

תורת הקומפילציה – תרגיל בית 4

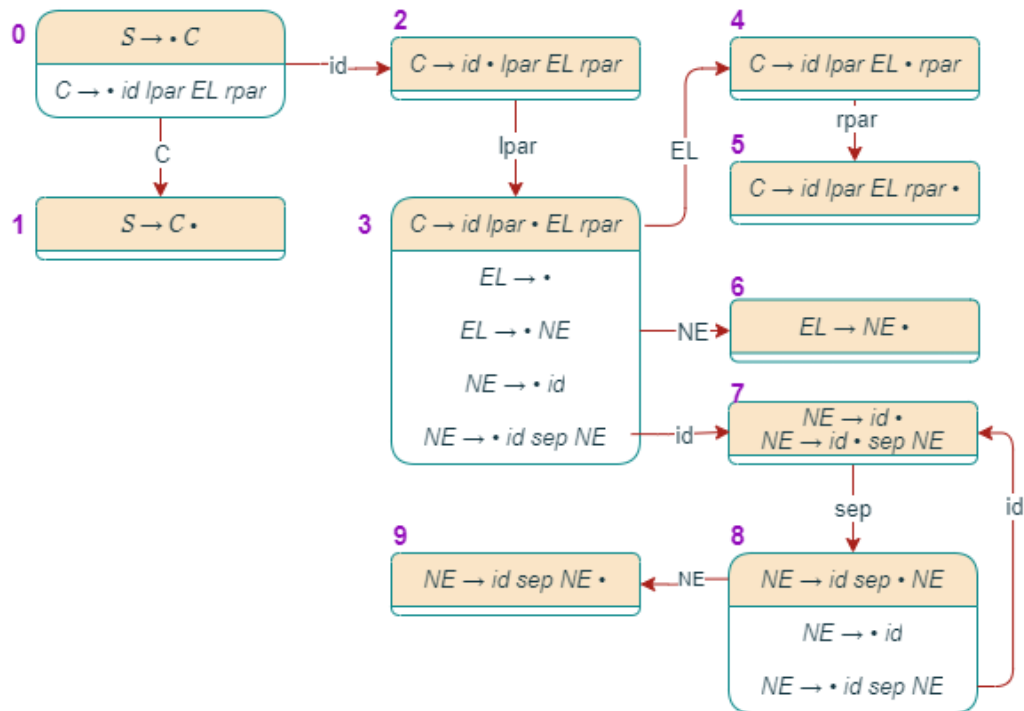
מגשים:

נועם גולדנשטיין – 315125120

יותם צברי - 209398007

שאלה 1

א. בשביל להראות שהדקדוק אינו LR(0) נבנה את האוטומט ואת טבלת הניתוח עבור הדקדוק:



נמספר את הכללים:

0. $S \rightarrow C$
1. $C \rightarrow id\ lpar\ EL\ rpar$
2. $EL \rightarrow \epsilon$
3. $EL \rightarrow NE$
4. $NE \rightarrow id$
5. $NE \rightarrow id\ sep\ NE$

	Actions					Goto		
	id	$lpar$	$rpar$	sep	$\$$	C	EL	NE
0	S2					1		
1					acc			
2		S3						
3	R2/S7	R2	R2	R2	R2		4	6
4			S5					
5	R1	R1	R1	R1	R1			
6	R3	R3	R3	R3	R3			
7	R4	R4	R4	R4/S8	R4			
8	S7							9
9	R5	R5	R5	R5	R5			

אנו יכולים לראות שיש קונפליקט $shift/reduce$ במצב 3 עם הטרימינל id ובמצב 7 עם הטרימינל sep , לכן הדקדוק אינו LR(0).

ב. נמצא את ה-follow של כל Non-terminal:

$$\text{follow}(C) = \{\$ \}$$

$$\text{follow}(EL) = \{rpar\}$$

$$\text{follow}(NE) = \{rpar\}$$

האוטומט הזה לאוטומט מסעיף א וטבלת המצבים הפעם היא:

	Actions					Goto		
	id	lpar	rpar	sep	\$	C	EL	NE
0	S2					1		
1					acc			
2		S3						
3	S7		R2				4	6
4			S5					
5					R1			
6			R3					
7			R4	S8				
8	S7							9
9			R5					

אפשר לראות בטבלה שאין קונפליקטים כלומר הדקדוק הוא SLR.

ג.

