$, dann gilt $\llbracket \alpha \rrbracket (\rho) = \llbracket \alpha_1 \rrbracket (\rho)$.
- ▶ Wenn $\alpha = \alpha_1 \alpha_2$, dann gilt $\llbracket \alpha \rrbracket (\rho) = \llbracket \alpha_1 \rrbracket (\rho) \cdot \llbracket \alpha_2 \rrbracket (\rho)$.
- ▶ Wenn $\alpha = \hat{\alpha_1 \mid \alpha_2}$, dann gilt $\llbracket \alpha \rrbracket (\rho) = \llbracket \alpha_1 \rrbracket (\rho) \cup \llbracket \alpha_2 \rrbracket (\rho)$.

FIXPUNKTITERATION – EINE ANALOGIE

Ausblick: Fixpunktiteration zur Nullstellenbestimmung

Gegeben sei eine Funktion $g: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, von der wir eine Nullstelle suchen, d.h. ein $\bar{x} \in \mathbb{R}$ mit $g(\bar{x}) = 0$.

FIXPUNKTITERATION – EINE ANALOGIE

Ausblick: Fixpunktiteration zur Nullstellenbestimmung

Gegeben sei eine Funktion $g: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, von der wir eine Nullstelle suchen, d.h. ein $\bar{x} \in \mathbb{R}$ mit $g(\bar{x}) = 0$.

Methode: Newtonverfahren — definiere $\Phi(x) := x - \frac{g(x)}{g'(x)}$.

- ▶ Starte mit „beliebigem“ Startwert $x_0 \in \mathbb{R}$.
- ▶ Berechne stets $x_{i+1} = \Phi(x_i)$.

FIXPUNKTITERATION – EINE ANALOGIE

Ausblick: Fixpunktiteration zur Nullstellenbestimmung

Gegeben sei eine Funktion $g: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, von der wir eine Nullstelle suchen, d.h. ein $\bar{x} \in \mathbb{R}$ mit $g(\bar{x}) = 0$.

Methode: Newtonverfahren — definiere $\Phi(x) := x - \frac{g(x)}{g'(x)}$.

- ▶ Starte mit „beliebigem“ Startwert $x_0 \in \mathbb{R}$.
- ▶ Berechne stets $x_{i+1} = \Phi(x_i)$.

Beobachtung: x_i nähert sich der Nullstelle \bar{x} an

FIXPUNKTITERATION – EINE ANALOGIE

Ausblick: Fixpunktiteration zur Nullstellenbestimmung

Gegeben sei eine Funktion $g: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, von der wir eine Nullstelle suchen, d.h. ein $\bar{x} \in \mathbb{R}$ mit $g(\bar{x}) = 0$.

Methode: Newtonverfahren — definiere $\Phi(x) := x - \frac{g(x)}{g'(x)}$.

- ▶ Starte mit „beliebigem“ Startwert $x_0 \in \mathbb{R}$.
- ▶ Berechne stets $x_{i+1} = \Phi(x_i)$.

Beobachtung: x_i nähert sich der Nullstelle \bar{x} an

Ein *Fixpunkt* von Φ ist ein Punkt x mit $\Phi(x) = x$.

FIXPUNKTITERATION – EINE ANALOGIE

Ausblick: Fixpunktiteration zur Nullstellenbestimmung

Gegeben sei eine Funktion $g: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, von der wir eine Nullstelle suchen, d.h. ein $\bar{x} \in \mathbb{R}$ mit $g(\bar{x}) = 0$.

Methode: Newtonverfahren — definiere $\Phi(x) := x - \frac{g(x)}{g'(x)}$.

- ▶ Starte mit „beliebigem“ Startwert $x_0 \in \mathbb{R}$.
- ▶ Berechne stets $x_{i+1} = \Phi(x_i)$.

Beobachtung: x_i nähert sich der Nullstelle \bar{x} an

Ein *Fixpunkt* von Φ ist ein Punkt x mit $\Phi(x) = x$.

