Theoretische Informatik I

Einheit 2.4

Grammatiken



- 1. Arbeitsweise
- 2. Klassifizierung
- 3. Beziehung zu Automaten



Beschreibungsformen für Sprachen

Mathematische Mengennotation

- Prädikate beschreiben Eigenschaften der Wörter
- Extrem flexibel, nicht notwendig "berechenbar"

Endliche Automaten

- Beschreibung der Verarbeitung von Sprachen
- Schwerpunkt ist Erkennen korrekter Wörter

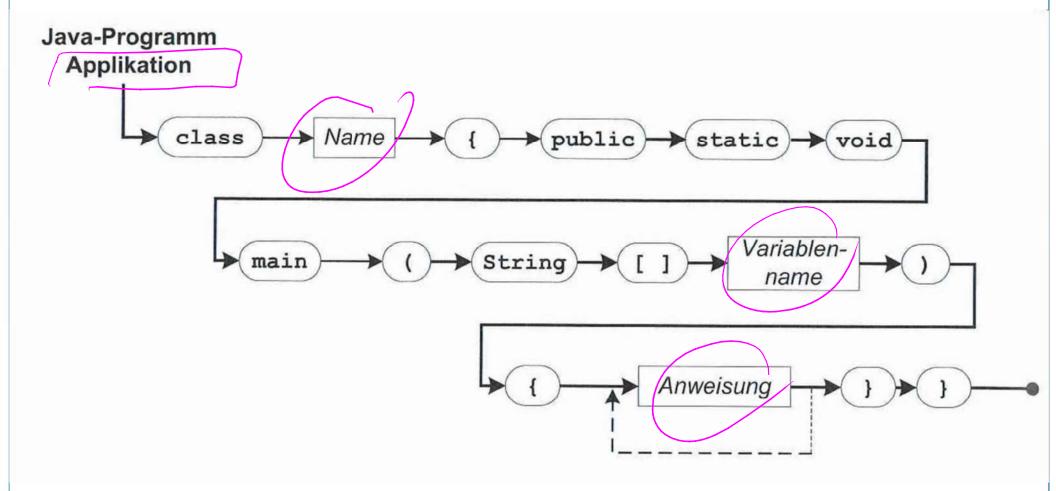
Reguläre Ausdrücke

Beschreibung der Struktur der Sprache

Grammatiken

- Produktionsregeln beschreiben Aufbau der Wörter
- Auch für komplexere Strukturen als reguläre Sprachen
- Gängig für die Beschreibung von Programmiersprachen

Beispiel: Auszug der Grammatik von JAVA



KOMPONENTEN VON GRAMMATIKEN

• Terminalsymbole: Alphabet der Sprache

- Symbole, aus denen die erzeugten Wörter bestehen sollen
- Bei Programmiersprachen meist ASCII-Symbole ohne Kontrollzeichen

KOMPONENTEN VON GRAMMATIKEN

• Terminalsymbole: Alphabet der Sprache

- Symbole, aus denen die erzeugten Wörter bestehen sollen
- Bei Programmiersprachen meist ASCII-Symbole ohne Kontrollzeichen

• Variablen: Hilfsalphabet für Verarbeitung

- Beschreiben die syntaktischen Kategorien der Sprache
- Bei JAVA z.B. Applikation, Name, Variablenname, Anweisung, ...
- Andere Bezeichnung: Nichtterminale Symbole

KOMPONENTEN VON GRAMMATIKEN

• Terminalsymbole: Alphabet der Sprache

- Symbole, aus denen die erzeugten Wörter bestehen sollen
- Bei Programmiersprachen meist ASCII-Symbole ohne Kontrollzeichen

• Variablen: Hilfsalphabet für Verarbeitung

- Beschreiben die syntaktischen Kategorien der Sprache
- Bei JAVA z.B. Applikation, Name, Variablenname, Anweisung, ...
- Andere Bezeichnung: Nichtterminale Symbole

• Produktionen: Regeln zur Erzeugung von Wörtern

- Erklären wie syntaktischen Kategorien aufgebaut sind
- Erklären Erzeugung von Wörtern der Sprache in den einzelnen Kategorien
- z.B. "Eine Applikation beginnt mit class gefolgt von einem Namen, ..."

Application - Class Manie .- "

Komponenten von Grammatiken

• Terminalsymbole: Alphabet der Sprache

- Symbole, aus denen die erzeugten Wörter bestehen sollen
- Bei Programmiersprachen meist ASCII-Symbole ohne Kontrollzeichen

• Variablen: Hilfsalphabet für Verarbeitung

- Beschreiben die syntaktischen Kategorien der Sprache
- Bei JAVA z.B. Applikation, Name, Variablenname, Anweisung, . . .
- Andere Bezeichnung: Nichtterminale Symbole

