AKADEMIA GÓRNICZO-HUTNICZA
IM. STANISŁAWA STASZICA W KRAKOWIE

Optymalizacja kodu pośredniego

Teoria kompilacji

Dr inż. Janusz Majewski
Katedra Informatyki

Analiza przepływu, grafy obliczeń

- Graf obliczeń jest to skierowany graf tworzony na podstawie kodu trójadresowego. Krawędzie (ścieżki) w grafie wskazują możliwą kolejność wykonywania obliczeń. Wierzchołkami grafu są bloki podstawowe. Blok podstawowy jest ciągiem instrukcji trójadresowych, takich że jeśli sterowanie zostanie przekazane do pierwszej instrukcji tego bloku, to opuści blok po wykonaniu ostatniej instrukcji (nie będzie wewnątrz bloku skoków ani rozkazu stopu).

Analiza przepływu, grafy obliczeń

- Dzielenie kodu trójadresowego na bloki podstawowe :

(1) wyodrębniamy pierwsze instrukcje (liderów):

(a) pierwsza instrukcja kodu trójadresowego jest liderem

(b) każda instrukcja, do której prowadzi skok warunkowy lub bezwarunkowy jest liderem

(c) każda instrukcja, która następuje bezpośrednio po skoku warunkowym lub bezwarunkowym jest liderem

(2) każdy blok rozpoczyna się swoim liderem i zawiera wszystkie instrukcje, aż do napotkania kolejnego lidera lub końca kodu.

Analiza przepływu, grafy obliczeń

- Mając podział na bloki podstawowe tworzymy graf obliczeń uwzględniający możliwą kolejność wykonywania obliczeń. Pierwszy blok jest wyróżnionym wierzchołkiem początkowym w grafie. W grafie biegnie krawędź od wierzchołka B_i do B_j, jeśli:

(a) istnieje skok warunkowy lub bezwarunkowy z ostatniej instrukcji B_i do pierwszej instrukcji B_j

(b) B_j bezpośrednio następuje po B_i w kodzie trójadresowym, przy czym B_i nie kończy się skokiem bezwarunkowym.

Przykład: program źródłowy

Założenie: stała „s” zawiera *sizeof(int)*

```
void quicksort(m,n)
   int m, n;
   {
        int i, j;
        int v, x;
        if (n <= m ) return;
```

Początek

```
        i = m – 1;  j = n;   v = a[n];
        while(1)   {
                do i = i + 1;  while (a[i] < v );
                do j = j – 1;  while (a[j] > v );
                if ( i >= j ) break;
                x = a[i];  a[i] = a[j];  a[j] = x;
                }
        x = a[i];  a[i] = a[n];  a[n] = x;
```

Koniec

```
        quicksort(m, j);  quicksort(i + 1, n);
   }
```

Przykład: tłumaczenie

B1

(1) $i := m - 1$
(2) $j := n$
(3) $t_1 := s * n$
(4) $v := a[t_1]$

B2

(5) $i := i + 1$
(6) $t_2 := s * i$
(7) $t_3 := a[t_2]$
(8) if $t_3 < v$ goto(5)

B3

(9) $j := j - 1$
(10) $t_4 := s * j$
(11) $t_5 := a[t_4]$
(12) if $t_5 > v$ goto(9)

B4

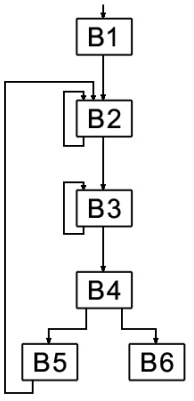
(13) if $i \geq j$ goto(23)

