

שפות חסרות הקשר - הגדרות

דקדוק חסר הקשר G הוא רביעייה $G = (V, T, P, S)$

V ו- T הם קבוצות **סופיות זרות** של **משתנים וטרמינלים** בהתאמה.

P הוא קבוצה **סופית** של גזירות כאשר גזירה היא ביטוי מהצורה $A \rightarrow \alpha$ כאשר $A \in V$ ו

$$\alpha \in (V \cup T)^*$$

$S \in V$ נקרא סימן התחלה.

דוגמה: $G = (V, T, P, S)$

$$E \rightarrow E + E$$

$$E \rightarrow E * E$$

$$V = \{E\}$$

$$T = \{+, *, (,), x, y\}$$

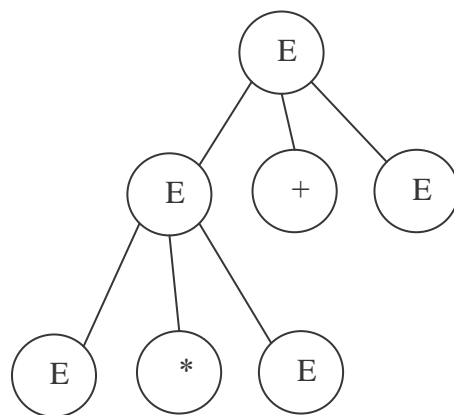
$$S = E$$

$$P = E \rightarrow (E)$$

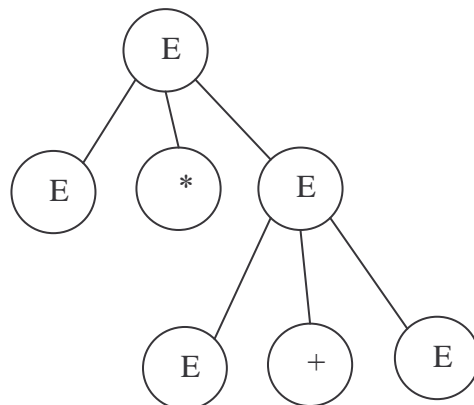
$$E \rightarrow x$$

$$E \rightarrow y$$

זהו דקדוק חסר הקשר **לא חד משמעי** כי ניתן לגזור את אותו הביטוי בכמה דרכים שונות.



$$E \Rightarrow E + E \Rightarrow E * E + E \quad 1.$$



$$E \Rightarrow E * E \Rightarrow E * E + E \quad 2.$$

גזירה שמאלית ביותר: בכל פעם מפעילים כלל גזירה על המשתנה השמאלי ביותר בתבנית הפסוקית. (כמו בגזירה הראשונה)

גזירה ימנית ביותר: בכל פעם מפעילים כלל גזירה על המשתנה הימני ביותר בתבנית הפסוקית. (כמו בגזירה השנייה)

דקדוק חסר הקשר נקרא ליניארי שמאלי אם כל הגזירות שלו הן מהצורה $A \rightarrow a$ או $A \rightarrow Ba$ כאשר $S \rightarrow \varepsilon$ וכל $a \in T, A, B \in V$ וכמו כן מותר הכלל $S \rightarrow \varepsilon$.

דקדוק חסר הקשר נקרא ליניארי ימני אם כל הגזירות שלו הן מהצורה $A \rightarrow a$ או $A \rightarrow aB$ כאשר $S \rightarrow \varepsilon$ וכל $a \in T, A, B \in V$ וכמו כן מותר הכלל $S \rightarrow \varepsilon$.

משפט: L שפה רגולארית אם ורק אם L מוגדרת ע"י דקדוק ליניארי שמאלי (או ימני), כלומר קיים דקדוק חסר הקשר ליניארי שמאלי G (או ימני) $L = L(G)$ כך ש $L = L(G)$.

נשים לב שהשפה של דקדוק שמכיל רק גזירות מהצורה $A \rightarrow wB$ וגם $A \rightarrow Bw$ וגם $A \rightarrow w$ אינה בהכרח שפה רגולארית.