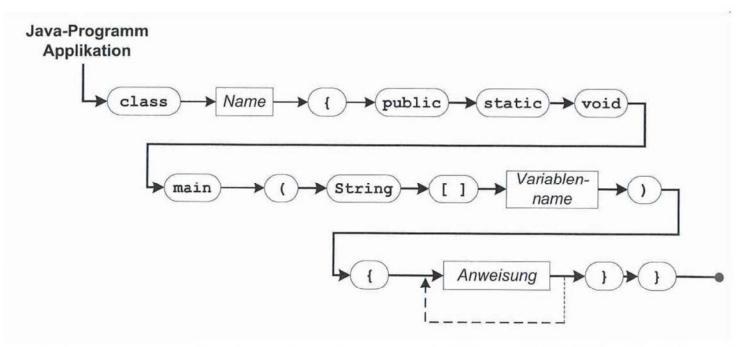
• Produktionen: Regeln zur Erzeugung von Wörtern

- Erklären wie syntaktischen Kategorien aufgebaut sind
- Erklären Erzeugung von Wörtern der Sprache in den einzelnen Kategorien
- z.B. "Eine Applikation beginnt mit class gefolgt von einem Namen, ..."

Startsymbol

– Erklärt welche syntaktische Kategorie beschrieben werden soll

Grammatiken – Mathematisch präzisiert



Eine Grammatik ist ein 4-Tupel G = (V, T, P, S) mit

- V endliches Hilfsalphabet
- T endliches **Terminalalphabet** mit $V \cap T = \emptyset$
- $P \notin \Gamma^+ \times \Gamma^+$ endliche Menge der **Produktionen** (wobei $\underline{\Gamma = V \cup T}$)
 Schreibweise für Produktionen: $l \rightarrow r \in P$ statt $(l, r) \in P$
- $S \in V$ Startsymbol

$$\bullet \ G_1 = (\{S\}, \ \{ {\color{red} \mathbf{0}}, {\color{gray} \mathbf{1}}\}, \ P, \ {\color{gray} \underline{S}}) \ \mathsf{mit} \ P = \{ {\color{gray} \underline{S}} {\color{gray} \boldsymbol{+}} S {\color{gray} \mathbf{1}}, \ S {\color{gray} \boldsymbol{+}} S {\color{gray} \mathbf{0}}, \ {\color{gray} \underline{S}} {\color{gray} \boldsymbol{+}} \boldsymbol{\epsilon} \}$$

• $G_1=(\{S\}, \{0,1\}, P, S)$ mit $P=\{S \rightarrow S1, S \rightarrow S0, S \rightarrow e\}$ Erzeugung von Wörtern:

$$S \rightarrow \epsilon$$

$$S \rightarrow (S/1 -) S/11 -) SOU \rightarrow OU$$

• $G_1=(\{S\},\ \{0,1\},\ P,\ S)$ mit $P=\{S{\to}S1,\ S{\to}S0,\ S{\to}\epsilon\}$ Erzeugung von Wörtern:

$$S \to \epsilon$$

$$S \to S0 \to \mathbf{0}$$

• $G_1=(\{S\},\ \{0,1\},\ P,\ S)$ mit $P=\{S{\to}S1,\ S{\to}S0,\ S{\to}\epsilon\}$ Erzeugung von Wörtern:

$$S \rightarrow \boxed{\epsilon}$$

$$S \rightarrow S0 \rightarrow \boxed{0}$$

$$S \rightarrow S0 \rightarrow S10 \rightarrow S010 \rightarrow S0010 \rightarrow \boxed{0010}$$

• $G_1=(\{S\}, \{0,1\}, P, S)$ mit $P=\{S{\rightarrow}S1, S{\rightarrow}S0, S{\rightarrow}\epsilon\}$ Erzeugung von Wörtern:

$$S \to \underbrace{\epsilon}$$

$$S \to \underbrace{S0} \to \mathbf{0}$$

$$S \to S0 \to \underbrace{S10} \to \underbrace{S010} \to \underbrace{S0010} \to \mathbf{0010}$$

- Nur Wörter über dem Terminalalphabet sind von Interesse
- $-\epsilon$, 0, 0010 gehören zur erzeugten Sprache
- -S, S0, S10, S010, S0010 sind nur "Zwischenschritte"

ullet $G_1=(\{S\},\ \{0,1\},\ P,\ S)\ ext{mit}\ P=\{S{
ightarrow}S1,\ \underline{S{
ightarrow}S0},\ S{
ightarrow}\epsilon\}$

Erzeugung von Wörtern:

$$S \rightarrow \epsilon$$

 $S \rightarrow S0 \rightarrow 0$
 $S \rightarrow S0 \rightarrow S10 \rightarrow S010 \rightarrow S0010 \rightarrow 0010$

- Nur Wörter über dem Terminalalphabet sind von Interesse
- $-\epsilon$, 0, 0010 gehören zur erzeugten Sprache
- -S, S0, S10, S010, S0010 sind nur "Zwischenschritte"

$$egin{align*} ullet G_2 &= (\{S,A,B,C\},\ \{oldsymbol{0},1\},\ P,\ S) ext{ mit} \ P &= \{S
ightarrow B,\ S
ightarrow CA0,\ A
ightarrow BBB,\ B
ightarrow C1,\ B
ightarrow 0,\ CC1
ightarrow \epsilon \} \ egin{align*} egin{align*} ar{A} ext{ blaitung cana.} \end{array}$$

