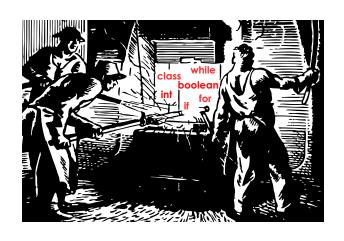
Compiler 2

2. Block: Datenflußanalyse







Organisatorisches

Organisatorisches



Ab jetzt auszugsweise Material aus

Advanced Compiler Design and Implementation

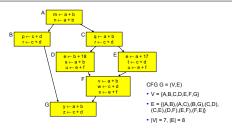
von Steven S. Muchnick, erschienen 1997 bei Morgan-Kaufman



Relationen im CFG

Relationen im CFG





- Anhand des CFGs lassen sich nun Aussagen über Beziehungen zwischen Blöcken treffen
- Eine sehr wichtige:

"Welche Blöcke x werden vor einem bestimmten Block y in jedem Fall ausgeführt?"

► Fachbegriff: Welche Blöcke x dominieren den Block y?

Dominanz 1



Dominanz

x dominiert y genau dann, falls jeder Pfad vom Eingangsknoten des CFGs zum Knoten y den Knoten x enthält. Geschrieben als $x \gg y$.

Gilt immer: $x \gg x$

Strikte Dominanz

x dominiert *y* strikt, falls $x \gg y$ und $x \neq y$.

Geschrieben als $x \gg y$.

Dominanz 2



Dominatoren

 $Dom(y) = \{x \in CFG | x \gg y\}$ ist die Menge der Dominatoren von y.

Unmittelbarer Dominator (immediate dominator)

 $x = \mathsf{IDOM}(y)$ ist der im CFG y am nächsten gelegene Dominator x aus $\mathsf{DOM}(y)$ mit $x \neq y$.

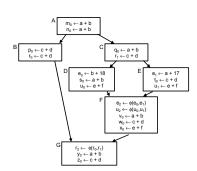
Dominanz 3



- Sehr nützliche Relation
 - Finden von Schleifen
 - Zielauswahl für Code-Bewegung
 - Umwandlung in SSA-Form

Dominatormengen

Block	Dom	IDom
A	A	-
В	A,B	A
C	A,C	A
D	A,C, D	C
E	A,C, E	C
F	A,C,F	C
G	A,G	A



⇒Berechnung der Relation: Kommt noch ...



1. Beispiel: Copy Propagation

Copy Propagation (CP)



- Viele Algorithmen legen Zwischenvariablen an
 - ▶ a := x + y; t1 := a;
- Zwischenvariablen
 - benötigen viel Speicher, viele Register
 - verursachen viele Kopieranweisungen y := x
 - sind in vielen Fällen unnötig
- ⇒Beseitigen durch
 - 1. Copy Propagation (→ Muchnick 12.5)
 - Dead Code Elimination

Idee Copy Propagation (CP)



- Versuche zur Compile-Zeit Aussagen über Laufzeitverhalten zu machen
 - "Simulation" des Programmes
- Falls möglich, benutze immer Originalvariable statt Kopie
 - Eingabe: a:=x+y; b:=x+y;
 - Nach SSA/Red.Elim./AST: a:=x+y; t1:=a; b:=t1;
 - Nach CP: a:=x+y; t1:=a; b:=a;
 - Nach Dead Code-Elimination: a:=x+y; b:=a;
- Vorgehen
 - Stelle fest, wenn Originalvariablen zwischen ihrer Berechnung . . .
 - ... und ihrer Verwendung nicht überschrieben werden

Lokale und globale Phasen

Datenstrukturen für Lokale CP 1



Speichere: Zuordnung von Originalvariablen w an Kopien v für eine Zuweisung v := w

Tupel (v, w)

- Zielvariable v
- Originalvariable w

ACP (available copies)

Die Menge der verfügbaren Kopieranweisungen ACP sind all die (v, w), bei denen weder v noch w zwischen Definition und der betrachteten Stelle des Programmes überschrieben wurden.

Datenstrukturen für Lokale CP 2



Realisierung von ACP bestimmt Gesamtlaufzeit des Verfahrens abhängig von Anzahl der Kopieranweisungen *n*.

Lineare Suche: $O(n^2)$

► Baumstruktur: *O*(*n* log *n*)

► Hash: *O*(*n*)



Hilfsfunktion: Liefere zu verwendenden Operand für opnd, ggf. ausgetauscht durch eine in ACP vorhandene Originalvariable



Hilfsfunktion: Entferne eine überschriebene Variable v aus ACP

Gelesenes Auftreten von Variablen



```
proc Local Copy Prop(b)
  Block b:
begin
  Set<Pair<Var, Var>> ACP = Set.empty();
  Instruction i:
  foreach i in b.instructions() do
    if (i instanceof Expression) then // verwendendes Auftreten
      if (i == "a + b") then // Bin.Exp.
        i.opnds.a.name := Copy Value(i.opnds.a.name, ACP);
        i.opnds.b.name := Copy_Value(i.opnds.b.name, ACP);
      else if (i == "-a") then // Un.Exp.
        i.opnds.a.name := Copy Value(i.opnds.a.name, ACP);
      else if (i == "f(a)") then // List.Exp.
        i.opnds.a.name := Copy Value(i.opnds.a.name, ACP);
      else if ... // andere lesende Instruktionsarten
      endif
    6186
       // schreibendes Auftreten
    endi f
  endfor
end
```