Die Nullstelle \bar{x} ist ein Fixpunkt von Φ , da

$$\Phi(\bar{x}) = \bar{x} - \frac{g(\bar{x})}{g'(\bar{x})} = \bar{x}.$$

FIXPUNKTITERATION FÜR EBNF

Ziel: berechne Sprache $W(\mathcal{E}, v)$ für alle $v \in V$ einer EBNF-Definition $\mathcal{E} = (V, \Sigma, S, R)$.

FIXPUNKTITERATION FÜR EBNF

Ziel: berechne Sprache $W(\mathcal{E}, v)$ für alle $v \in V$ einer EBNF-Definition $\mathcal{E} = (V, \Sigma, S, R)$.

Iterierende Funktion:

$$f: \underbrace{(V \rightarrow \mathcal{P}(\Sigma^*))}_{\rho} \rightarrow (V \rightarrow \mathcal{P}(\Sigma^*))$$

- ▶ Starte mit bisherigen Kenntnis $\rho(v) = \emptyset$ für alle $v \in V$.
(Nichtswissen)
- ▶ Berechne stets neues Wissen $\rho_{\text{neu}} = f(\rho_{\text{alt}})$.
(Generiere neues Wissen)

FIXPUNKTITERATION FÜR EBNF

Ziel: berechne Sprache $W(\mathcal{E}, v)$ für alle $v \in V$ einer EBNF-Definition $\mathcal{E} = (V, \Sigma, S, R)$.

Iterierende Funktion:

$$f: \underbrace{(V \rightarrow \mathcal{P}(\Sigma^*))}_{\rho} \rightarrow (V \rightarrow \mathcal{P}(\Sigma^*))$$

- ▶ Starte mit bisherigen Kenntnis $\rho(v) = \emptyset$ für alle $v \in V$.
(Nichtswissen)
- ▶ Berechne stets neues Wissen $\rho_{\text{neu}} = f(\rho_{\text{alt}})$.
(Generiere neues Wissen)

Ende: erreiche einen Fixpunkt ρ mit $f(\rho) = \rho$

Dann gilt $\rho(v) = W(\mathcal{E}, v)$ für alle $v \in V$.

FIXPUNKTITERATION FÜR EBNF

Da V endlich ist, ist $f(\rho): V \rightarrow \mathcal{P}(\Sigma^*)$ nur auf endlich vielen Argumenten definiert, deren Bilder wir nun als Spaltenvektor schreiben:

$$\begin{pmatrix} f(\rho)(v_1) \\ f(\rho)(v_2) \\ \vdots \\ f(\rho)(v_n) \end{pmatrix} \begin{matrix} \in \mathcal{P}(\Sigma^*) \\ \in \mathcal{P}(\Sigma^*) \\ \vdots \\ \in \mathcal{P}(\Sigma^*) \end{matrix}$$

FIXPUNKTITERATION FÜR EBNF

Da V endlich ist, ist $f(\rho): V \rightarrow \mathcal{P}(\Sigma^*)$ nur auf endlich vielen Argumenten definiert, deren Bilder wir nun als Spaltenvektor schreiben:

$$\begin{pmatrix} f(\rho)(v_1) \\ f(\rho)(v_2) \\ \vdots \\ f(\rho)(v_n) \end{pmatrix} \begin{matrix} \in \mathcal{P}(\Sigma^*) \\ \in \mathcal{P}(\Sigma^*) \\ \vdots \\ \in \mathcal{P}(\Sigma^*) \end{matrix}$$

Ein Iterationsprozess lässt sich dann wie folgt notieren:

$$\begin{pmatrix} \emptyset \\ \emptyset \end{pmatrix} \xrightarrow{f}_1 \begin{pmatrix} f(\rho)(v_1) \\ f(\rho)(v_2) \end{pmatrix} \xrightarrow{f}_2 \begin{pmatrix} f(f(\rho))(v_1) \\ f(f(\rho))(v_2) \end{pmatrix} \xrightarrow{f}_3 \dots$$
$$\xrightarrow{f}_n \begin{pmatrix} f^n(\rho)(v_1) \\ f^n(\rho)(v_2) \end{pmatrix} \xrightarrow{f}_{n+1} \dots$$