Ableitungen:

$$S \longrightarrow B \longrightarrow \mathbf{0}$$

 $S \longrightarrow B \longrightarrow C1$ Erfolglos, kein Wort der Zielsprache erreichbar
 $S \longrightarrow CA0 \longrightarrow CBBB0 \longrightarrow CC1BB0 \longrightarrow BB0 \longrightarrow 0B0 \longrightarrow \mathbf{000}$

Arbeitsweise von Grammatiken – präzisiert

• Ableitungsrelation $\longrightarrow \subseteq \Gamma^+ \times \Gamma^*$

$$-\boldsymbol{w} \longrightarrow \boldsymbol{z} \equiv \exists x, y \in \Gamma^*. \exists l \rightarrow r \in P. w = x y \land z = x y$$

Anwendung von Produktionen auf Wörter

Arbeitsweise von Grammatiken – präzisiert

• Ableitungsrelation $\longrightarrow \subseteq \Gamma^+ \times \Gamma^*$

$$-\boldsymbol{w} \longrightarrow \boldsymbol{z} \equiv \exists x, y \in \Gamma^*. \exists l \longrightarrow r \in P. w = x \boldsymbol{l} y \land z = x \boldsymbol{r} y$$

Anwendung von Produktionen auf Wörter

• Erweiterte Ableitungsrelation $\xrightarrow{*} \subseteq \Gamma^+ \times \Gamma^*$

$$-\underline{\boldsymbol{w}} \xrightarrow{0} \underline{\boldsymbol{z}} \equiv w = z$$

$$-\underline{\boldsymbol{w}} \xrightarrow{n+1} \underline{\boldsymbol{z}} \equiv \exists u \in \Gamma^*. \ \underline{w} \xrightarrow{u} \wedge \underline{u} \xrightarrow{n} z$$

$$-\underline{\boldsymbol{w}} \xrightarrow{*} \underline{\boldsymbol{z}} \equiv \exists n \in \mathbb{N}. \ \underline{w} \xrightarrow{n} z$$

– Grammatik durch optionalen Index $G (\xrightarrow{*}_{G})$ spezifizierbar

Arbeitsweise von Grammatiken – präzisiert

• Ableitungsrelation $\longrightarrow \subseteq \Gamma^+ \times \Gamma^*$

$$-\boldsymbol{w} \longrightarrow \boldsymbol{z} \equiv \exists x, y \in \Gamma^*. \exists l \longrightarrow r \in P. w = x \boldsymbol{l} y \land z = x \boldsymbol{r} y$$

Anwendung von Produktionen auf Wörter

• Erweiterte Ableitungsrelation $\xrightarrow{*} \subseteq \Gamma^+ \times \Gamma^*$

$$- \boldsymbol{w} \xrightarrow{0} \boldsymbol{z} \equiv w = z$$

$$- \boldsymbol{w} \xrightarrow{n+1} \boldsymbol{z} \equiv \exists u \in \Gamma^*. \ w \longrightarrow u \land u \xrightarrow{n} z$$

$$- \boldsymbol{w} \xrightarrow{*} \boldsymbol{z} \equiv \exists n \in \mathbb{N}. \ w \xrightarrow{n} z$$

- Grammatik durch optionalen Index $G (\xrightarrow{*}_{G})$ spezifizierbar
- Von G erzeugte Sprache
 - Menge der Terminalwörter, die aus S abgeleitet werden können

$$L(G) \equiv \{w \in T^* \mid S \xrightarrow{*} w\}$$

Grammatik für $L = \{ \underline{0}^k \underline{1}^l \, | \, k \leq l \}$

Grammatik für
$$L = \{0^k 1^l \mid k \le l\}$$

$$\bullet G_3 = (\{S\}, \{0,1\}, P, S) \text{ mit } P = \{S \rightarrow S1, S \rightarrow 0S1, S \rightarrow \epsilon\}$$

Grammatik für
$$L = \{0^k 1^l \mid k \le l\}$$

- ullet $G_3=(\{S\},\ \{oldsymbol{0},oldsymbol{1}\},\ P,\ S)$ mit $P=\{S{
 ightarrow}Soldsymbol{1},\ S{
 ightarrow}oldsymbol{0}Soldsymbol{1},\ S{
 ightarrow}oldsymbol{\epsilon}\}$
- ullet Zeige $L(G_3)=L$ per Induktion über Länge der Ableitung
 - Ableitungen der Länge 0 liefern keine Terminalwörter
 - Zeige: $\forall l \in \mathbb{N}$. $\forall w \in \{0,1\}^*$. $S \xrightarrow{l+1} w \Leftrightarrow (\exists k \leq l. \ w = 0^k 1^l)$

Grammatik für
$$L = \{0^k 1^l \mid k \le l\}$$

- $\bullet \ G_3 = (\{S\}, \ \{\textbf{0},\textbf{1}\}, \ P, \ S) \ \mathsf{mit} \ P = \{S \rightarrow S\textbf{1}, \ S \rightarrow \textbf{0}S\textbf{1}, \ S \rightarrow \boldsymbol{\epsilon}\}$
- ullet Zeige $L(G_3)=L$ per Induktion über Länge der Ableitung
 - Ableitungen der Länge 0 liefern keine Terminalwörter
 - Zeige: $\forall l \in \mathbb{N}$. $\forall w \in \{0,1\}^*$. $S \xrightarrow{l+1} w \Leftrightarrow (\exists k \leq l. \ w = 0^k 1^l)$
- Basisfall

$$-S \xrightarrow{1} w \Leftrightarrow (S \to w) \in P \Leftrightarrow w = \epsilon \Leftrightarrow \exists k \leq 0. \ w = 0^k 1^0$$



