

IV – Gramáticas Livres de Contexto

Introdução

Definições de GLC

1 – $G = (V_n, V_t, P, S)$ onde

$$P = \{A \rightarrow \alpha \mid A \in V_n \wedge \alpha \in (V_n \cup V_t)^+\}$$

2 – GLC ϵ - LIVRE :

$S \rightarrow \epsilon$ pode pertencer a P, desde que:

S seja o símbolo inicial de G

S não apareça no lado direito de nenhuma produção de P

3 – $G = (V_n, V_t, P, S)$ onde

$$P = \{A \rightarrow \alpha \mid A \in V_n \wedge \alpha \in (V_n \cup V_t)^*\}$$

Ou seja α pode ser ϵ !!!

IV.1 - Árvore de Derivação

- Representação estruturada das derivações de G

Exemplo: $S \rightarrow a S c \mid B$

$B \rightarrow b B \mid \epsilon$

IV.2 - Limite de uma AD

- Concatenação das folhas da AD \equiv Forma sentencial

IV.3 - Formas de Derivação

- Derivação + a Esquerda
- Derivação + a Direita

Exemplo: $S \rightarrow A B \mid S c$

$A \rightarrow a A \mid \epsilon$

$B \rightarrow b B \mid \epsilon$

IV.4 - Gramáticas Ambíguas

- G é ambígua se

$\exists x \in L(G) \mid x$ possua mais de uma AD

- Exemplos

1- $S \rightarrow S b S \mid a$

2- $E \rightarrow E + E \mid E * E \mid (E) \mid id$

3- A gramática do “if”

Linguagens inerentemente ambíguas

- Linguagens que só possuem representações ambíguas

$L(G) = \{ a^n b^m c^k \mid n = m \vee m = k \}$

IV.5 – Transformações (Simplificações) em G.L.C.

IV.5.1 – Eliminação de Símbolos Inúteis

- Inalcançáveis e/ou inférteis

$$S \xRightarrow{*} w X y \xRightarrow{*} w x y$$

- Algoritmo IV.1

Objetivo – Encontrar o conjunto de Não Terminais Fértéis.

Entrada – Uma G.L.C. $G = (V_n, V_t, P, S)$.

Saída – NF – Conjunto de Não-Terminais Fértéis.

Método:

Construa conjuntos N_0, N_1, \dots , como segue:

$$i \leftarrow 0$$

$$N_i \leftarrow \phi$$

repita

$$i \leftarrow i + 1$$

$$N_i \leftarrow N_{i-1} \cup \{A \mid A \rightarrow \alpha \in P \wedge \alpha \in (N_{i-1} \cup V_t)^*\}$$

até $N_i = N_{i-1}$

$$NF \leftarrow N_i$$

Fim

Exemplo:

$$S \rightarrow a S \mid B C \mid B D$$

$$A \rightarrow c C \mid A B$$

$$B \rightarrow b B \mid \varepsilon$$

$$C \rightarrow a A \mid B C$$

$$D \rightarrow d D d \mid c$$

• Algoritmo IV.2:

Objetivo: Eliminar símbolos **Inalcançáveis**.

Entrada: Uma G.L.C. $G = (V_n, V_t, P, S)$.

Saída: Uma G.L.C. $G' = (V_n', V_t', P', S')$ na qual todos os símbolos $\in (V_n' \cup V_t')$ sejam alcançáveis.

Método:

Construa conjuntos V_0, V_1, \dots , como segue:

$i \leftarrow 0$; $V_i \leftarrow \{S\}$

repita

$i \leftarrow i + 1$

$V_i \leftarrow V_{i-1} \cup \{X \mid A \rightarrow \alpha X \beta \in P, A \in V_{i-1} \wedge \alpha e \beta \in (V_n \cup V_t)^*\}$

até $V_i = V_{i-1}$

Construa $G' = (V_n', V_t', P', S')$, como segue:

a) $V_n' \leftarrow V_i \cap V_n$

b) $V_t' \leftarrow V_i \cap V_t$

c) $P' \leftarrow$ conjunto de produções de P , que envolvam apenas símbolos de V_i

d) $S' \leftarrow S$

Fim

Exemplo:

$S \rightarrow a S a \mid d D d$

$A \rightarrow a B \mid C c \mid a$

$B \rightarrow d D \mid b B \mid b$

$C \rightarrow A a \mid d D \mid c$

$D \rightarrow b b B \mid d$

• Algoritmo IV.3

Objetivo: Eliminar símbolos inúteis.

