

Langages et Compilation

analyse syntaxique descendante

1 Définitions

Soit $G = (V_t, V_n, Z, P)$ une grammaire hors-contexte. On définit les notions suivantes :

- soit $\alpha \in (V_t \cup V_n)^*$, le prédicat **Vide**(α) vaut vrai ssi ε peut être dérivé de α par G :

$$\mathbf{Vide}(\alpha) \equiv \alpha \Rightarrow_G^* \varepsilon$$

- soit $\alpha \in (V_t \cup V_n)^*$, **Premiers**(α) est l'ensemble des symboles terminaux qui peuvent débiter une dérivation de α par G :

$$\mathbf{Premier}(\alpha) = \{a \in V_t \mid \alpha \Rightarrow_G^* a\beta\}$$

- soit $X \in V_n$, **Suivants**(X) est l'ensemble des symboles terminaux qui peuvent suivre une occurrence de X dans une dérivation de Z par G :

$$\mathbf{Suivants}(X) = \{a \in V_t \mid Z \Rightarrow_G^* \alpha X a \beta\}$$

- soit $X \rightarrow u_1.u_2 \dots u_n$ une règle de P , avec $u_i \in (V_t \cup V_n)$. **Directeurs**($X \rightarrow u_1.u_2 \dots u_n$) est l'ensemble des symboles terminaux qui peuvent débiter une dérivation par cette règle :

$$\begin{aligned} \mathbf{Directeurs}(X \rightarrow u_1.u_2 \dots u_n) &= \mathbf{Premiers}(u_1) \\ &\cup (\text{si } \mathbf{Vide}(u_1) \text{ alors } \mathbf{Premiers}(u_2) \text{ sinon } \emptyset) \\ &\dots \\ &\cup (\text{si } \mathbf{Vide}(u_1.u_2 \dots u_{i-1}) \text{ alors } \mathbf{Premiers}(u_i) \text{ sinon } \emptyset) \\ &\dots \\ &\cup (\text{si } \mathbf{Vide}(u_1 \dots u_n) \text{ alors } \mathbf{Suivants}(X) \text{ sinon } \emptyset) \end{aligned}$$

Une grammaire hors-contexte $G = (V_t, V_n, Z, P)$ est dite *LL(1)* si et seulement si l'ensemble des règles de P définissant un même symbole non-terminal ont des directeurs disjoints :

$$\forall X \in V_n. \forall X \rightarrow \alpha, X \rightarrow \beta \in P. \mathbf{Directeur}(X \rightarrow \alpha) \cap \mathbf{Directeur}(X \rightarrow \beta) = \emptyset$$

Un langage hors-contexte est dit *LL(1)* si et seulement si il existe une grammaire *LL(1)* qui le reconnaît. L'ensemble des langages *LL(1)* est *strictement inclus* dans l'ensemble des langages hors-contexte.

2 Exemple : langage $L1 = \{a^n b^n c, n \geq 1\}$

On considère la grammaire G_1 qui reconnaît le langage L_1 :

$$\begin{aligned} Z &\rightarrow XY\# \\ X &\rightarrow ab \\ X &\rightarrow aXb \\ Y &\rightarrow c \end{aligned}$$

Calculons les premiers et suivants de chaque non-terminal puis les directeurs de chaque règle.

$$\mathbf{Premier}(Z) = \mathbf{Premier}(X)$$

$$\mathbf{Premier}(X) = \{a\}$$

$$\mathbf{Premier}(Y) = \{c\}$$

$$\mathbf{Suivant}(Z) = \emptyset$$

$$\mathbf{Suivant}(X) = \{b\} \cup \mathbf{Premier}(Y)$$

$$\mathbf{Suivant}(Y) = \#$$

$$\mathbf{Directeurs}(Z \rightarrow XY\#) = \{a\}$$

$$\mathbf{Directeurs}(X \rightarrow ab) = \{a\}$$

$$\mathbf{Directeurs}(X \rightarrow aXb) = \{a\}$$

$$\mathbf{Directeurs}(Y \rightarrow c) = \{c\}$$

La grammaire G_1 n'est donc pas LL(1). Pour essayer de la rendre LL(1) nous pouvons factoriser la règle dérivant de X .

Soit la grammaire G'_1 qui reconnaît le même langage L_1 :

$$Z \rightarrow XY\#$$

$$X \rightarrow aT$$

$$T \rightarrow b$$

$$T \rightarrow Xb$$

$$Y \rightarrow c$$

$$\mathbf{Directeurs}(Z \rightarrow XY\#) = \{a\}$$

$$\mathbf{Directeurs}(X \rightarrow aT) = \{a\}$$

$$\mathbf{Directeurs}(T \rightarrow b) = \{b\}$$

$$\mathbf{Directeurs}(T \rightarrow Xb) = \{a\}$$

$$\mathbf{Directeurs}(Y \rightarrow c) = \{c\}$$

La grammaire G'_1 est LL(1).