דוגמה: הדקדוק $G = (V, T, P, S)$ כאשר P הוא אוסף כללי הגזירה הבאים:

$$S \rightarrow aB \mid bA$$

$$A \rightarrow a \mid aS \mid bAA$$

$$B \rightarrow b \mid bS \mid aBB$$

נקבל ש $L(G) = \{w \mid |w|_a = |w|_b\}$ כלומר כל המילים שמספר ה a -ים בהן זהה למספר ה b -ים. ניתן להוכיח זאת באינדוקציה. (על אורך הגזירה ???)

$$S \Rightarrow^* \alpha \text{ - נוכיח ש } |w|_{a,A} = |w|_{b,B}$$

$$A \Rightarrow^* \alpha \text{ - נוכיח ש } |w|_{a,A} = |w|_{b,B} + 1$$

$$B \Rightarrow^* \alpha \text{ - נוכיח ש } |w|_{a,A} + 1 = |w|_{b,B}$$

(זוהי לא שפה רגולארית - נחתוך אותה עם השפה הרגולארית a^*b^* ונקבל את $a^n b^n$ שכידוע לא רגולארית). מכיוון שחיתוך של שפות רגולאריות מפיק שפה רגולארית, נקבל ש $L(G)$ לא רגולארית.

סימונים:

A, B, C, D מסמנים משתנים מ V .

S מסמן סימן התחלה.

a, b, c מסמנים טרמינלים מ T .

X, Y, Z מסמנים משתנים או טרמינלים.

u, v, w, x, y, z מסמנים מילים של טרמינלים.

α, β, γ מסמנים מילים של משתנים וטרמינלים.

טיפוסי דקדוקים:

הגדרה: **דקדוק מטיפוס 0** הוא רביעייה $G = (V, T, P, S)$ כאשר הגזירות הן מהצורה $\alpha \rightarrow \beta$ כאשר α חייב להכיל סימן מ V .

$$\alpha \rightarrow \beta \in P \text{ אם ורק אם } \gamma\alpha\delta \Rightarrow \gamma\beta\delta$$

כאשר \Rightarrow^* הוא סגור רפלקסיבי וטרנזיטיבי של \Rightarrow , כלומר $\alpha \Rightarrow^* \beta$ אם ורק אם קיימת סדרת מילים $\alpha_i \Rightarrow \alpha_{i+1}$ ניתן לגזור $\alpha = \alpha_0, \alpha_1, \dots, \alpha_n = \beta$.
עבור הסדרה הנ"ל נכתוב $\alpha_0 \Rightarrow^n \alpha_n$.

נגדיר את $L(G)$ - השפה מטיפוס 0 המוגדרת ע"י G :

$$L(G) = \{w \in T^* \mid S \Rightarrow^* w\}.$$

$\alpha \Rightarrow^* S$ נקראת **תבנית פסוקית** של G אם $\alpha \Rightarrow^* S$.
 ε מסמן את המילה הריקה.

$$|\alpha| \text{ מסמן את האורך (מספר הסימנים) של המילה } \alpha. \text{ לדוגמה: } |\varepsilon| = 0.$$

דוגמה:

$$S \rightarrow ACaB$$

$$Ca \rightarrow aaC$$

$$CB \rightarrow DB$$

$$G = (V, T, P, S)$$

$$V = \{A, B, C, D, E, S\} \quad P:$$

$$T = \{a\}$$

$$aD \rightarrow Da$$

$$AD \rightarrow AC$$

$$CB \rightarrow E$$

$$aE \rightarrow Ea$$

$$AE \rightarrow \varepsilon$$

$$L(G) = \{a^{(2^n)} \mid n = 1, 2, 3, \dots\} : a^{(2^n)}$$

דוגמה לגזירה:

$$S \Rightarrow ACaB \Rightarrow AaaCB \Rightarrow AaaDB \Rightarrow AaDaB \Rightarrow ADaaB \Rightarrow ACaaB \Rightarrow AaaCaB \\ \Rightarrow AaaaaCB \Rightarrow AaaaaE \Rightarrow AaaaEa \Rightarrow AaaEaa \Rightarrow AaEaaa \Rightarrow AEaaaa \Rightarrow a^4$$

הגזירה מתבצעת באיטרציות - בכל איטרציה מתחילים ב A ואחריו C ואחריו רצף של a -ים ובסוף B (באיטרציה הראשונה יש a יחיד).