Übungsblatt 3

AUFGABE 1 — TEIL (A)

Gesucht ist eine EBNF-Definition $\mathcal{E} = (V, \Sigma, S, R)$ mit $\Sigma = \{a, b, c, d\}$, sodass

$$W(\mathcal{E}, S) = \left\{ a^k b^\ell c^{2k} c^m : k \geq 1, \ell \geq m \geq 0 \right\}$$

AUFGABE 1 — TEIL (A)

Gesucht ist eine EBNF-Definition $\mathcal{E} = (V, \Sigma, S, R)$ mit $\Sigma = \{a, b, c, d\}$, sodass

$$W(\mathcal{E}, S) = \left\{ a^k b^\ell c^{2k} c^m : k \geq 1, \ell \geq m \geq 0 \right\}$$

Methode: Zerlegung der Sprache und Anwendung der Grundkonstruktionen als Syntaxdiagramm, Übersetzung als EBNF

AUFGABE 1 — TEIL (A)

Gesucht ist eine EBNF-Definition $\mathcal{E} = (V, \Sigma, S, R)$ mit $\Sigma = \{a, b, c, d\}$, sodass

$$W(\mathcal{E}, S) = \left\{ a^k b^\ell c^{2k} c^m : k \geq 1, \ell \geq m \geq 0 \right\}$$

Methode: Zerlegung der Sprache und Anwendung der Grundkonstruktionen als Syntaxdiagramm, Übersetzung als EBNF

$$V = \{S, A\} \quad \text{und} \quad R = \left\{ S ::= \hat{a} S c c \hat{a} A c c \hat{a}, \right. \\ \left. A ::= \hat{b} A c \hat{b} \hat{b} \hat{b} \right\}$$

AUFGABE 1 — TEIL (B)

Sei $\Sigma' = \{a, b\}$ und $\mathcal{E}' = (\Sigma', V', X, R')$ eine EBNF-Definition mit $V' = \{X, Y\}$ sowie

$$R = \left\{ X ::= \hat{(aXa \mid Y)}, \quad Y ::= \hat{[bY]} \right\}.$$

AUFGABE 1 — TEIL (C)

Sei $\Sigma' = \{a, b\}$ und $\mathcal{E}' = (\Sigma', V', X, R')$ eine EBNF-Definition mit $V' = \{X, Y\}$ sowie

$$R = \left\{ X ::= \hat{(aXa \mid Y)}, \quad Y ::= \hat{[bY]} \right\}.$$

AUFGABE 1 — TEIL (C)

Sei $\Sigma' = \{a, b\}$ und $\mathcal{E}' = (\Sigma', V', X, R')$ eine EBNF-Definition mit $V' = \{X, Y\}$ sowie

$$R = \left\{ X ::= \hat{a} X a \hat{Y}, \quad Y ::= \hat{b} Y \hat{} \right\}.$$

Die syntaktische Kategorie von X ist gegeben durch

$$W(\mathcal{E}', X) = \{a^n b^j a^n : n \geq 0, j \geq 0\}$$

AUFGABE 2

Sei $\mathcal{E} = (V, \Sigma, S, R)$ mit $V = \{S\}$, $\Sigma = \{a, b\}$ und $R = \left\{ S ::= \hat{\left(aSa \hat{\left[\hat{b} \right]} \right)} \right\}$. Außerdem sei $\rho: V \rightarrow \mathcal{P}(\Sigma^*)$ mit

$$\rho(S) = \{a^n w a^n : n \geq 0, w \in \{\varepsilon, b\}\}.$$

zu zeigen: $\left[\hat{\left(aSa \hat{\left[\hat{b} \right]} \right)} \right] = \rho(S)$