B5

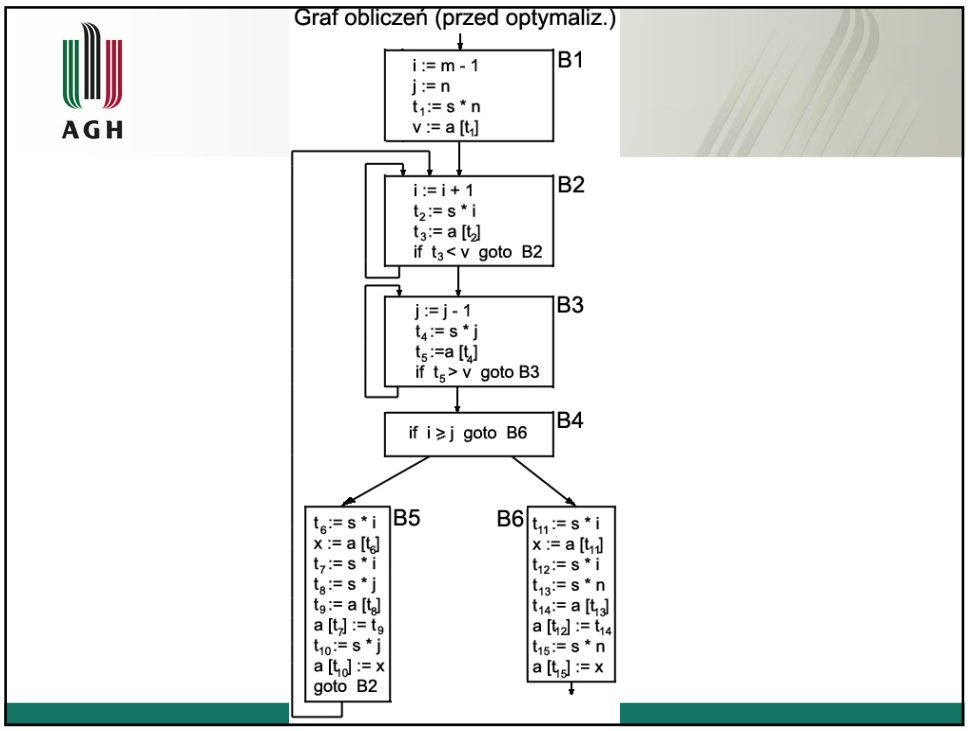
(14) $t_6 := s * i$
(15) $x := a[t_6]$
(16) $t_7 := s * i$
(17) $t_8 := s * j$
(18) $t_9 := a[t_8]$
(19) $a[t_7] := t_9$
(20) $t_{10} := s * j$
(21) $a[t_{10}] := x$
(22) goto(5)

B6

(23) $t_{11} := s * i$
(24) $x := a[t_{11}]$
(25) $t_{12} := s * i$
(26) $t_{13} := s * n$
(27) $t_{14} := a[t_{13}]$
(28) $a[t_{12}] := t_{14}$
(29) $t_{15} := s * n$
(30) $a[t_{15}] := x$



Graf obliczeń



Lokalna eliminacja wspólnych podwyrażeń

PRZED:

B5

$t_6 := s * i$
$x := a [t_6]$
$t_7 := s * i$
$t_8 := s * j$
$t_9 := a [t_8]$
$a [t_7] := t_9$
$t_{10} := s * j$
$a [t_{10}] := x$
goto B2