Grammatik für $L = \{0^k 1^l \mid k \le l\}$

$$ullet$$
 $G_3=(\{S\},\ \{oldsymbol{0},oldsymbol{1}\},\ P,\ S)$ mit $P=\{S
ightarrow S oldsymbol{1},\ S
ightarrow S oldsymbol{1},\ S
ightarrow oldsymbol{\epsilon}\}$

- ullet Zeige $L(G_3)=L$ per Induktion über Länge der Ableitung
 - Ableitungen der Länge 0 liefern keine Terminalwörter
 - Zeige: $\forall l \in \mathbb{N}$. $\forall w \in \{0,1\}^*$. $S \xrightarrow{l+1} w \Leftrightarrow (\exists k \leq l. \ w = 0^k 1^l)$

Basisfall

$$-S \xrightarrow{1} w \Leftrightarrow (S \to w) \in P \Leftrightarrow w = \epsilon \Leftrightarrow \exists k \leq 0. \ w = 0^k 1^0$$

• Induktionsschritt

- Es gelte
$$\forall w \in \{0,1\}^*$$
. $S \xrightarrow{l+1} w \iff (\exists k \leq l. \ w = \mathbf{0}^k \mathbf{1}^l)$
 $S \xrightarrow{l+2} v$

$$\Leftrightarrow S \rightarrow S 1 \xrightarrow{l+1} v \vee S \rightarrow 0 S 1 \xrightarrow{l+1} v$$

$$\Leftrightarrow \exists w \in \{0,1\}^*. S \xrightarrow{l+1} w \land (v = w1 \lor v = 0w1)$$

$$\Leftrightarrow \exists w \in \{0, 1\}^*. \exists k \le l. \ w = 0^k 1^l \land (v = w1 \lor v = 0w1)$$
 (Annahme)

$$\Leftrightarrow \exists k < l. \ v = 0^{k+1} 1^{l+1} \lor v = 0^{k+1} 1^{l+1}$$

$$\Leftrightarrow \exists k \leq (l+1). \ v = 0^k 1^{l+1}$$



Klassifizierung von Grammatiken

• allgemein (Typ 0): keine Einschränkung an die Produktionen

• kontextsensitiv (Typ 1)

- nur Regeln der Form $x \not A y \rightarrow x \not z y$ oder $S \rightarrow \epsilon$ $(x, y, z \in \Gamma^*, A \in V, z \neq \epsilon)$ $(S \rightarrow \epsilon \text{ nur erlaubt, wenn } S \text{ nicht rechts in einer anderen Regel auftaucht)}$

expansiv

- nur Regeln der Form $x \to z$ mit $|x| \le |z|$, oder $S \to \epsilon$ $(x \in \Gamma^+, z \in (\Gamma - \{S\})^+)$

kontextfrei (Typ 2)

- nur Regeln der Form $A \rightarrow z$

 $(z \in \Gamma^*, A \in V)$

linear

- nur Regeln der Form $A \rightarrow \epsilon$ oder $A \rightarrow u B v$

 $(A, B \in V, u, v \in T^*)$

rechtslinear (Typ 3)

- nur Regeln der Form $\underline{A} \rightarrow \epsilon$ oder $\underline{A} \rightarrow \underline{a} \, B$ Manche Bücher: nur Regeln der Form $\underline{A} \rightarrow \epsilon$ oder $\underline{A} \rightarrow vB$

 $(A, B \in V, a \in T)$

 $(A,B\in V,v\in T^*)$

linkslinear

- nur Regeln der Form $A \rightarrow \epsilon$ oder $A \rightarrow B a$

 $(A, B \in V, a \in T)$

- **kontextsensitiv**: Regeln $x A y \rightarrow x z y$ oder $S \rightarrow \epsilon$
- expansiv: Regeln $x \rightarrow z$ mit $|x| \le |z|$, oder $S \rightarrow \epsilon$
- kontextfrei: Regeln $A \rightarrow z$
- linear: Regeln $A \rightarrow \epsilon$ oder $A \rightarrow u B v$
- rechtslinear: Regeln $A \rightarrow \epsilon$ oder $A \rightarrow a B$
- linkslinear: Regeln $A \rightarrow \epsilon$ oder $A \rightarrow B a$

$$\bullet G_1 = (\{S\}, \{0,1\}, P, S) \text{ mit } P = \{S \rightarrow S1, S \rightarrow S0, S \rightarrow \epsilon\}$$