Ende

AUFGABE 1 — TEIL (B)

AUFGABE 1 — TEIL (B)

Wir wollen eine EBNF-Definition $\mathcal{E}' = (V, \Sigma, S, R)$ finden, sodass

$$W(\mathcal{E}') = \left\{ a^{n+\ell} c b^n (cd)^\ell \mid n, \ell \in \mathbb{N}, n \geq 1 \right\}$$

gilt. Wir zerlegen wie üblich die Sprache in unabhängige Teile:

$$L = \left\{ a^\ell a^n c b^n (cd)^\ell \mid n, \ell \in \mathbb{N}, n \geq 1 \right\}$$

Dann ergibt sich also nach dem Grundschemata

$$V = \{S, A\}$$

$$R = \left\{ S ::= \hat{a} S c d \hat{A}, \quad A ::= a \hat{A} c \hat{b} \right\}$$

SEMANTIK VON EBNF-TERMEN

- ▶ Sei $\mathcal{E} = (V, \Sigma, S, R)$ eine EBNF-Definition.
- ▶ $v \in V \rightsquigarrow W(\mathcal{E}, v) = \rho(v)$ (syntaktische Kategorie)
- ▶ Semantik $\llbracket \cdot \rrbracket : \underbrace{T(\Sigma, V)}_{\alpha} \rightarrow ((\underbrace{V \rightarrow \mathcal{P}(\Sigma^*)}_{\rho}) \rightarrow \mathcal{P}(\Sigma^*))$

Definiere $\llbracket \alpha \rrbracket(\rho)$ wie folgt:

- Wenn $\alpha = v \in V$, dann gilt $\llbracket \alpha \rrbracket(\rho) = \rho(v)$.
- Wenn $\alpha \in \Sigma$, dann gilt $\llbracket \alpha \rrbracket(\rho) = \{\alpha\}$.
- Wenn $\alpha = \alpha_1 \alpha_2$, dann gilt $\llbracket \alpha \rrbracket(\rho) = \llbracket \alpha_1 \rrbracket(\rho) \cdot \llbracket \alpha_2 \rrbracket(\rho)$.
- Wenn $\alpha = (\hat{\alpha}_1 \hat{\mid} \hat{\alpha}_2)$, dann gilt $\llbracket \alpha \rrbracket(\rho) = \llbracket \alpha_1 \rrbracket(\rho) \cup \llbracket \alpha_2 \rrbracket(\rho)$.
- Wenn $\alpha = \hat{\{\alpha_1\}}$, dann gilt $\llbracket \alpha \rrbracket(\rho) = (\llbracket \alpha_1 \rrbracket(\rho))^*$.
- Wenn $\alpha = \hat{[\alpha_1]}$, dann gilt $\llbracket \alpha \rrbracket(\rho) = \llbracket \alpha_1 \rrbracket(\rho) \cup \{\varepsilon\}$.
- Wenn $\alpha = \hat{(\alpha_1)}$, dann gilt $\llbracket \alpha \rrbracket(\rho) = \llbracket \alpha_1 \rrbracket(\rho)$.

AUFGABE 2 — TEIL (A)

- ▶ $\rho: V \rightarrow \mathcal{P}(\Sigma^*)$
- ▶ $f: (V \rightarrow \mathcal{P}(\Sigma^*)) \rightarrow (V \rightarrow \mathcal{P}(\Sigma^*))$

AUFGABE 2 — TEIL (A)