ה C - הולך ימינה עד לקצה השני של רצף ה a -ים, ובדרך מכפיל פי 2 את המספר שלהם. כאשר ה C מגיע לסוף ונתקל ב B יש שתי אפשרויות:

1. להמשיך בגזירה - הוא הופך ל D , שחוזר חזרה שמאלה עד שהוא נתקל ב A ואז הופך שוב ל C , ועוברים לאיטרציה הבאה.

2. לסיים את הגזירה - ה C ו ה B ביחד הופכים ל E , שהולך שמאלה עד שהוא נתקל ב A , ואז ביחד הם הופכים ל ε ומסתיימת הגזירה.

דקדוק בעל הקשר הוא דקדוק שהגזירות שלו הן מהצורה: $\alpha \rightarrow \beta$ כך ש $|\alpha| \leq |\beta|$ או $S \rightarrow \varepsilon$.

בנוסף לא קיים כלל גזירה $A \rightarrow \alpha S \beta$, כלומר S לא מופיע בצד ימין של כלל גזירה.

הדקדוק הנ"ל איננו תלוי הקשר כי מופיעות בו הגזירות $CB \rightarrow E$ ו $AE \rightarrow \varepsilon$.

ההיררכיה של חומסקי:

1. שפות מטיפוס 0.
2. שפות בעלות הקשר.
3. שפות חסרות הקשר.
4. שפות רגולאריות.

רוב הקורס יתעסק בשפות חסרות הקשר.

| הכרעה | NP=P? האם במודל זה חישובים דטרמיניסטים שקולים לחישובים לא דטרמיניסטים | אוטומט מקבל / סוג הזיכרון | דקדוק | שפה |
|--------------------------|---|------------------------------|------------------------|--------------------|
| ניתנת למניה רקורסיבית | כן | מכונת טיורינג | דקדוק מטיפוס 0 | שפות מטיפוס 0 |
| ניתנת להכרעה | ? | אוטומט חסום ליניארי | דקדוק בעל הקשר | שפות בעלות הקשר |
| ניתנת להכרעה | לא | אוטומט עם מחסנית | דקדוק חסר הקשר | שפות חסרות הקשר |
| ניתנת להכרעה | כן | אוטומט סופי | דקדוק ליניארי שמאלי | שפות רגולאריות |

נסתכל על השפה: $L = \{ww \mid w \in \{a,b\}^*\}$. זוהי לא שפה חסרת הקשר.

ומה עם המשלים שלה, \bar{L} ?

נסתכל על השפה: $\{a^l b^m c^n \mid l = m \vee m = n\}$ היא שפה חסרת הקשר כי היא איחוד של השפות חסרות ההקשר הבאות: $L_1 = \{a^* b^n c^n\}$ ו $L_2 = \{a^n b^n c^*\}$. (לשתיהן ניתן ליצור אוטומט מחסנית).

החיתוך של 2 השפות $a^n b^n c^*$ ו $a^* b^n c^n$ הוא $a^n b^n c^n$ שאיננו חסר הקשר.

טענה: $\bar{L}_1 \cup \bar{L}_2$ היא שפה חסרת הקשר לא דטרמיניסטית. (מה זה שפה דטרמיניסטית?)

הוכחה: השפות $L_1 = a^* b^n c^n$ ו $L_2 = a^n b^n c^*$ הן שפות דטרמיניסטיות חסרות הקשר. לכן השפות המשלימות להן הן חסרות הקשר. לכן $\bar{L}_1 \cup \bar{L}_2$ היא שפה חסרת הקשר.

משפט: תהי $L = L(G)$ שפה מטיפוס 0 עבור דקדוק G . אזי L מתקבלת (לא בהכרח מוכרעת) ע"י מכונת טיורינג.

הוכחה: נבנה מ"ט לא דטרמיניסטית בעלת שני סרטים אשר בהינתן מילת קלט w היא תקבל אותה אם ורק אם $w \in L(G)$.

נבנה את המכונה באופן הבא:

הסרט הראשון מכילה מילה w (ששייכת או לא שייכת ל L).

הסרט השני מכיל תבניות פסוקיות של G . בהתחלת החישוב הסרט השני מכיל את S . נקרא לתבנית הפסוקית על הסרט השני α .