- kontextsensitiv: Regeln $x A y \rightarrow x z y$ oder $S \rightarrow \epsilon$
- expansiv: Regeln $x \rightarrow z$ mit $|x| \le |z|$, oder $S \rightarrow \epsilon$
- kontextfrei: Regeln $A \rightarrow z$
- linear: Regeln $A \rightarrow \epsilon$ oder $A \rightarrow u B v$
- rechtslinear: Regeln $A \rightarrow \epsilon$ oder $A \rightarrow a B$
- linkslinear: Regeln $A \rightarrow \epsilon$ oder $A \rightarrow B a$
- ullet $G_1=(\{S\},\ \{0,1\},\ P,\ S)$ mit $P=\{S \rightarrow S1,\ S \rightarrow S0,\ S \rightarrow \epsilon\}$
 - linkslinear, kontextfrei, nicht expansiv, nicht kontextsensitiv (S rechts, $S \rightarrow \epsilon$)

- kontextsensitiv: Regeln $x A y \rightarrow x z y$ oder $S \rightarrow \epsilon$
 - expansiv: Regeln $x \rightarrow z$ mit $|x| \le |z|$, oder $S \rightarrow \epsilon$
- kontextfrei: Regeln $A \rightarrow z$ linear: Paris
 - linear: Regeln $A \rightarrow \epsilon$ oder $A \rightarrow u B v$
- rechtslinear: Regeln $A \rightarrow \epsilon$ oder $A \rightarrow a B$
 - linkslinear: Regeln $A \rightarrow \epsilon$ oder $A \rightarrow B a$
- $\bullet G_1 = (\{S\}, \{0,1\}, P, S) \text{ mit } P = \{S \rightarrow S1, S \rightarrow S0, S \rightarrow \epsilon\}$ - linkslinear, kontextfrei, nicht expansiv, nicht kontextsensitiv (S rechts, $S \rightarrow \epsilon$)
- $\bullet G_2 = (\{S, A, B, C\}, \{0, 1\}, P, S)$ mit $P = \{S \rightarrow B, \ S \rightarrow CA0, \ A \rightarrow BBB, \ B \rightarrow C1, \ B \rightarrow 0, \ CC1 \rightarrow \epsilon\}$

- kontextsensitiv: Regeln $x A y \rightarrow x z y$ oder $S \rightarrow \epsilon$
- expansiv: Regeln $x \rightarrow z$ mit $|x| \le |z|$, oder $S \rightarrow \epsilon$
- kontextfrei: Regeln $A \rightarrow z$
- linear: Regeln $A \rightarrow \epsilon$ oder $A \rightarrow u B v$
- rechtslinear: Regeln $A \rightarrow \epsilon$ oder $A \rightarrow a B$
- linkslinear: Regeln $A \rightarrow \epsilon$ oder $A \rightarrow B a$
- $ullet G_1 = (\{S\}, \ \{0,1\}, \ P, \ S) \ ext{mit} \ P = \{S {
 ightarrow} S1, \ S {
 ightarrow} S0, \ S {
 ightarrow} \epsilon \}$
 - linkslinear, kontextfrei, nicht expansiv, nicht kontextsensitiv (S rechts, $S \rightarrow \epsilon$)
- $\bullet G_2 = (\{S, A, B, C\}, \{0, 1\}, P, S) \text{ mit}$ $P = \{S \rightarrow B, S \rightarrow CA0, A \rightarrow BBB, B \rightarrow C1, B \rightarrow 0, CC1 \rightarrow \epsilon \}$
 - allgemein (keine anderen Bedingungen erfüllt)

- kontextsensitiv: Regeln $x A y \rightarrow x z y$ oder $S \rightarrow \epsilon$
- expansiv: Regeln $x \rightarrow z$ mit $|x| \le |z|$, oder $S \rightarrow \epsilon$
- kontextfrei: Regeln $A \rightarrow z$
- linear: Regeln $A \rightarrow \epsilon$ oder $A \rightarrow u B v$
- rechtslinear: Regeln $A \rightarrow \epsilon$ oder $A \rightarrow a B$
- linkslinear: Regeln $A \rightarrow \epsilon$ oder $A \rightarrow B a$
- $ullet G_1 = (\{S\}, \ \{0,1\}, \ P, \ S) \ ext{mit} \ P = \{S {
 ightarrow} S1, \ S {
 ightarrow} S0, \ S {
 ightarrow} \epsilon \}$
 - linkslinear, kontextfrei, nicht expansiv, nicht kontextsensitiv (S rechts, $S \rightarrow \epsilon$)
- $egin{aligned} \bullet \ G_2 &= (\{S,A,B,C\},\ \{\textbf{0},\textbf{1}\},\ P,\ S) \ \textbf{mit} \\ P &= \{S \rightarrow B,\ S \rightarrow CA\textbf{0},\ A \rightarrow BBB,\ B \rightarrow C\textbf{1},\ B \rightarrow \textbf{0},\ CC\textbf{1} \rightarrow \boldsymbol{\epsilon} \} \end{aligned}$
 - allgemein (keine anderen Bedingungen erfüllt)
- $\bullet \ G_3 = (\{S\}, \ \{\textbf{0},\textbf{1}\}, \ P, \ S) \ \mathsf{mit} \ P = \{S \rightarrow S\textbf{1}, \ S \rightarrow \textbf{0}S\textbf{1}, \ S \rightarrow \boldsymbol{\epsilon}\}$
 - linear, kontextfrei, nicht expansiv, nicht kontextsensitiv