Geschriebenes Auftreten von Variablen



```
proc Local_Copy_Prop(b)
  Block b:
begin
  Set<Pair<Var, Var>> ACP = Set.emptv();
  Instruction i:
  foreach i in b.instructions() do
    if (i instanceof Expression) then // verwendendes Auftreten
    else if (i == "LHS := RHS") then // Zuweisung
      // Zuweisungen zerstören bestehende Kopien, Ausnahme:
      // triviale Kopien a:=a zerstören keine (*,a) (a,*)
      if (LHS != RHS)
        Remove ACP(ACP, i.LHS.name); // entferne überschr. Var.
      endif
      if (RHS instanceof Var && LHS != RHS) then // Kopie?
        ACP.add(new Pair(LHS, RHS));
      endif
    endi f
  endfor
end
```

Beispiel Lokale CP



Position	Code Before	ACP	Code After
		Ø	
1	b ← a		b ← a
		{ <b,a>}</b,a>	
2	c ← b + 1		c ← a + 1
		$\{\langle b,a \rangle\}$	
3	d ← b		d ← a
		$\{\langle b,a\rangle,\langle d,a\rangle\}$	
4	b ← d + c		b ← a + c
		$\{\langle d,a \rangle\}$	
5	b ← d		b ← a
		$\{\langle d,a\rangle,\langle b,a\rangle\}$	

Ansatz Globale CP



- Basiert auf Datenflussanalyse
 - Welche Kopieranweisungen erreichen Verwendungen ihrer LHS intakt?
 - Intakt: Weder LHS noch RHS überschrieben!
- Erweiterte Darstellung (v, w, b, p)
 - b ist Block der Zuweisung v := w
 - p ist Position der Zuweisung v := w innerhalb des Blockes b (z.B. Nummer der Anweisung)

Hilfsmengen für globale CP



COPY(b)

Menge der (v, w, b, p), bei denen bei einer Kopieranweisung v := w im Block b weder v noch w vor Ende des Blockes Ziel einer Zuweisung sind.

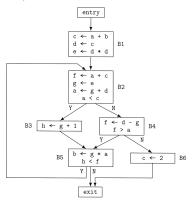
KILL(b)

Menge der (t, u, d, q) mit $d \neq b$, bei denen t und/oder u in Block d Ziel einer Zuweisung sind.

Beispiel: COPY und KILL







Mengen

$$\begin{array}{lll} COPY(\text{entry}) &= \emptyset \\ COPY(B1) &= \{\langle \mathsf{d}, \mathsf{c}, \mathsf{B1}, 2 \rangle\} \\ COPY(B2) &= \{\langle \mathsf{g}, \mathsf{e}, \mathsf{B2}, 2 \rangle\} \\ COPY(B3) &= \emptyset \\ COPY(B4) &= \emptyset \\ COPY(B5) &= \emptyset \\ COPY(B6) &= \emptyset \\ COPY(\mathsf{exit}) &= \emptyset \\ KILL(\mathsf{entry}) &= \emptyset \\ KILL(B1) &= \{\langle \mathsf{g}, \mathsf{e}, \mathsf{B2}, 2 \rangle\} \\ KILL(B2) &= \emptyset \\ KILL(B3) &= \emptyset \\ KILL(B4) &= \emptyset \\ KILL(B5) &= \emptyset \\ KILL(B6) &= \{\langle \mathsf{d}, \mathsf{c}, \mathsf{B1}, 2 \rangle\} \\ KILL(\mathsf{exit}) &= \emptyset \\$$

Quelle: Muchnick, pp. 359-360

Datenflußgleichungen für globale CP 1



CPIN(b)

Menge von Kopieranweisungen (t, u, d, q), die zu Beginn des Blocks b intakt sind.

CPOUT(b)

Menge von Kopieranweisungen (t, u, d, q), die am Ende eines Blocks b intakt sind.

Datenflußgleichungen für globale CP 1



Vorgehensweise bei Aufstellen der Gleichungen

- Nur solche Kopieranweisungen sind am Anfang eines Blockes verfügbar . . .
- ...die an allen Enden von Vorgängern verfügbar waren
- Startwerte f
 ür iterative L
 ösung
 - CPIN(entry): Startblock hat keine Kopieranweisungen zur Verfügung
 - CPIN(b), b ≠ entry: Alle anderen Blöcke haben alle in der ganzen Prozedur auftretenden Kopieranweisungen zur Verfügung
 - Wird schrittweise eingeschränkt

Datenflußgleichungen für globale CP 2



$$CPIN(b) = \bigcap_{d \in pred(b)} CPOUT(d)$$

$$CPOUT(b) = COPY(b) \cup (CPIN(b) - KILL(b))$$

mit Initialisierung

$$CPIN(entry) = \emptyset$$

$$CPIN(b) = \bigcup_{d \in Blocks} COPY(d), \text{für } b \neq entry$$

Beispiel: Initialisierung



```
Copy(entry)
COPY(B1)
                               \{\langle d, c, B1, 2 \rangle\}
COPY(B2)
                              \{\langle g, e, B2, 2 \rangle\}
COPY(B3)
COPY(B4)
COPY(B5)
COPY(B6)
COPY(exit)
CPIN(entry)
CPIN(B1)
                       = \{\langle d, c, B1, 2 \rangle, \langle g, e, B2, 2 \rangle\}
CPIN(B2)
                       = \{\langle d, c, B1, 2 \rangle, \langle g, e, B2, 2 \rangle\}
CPIN(B3)
                       = \{\langle d, c, B1, 2 \rangle, \langle g, e, B2, 2 \rangle\}
                           \{\langle d, c, B1, 2 \rangle, \langle g, e, B2, 2 \rangle\}
CPIN(B4)
                       = \{\langle d, c, B1, 2 \rangle, \langle g, e, B2, 2 \rangle\}
CPIN(B5)
CPIN(B6)
                       = \{\langle d, c, B1, 2 \rangle, \langle q, e, B2, 2 \rangle\}
CPIN(exit)
                             \{\langle d, c, B1, 2 \rangle, \langle g, e, B2, 2 \rangle\}
```