usunięta

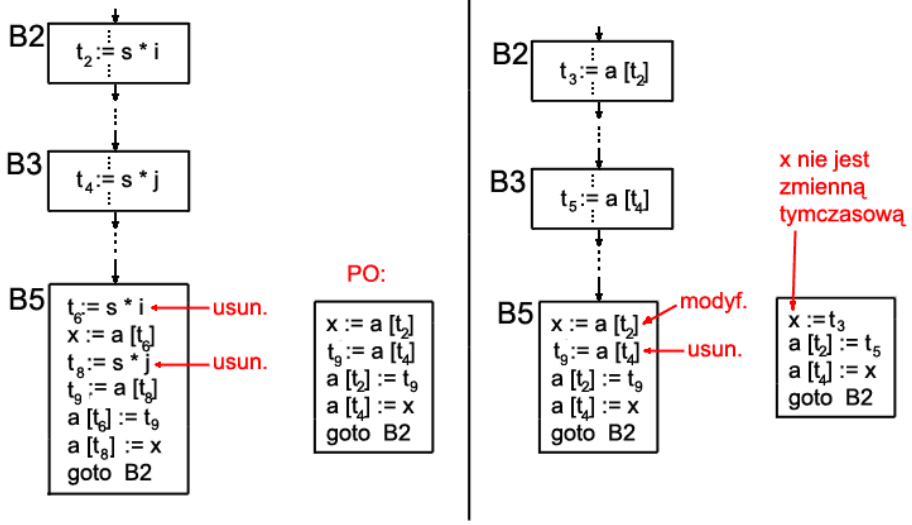
usunięta

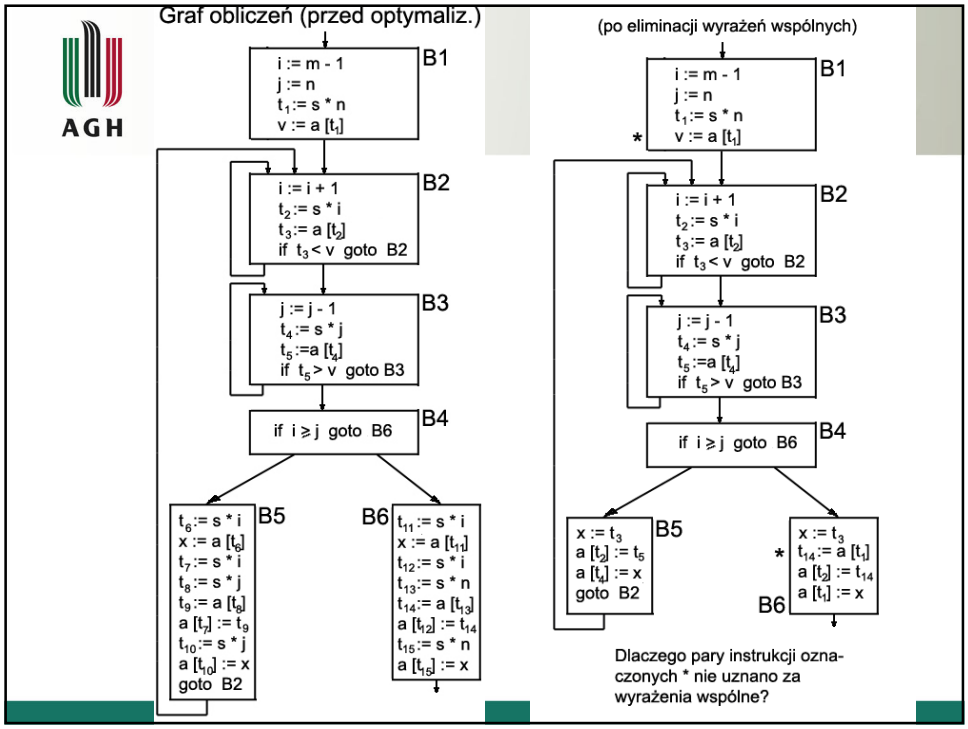
PO:

B5

$t_6 := s * i$
$x := a [t_6]$
$t_8 := s * j$
$t_9 := a [t_8]$
zmiana → $a [t_6] := t_9$
zmiana → $a [t_8] := x$
goto B2

Globalna eliminacja wspólnych podwyrażeń





Propagacja kopiowania

Można zastąpić:

```
b := a;  c := b
```

Przez:

```
b := a; c := a
```

W ten sposób „przerywamy” łańcuch propagacji kopiowania

PRZED:

B5:

```
x := t3
a[t2] := t5
a[t4] := x
goto B2
```

PO:

B5:

```
x := t3
a[t2] := t5
a[t4] := t3
goto B2
```

Pozornie nie przynosi to efektów, ale…

Eliminacja martwego kodu

Eliminuje się te instrukcje trójadresowe, które nadają wartość takim zmiennym, które nie będą potem używane.

PRZED:

B5:

```
x := t3   <-- wyeliminowane
a[t2] := t5
a[t4] := t3
goto B2
```

PO:

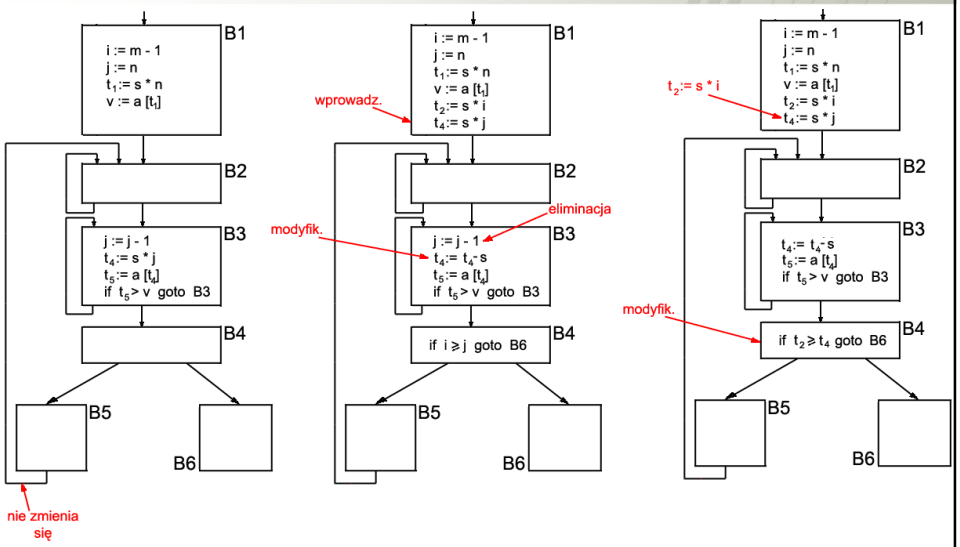
B5:

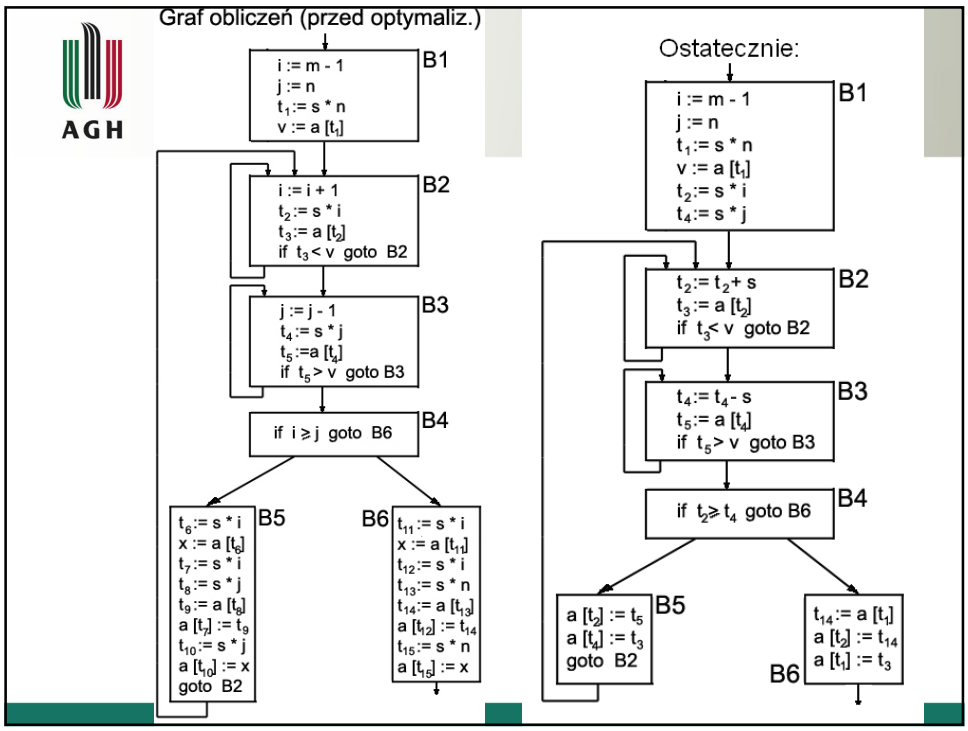
```
a[t2] := t5
a[t4] := t3
goto B2
```

Zmienne indukcyjne w pętlach

- Zmienne indukcyjne: zmienne ściśle ze sobą związane w pętli; zmiana jednej z nich powoduje synchroniczną zmianę drugiej.
- Redukcja mocy: zastąpienie operacji dłużej wykonującej się operacją szybszą; przykład: zamiana mnożenia na dodawanie, zamiana mnożenia całkowitoliczbowego bez znaku na przesunięcie bitowe, zamiana potęgowania na mnożenie.
- Wykrycie zmiennych indukcyjnych pozwala na redukcję mocy kodu.
- Istnieje także możliwość eliminacji niektórych zmiennych indukcyjnych.