Entrada: Uma G.L.C. $G = (V_n, V_t, P, S)$.

Saída: Uma G.L.C. $G' = (V_{n'}, V_{t'}, P', S')$ | $L(G') = L(G)$ e nenhum símbolo de G' seja inútil.

Método:

- 1 – Aplique o algoritmo IV.1 para obter NF;
- 2 – Construa $G_1 = (V_n \cap NF, V_t, P_1, S)$, onde P_1 contém apenas produções envolvendo $NF \cup V_t$;
- 3 – Aplique o ALG IV.2 em G_1 , para obter $G' = (V_{n'}, V_{t'}, P', S')$;

Fim

Exemplo:

$S \rightarrow a F G \mid b F d \mid S a$

$A \rightarrow a A \mid \epsilon$

$B \rightarrow c G \mid a C G$

$C \rightarrow c B a \mid c a \mid \epsilon$

$D \rightarrow d C c \mid \epsilon$

$F \rightarrow b F d \mid a C \mid A b \mid G A$

$G \rightarrow B c \mid B C a$

IV.5.2 – Transformações de GLC em GLC ϵ -Livre

• Eliminação de ϵ -produções

Algoritmo IV.4:

Objetivo: Transformar uma G.L.C. G em uma G.L.C. ϵ - LIVRE G' equivalente.

Entrada: Uma G.L.C. $G = (V_n, V_t, P, S)$.

Saída: Uma G.L.C. ϵ - Livre $G' = (V_n', V_t, P', S')$ | $L(G') = L(G)$.

Método:

1 – Construa $N_\epsilon = \{A \mid A \in V_n \wedge A \xRightarrow{*} \epsilon\}$.

2 – Construa P' como segue:

a) **Inclua em P' todas as produções de P , com exceção daquelas da forma $A \rightarrow \epsilon$.**

b) Para cada produção de P da forma:

$$A \rightarrow \alpha B \beta \mid B \in N_\epsilon \wedge \alpha, \beta \in V^*$$

inclua em P' a produção $A \rightarrow \alpha\beta$

c) Se $S \in N_\epsilon$, adicione a P' as seguintes produções:

$$S' \rightarrow S \mid \epsilon$$

Exemplos:

1) $S \rightarrow AB$
 $A \rightarrow aA \mid \epsilon$
 $B \rightarrow bB \mid \epsilon$

2) $S \rightarrow c S c \mid B A$
 $A \rightarrow a A \mid A B C \mid \epsilon$
 $B \rightarrow b B \mid C A \mid \epsilon$
 $C \rightarrow c C c \mid A S$

IV.5.3 – Eliminação de Produções Simples

Definição: $A \rightarrow B$, onde A e $B \in V_n$.

Algoritmo IV.5:

Entrada: Uma G.L.C. ϵ - Livre $G = (V_n, V_t, P, S)$.

Saída: Uma G.L.C. ϵ - Livre $G' = (V_n', V_t', P', S')$ sem produções simples | $L(G') = L(G)$.

Método:

1 – Para todo $A \in V_n$, construa $N_A = \{B \mid A \xRightarrow{*} B\}$

2 – Construa P' como segue:

se $B \rightarrow \alpha \in P$ e não é uma produção simples,
então adicione a P' as produções da forma:

$A \rightarrow \alpha$, para todo $A \mid B \in N_A$

3 – Faça $G' = (V_n, V_t, P', S)$.

Fim.