Einfaches iteratives Lösungsverfahren

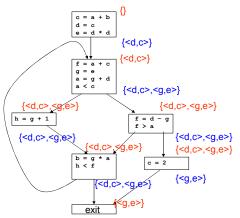


```
worklist := cfg.getBlocks();
while ( worklist.notEmpty() ) {
  b := worklist.removeFirst();
  recompute CPin(b);
  recompute CPout(b);
  if (CPout(b) changed)
    worklist.add(b.getSuccessors());
}
```

Beispiel: Ergebnis der iterativen Berechnung



Rot: CPIN, Blau: CPOUT



Quelle: White, GMU CS640, Scalar Optimization

Weitere Vorgehensweise bei der globalen CP

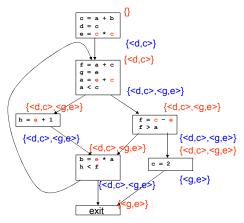


- Werte berechnete Daten nun pro Block aus
- Vorgehen: Local_Copy_Prop beginnt nun nicht mehr mit leerer ACP-Menge
- ... sondern: Initialisiere ACP-Menge für Block b aus CPIN(b)
- Analog zu: VN auf EBB und Region (DVNT), → 7. Block

Beispiel: Ergebnis der globalen CP



Rot: CPIN, Blau: CPOUT



Quelle: White, GMU CS640, Scalar Optimization



2. Beispiel: Konstanten propagieren

(Zu) Einfaches Verfahren



- Constant Propagation
- Weiterführung von Constant Folding
- Nun hinweg über Anweisungsgrenzen und Merge Points
- Beispiel f
 ür andere Formulierung von DF-Problemen
 - Außerhalb des üblichen GEN/KILL Schemas

So nicht benutzen!

- Gibt m\u00e4chtigere Formulierungen
- Die dann auch wieder in Standardschema passen



- Darstellung durch Paare (x, v)
 - x ist Variable
 - v ist ein Wert, entweder
 - ... ein einzelner bekannter Wert c (Konstante passend zum Datentyp von x)
 - ▶ ...oder ⊥ (steht hier für das Auftreten mehrerer verschiedener Werte)
- CONST(b) sind alle bisher gesammelten Aussagen zu Beginn des Blocks b
- Damit darstellbar:
 - ▶ x ist unbekannt: $(x, v) \notin Const(b)$
 - ▶ x ist konstant mit Wert c: $(x, c) \in Const(b)$
 - ▶ x ist variabel: $(x, \bot) \in Const(b)$



- Initialisieren
 - ► Const(*entry*) = { $(p_1, \bot), (p_2, \bot), ...$ } für alle Funktions/Prozedur-Parameter p_n
 - ► Const(b) = \emptyset für $b \neq entry$
- Dann in Reihenfolge Anweisungen in jedem Block b untersuchen

Für x := v

```
\begin{aligned} & \mathsf{ADD} := \emptyset \\ & \mathsf{DEL} := \emptyset \\ & \mathbf{if} \ (x, v_1) \in \mathsf{CONST}(b) \ \mathbf{then} \ \mathsf{DEL} := \{(x, v_1)\} \\ & \mathbf{if} \ (y, v_2) \in \mathsf{CONST}(b) \ \mathbf{then} \ \mathsf{ADD} := \{(x, v_2)\} \\ & \mathsf{CONST}(b) := (\mathsf{CONST}(b) \setminus \mathsf{DEL}) \cup \mathsf{ADD} \end{aligned}
```



Für x := y op z, analog auch x := y op Const.

```
ADD := \emptyset
DEL := \emptyset

if (x,v_1) \in Const(b) then DEL := \{(x,v_1)\}

if (y,v_2) \in Const(b) \land (z,v_3) \in Const(b) then

ADD := \{(x,v_2+v_3)\}

else \# 1. Pessimismus

ADD := \{(x,\bot)\}
CONST(b) := \{Const(b) \land DEL\} \cup ADD
```

- ▶ Mit \bot op x = x op $\bot = \bot$ (2. Pessimismus)
- Gegen 2. Pessimismus: Hier auch Sonderregeln möglich
 c ⋅ 0 = 0, c c = 0, c ⋅ 1 = c, ...
- ► Transformation von Const(b) in Block b: Const_{out}(b) = F_b (Const_{in}(b))



Bei Überschreiten von Blockgrenzen:

Mehrere Aussagen zu x aus verschiedenen Vorgängern d treffen zusammen

Konfluenzoperator: ∧ (*meets*, Infimum, Durchschnitt) über alle Vorgängermengen

$$\begin{aligned} \mathsf{CONST}_{in}(b) &:= \emptyset \\ \mathbf{for\ each}\ x \in \bigcup_{d \in \mathsf{pred}(b)} \mathsf{CONST}_{out}(d)\ \mathbf{do} \end{aligned}$$

$$\mathbf{if}\ \exists_c \forall_{d \in \mathsf{pred}(b)}(x,c) \in \mathsf{CONST}_{out}(d)\ \mathbf{then} \\ \mathsf{CONST}_{in}(b) &:= \mathsf{CONST}_{in}(b) \cup \{(x,c)\} \\ \mathbf{else}\ /\!/\ \mathit{Pessimismus} \\ \mathsf{CONST}_{in}(b) &:= \mathsf{CONST}_{in}(b) \cup \{(x,\bot)\} \end{aligned}$$