אופן הפעולה של המכונה:

1. המכונה בחורת באופן לא דטרמיניסטי תת מילה לא ריקה של התבנית הפסוקית α . נקרא לה δ .
2. המכונה בוחרת באופן לא דטרמיניסטי כלל גזירה $\beta \rightarrow \gamma$ (אין בעיה לבצע את זה כי יש מספר סופי של כללי גזירה).
3. אם $\delta = \beta$ המכונה מחליפה δ ב γ .
- (אם $|\beta| \neq |\gamma|$ המכונה מזיזה את הקצוות של המילה המתקבלת).
4. המכונה משווה את התבנית הפסוקית שנתקבלה על הסרט השני עם w . אם יש שוויון המכונה מקבלת את w . אחרת היא חוזרת לשלב מספר 1.

משפט: תהי L שפה שניתנת למניה רקורסיבית, כלומר $L = L(M)$ עבור מ"ט M .

אזי קיים דקדוק G מטיפוס 0 כך ש $L = L(G)$.

הוכחה:

תהי M המ"ט $M = (Q, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, B, F)$ כפי שנלמד בחישוביות.

נניח שהראש הקורא / כותב לא נשאר במקום, כלומר: $\delta: Q \times \Gamma \Rightarrow Q \times \Gamma \times \{L, R\}$

(במקום $\delta: Q \times \Gamma \Rightarrow Q \times \Gamma \times \{L, R, S\}$)

B - הסימן הריק.

נבנה את הדקדוק באופן הבא:

$T = \Sigma$ - הטרמינלים יהיו האותיות של מילות הקלט של המכונה.

$$V = \left\{ \left\{ \left\{ \Sigma \cup \{\varepsilon\} \right\} \times \Gamma \right\} \cup \{A_1, A_2, A_3\} \cup Q \right\}$$

כלומר יהיו שלושה סוגי משתנים:

1. זוגות שהצד השמאלי שלהם הוא אות קלט או ε , והצד הימני הוא אות "עבודה" של המכונה.
2. אחד משלושה משתנים A_1, A_2, A_3
3. מצבי המכונה M .

$S = A_1$ - נגדיר את המשתנה ההתחלתי של G להיות A_1 .

הדקדוק יוצר שני העתקים של מילה ב Σ^* ואחר כך עושה סימולציה של M על העתק אחד. אם M מקבלת, אזי G הופך את ההעתק השני למילה של טרמינלים.

כללי הגזירה הם:

יצירת שני העתקים:

$$A_1 \rightarrow q_0 A_2$$

$A_2 \rightarrow [a, a]$ לכל $a \in \Sigma$ (עד כאן הכל משתנים - אין שימוש בטרמינלים)

מקום חישוב - נניח כי הסרט אינסופי בכיוון אחד.

$$A_2 \rightarrow A_3$$

$$A_3 \rightarrow [\varepsilon, B] A_3 \quad (\text{מגדילים בתו אחד את הסרט השני})$$

$$A_3 \rightarrow \varepsilon \quad (\text{סוף הסרט})$$

סימולציה של M:

$$\begin{aligned} q \in Q, X, Y \in \Gamma, a \in \Sigma \cup \{\varepsilon\} \text{ עבור } \delta(q, X) = (p, Y, R) \text{ אם } q[a, X] \rightarrow [a, Y] p \\ \delta(q, X) = (p, Y, L) \text{ אם } [b, Z] q[a, X] \Rightarrow p[b, Z][a, Y] \\ q \in Q, X, Y, Z \in \Gamma, a \in \Sigma \cup \{\varepsilon\} \end{aligned}$$

הפיכת ההעתק השני למילת הטרמינלים.

$$\begin{aligned} q \rightarrow \varepsilon \quad q[a, X] \rightarrow qaqa \quad [a, X]q \rightarrow qaqa \\ \text{עבור: } q \in F, X \in \Gamma, a \in \Sigma \cup \{\varepsilon\} \end{aligned}$$

ניתן להוכיח באינדוקציה על מספר הצעדים של M ואורך הגזירה של G ש:

$$\begin{aligned} q_0 a_1, \dots, a_n \rightarrow_M^n X_1 X_2, \dots, X_{k-1} q X_k \dots X_s \\ q_0 [a_1, a_1], \dots, [a_n a_n] \Rightarrow^n [a_1, X_1], \dots, [a_{k-1}, X_{k-1}] q[a_k, X_k], \dots, [a_s X_s] \end{aligned}$$