Exemplos:

1) $S \rightarrow FGH$

$F \rightarrow G \mid a$

$G \rightarrow dG \mid H \mid b$

$H \rightarrow c$

2) $S \rightarrow a B c D e$

$B \rightarrow b B \mid E \mid F$

$D \rightarrow d D \mid F \mid d$

$E \rightarrow e E \mid e$

$F \rightarrow f F \mid f$

IV.5.4 – Fatoração de GLC

- Uma GLC G é dita FATORADA, se ela NÃO possui $A \in V_n \mid A$ derive seqüências que iniciam com o mesmo símbolo por mais de um caminho

- Processo de Fatoração

- **Não-Determinismo Direto**

- Substituir produções da forma:

$$A \rightarrow \alpha \beta \mid \alpha \gamma$$

- Pelo seguinte conjunto de produções:

$$A \rightarrow \alpha A'$$

$$A' \rightarrow \beta \mid \gamma$$

- **Não-Determinismo Indireto**

- Transformar em Direto via derivações sucessivas

- Exemplos:

$$\begin{aligned} 1) S &\rightarrow a S \mid a B \mid d S \\ B &\rightarrow b B \mid b \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} 2) S &\rightarrow AB \mid BC \\ A &\rightarrow a A \mid \varepsilon \\ B &\rightarrow b B \mid d \\ C &\rightarrow c C \mid c \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} 3) S &\rightarrow a S \mid A \\ A &\rightarrow a A c \mid \varepsilon \end{aligned}$$

IV.5.5 – Eliminação de Recursão à Esquerda

- **Não Terminal Recursivo**

$A \xrightarrow{+} \alpha A \beta$, para $\alpha \wedge \beta \in V^*$.

se $\alpha \xrightarrow{*} \varepsilon$ então A é Recursivo à Esquerda

- **G é Rec. à Esquerda se possui NT Rec. à Esquerda**

Processo de eliminação

- **R.E. Direta**

Substituir produções da forma:

$A \rightarrow A\alpha_1 \mid A\alpha_2 \mid \dots \mid A\alpha_n \mid \beta_1 \mid \beta_2 \mid \dots \mid \beta_m$

Por produções da forma:

$A \rightarrow \beta_1 A' \mid \beta_2 A' \mid \dots \mid \beta_m A'$

$A' \rightarrow \alpha_1 A' \mid \alpha_2 A' \mid \dots \mid \alpha_n A' \mid \varepsilon$

Exemplos:

1) $S \rightarrow S a \mid b$

2) $E \rightarrow E + T \mid T$
 $T \rightarrow T * F \mid F$
 $F \rightarrow (E) \mid id$

• Eliminação de R.E. Indireta

Algoritmo IV.6:

Entrada: **Uma G.L.C. Própria $G = (V_n, V_t, P, S)$.**

Saída: **Uma GLC $G' = (V_n', V_t, P', S) \mid L(G') = L(G) \wedge G'$ não possui Recursão a Esquerda.**

Método:

1 – Ordene os não-terminais de G em uma ordem qualquer (digamos: A_1, A_2, \dots, A_n);

2 – Para $i = 1, n$ faça

Para $j = 1, i - 1$ faça

Substitua as produções da forma

$A_i \rightarrow A_j \gamma$

por produções da forma

$A_i \rightarrow \delta_1 \gamma \mid \delta_2 \gamma \mid \dots \mid \delta_k \gamma$

onde $\delta_1, \delta_2, \dots, \delta_k$ são os lados direitos das

A_j – produções ($A_j \rightarrow \delta_1 \mid \delta_2 \mid \dots \mid \delta_k$)

fim para

Elimine as rec. esq. Diretas das A_i – produções

fim para

3 – Fim.

Exemplos:

1) $S \rightarrow Aa \mid Sb$
 $A \rightarrow Sc \mid d$

2) $S \rightarrow aS \mid Ab$
 $A \rightarrow Ab \mid Bc \mid a$
 $B \rightarrow Bd \mid Sa \mid e$

IV.6 – Tipos Especiais de GLC

Gramática Própria:

- Não possui Ciclos;
- É ϵ - Livre;
- Não possui Símbolos Inúteis.

Gramática Sem Ciclos:

Não possui derivação da forma $A \xRightarrow{+} A$

Gramática Reduzida:

- $L(G)$ não é vazia;
- Se $A \rightarrow \alpha \in P$, $A \neq \alpha$;
- G não possui Símbolos Inúteis.

Gramática de Operadores:

Não possui produções cujo lado direito contenha NT consecutivos.