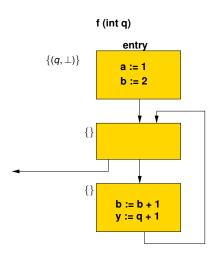


Damit vorwärtsgerichtetes Datenflußproblem formulierbar:

$$Const(b) = \bigwedge_{d \in preds(b)} F_d(Const(d))$$

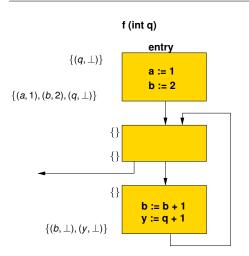
Beispiel: Initialisierung





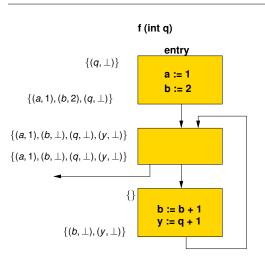
Beispiel: Schritt 1





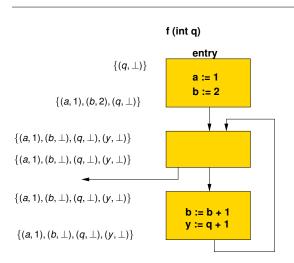
Beispiel: Schritt 2





Beispiel: Fixpunkt







- CONST(b) kann groß werden, ist aber endlich
- Relevanz
 - Hier nur Beispiel für ungewöhnlicheres DF-Problem
- Besser: Sparse Conditional Constant Propagation
 - Ignoriert Einfluß nicht-ausführbarer Blöcke



Iterative Datenflussanalyse

Iterative Datenflussanalyse



- Treffe Aussagen
 - ... über Laufzeitverhalten von Programm
 - ...zur Compile-Zeit
- Mittel der Wahl
 - Gleichungssysteme
 - Lösungsverfahren: Hier iterative, gibt aber auch andere
- Anwendung
 - Finde Anwendungsstellen von Optimierungen
 - Beweise, das Anwendung sicher ist

Weiteres Beispiel: Live Variables



Live Variables

Live Variables - Definition



Live Variable

Eine Variable v ist *lebendig* (*live*) an einer Stelle p im Programm genau dann, wenn es im CFG mindestens einen Pfad von p zu einer Verwendung von v gibt, auf dem v *nicht* definiert wird.

Live Variables - Anwendung



- Nur live Variables müssen in Prozessorregistern gehalten werden
- Können bei der SSA-Konstruktion zur Eliminierung von Phi-Funktionen dienen
- ► Können zur Erkennung von uninitialisierten Variablen dienen
 - Lokale Variable ist live bei Prozedureintritt
- Können Basis direkter Optimierungen sein
 - Store-Anweisungen nur für live Variables, überflüssig für andere

Live Variables - Berechnung 1



LIVEOUT(b)

Menge aller Variablen, die bei Austritt aus Block b live sind.

Damit Berechnung durch Gleichungssystem.

1. Teil

LIVEOUT(b_n) = \emptyset , mit b_n Endknoten des CFG

Bei Prozedurende sind alle (lokalen) Variablen nicht mehr live.

- Beschränkung auf Prozedurebene
- Bei uns vereinfacht: Parameter nicht betrachtet

Live Variables - Berechnung 2



2. Teil: Rekursive Definition für innere Knoten

$$\mathsf{LIVEOUT}(b) = \bigcup_{m \in \mathsf{succ}(b)} \mathsf{UEVAR}(m) \cup (\mathsf{LIVEOUT}(m) \cap \overline{\mathsf{VARKILL}(m)})$$

- Rechnet rückwärts von Nachfolger zu Vorgängerknoten
- UEVAR(m) (upwards exposed): Vor ihrer Definition in Block m benutzte Variablen
- ▶ VARKILL(m) sind alle im Block m definierten Variablen

Live Variables - Interpretation



```
\mathsf{LIVEOUT}(b) = \bigcup_{m \in \mathsf{succ}(b)} \mathsf{UEVAR}(m) \cup (\mathsf{LIVEOUT}(m) \cap \overline{\mathsf{VARKILL}(m)})
```

- LIVEOUT(m) sind alle Variablen, die live am Anfang von Nachfolgerblöcken von m sind
- Variable muss nur auf einem Pfad live sein (→ U)
- Jeder Nachfolgerknoten m trägt Variablen bei
 - In m benutzte Variablen, die vorher nicht redefiniert werden (UEVAR(m))
 - Variablen die
 - m selbst live verlassen (LIVEOUT(m))
 - ... und in m nicht redefiniert werden (VARKILL(m))

Live Variables - Vorgehen



- CFG aufbauen
 - Falls nötig um einen eindeutigen Endknoten anreichern
- Per-Block Daten vorberechnen (UEVAR und VARKILL)
- 3. Iterativen Fixpunkt-Algorithmus für LIVEOUT anwenden

Live Variables - Vorberechnung für Block b



```
VARKILL(b) := ∅

for i := 1 to number of operations in block b do

parse operation i into "LHS := RHS"
```

 $UEVAR(b) := \emptyset$

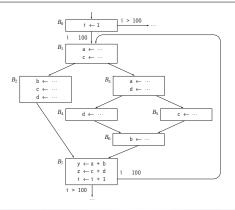
parse operation i into "LHS := RHS" for $v \in \text{variables referenced in } RHS$ do if $v \notin \text{VARKILL}(b)$ then UEVAR $(b) := \text{UEVAR}(b) \cup \{v\}$ VARKILL $(b) := \text{VARKILL}(b) \cup \{\text{variable}(LHS)\}$

Hier vereinfacht: Nur Zuweisungen in Block Analoges Vorgehen für andere Operationen, unterscheide

- Lesen (RHS) von Variablen
- ► Schreiben (LHS) von Variablen

Live Variables - Beispiel 1





pt By's pre	B_0	B_1	B ₂	B_3	B_4	B ₅	B_6	B ₇
UEVAR	Ø	Ø	Ø	Ø	Ø	Ø	Ø	{a,b,c}
VARKILL	$\{a,b,c,\}$	(b,d,i,)	$\{a,i,\}$	{b,c,i,}	$\{a,b,c,\}$	$\{a,b,d,\}$	$\{a,c,d,\}$	{a,b,}