Zmienne indukcyjne - przykład





Przemieszczanie kodu niezmienniczego

Przykład :

```
while ( i <= limit - 2) { ...
  /* instrukcje nie zmieniające
   wartości zmiennej ”limit” */
}
```

może być przekształcone do postaci równoważnej:

```
t = limit - 2;
while ( i <= t ) { ...
  /* instrukcje nie zmieniające
   wartości zmiennych ”limit” i ”t” */
}
```

Optymalizacja „przez szparkę”

Peephole optimization – dosłownie: ”optymalizacja przez judasza”

- Eliminacja zbędnych skoków

PRZED:

```
        if a < b   goto L3
        goto L1
L1:     if c < d   goto L2
        goto L4
L2:     if e < f   goto L3
        goto L4
```

można wyeliminować

PO:

```
        if a < b   goto L3
L1:     if c < d   goto L2
        goto L4
L2:     if e < f   goto L3
        goto L4
```

Eliminacja zbędnych skoków

PRZED:

```
        if a < b   goto L3
L1:     if c < d   goto L2
        goto L4
L2:     if e < f   goto L3
        goto L4
```

można zmodyfikować „skok przez skok” zmieniając warunek na przeciwny

```
        if a < b   goto L3
L1:     if c >= d  goto L4
        goto L2
L2:     if e < f   goto L3
        goto L4
```

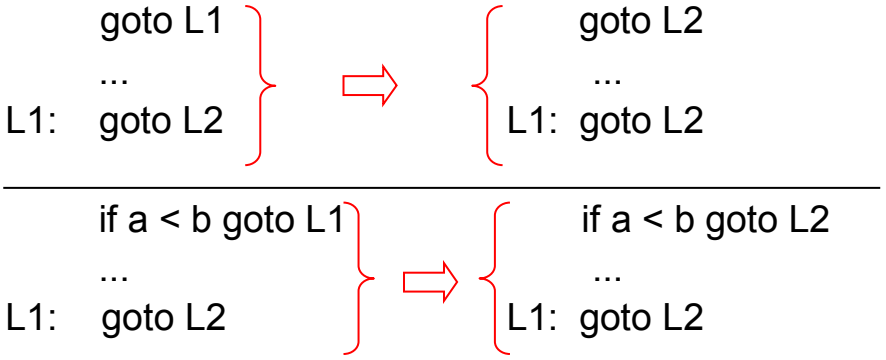
można wyeliminować

PO:

```
        if a < b   goto L3
L1:     if c >= d  goto L4
L2:     if e < f   goto L3
        goto L4
```

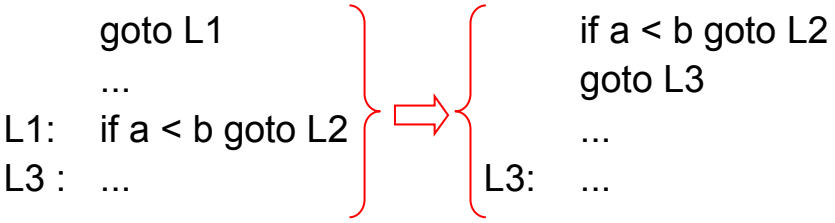
optymalizacja tego fragmentu uzależniona jest od położenia etykiet: L3 i L4

Optymalizacja przebiegu sterowania



Optymalizacja tego typu nie zmniejsza liczby instrukcji ale zmniejsza liczbę realizowanych skoków w czasie wykonania programu.

Reorganizacja kodu



Zakładamy, że do L1 jest tylko jeden skok (liczba skoków do każdej etykiety może być pamiętana w tablicy symboli).

Optymalizacja tego typu nie zmniejsza liczby instrukcji ale zmniejsza liczbę realizowanych skoków w czasie wykonania programu.

Eliminacja nieosiągalnego kodu

Przykład:

```
    debug := 0
    if debug = 1  goto L1
    goto L2                                  eliminacja ”skoku przez skok”
L1: ..... /* print debug information */
L2:
```

```
    if debug ≠ 1 goto L2                     uwzględnianie tego, że debug = 0
    ..... /* print debug information */
L2:
```

```
    if 0 ≠ 1 goto L2                         0 ≠ 1 → zawsze prawdziwe
    ...../* print debug information */       kod nieosiągalny można usunąć
L2:
```

```
goto L2                                      Eliminacja zbędnego skoku powoduje
L2:                                          całkowite wyeliminowanie rozważanego
                                             fragmentu kodu
```

Eliminacja tożsamości algebraicznych

Przykład:

```
x := x + 0
x := x * 1
```

mogą być wyeliminowane gdyż faktycznie nie zmieniają wartości zmiennej x

Redukcja mocy kodu

Przykład:

y := 2 * x

może być zastąpione przez

y := x + x

gdyż mnożenie trwa dłużej niż dodawanie