Gramática Unicamente Inversível:

não possui produções com lados direitos iguais.

Gramática Linear:

$A \rightarrow x B w \mid x$, onde $A, B \in V_n \wedge x, w \in V_t^*$.

Forma Normal de Chomsky (F.N.C.):

Uma G.L.C. está na F.N.G. se ela é ϵ - LIVRE e todas as suas produções são da forma:

- $A \rightarrow BC$, com A, B e $C \in V_n$ ou
- $A \rightarrow a$, com $A \in V_n \wedge a \in V_t$.

Forma Normal de Greibach (F.N.G.):

Uma G.L.C. está na F.N.G. se ela é ϵ - LIVRE e todas as suas produções são da forma:

$$A \rightarrow a\alpha \mid a \in V_t, \alpha \in V_n^* \wedge A \in V_n.$$

Notações de GLC

- BNF – Backus-Naur Form

Exemplos: 1) $\langle S \rangle ::= a \langle S \rangle \mid \epsilon$
2) $\langle E \rangle ::= \langle E \rangle + id \mid id$

- BNF Estendida (notação de Wirth)

Exemplos: 1) $\langle S \rangle ::= \{a\}$
2) $\langle E \rangle ::= id \{+ id\}$

- RRP (ER estendidas com NT)

Exemplos: 1) $\langle S \rangle ::= a^*$
2) $\langle E \rangle ::= id^{\epsilon+}$

- Diagramas Sintáticos (Conway)

Exemplos: 1) $\langle S \rangle :$

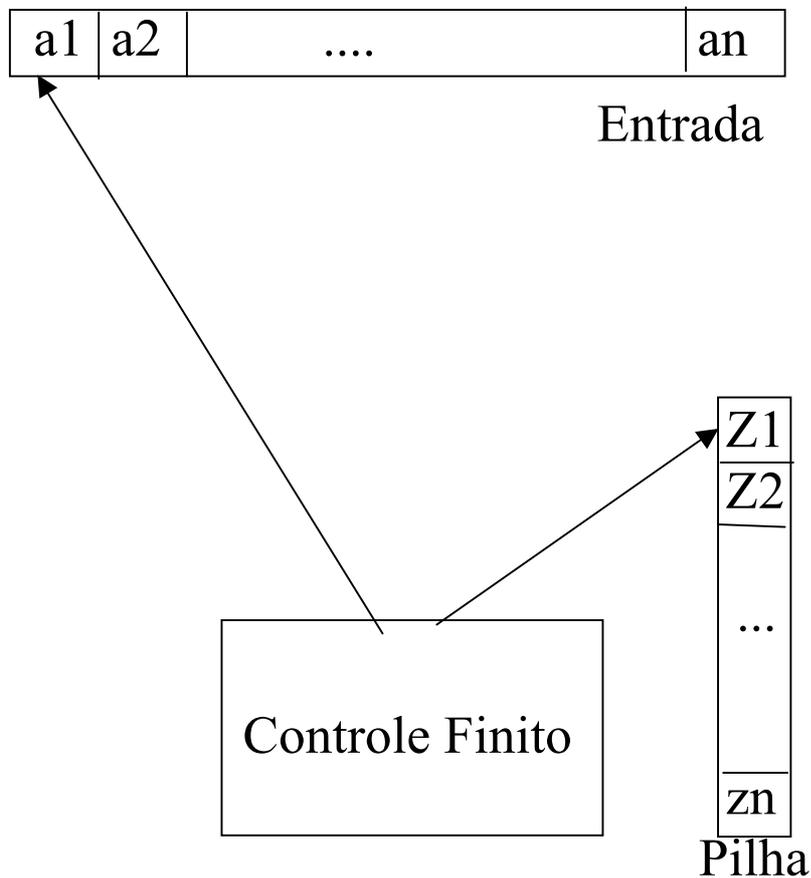
2) $\langle E \rangle :$

Principais Aplicações de GLC

- 1 – Especificação de linguagens de programação;
- 2 – Formalização de parsing / implementação de parser's;
- 3 – Esquemas de tradução dirigidos pela sintaxe
- 4 – Processamento de string's, de modo geral.