Quelle: C&T. pp. 442-443

Live Variables - Iterative Lösung



N := number of blocks - 1
for i := 0 to N do
 LIVEOUT(i) := ∅
changed := true
while changed do
 changed := false
 for i := 0 to N do
 recompute LIVEOUT(i)
 if LIVEOUT(i) changed then
 changed := true

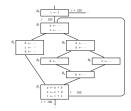
Live Variables - Beispiel 2



LIVEOUT(b) =

 $\bigcup_{m \in \text{succ}(b)} \mathsf{UEVAR}(m) \cup (\mathsf{LIVEOUT}(m) \cap \overline{\mathsf{VARKILL}(m)})$

pt B ₇ 's pre	B_0	B_1	B_2	B_3	B_4	<i>B</i> ₅	B_6	B ₇
UEVAR	Ø	Ø	Ø	Ø	Ø	Ø	Ø	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,b,c\\d,i\end{smallmatrix} \right\}$
VARKILL	${a,b,c, \atop d,y,z}$	$\left\{\begin{smallmatrix}b,d,i\\y,z\end{smallmatrix}\right\}$	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,i,\\y,z\end{smallmatrix}\right\}$	$\left\{ \begin{smallmatrix} b,c,i\\y,z\end{smallmatrix} \right\}$	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,b,c,\\i,y,z\end{smallmatrix} \right\}$	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,b,d,\\i,y,z\end{smallmatrix} \right\}$	$\left\{ \substack{a,c,d, \\ i,y,z} \right\}$	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,b,\\c,d \end{smallmatrix} \right\}$



		LiveOut(n)									
Iteration	B ₀	B_1	B_2	B ₃	B ₄	B ₅	B ₆	B			
0	Ø	Ø	Ø	Ø	0	Ø	Ø	Ø			
1	Ø	Ø	${a,b,c, \atop d,i}$	Ø	Ø	Ø	${a,b,c, \atop d,i}$	Ø			
2	Ø	$\{a,i\}$	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,b,c,\\d,i\end{smallmatrix} \right\}$	Ø	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,c,\\d,i\end{smallmatrix} \right\}$	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,c,\\d,i\end{smallmatrix} \right\}$	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,b,c,\\d,i\end{smallmatrix} \right\}$	{i			
3	{i}	$\{a,i\}$	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,b,c,\\d,i\end{smallmatrix} \right\}$	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,c,\\d,i\end{smallmatrix}\right\}$	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,c,\\ d,i\end{smallmatrix}\right\}$	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,c,\\ d,i\end{smallmatrix}\right\}$	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,b,c,\\ d,i \end{smallmatrix} \right\}$	{i			
4	{i}	{a,c,i}	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,b,c,\\ d,i\end{smallmatrix} \right\}$	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,c,\\d,i\end{smallmatrix}\right\}$	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,c,\\ d,i\end{smallmatrix}\right\}$	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,c,\\ d,i\end{smallmatrix}\right\}$	$\left\{\begin{smallmatrix} a,b,c,\\ d,i\end{smallmatrix}\right\}$	{i			
5	{i}	$\{a,c,i\}$	${a,b,c, \atop d,i}$	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,c,\\d,i\end{smallmatrix} \right\}$	$\left\{ \substack{a,c,\\d,i} \right\}$	$\left\{ \begin{array}{l} a,c,\\ d,i \end{array} \right\}$	${a,b,c, \atop d,i}$	{i			

Quelle: C&T, pp.442-443



Diskussion

Eigenschaften des iterativen Datenflußlösers



Vor Benutzung berücksichtigen:

- Terminiert die Analyse?
- Beantwortet das berechnete Ergebnis die gestellte Frage?
- Wie schnell läuft die Analyse?

Im folgenden Diskussion am Beispiel LIVEOUT.

Terminierung der Datenflußanalyse



- ▶ LIVEOUT Mengen wachsen monoton, beginnend bei ∅
- Sie können nie schrumpfen
- ▶ Bei maximaler Größe umfasst eine LIVEOUT-Menge alle Variablen
- ▶ Da es nur endlich viele Variablen gibt, sind die LIVEOUT-Mengen beschränkt
- Die Iteration bricht also nach endlicher Zeit immer ab
 - Irgendwann ändert sich nichts mehr
 - ► Worst-case: Alle LIVEOUT-Mengen umfassen alle Variablen

Korrektheit der Datenflußanalyse



- LIVEOUT berechnet lokale Eigenschaft
 - Zwischen Block und seinen Nachfolgern
- Vereinigt Ergebnisse der Nachfolger
 - ▶ Wenn *v* live auf irgendeiner Nachfolgekante ist, dann *v* in LIVEOUT
- Kann Zusammenhang zwischen lokalen Eigenschaften und der Definition von Live Variables hergestellt werden?
 - Diese ist ja über alle Pfade definiert!
- Beweis über Verbandalgebra (lattice algebra)
 - ► Hier nicht behandelt (→ Kam/Ullman JACM 1976)



- Überlegung: Das Ergebnis der iterativen Lösung des Datenflußproblems ist unabhängig von der Bearbeitungsreihenfolge der Blöcke
- Die Reihenfolge beeinflußt aber die nötige Anzahl von Iterationen
- Also: Suche nach schnellerer Abarbeitungsreihenfolge
- Idee: Bei Vorgehen . . .
 - ...rückwärts (LIVEOUT): Besuche soviele Nachfolger eines Knotens wie möglich, bevor der Knoten selbst besucht wird