- **kontextsensitiv**: Regeln $x \land y \rightarrow x \mid z \mid y$ oder $S \rightarrow \epsilon$
- expansiv: Regeln $x \rightarrow z$ mit $|x| \le |z|$, oder $S \rightarrow \epsilon$
- kontextfrei: Regel $(A \rightarrow z)$
- linear: Regeln $A \rightarrow \epsilon$ oder $A \rightarrow u B v$
- rechtslinear: Regeln $A \rightarrow \epsilon$ oder $A \rightarrow a B$
 - linkslinear: Regeln $A \rightarrow \epsilon$ oder $A \rightarrow B a$
- ullet $G_1=(\{S\},\ \{oldsymbol{0},oldsymbol{1}\},\ P,\ S)$ mit $P=\{S{
 ightarrow}S1,\ S{
 ightarrow}S0,\ S{
 ightarrow}\epsilon\}$
 - linkslinear, kontextfrei, nicht expansiv, nicht kontextsensitiv (S rechts, $S \rightarrow \epsilon$)
- $\bullet G_2 = (\{S,A,B,C\},\ \{\textbf{0},\textbf{1}\},\ P,\ S) \text{ mit}$ $P = \{S \rightarrow B,\ S \rightarrow CA\textbf{0},\ A \rightarrow BBB,\ B \rightarrow C\textbf{1},\ B \rightarrow \textbf{0},\ CC\textbf{1} \rightarrow \boldsymbol{\epsilon}\}$
 - allgemein (keine anderen Bedingungen erfüllt)
- $ullet G_3 = (\{S\}, \ \{0,1\}, \ P, \ S) \ ext{mit} \ P = \{S {
 ightarrow} S1, \ S {
 ightarrow} 0S1, \ S {
 ightarrow} \epsilon \}$
 - linear, kontextfrei, nicht expansiv, nicht kontextsensitiv
- $\bullet \ G_4 = (\{S,A,B,C\},\ \{a,b,c\},\ P,\ S) \ \mathsf{mit}\ P = \{S \rightarrow aCBC, \\ S \rightarrow aBC,\ CB \rightarrow BC,\ aB \rightarrow ab,\ bB \rightarrow bb,\ bC \rightarrow bc,\ cC \rightarrow cc\}$
 - expansiv, nicht kontextfrei, nicht kontextsensitiv

SPRACHKLASSEN

0A -> A0

- Typ-0 Sprachen
 - Sprachen der Form L = L(G) für eine beliebige Grammatik G
- Typ-1 Sprachen (kontextsensitive Sprachen)
 - Sprachen der Form L = L(G) für eine kontextsensitive Grammatik G
 - -L ist kontextsensitiv g.d.w. L = L(G) für eine expansive Grammatik G
- Typ-2 Sprachen (kontextfreie Sprachen)
 - Sprachen der Form L=L(G) für eine kontextfreie Grammatik G
- Lineare Sprachen
 - Sprachen der Form L=L(G) für eine lineare Grammatik G
- Typ-3 Sprachen (reguläre Sprachen)
 - Sprachen der Form L=L(G) für eine rechtslineare Grammatik G
 - -L ist regulär g.d.w. L=L(G) für eine linkslineare Grammatik G

 $\mathcal{L}_{i} \equiv \{ L \mid L \text{ ist Sprache vom Typ } i \}$



Typ-3 Sprachen vs. reguläre Sprachen

Wie hängen Grammatiken und Automaten zusammen?

• Automaten verarbeiten Eingabewörter

- Jedes Symbol wird in einem Schritt abgearbeitet
- Symbol bestimmt, ob Automat im Zustand bleibt oder wechselt

• Grammatiken erzeugen Wörter

- Hilfssymbole werden im Endeffekt in Terminalwörter umgewandelt
- Nichtlineare Grammatiken erzeugen mehrere Symbole gleichzeitig
- Ableitungen in rechts-/linkslinearen Grammatiken erzeugen pro Schritt ein Terminalsymbol und verwenden jeweils nur ein Hilfssymbol

• Wie kann man umwandeln?

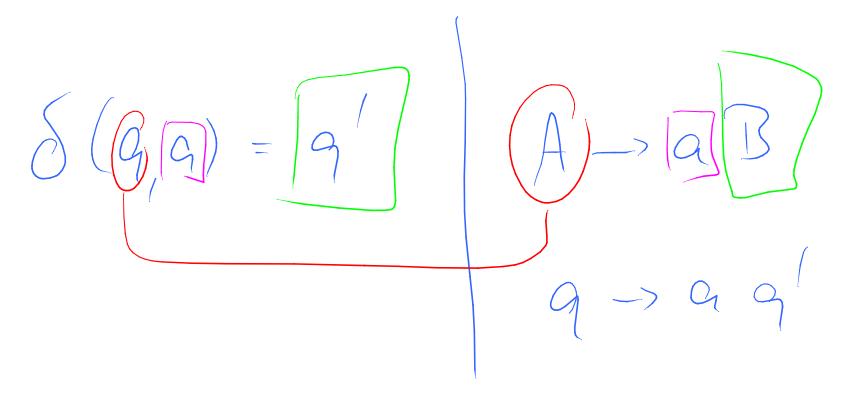
- Konstruiere zu jedem DEA eine äquivalente rechtslineare Grammatik
- Konstruiere zu jeder rechtslinearen Grammatik einen äquivalenten DEA

$$\mapsto \mathcal{L}_3 = \{ L \mid L \text{ ist regulär } \}$$

Umwandlung von DEAs in Typ-3 Grammatiken

Für jeden DEA A gibt es eine Typ-3 Grammatik G mit L(G) = L(A)