IV.7 – Autômatos de Pilha (PDA) (Push Down Automata)

- Um PDA é um dispositivo não-determinístico reconhecedor de Ling. Livres de Contexto (LLC).
- Estrutura Geral:



- **Definição Formal**

$P = (K, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, Z_0, F)$, onde

- K é um conjunto finito de Estados
- Σ é o alfabeto finito de Entrada
- Γ é o alfabeto finito de Pilha
- δ é uma Função De Mapeamento, definida por:

$$(K \times (\Sigma \cup \{\varepsilon\}) \times \Gamma) \rightarrow \{K \times \Gamma^*\}$$

- $q_0 \in K$, é o Estado Inicial de P
- $Z_0 \in \Gamma$, é o Símbolo Inicial da Pilha
- $F \subseteq K$, é o conjunto de Estados Finais.

- **Exemplo:** $P = (K, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, Z_0, F)$, onde

- $K = \{q_0, q_1, q_2\}$
- $\Sigma = \{0, 1\}$
- $\Gamma = \{Z, B\}$
- $\delta = \{ \delta(q_0, 0, Z) = (q_1, BZ), \delta(q_1, 0, B) = (q_1, BB),$
 $\delta(q_1, 1, B) = (q_2, \varepsilon), \delta(q_2, 1, B) = (q_2, \varepsilon),$
 $\delta(q_2, \varepsilon, Z) = (q_0, \varepsilon) \}$
- $q_0 = q_0$
- $Z_0 = Z$
- $F = \{q_0\}$

- **Representação gráfica:**

Os rótulos das arestas devem ser da forma:

$$(a, Z) \rightarrow \gamma, \text{ onde } a \in \Sigma, Z \in \Gamma, \gamma \in \Gamma^*$$

- **Movimentos de um PDA**

- 1 – Movimento dependente da entrada (a-move)

$$\delta(q, a, Z) = \{(p_1, \gamma_1), (p_2, \gamma_2), \dots, (p_m, \gamma_m)\}$$

onde: $a \in \Sigma$, $Z \in \Gamma$
 $q, p_1, p_2, \dots, p_m \in K$
 $\gamma_i \in \Gamma^*$, para $1 \leq i \leq m$

- 2 – Movimento independente da entrada (ϵ -move)

$$\delta(q, \epsilon, Z) = \{(p_1, \gamma_1), (p_2, \gamma_2), \dots, (p_m, \gamma_m)\}$$

onde: ϵ é a sentença vazia, $Z \in \Gamma$
 $q, p_1, p_2, \dots, p_m \in K$
 $\gamma_i \in \Gamma^*$, para $1 \leq i \leq m$

- **Descrição Instantânea (ou Configuração) de um PDA**

A configuração de um PDA é dada por

$$(q, w, \gamma)$$

onde: $q \in K$, é o estado atual (corrente);
 $w \in \Sigma^*$, é a parte da entrada não analisada;
 $\gamma \in \Gamma^*$, é o conteúdo (corrente) da pilha.

- **Notação dos movimentos de um PDA**

Se $(q, aw, Z\gamma)$ é uma configuração e se P contém a transição $\delta(q, a, Z) \rightarrow (q', \alpha)$

$$\text{então } (q, aw, Z\gamma) \vdash (q', w, \alpha\gamma)$$

- **Linguagem Aceita por um PDA**

- 1 – Linguagem Aceita por Estado Final (T(P))

$$T(P) = \{w \mid (q_0, w, Z_0) \xrightarrow{*} (p, \varepsilon, \gamma), p \in F \wedge \gamma \in \Gamma^*\}$$

- 2 – Linguagem Aceita Por Pilha Vazia (N(P))

$$N(P) = \{w \mid (q_0, w, Z_0) \xrightarrow{*} (p, \varepsilon, \varepsilon), \text{ para } \forall p \in K\}$$

- **Autômato de Pilha Determinístico**

Um PDA $P = (K, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, Z_0, F)$ é determinístico se:

1 – se $\delta(q, \varepsilon, Z) \neq \phi$
então $\delta(q, a, Z) = \phi$ para todo $a \in \Sigma$.