נראה דקדוק בעל הקשר עבור השפה: $a^{(2^n)}$
המשתנים בדקדוק הם:

$$V = \left\{ [ACaB], [Aa], [ACa], [ADa], [AEa], [Ca], [Da], [Ea], [aCB], [CaB], [aDB], [aE], [DaB], [aB], S \right\}$$

יש טרמינל אחד: $T = \{a\}$

כללי הגזירה:

נחליף את כללי הגזירה בדקדוק הקודם שראינו עבור השפה הזאת, שלא היה בעל הקשר:

1. במקום הכלל $S \rightarrow ACab$ יופיע הכלל: $S \rightarrow [ACaB]$.
2. במקום הכלל $Ca \rightarrow aaC$ (הכפלת מספר ה- a ים) יופיעו הכללים הבאים:
 $[Ca]a \rightarrow aa[Ca] \quad [Ca][aB] \rightarrow aa[CaB] \quad [ACa]a \rightarrow [Aa]a[Ca]$
 $[ACa][aB] \rightarrow [Aa]a[CaB] \quad [ACaB] \rightarrow [Aa][aCB] \quad [CaB] \rightarrow [aDB]$
3. במקום הכלל $CB \rightarrow DB$ (התחלת חזרה שמאלה) יופיע הכלל: $[aCB] \rightarrow [aDB]$.
4. במקום הכלל $aD \rightarrow Da$ (תנועה שמאלה) יופיעו הכללים:
 $a[Da] \rightarrow [Da]a \quad [aDB] \rightarrow [DaB] \quad [Aa][DaB] \rightarrow [ADa]$
 $[Aa][Da] \rightarrow [ADa]a \quad a[DaB] \rightarrow [Da][aB]$
5. במקום הכלל $AD \rightarrow AC$ (התחלת תנועה ימינה) יופיע הכלל: $[ADa] \rightarrow [ACa]$.
6. במקום הכלל $CB \rightarrow E$ (איטרציה אחרונה) יופיע הכלל: $[aCB] \rightarrow [aE]$.
7. במקום הכלל $aE \rightarrow Ea$ (חזרה להתחלה) יופיעו הכללים:
 $a[Ea] \rightarrow [Ea]a \quad [aE] \rightarrow [Ea] \quad [Aa][Ea] \rightarrow [AEa]a$
 $[AEa] \rightarrow a$
8. במקום הכלל $AE \rightarrow \varepsilon$ (סיום) יופיע הכלל: $[AEa] \rightarrow a$.

בשיטה הזאת ביטלנו את השימוש בגזירות הבעייתיות $CB \rightarrow E$ ו $AE \rightarrow \varepsilon$ שאינן מתאימות לדקדוק בעל הקשר.

דוגמה לשינויים באופן הגזירה: (הגזירה העליונה היא הגזירה בדקדוק החדש בעל הקשר, והגזירה התחתונה היא הגזירה בדקדוק שאינו בעל הקשר):

$$\begin{aligned} S &\rightarrow [ACaB] \rightarrow [Aa][aCB] \rightarrow [Aa][aDB] \rightarrow \\ S &\rightarrow ACaB \rightarrow AaaCB \rightarrow AaaDB \rightarrow \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} [Aa][DaB] &\rightarrow [ADa][aB] \rightarrow [ACa][aB] \rightarrow \\ AaDaB &\rightarrow ADaaB \rightarrow ACaaB \rightarrow \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} [Aa]a[CaB] &\rightarrow [Aa]aa[aCB] \rightarrow [Aa]aa[aE] \rightarrow \\ AaaCaB &\rightarrow AaaaaCB \rightarrow AaaaaE \rightarrow \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} [Aa] &\rightarrow aa[Ea] \rightarrow [Aa]a[Ea]a \rightarrow [Aa][Ea]aa \rightarrow \\ AaaaEa &\rightarrow AaaEaa \rightarrow AaEaaa \rightarrow \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} [AEa]aaa &\rightarrow aaaa \\ AEaaaa &\rightarrow aaaa \end{aligned}$$