Vorwärts

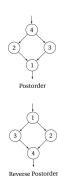


Verschiedene Möglichkeiten für Abarbeitungsreihenfolgen

 Vorwärts: z.B. Breadth-First-Search, aber besser Reverse Post-Order (RPO)

Beispiel: Reverse Post-Order

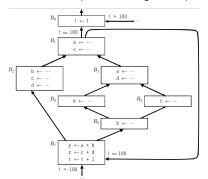
```
Step1: PostOrder
    proc main() =
       count \leftarrow 1
       Visit(Entry)
    end
    proc \ Visit(v) \equiv
       mark v as visited
       foreach successor s of v not yet visited
         Visit(s)
       end
       PostOrder(v) \leftarrow count + +
    end
Step 2: rPostOrder
    foreach v \in V do
       rPostOrder(v) \leftarrow |V| - PostOrder(v)
    end
```



Rückwärts



- z.B. Depth-First Search
- besser RPO auf reversem CFG (Kanten umgekehrt)

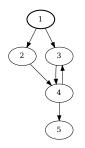


Post-Order auf rev. CFG: B0, B1, B2, B3, B5, B4, B6, B7 RPO auf rev. CFG: B7, B6, B4, B5, B3, B2, B1, B0

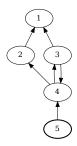
Rückwärts



► RPO auf reversem CFG (Kanten umgekehrt)
≠ PO auf normalem CFG



PO: 3, 5, 4, 2, 1



RPO auf rev.: 5, 4, 2, 3, 1



Abspeichern als Permutation in Array P = [7, 6, 5, 4, 2, 3, 1, 0]

```
N := number of blocks - 1
for i := 0 to N do
   LIVEOUT(i) := ∅
changed := true
while changed do
   changed := false
   for i := 0 to N do
    recompute LIVEOUT(P[i])
    if LIVEOUT(P[i]) changed then
        changed := true
```

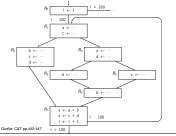


LIVEOUT(b) =

 $\bigcup_{m \in \text{succ}(b)} \mathsf{UEVAR}(m) \cup (\mathsf{LIVEOUT}(m) \cap \overline{\mathsf{VARKILL}(m)})$

pt B ₇ 's pre	B_0	B_1	B ₂	B_3	B_4	B ₅	B ₆	B ₇
UEVAR	Ø	Ø	Ø	Ø	Ø	Ø	Ø	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,b,c\\d,i\end{smallmatrix} \right\}$
VARKILL	${a,b,c, \atop d,y,z}$	$\left\{\begin{smallmatrix}b,d,i\\y,z\end{smallmatrix}\right\}$	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,i\\y,z\end{smallmatrix}\right\}$	$\left\{\begin{smallmatrix}b,c,i\\y,z\end{smallmatrix}\right\}$	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,b,c,\\i,y,z\end{smallmatrix}\right\}$	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,b,d,\\i,y,z\end{smallmatrix}\right\}$	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,c,d,\\i,y,z\end{smallmatrix}\right\}$	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,b,\\c,d\end{smallmatrix} \right\}$

Reihenfolge: B7, B6, B5, B4, B2, B3, B1, B0



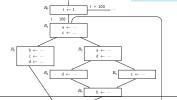
	LiveOut(n)									
Iteration	B_0	B_1	B_2	B_3	B_4	B_5	B_6	B ₇		
0	0	Ø	Ø	Ø	Ø	Ø	Ø	Ø		
1	{i}	$\{a,c,i\}$	Ø { a,b,c, } d,i }	${a,c, \atop d,i}$	$\left\{ \begin{array}{l} a,c,\\ d,i \end{array} \right\}$	$\left\{ \substack{a,c, \\ d,i} \right\}$	${a,b,c, \atop d,i}$	Ø		
2	{i}	$\{a,c,i\}$	${a,b,c, \atop d,i}$	$\left\{ \substack{a,c,\\d,i} \right\}$	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,c,\\d,i\end{smallmatrix} \right\}$	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,c,\\d,i\end{smallmatrix} \right\}$	${a,b,c, \atop d,i}$	{i		
3	{i}	{a,c,i}	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,b,c,\\d,i\end{smallmatrix} \right\}$	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,c,\\d,i\end{smallmatrix} \right\}$	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,c,\\d,i\end{smallmatrix} \right\}$	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,c,\\d,i\end{smallmatrix} \right\}$	${a,b,c, \atop d,i}$	{i		

Konvergiert jetzt in 3 Iterationen (statt 5)!



- Weiterhin unnötige Berechnungen...
 - Finale Iteration: Komplett unnötig
 - ▶ Vorhergehende Iterationen: Blöcke deren Nachfolger sich nicht geändert haben
- Verbesserung: Work list basierter Algorithmus Prioritätswarteschlange mit Prioritäten in RPO

```
pqueue := cfg.getBlocksInRPO();
while ( pqueue.notEmpty() ) {
  b := pqueue.removeFirst();
  recompute Sets(b);
  if (Sets(b) changed)
    pqueue.add(b.getNeighbours());
}
```