2 – Para $q \in K, Z \in \Gamma$ e $a \in \Sigma$, existe no máximo uma
transição envolvendo $\delta(q, a, Z)$

PDA's não-determinísticos x PDA's determinísticos

- DPDA's não são equivalentes a NDPDA's
- **Exemplo:**
Não existe DPDA's para representar

$$T(P) = \{ww^r \mid w \in (0,1)^+\}$$

- T(P) pode ser representada pelo seguinte NDPDA:
 $P = (K, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, Z_0, F)$, onde

$$K = \{q_0, q_1, q_2\}, \Sigma = \{0, 1\}, \Gamma = \{Z, A, B\},$$

$$q_0 = q_0, \quad Z_0 = Z, \quad F = \{q_2\}$$

$$\delta = \{ \delta(q_0, 0, Z) = (q_0, AZ), \quad \delta(q_0, 1, Z) = (q_0, BZ),$$

$$\delta(q_0, 0, A) = (q_0, AA), \quad \delta(q_0, 0, A) = (q_1, \epsilon),$$

$$\delta(q_0, 0, B) = (q_0, AB), \quad \delta(q_0, 1, B) = (q_1, \epsilon),$$

$$\delta(q_0, 1, A) = (q_0, BA), \quad \delta(q_0, 1, B) = (q_0, BB),$$

$$\delta(q_1, 0, A) = (q_1, \epsilon), \quad \delta(q_1, 1, B) = (q_1, \epsilon), \quad \delta(q_1, \epsilon, Z) = (q_2, Z) \}$$

- **Exercício:**

O PDA abaixo é Determinístico?

$P = (K, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, Z_0, F)$, onde

$$K = \{q_0, q_1, q_2\}, \Sigma = \{a, b\}, \Gamma = \{Z, B\}, q_0 = q_0, Z_0 = Z, F = \{q_2\}$$

$$\delta = \{ \delta(q_0, a, Z) = (q_0, BZ), \delta(q_0, a, B) = (q_0, BB), \delta(q_0, b, B) = (q_1, B),$$

$$\delta(q_0, b, Z) = (q_1, Z), \delta(q_1, b, B) = (q_1, \epsilon), \delta(q_1, b, B) = (q_1, B),$$

$$\delta(q_1, b, Z) = (q_1, Z), \delta(q_1, \epsilon, Z) = (q_2, \epsilon) \}$$

Existe DPDA $P' \equiv P$?

Equivalência Entre PDA e G.L.C.

Teorema: “Se L é uma L.L.C. gerada por uma GLC G , então existe um PDA P | P aceita L ”.

Prova: Para provar este teorema, basta mostrar que:

1 – É sempre possível construir um PDA P (pilha vazia) a partir de uma GLC G de forma que $N(P) = L(G)$.

- Algoritmo (idéia geral): Seja G uma GLC na FNG

Se $A \rightarrow a \alpha \in P$ então $\delta(q, a, A) = (q, \alpha) \in \delta$

- Exemplo:

$G: S \rightarrow a B \mid b A$ $P: ?$

$A \rightarrow a \mid a S \mid b A A$

$B \rightarrow b \mid b S \mid a B B$

2 – É sempre possível construir uma GLC G a partir de um PDA P de forma que $L(G) = N(P)$

- Algoritmo (idéia geral): Seja P um PDA que aceita por pilha vazia (com 1 estado)

Se $\delta(q, a, A) = (q, \alpha) \in \delta$ então $A \rightarrow a \alpha \in P$

Se $\delta(q, \varepsilon, A) = (q, \alpha) \in \delta$ então $A \rightarrow \alpha \in P$

- Exemplo: $P = (K, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, Z_0, F)$, onde

$K = \{q_0\}$, $\Sigma = \{a, b\}$, $\Gamma = \{Z, B\}$, $q_0 = q_0$, $Z_0 = Z$, $F = \phi$

$\delta = \{ \delta(q_0, \varepsilon, Z) = (q_0, \varepsilon), \delta(q_0, a, Z) = (q_0, ZB),$

$\delta(q_0, b, B) = (q_0, \varepsilon) \}$

$G: Z \rightarrow a Z B \mid \varepsilon$

$B \rightarrow b$