- ▶ $\rho: V \rightarrow \mathcal{P}(\Sigma^*)$
- ▶ $f: (V \rightarrow \mathcal{P}(\Sigma^*)) \rightarrow (V \rightarrow \mathcal{P}(\Sigma^*))$

$$\begin{aligned} f(\rho) &= \begin{pmatrix} f(\rho)(S) \\ f(\rho)(A) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \llbracket ddAc \rrbracket(\rho) \\ \llbracket \hat{S} \hat{a} \rrbracket(\rho) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \{dd\} \cdot \rho(A) \cdot \{c\} \\ (\rho(S) \cup \{\varepsilon\}) \cdot \{a\} \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \{dd\} \cdot \rho(A) \cdot \{c\} \\ \rho(S) \cdot \{a\} \cup \{a\} \end{pmatrix} \end{aligned}$$

AUFGABE 2 — TEIL (B)

$$f(\rho) = \begin{pmatrix} \{dd\} \cdot \rho(A) \cdot \{c\} \\ \rho(S) \cdot \{a\} \cup \{a\} \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} \emptyset \\ \emptyset \end{pmatrix} \mapsto^1 \begin{pmatrix} \emptyset \\ \{a\} \end{pmatrix} \mapsto^2 \begin{pmatrix} \{ddac\} \\ \{a\} \end{pmatrix} \mapsto^3 \begin{pmatrix} \{ddac\} \\ \{ddaca, a\} \end{pmatrix} \\ \mapsto^4 \begin{pmatrix} \{(dd)^2(ac)^2, ddac\} \\ \{ddaca, a\} \end{pmatrix} \\ \mapsto^5 \begin{pmatrix} \{(dd)^2(ac)^2, ddac\} \\ \{(dd)^2(ac)^2a, ddaca, a\} \end{pmatrix}$$

AUFGABE 2 — TEIL (C)

Die ersten Schritte zeigten

$$\begin{pmatrix} \emptyset \\ \emptyset \end{pmatrix} \mapsto^1 \dots \mapsto^5 \begin{pmatrix} \{(dd)^2(ac)^2, ddac\} \\ \{(dd)^2(ac)^2a, ddaca, a\} \end{pmatrix}$$

Führen wir diese Iteration nur „bis ins Unendliche“ fort, so erhalten wir

$$W(\mathcal{E}, S) = \{(dd)^n(ac)^n : n \geq 1\}$$

$$W(\mathcal{E}, A) = \{(dd)^n(ac)^na : n \geq 0\}$$

AUFGABE 3 — TEIL (A)

Wir brauchen die Semantik von $S ::= \hat{[} a \hat{(} Sb \hat{[} Sbb \hat{)} \hat{]} \hat{]}$.

AUFGABE 3 — TEIL (A)

Wir brauchen die Semantik von $S ::= \hat{a}(\hat{Sb} \hat{Sbb}) \hat{}$.

$$\begin{aligned} \llbracket \hat{a}(\hat{Sb} \hat{Sbb}) \hat{} \rrbracket (\rho) &= \{\varepsilon\} \cup \llbracket \hat{a}(\hat{Sb} \hat{Sbb}) \hat{} \rrbracket (\rho) \\ &= \{\varepsilon\} \cup \{a\} \cdot \llbracket \hat{Sb} \hat{Sbb} \hat{} \rrbracket (\rho) \\ &= \{\varepsilon\} \cup \{a\} \cdot (\llbracket Sb \rrbracket (\rho) \cup \llbracket Sbb \rrbracket (\rho)) \\ &= \{\varepsilon\} \cup \{a\} \cdot (\rho(S) \cdot \{b\} \cup \rho(S) \cdot \{bb\}) \\ &= \{\varepsilon\} \cup \{a\} \cdot \rho(S) \cdot \{b\} \cup \{a\} \cdot \rho(S) \cdot \{bb\} \end{aligned}$$

AUFGABE 3 — TEIL (A)

Wir brauchen die Semantik von $S ::= \hat{a}(\hat{Sb} \hat{\mid} \hat{Sbb}) \hat{\mid}$.