3 Exemple : langage $L_2 = \{a^n b^n c, n \geq 0\}$

On considère la grammaire G_2 qui reconnaît le langage L_2 :

$$Z \rightarrow XY\#$$

$$X \rightarrow \varepsilon$$

$$X \rightarrow aXb$$

$$Y \rightarrow c$$

$$\begin{aligned}
\mathbf{Directeurs}(Z \rightarrow XY\#) &= \mathit{Premier}(X) = \{a\} \cup \mathit{Suivant}(X) \\
\mathbf{Directeurs}(X \rightarrow \varepsilon) &= \mathit{Suivant}(X) = \mathit{Premier}(Y) \cup \{b\} = \{b, c\} \\
\mathbf{Directeurs}(X \rightarrow aXb) &= \{a\} \\
\mathbf{Directeurs}(Y \rightarrow c) &= \{c\}
\end{aligned}$$

La grammaire G_2 est LL(1).

4 Exemple : langage $L_3 = \{ba^n, n \geq 0\}$

On considère la grammaire G_3 qui reconnaît le langage L_3 :

$$\begin{aligned}
Z &\rightarrow S\# \\
S &\rightarrow b \\
S &\rightarrow Sa
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\mathbf{Directeurs}(S \rightarrow b) &= \{b\} \\
\mathbf{Directeurs}(S \rightarrow Sa) &= \mathit{Premier}(S) \text{ et } b \in \mathit{Premier}(S)
\end{aligned}$$

Cette grammaire n'est pas LL(1), de même que toute grammaire récursive à gauche.

Par élimination de la récursivité à gauche on peut toutefois la transformer en une grammaire G'_3 qui reconnaît le même langage L_3 :

$$\begin{aligned}
Z &\rightarrow S\# \\
S &\rightarrow bT \\
T &\rightarrow \varepsilon \\
T &\rightarrow aT
\end{aligned}$$

On a alors :

$$\begin{aligned}
\mathbf{Directeurs}(Z \rightarrow S\#) &= \{b\} \\
\mathbf{Directeurs}(S \rightarrow bT) &= \{b\} \\
\mathbf{Directeurs}(T \rightarrow aT) &= \{a\} \\
\mathbf{Directeurs}(T \rightarrow \varepsilon) &= \mathit{Suivant}(T) = \mathit{Suivant}(S) = \{\#\}
\end{aligned}$$

G'_3 est donc une grammaire LL(1).

Remarque : Eliminer la récursivité à gauche ne permet pas toujours d'obtenir une grammaire LL(1).

Par exemple, considérons la grammaire G_4 qui reconnaît le langage $L_4 = \{ba^n, n \geq 1\}$:

$$\begin{aligned}
Z &\rightarrow Sa\# \\
S &\rightarrow b \\
S &\rightarrow Sa
\end{aligned}$$

Après élimination de la récursivité à gauche, nous obtenons la grammaire G'_4 :

$$\begin{aligned}Z &\rightarrow Sa\# \\S &\rightarrow bT \\T &\rightarrow \varepsilon \\T &\rightarrow aT\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\mathbf{Directeurs}(Z \rightarrow Sa\#) &= \{b\} \\ \mathbf{Directeurs}(S \rightarrow bT) &= \{b\} \\ \mathbf{Directeurs}(T \rightarrow aT) &= \{a\} \\ \mathbf{Directeurs}(T \rightarrow \varepsilon) &= \mathit{Suivant}(T) = \mathit{Suivant}(S) = \{a\}\end{aligned}$$

La grammaire G'_4 n'est pas LL(1). Mais nous pouvons écrire une grammaire LL(1) en nous y prenant autrement :

$$\begin{aligned}Z &\rightarrow bA\# \\A &\rightarrow aA \\A &\rightarrow a\end{aligned}$$

qui une fois factorisée donne :

$$\begin{aligned}Z &\rightarrow bA\# \\A &\rightarrow aX \\X &\rightarrow \varepsilon \\X &\rightarrow A\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\mathbf{Directeurs}(X \rightarrow \varepsilon) &= \mathit{Suivant}(X) = \mathit{Suivant}(A) = \{\#\} \\ \mathbf{Directeurs}(X \rightarrow A) &= \mathit{Premier}(A) = \{a\}\end{aligned}$$