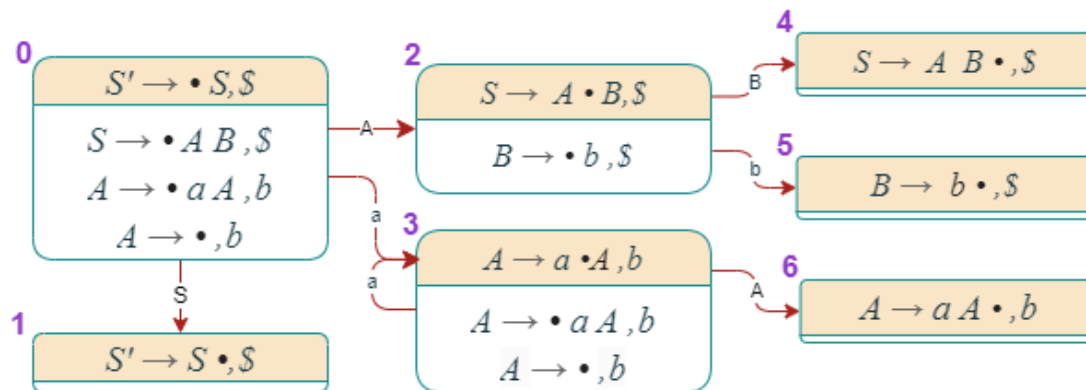
פעולה	מחסנית	קלט
Action[0, id] = shift 2	(0,)	id lpar id id sep id rpar \$
Action[2, lpar] = shift 3	(0,), (2, id)	lpar id id sep id rpar \$
Action[3, id] = shift 7	(0,), (2, id), (3, lpar)	id id sep id rpar \$
Action[7, id] = Error	(0,), (2, id), (3, lpar), (7, id)	id sep id rpar \$

המנתח הגיע לפעולה שבטבלה היא לא מוגדרת (שגיאה) כלומר קיבלנו שגיאה סינטקטית לאחר 4 צעדים.

ד. נמספר את הכללים:

0. $S' \rightarrow S$
1. $S \rightarrow A B$
2. $A \rightarrow a A$
3. $A \rightarrow \varepsilon$
4. $B \rightarrow b$

להלן האוטומט וטבלת המצבים של LR(1) עבור הדקדוק



	Actions			Goto		
	a	b	$\$$	S	A	B
0	S3	R3		1	2	
1			acc			
2		S5				4
3	S3	R3			6	
4			R1			
5			R4			
6		R2				

ה.

קלט	מחסינית	פעולה
ab\$	(0,)	Action[0, a] = shift 3
b\$	(0,), (3, a)	Action[3, b] = reduce 3
	(0,), (3, a), (goto(3,A), A)	
b\$	(0,), (3, a), (6, A)	Action[6, b] = reduce 2
	(0,), (goto(0, A), A)	
b\$	(0,), (2, A)	Action[2, b] = shift 5
\$	(0,), (2, A), (5, b)	Action[5, \$] = reduce 4
	(0,), (2, A), (goto(2, B), B)	
\$	(0,), (2, A), (4, B)	Action[4, \$] = reduce 1
	(0,), (goto(0, S), S)	
\$	(0,), (1, S)	Action[1, \$] = accept

המנתח סיים את ריצתו במצב מקבל כלומר המילה ab תקינה בדקדוק.

.I

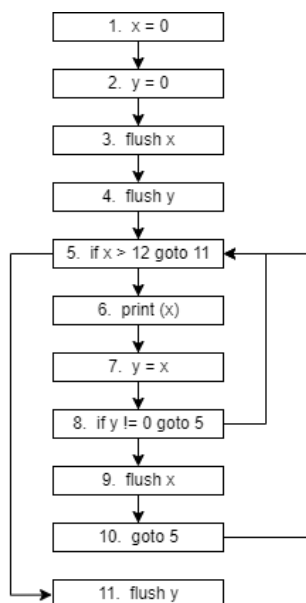
פעולה	מחסנית	קלט
Action[0, b] = reduce 3	(0,)	bb\$
	(0,), (goto(0, A), A)	
Action[2, b] = shift 5	(0,), (2, A)	bb\$
Action[5, b] = Error	(0,), (2, A), (5, b)	b\$

המנתח הגיע לפעולה שבטבלה היא לא מוגדרת (שגיאה) כלומר קיבלנו שגיאה סינטקטית לאחר 3 צעדים.