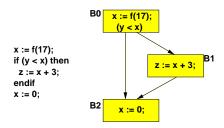
	LiveOut(n)									
Iteration	B_0	B_1	B_2	B_3	B_4	B_5	B_6	B ₇		
0	Ø	Ø	Ø	Ø	Ø	Ø	Ø	Ø		
1	{i}	$\{a,c,i\}$	$\left\{\begin{smallmatrix}a,b,c,\\d,i\end{smallmatrix}\right\}$	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,c,\\d,i\end{smallmatrix} \right\}$	${a,c, \atop d,i}$	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,c,\\d,i\end{smallmatrix} \right\}$	${a,b,c, \atop d,i}$	Ø		
2	{i}	{a,c,i}	${a,b,c, \atop d,i}$	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,c,\\d,i\end{smallmatrix} \right\}$	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,c,\\d,i\end{smallmatrix}\right\}$	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,c,\\d,i\end{smallmatrix} \right\}$	${a,b,c, \atop d,i}$	{i}		
3	{i}	$\{a,c,i\}$	$\left\{ \begin{smallmatrix} a,b,c,\\d,i\end{smallmatrix} \right\}$	${a,c, \atop d,i}$	${a,c, \atop d,i}$	$\left\{ \begin{array}{l} a,c,\\ d,i \end{array} \right\}$	{a,b,c,}	{i}		



- Fundamentale Annahme bei Datenflußberechnung:
- Alle Blöcke können ausgeführt werden

Gegenbeispiel zur Annahme 1





- x ist Live in B0, da es in B1 gelesen werden kann
- x wird aber in B2 Killed
- Falls B1 nie ausgeführt wird, ist x nicht Live außerhalb von B0

Gegenbeispiel zur Annahme 2



Falls der Compiler beweisen kann, dass immer $y \ge x \dots$

- würde die Anweisung z := x+3 nie ausgeführt werden
- Falls dann auch noch der Aufruf f(17) keine Seiteneffekte hat
- ... können Blocks B0 und B1 komplett entfernt werden

Kann aber nicht allgemein gelöst werden (\rightarrow Halteproblem)!



- LIVEOUT: Wird immer über alle Nachfolger berechnet
- Berechnet wird so nur eine Zusammenfassung der tatsächlich möglichen Abläufe



Probleme bei Arrays

- Zugriff A[i,j,k] auf ein einzelnes Element
- Datenflussanalyse kennt aber keine konkreten Werte für i, j, k
- Abstraktion: Betrachte gesamtes Array als eine Variable
 - ...:= A[i,j,k] zählt als Verwendung des gesamten Arrays
 - ► A[i,j,k] := ...zählt als Definition des gesamten Arrays



Benutzung dieser ungenauen Ergebnisse muß konservativ erfolgen!

- Fehlabschätzungen dürfen Korrektheit der Analyse in Bezug auf die gesuchte Aussage nicht beeinflussen
- Beispiele
 - Kann der Wert von A[i,j,k] nach Schreibzugriff auf A[1,m,n] verworfen werden?
 - ... Nein, denn der Schreibzugriff KILLed nicht notwendigerweise A[i,j,k]!
 - Könnte der Wert von A[i,j,k] nach Schreibzugriff auf A[1,m,n] beschädigt werden?
 - Lagrandier Schreibzugriff könnte jedes Element von A verändern!



Analoge Problematik bei Zeigern

- Zuweisung via Zeiger kann potentiell jede Variable beeinflussen
- Kann weite Teile der Datenflussanalyse unbrauchbar machen
- Wird schlimmer bei Adressarithmetik (wie in C)
 - Nun nicht nur auf einzelne Variablen, sondern beliebig im Speicher
- Wird etwas besser bei fester Typisierung (keine Wandlung möglich)
 - Nun nur noch Variablen vom Typ des Zeigers betroffen

Schwächen der Datenflußanalyse 6



Prozeduren

- Auch bei Beschränkung der Analyse auf eine Prozedur
- Jeder Prozeduraufruf kann verändern (abhängig von Sprache):
 - Nur Var-Parameter
 - Nicht-Lokale Variablen
 - Globale Variablen
 - Bei Unterstützung von Zeigern: Gesamten Speicherinhalt
- Unterprozeduren verkomplizieren die Situation noch
- ⇒Analyse muss "worst case" Annahmen machen



Sammlung von Datenflußproblemen

Verfügbare Ausdrücke



- Available Expressions
- ► AVAIL(b): Menge der Ausdrücke, die Block b erreichen
- Genauer im VL-Block: Redundanzeliminierung
- Vorwärtsgerichteter Fluß über berechnete Ausdrücke
- Konkrete Anwendung: Global Common Subexpression Elimination

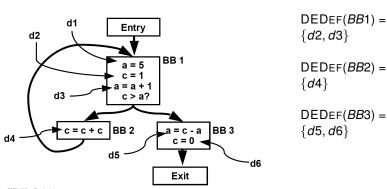


Eine Definition d einer Variablen v erreicht eine Operation i genau dann, wenn v in i gelesen wird und v auf einem Pfad von d zu i nicht redefiniert wird.

- ► REACHES(*b*): Menge der Definitionen, die Block *b* erreichen.
- Vorwärtsgerichteter Fluß über Zuweisungen an Variablen
- Reaching Definitions



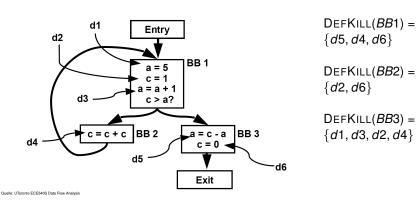
DEDEF(*b*) (*downward exposed definitions*): Definitionen in *b*, die nicht vor Blockende überschrieben werden



Quelle: UToronto ECE540S Data Flow Analysis



DEFKILL(*b*): Im Block *b* überschriebene Definitionen anderer Blöcke aus der Menge aller Definitionen in der Prozedur



SoSe 2019 | Technische Universität Darmstadt - FG Eingebettete Systeme und ihre Anwendungen | Prof. Andreas Koch, Dr.-Ing. Florian Stock | 78



Datenflußgleichungen

$$Reaches(b_0) = \emptyset$$

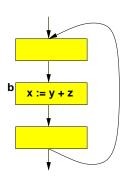
REACHES(b) =
$$\bigcup_{d \in \text{preds}(b)} (\text{DEDEF}(d) \cup (\text{REACHES}(d) \cap \overline{\text{DEFKILL}(d)}))$$