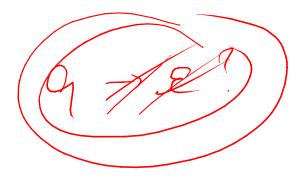
• Gegeben DEA $A = (Q, \Sigma, \delta, q_0, F)$



UMWANDLUNG VON DEAS IN TYP-3 GRAMMATIKEN

Für jeden DEA A gibt es eine Typ-3 Grammatik G mit L(G) = L(A)

- Gegeben DEA $A = (Q, \Sigma, \delta, q_0, F)$
 - Wandle Abarbeitung von Symbolen in Erzeugung durch Grammatik um
 - Setze $G := (Q(\Sigma), P(q_0))$ mit $P = \{q \rightarrow aq' \mid \delta(q, a) = q'\} \cup \{q \rightarrow \epsilon \mid q \in F\}$
 - -G ist per Konstruktion rechtslinear, also vom Typ 3



Umwandlung von DEAs in Typ-3 Grammatiken

Für jeden DEA A gibt es eine Typ-3 Grammatik G mit L(G) = L(A)

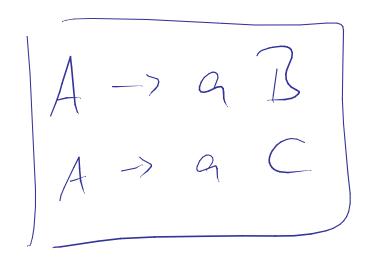
- Gegeben DEA $A = (Q, \Sigma, \delta, q_0, F)$
 - Wandle Abarbeitung von Symbolen in Erzeugung durch Grammatik um
 - Setze $G := (Q, \Sigma, P, q_0)$ mit $P = \{q \rightarrow aq' \mid \delta(q, a) = q'\} \cup \{q \rightarrow \epsilon \mid q \in F\}$
 - G ist per Konstruktion rechtslinear, also vom Typ 3
- Zeige L(G) = L(A)

$$\begin{array}{c} w = w_1..w_n \in L(G) \\ \Leftrightarrow \overline{\qquad \qquad \qquad } w_1..w_n \\ \Leftrightarrow \exists q_1,..,q_n \in Q. \ q_0 \longrightarrow \underline{w_1q_1} \longrightarrow w_1\underline{w_2q_2} \longrightarrow ... \longrightarrow w_1..\underline{w_nq_n} \longrightarrow w_1..w_n \\ \Leftrightarrow \exists q_1,..,q_n \in Q. \ \underline{q_0,w_1}..w_n \vdash \underline{q_1,w_2..w_n} \vdash ... \vdash \underline{q_{n-1},w_n} \vdash \underline{q_n,\epsilon} \land \underline{q_n} \in F \\ \Leftrightarrow \exists q_n \in F. \qquad \underline{q_0,w_1..w_n} \vdash \underline{q_n,\epsilon} \\ \Leftrightarrow w \in L(A) \end{array}$$

UMWANDLUNG VON TYP-3 GRAMMATIKEN IN NEAS

Für jede Typ-3 Grammatik G gibt es einen NEA A mit L(A) = L(G)

• Gegeben Grammatik G = (V, T, P, S)



UMWANDLUNG VON TYP-3 GRAMMATIKEN IN NEAS

Für jede Typ-3 Grammatik G gibt es einen NEA A mit L(A) = L(G)

- Gegeben Grammatik G = (V, T, P, S)
 - Wandle Erzeugung von Symbolen in Abarbeitung durch NEA um

- Setze
$$A := (V, T, \delta, S, F)$$
 mit $\underline{\delta(X, a)} = \{X' \mid \underline{X} \rightarrow \underline{a} X' \in P\}$ und $F = \{X \in V \mid X \rightarrow \epsilon \in P\}$

UMWANDLUNG VON TYP-3 GRAMMATIKEN IN NEAS

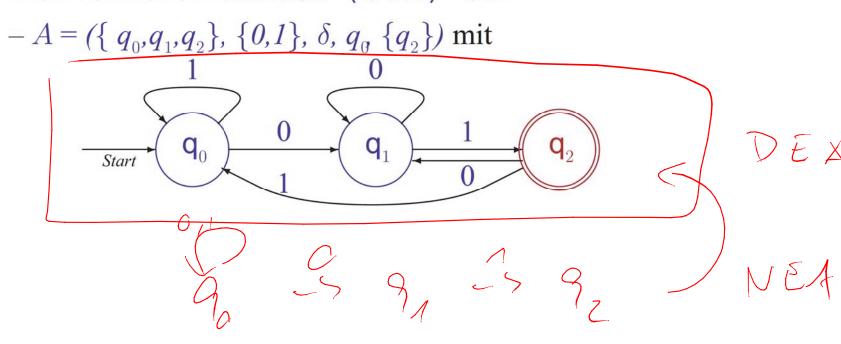
Für jede Typ-3 Grammatik G gibt es einen NEA A mit L(A) = L(G)