$$\begin{aligned}\llbracket \hat{a}(\hat{Sb} \hat{\mid} \hat{Sbb}) \hat{\mid} \rrbracket(\rho) &= \{\varepsilon\} \cup \llbracket \hat{a}(\hat{Sb} \hat{\mid} \hat{Sbb}) \hat{\mid} \rrbracket(\rho) \\ &= \{\varepsilon\} \cup \{a\} \cdot \llbracket \hat{Sb} \hat{\mid} \hat{Sbb} \hat{\mid} \rrbracket(\rho) \\ &= \{\varepsilon\} \cup \{a\} \cdot (\llbracket Sb \rrbracket(\rho) \cup \llbracket Sbb \rrbracket(\rho)) \\ &= \{\varepsilon\} \cup \{a\} \cdot (\rho(S) \cdot \{b\} \cup \rho(S) \cdot \{bb\}) \\ &= \{\varepsilon\} \cup \{a\} \cdot \rho(S) \cdot \{b\} \cup \{a\} \cdot \rho(S) \cdot \{bb\}\end{aligned}$$

Damit können wir die Iterationsfunktion aufstellen:

$$\begin{aligned}f(\rho) = (f(\rho)(S)) &= (\llbracket \hat{a}(\hat{Sb} \hat{\mid} \hat{Sbb}) \hat{\mid} \rrbracket(\rho)) \\ &= (\{\varepsilon\} \cup \{a\} \cdot \rho(S) \cdot \{b\} \cup \{a\} \cdot \rho(S) \cdot \{bb\})\end{aligned}$$

$$f(\rho) = \left(\{\varepsilon\} \cup \{a\} \cdot \rho(S) \cdot \{b\} \cup \{a\} \cdot \rho(S) \cdot \{bb\} \right)$$

$$f(\rho) = \left(\{\varepsilon\} \cup \{a\} \cdot \rho(S) \cdot \{b\} \cup \{a\} \cdot \rho(S) \cdot \{bb\} \right)$$

3 Iterationen:

$$\begin{aligned} (\emptyset) &\mapsto^1 (\{\varepsilon\}) \mapsto^2 (\{\varepsilon, ab, abb\}) \\ &\mapsto^3 (\{\varepsilon, ab, abb, aabb, aabbb, aabbbb\}) \end{aligned}$$

AUFGABE 3 — TEIL (B)

Sei $\rho: V \rightarrow \mathcal{P}(\Sigma^*)$ mit $\rho(S) = \{a^n b^n \mid 2n \geq m \geq n \geq 0\}$.

Zu zeigen: $\llbracket \hat{a} (Sb \hat{\mid} Sbb \hat{\mid}) \hat{\mid} \rrbracket (\rho) = \rho(S)$.

AUFGABE 3 — TEIL (B)

Sei $\rho: V \rightarrow \mathcal{P}(\Sigma^*)$ mit $\rho(S) = \{a^n b^n \mid 2n \geq m \geq n \geq 0\}$.

Zu zeigen: $\llbracket \hat{a}(\hat{Sb} \hat{Sbb}) \hat{a} \rrbracket(\rho) = \rho(S)$.

$$\begin{aligned} & \llbracket \hat{a}(\hat{Sb} \hat{Sbb}) \hat{a} \rrbracket(\rho) \\ = & \{\varepsilon\} \cup \{a\} \cdot \rho(S) \cdot \{b\} \cup \{a\} \cdot \rho(S) \cdot \{bb\} \\ = & \{\varepsilon\} \cup \{a\} \cdot \{a^n b^n \mid 2n \geq m \geq n \geq 0\} \cdot \{b\} \cup \{a\} \cdot \{a^n b^n \mid 2n \geq m \geq n \geq 0\} \cdot \{bb\} \\ = & \{\varepsilon\} \cup \{aa^n b^n b \mid 2n \geq m \geq n \geq 0\} \cup \{aa^n b^m bb \mid 2n \geq m \geq n \geq 0\} \\ = & \{a^n b^m \mid 2n \geq m \geq n \geq 0\} \\ = & \rho(S) \end{aligned}$$