- Lösung mit iterativem Fixpunktverfahren
- Startwerte: Reaches(b) = ∅ für alle b



Anwendungsbeispiel: Anweisung x := y + z in Schleifen-Body b

- Falls alle REACHES(b) für y und z außerhalb der Schleife
- ...kann gesamte
 Berechnung von x vor die
 Schleife gezogen werden
- Loop-Invariant Code Motion





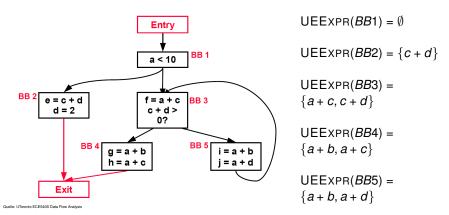
Sehr Rege (very busy)

Ein Ausdruck *e* ist sehr rege am Ende eines Blocks *b*, wenn er in allen Nachfolgern von *b* evaluiert und benutzt wird, und das einmalige Evaluieren von *e* am Ende von *b* das gleiche Ergebnis hätte wie die erstmalige Evaluation von *e* in den Nachfolgern von *b*.

- VERYBUSY(b): Menge der Ausdrücke, die am Ende von b sehr rege sind
- Rückwärtsgerichteter Fluß über Ausdrücke
- Very Busy Expressions



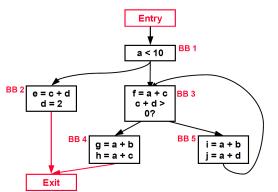
UEEXPR(*b*) (*upwards exposed expressions*): In *b* vor Überschreiben ihrer Operanden benutzte Ausdrücke.



SoSe 2019 | Technische Universität Darmstadt - FG Eingebettete Systeme und ihre Anwendungen | Prof. Andreas Koch, Dr.-Ing. Florian Stock | 82



EXPRKILL(*b*): Im Block *b* durch Überschreiben der Operanden unbrauchbar gemachte Ausdrücke



$$EXPRKILL(BB1) = \emptyset$$

EXPRKILL(
$$BB2$$
) = $\{a+d, c+d\}$

EXPRKILL(
$$BB3$$
) = \emptyset
EXPRKILL($BB4$) = \emptyset

$$ExprKill(BB5) = \emptyset$$

Quelle: UToronto ECE540S Data Flow Analysis



Datenflußgleichungen

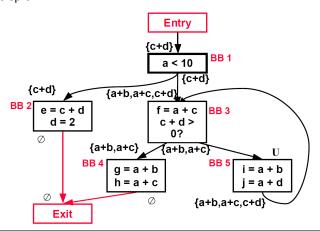
 $VERYBUSY(b_n) = \emptyset$

 $VeryBusy(b) = \bigcap_{d \in Succ(b)} (UEExpr(d) \cup (VeryBusy(d) \cap \overline{ExprKill(d)}))$

- Lösung mit iterativem Fixpunktverfahren
- Startwert für $b \neq b_n$: VERYBUSY(b) = U, mit U Menge aller Ausdrücke in Prozedur



Konkretes Beispiel





- Anwendung zur Optimierung: Code Hoisting
- Ersetze Evaluationen der sehr regen Ausdrücke in Nachfolgern
- ...durch eine Evaluation in Vorgänger
- Macht Code nicht (direkt) schneller, aber kleiner



Verallgemeinerung

Gemeinsamkeiten 1



Ein Pfad-Vorwärts: Reaching definitions

$$\mathsf{REACHES}(b) = \bigcup_{d \in \mathsf{preds}(b)} (\mathsf{DEDef}(d) \cup (\mathsf{REACHES}(d) \cap \overline{\mathsf{DEfKILL}(d)}))$$

Ein Pfad-Rückwärts: Live variables

$$\mathsf{LIVEOUT}(b) = \bigcup_{m \in \texttt{succ}(b)} (\mathsf{UEVAR}(m) \cup (\mathsf{LIVEOUT}(m) \cap \overline{\mathsf{VARKILL}(m)}))$$

Alle Pfade-Vorwärts: Available expressions (→ Redundanzelim.)

$$\mathsf{AVAIL}(b) = \bigcap_{d \in \mathsf{preds}(b)} (\mathsf{DEEXPR}(d) \cup (\mathsf{AVAIL}(d) \cap \overline{\mathsf{EXPRKILL}(d)}))$$

Alle Pfade-Rückwärts Very busy expressions

$$VeryBusy(b) = \bigcap_{d \in succ(b)} (Ueexpr(d) \cup (VeryBusy(d) \cap \overline{ExprKill(d)}))$$

Gemeinsamkeiten 2



- Sehr ähnliche Struktur der Gleichungen
 - $f(x) = c_1 \text{ op}_1 (x \text{ op}_2 c_2)$
- Wie ausnutzen?
- Lösung aller solcher Datenflußprobleme
- Data Flow Framework
- Akzeptiert c₁, c₂, op₁, op₂, Konfluenzoperator als Parameter
- Lösen dann für Fixpunkt
- Vorteil: Nur ein Algorithmus muß mit viel Sorgfalt implementiert werden
- ► Kann dann alle vergleichbaren Probleme lösen

Es gibt aber auch Datenflußprobleme mit anderer Struktur!



Zusammenfassung

Zusammenfassung



- Aufräumen nach Optimierung: Copy Propagation
- Iterative Datenflußanalyse
 - Live Variables
 - Erreichende Definitionen
 - Sehr rege Ausdrücke
 - Konstanten propagieren
- Diskussion
 - Reihenfolge
 - Schwächen
 - Gemeinsamkeiten