- Gegeben Grammatik G = (V, T, P, S)
 - Wandle Erzeugung von Symbolen in Abarbeitung durch NEA um
 - Setze $A := (V, T, \delta, S, F)$ mit $\delta(X, a) = \{X' \mid X \rightarrow aX' \in P\}$ und $F = \{X \in V \mid X \rightarrow \epsilon \in P\}$

$\bullet \textbf{ Zeige } L(A) = L(G)$ $w = w_1...w_n \in L(A)$ $\Leftrightarrow \exists X_n \in F. \qquad S, w_1...w_n \vdash X_n(\epsilon)$ $\Leftrightarrow \exists X_1, ..., X_n \in V. S, w_1...w_n \vdash X_1, w_2...w_n \vdash ... \vdash X_n, \epsilon \land X_n \in F)$ $\Leftrightarrow \exists X_1, ..., X_n \in V. S \longrightarrow w_1X_1 \longrightarrow ... \longrightarrow w_1...w_n X_n \longrightarrow w_1...w_n$ $\Leftrightarrow S \stackrel{*}{\longrightarrow} w$ $\Leftrightarrow w \in L(G)$

UMWANDLUNGEN AM BEISPIEL

• Konvertiere DEA für (0+1)*01

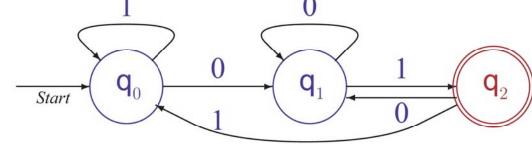


$$9a \rightarrow 19e \mid e91 \qquad (9a \rightarrow 19e, 9a \rightarrow e91)$$
 $91 \rightarrow 091 \mid 192 \qquad (92 \rightarrow 11) \mid 190 \mid E$

UMWANDLUNGEN AM BEISPIEL

• Konvertiere DEA für (0+1)*01

$$-A = (\{ q_0, q_1, q_2 \}, \{ 0, 1 \}, \delta, q_0 \{ q_2 \}) \text{ mit}$$



• Erzeugte Grammatik

$$-G = (\{q_0, q_1, q_2\}, \{0, 1\}, P, q_0) \text{ mit}$$

$$P = \{q_0 \rightarrow \mathbf{1}q_0, q_0 \rightarrow \mathbf{0}q_1, q_1 \rightarrow \mathbf{1}q_2, q_1 \rightarrow \mathbf{0}q_1, q_2 \rightarrow \mathbf{1}q_0, q_2 \rightarrow \mathbf{0}q_1, q_2 \rightarrow \epsilon\}$$



Umwandlungen am Beispiel

• Konvertiere DEA für (0+1)*01

$$-A = (\{ q_0, q_1, q_2 \}, \{0, 1\}, \delta, q_0, \{q_2\}) \text{ mit}$$

$$0$$

$$0$$

$$q_1$$

$$0$$

$$q_2$$

• Erzeugte Grammatik

$$\begin{split} -G &= (\{\ q_0,q_1,q_2\},\ \{0,1\},\ P,\ q_0) \text{ mit} \\ P &= \{q_0 &\rightarrow \mathbf{1}q_0,\ q_0 \rightarrow \mathbf{0}q_1,\ q_1 \rightarrow \mathbf{1}q_2,\ q_1 \rightarrow \mathbf{0}q_1,\ q_2 \rightarrow \mathbf{1}q_0,\ q_2 \rightarrow \mathbf{0}q_1,\ q_2 \rightarrow \epsilon\} \end{split}$$

- Umwandlung von G in einen NEA
 - Transformation erzeugt ursprünglichen Automaten

DIE CHOMSKY HIERARCHIE

$$\mathcal{L}_3 \subset \mathcal{L}_2 \subset \mathcal{L}_1 \subset \mathcal{L}_0$$

Wichtige Vertreter der Klassen

- $-\mathcal{L}_2 \mathcal{L}_3$: $\{0^n 1^n \mid n \in \mathbb{N}\}$
- $-\mathcal{L}_1 \mathcal{L}_2 \colon \left\{ 0^n 1^n 2^n \mid n \in \mathbb{N} \right\}$
- $-\mathcal{L}_0 \mathcal{L}_1$: $\{w_i \in \{0,1\}^* \mid \text{ Das Programm mit Codierung } w_i\}$ hält bei Eingabe w_i }

Zugehörige Automatenmodelle

- $\rightarrow \mathcal{L}_0$: Turingmaschine
- $\longrightarrow \mathcal{L}_1$: linear platzbeschränkte nichtdeterministische Turingmaschine
- $\rightarrow \mathcal{L}_2$: nichtdeterministischer endlicher Automat mit Kellerspeicher
 - $-\mathcal{L}_3$: endlicher Automat

Mehr in zukünftigen Vorlesungen