שאלה 2

- א. נציע אנליזה הדומה copy propagation מהתרגול במהותה. האנליזה תגיד לנו בדיוק מה שאנחנו רוצים, קבוצות כל המשתנים היציבים לפני ואחרי כל שורה. האנליזה תצטרך לבדוק בכל נקודה בקוד איזה משתנים בוצע להם פלאש לאחר ההשמה האחרונה, בדיקה זו תהיה בצורת must כי משתנה יציב בנקודה n רק אם מכל המסלולים שהובילו ל-n הגיע יציב. (אם באחד המסלולים המשתנה נכתב ולא נעשה לו פלאש, הוא לא יהיה יציב בנקודה n אם הגענו ממסלול זה).
- ב. האנליזה:
- מטרת החישוב: קבוצת המשתנים היציבים לפני ואחרי כל בלוק.
 - הסריג: מכיוון שאנו רוצים שהאיברים יהיו קבוצות של משתנים, הדומיין הוא קבוצת החזקה של קבוצת המשתנים בתוכנית, $\mathcal{P}(vars)$. מכיוון שאנו רוצים אנליזת must, יחס הסדר הוא הכלה הפוכה, $\sqsupseteq = \supseteq$, ופעולת ה-join היא \sqcup , חיתוך, \sqcap .
 - כיוון זרימת המידע הוא, כאמור, אנליזה קדמית.
 - משוואת הזרימה היא $out(B) = f_B(in(B))$, $in(B) = \bigcap_{(S,B) \in CFG} out(S)$ פונקציית המעברים היא מסוג kill/gen ותתואר בסעיף הבא.
 - מכיוון שאנו עושים אנליזת must, נאתחל את כל הקבוצות להיות כל המשתנים בתוכנית, $\perp = vars$. כולל את in של הבלוק הראשון כי בתחילת התוכנית כל המשתנים יציבים.
 - הקומפיילר יקבל מהאנליזה את המשתנים היציבים לפני כל שורה פשוט באמצעות הקבוצה in של כל שורה.
 - נגדיר את הסמנטיקה של פונקציית המעברים כפי שראינו בכיתה עם kill/gen לכל פקודה בשפת הביניים (שהן יהיו הבלוקים שלנו ב-CFG)

Statements	kill	gen
$x := y \text{ op } z$ $x := \text{op } y$ $x := y$	$\{x\}$	\emptyset
goto L if x relop y goto L print x	\emptyset	\emptyset
flush x	\emptyset	$\{x\}$



- ד. נבנה את ה-CFG של התוכנית עם פקודות יחידות: הבלוקים ממוספרים כמספר הפקודה בהם.

ה. נריץ את האנליזה כמו בהרצאה כפונקציה $F: (\mathcal{P}(vars))^{22} \rightarrow (\mathcal{P}(vars))^{22}$

	\perp	$F(\perp)$	$F^2(\perp)$	$F^3(\perp)$	$F^4(\perp)$	$F^5(\perp)$	$F^6(\perp)$	$F^7(\perp)$	$F^8(\perp)$	$F^9(\perp)$
in(1)	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}
in(2)	{x,y}	{x,y}	{y}	{y}	{y}	{y}	{y}	{y}	{y}	{y}
in(3)	{x,y}	{x,y}	{x}	{x}	\emptyset	\emptyset	\emptyset	\emptyset	\emptyset	\emptyset
in(4)	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x}	{x}	{x}	{x}	{x}	{x}
in(5)	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x}	{x}	{x}	{x}	{x}	{x}
in(6)	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x}	{x}	{x}	{x}
in(7)	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x}	{x}
in(8)	{x,y}	{x,y}	{x}	{x}	{x}	{x}	{x}	{x}	{x}	{x}
in(9)	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x}	{x}	{x}	{x}	{x}	{x}
in(10)	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x}	{x}	{x}	{x}
in(11)	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x}	{x}	{x}	{x}
out(1)	{x,y}	{y}	{y}	{y}	{y}	{y}	{y}	{y}	{y}	{y}
out (2)	{x,y}	{x}	{x}	\emptyset	\emptyset	\emptyset	\emptyset	\emptyset	\emptyset	\emptyset
out (3)	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x}	{x}	{x}	{x}	{x}	{x}	{x}
out (4)	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}
out (5)	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x}	{x}	{x}	{x}	{x}
out (6)	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x}	{x}	{x}
out (7)	{x,y}	{x}	{x}	{x}	{x}	{x}	{x}	{x}	{x}	{x}
out (8)	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x}	{x}	{x}	{x}	{x}	{x}	{x}
out (9)	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x}	{x}	{x}	{x}	{x}
out (10)	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x}	{x}	{x}
out (11)	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}	{x,y}

- ו. בנינו את האנליזה כך שמשנתה יציב לפני שורה אמ"מ הוא ב-in שלה.
 בנוסף משנתה יציב בסוף הקוד אמ"מ הוא ב-out של הפקודות האחרונות (11).
 לכן, המשתנה x יציב לפני שורות 1,4,5,6,7,8,9,10,11 ובסוף הקוד,
 והמשתנה y יציב לפני שורות 1,2 ובסוף הקוד.