

软件分析

过程间分析加速技术

熊英飞 北京大学 2017

复习



- 什么是上下文敏感性?
- •对比基于克隆的方法和基于CFL可达性的方法, 他们的上下文敏感性有什么不一样?
 - 基于克隆的方法只能精确考虑最近k次调用的情况, 基于CFL可达性的方法考虑所有上下文
 - 基于克隆的方法可以返回针对某个特定上下文的结果, 基于CFL可达性的方法只考虑所有上下文的整合结果

补充术语: IFDS



- 可以用CFL可达性解决的问题又称为IFDS问题
 - Interprocedural, finite, distributive, subset problems
- 后来通常称CFL可达性解决数据流问题的方法称为IFDS框架或者IFDS方法

如何让过程间分析变得更快

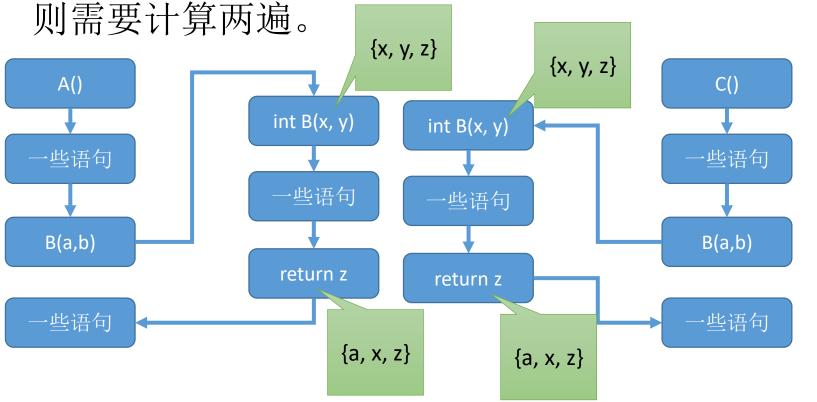


- 基于动态规划的加速技术
 - 通过记录之前计算过的信息来加速
 - 又叫做Top-down Summary、Tabulating Algorithm等
- 基于函数摘要的加速技术
 - 通过对函数内部的函数进行合并来加速
 - 通常用于提前对于函数库等进行分析
 - 在选择合适的函数表示的时候,也可以加快分析执行
 - 也叫作Bottom-up Summary、Functional Analysis、 Modular Analysis等

基于克隆的过程间分析的问题



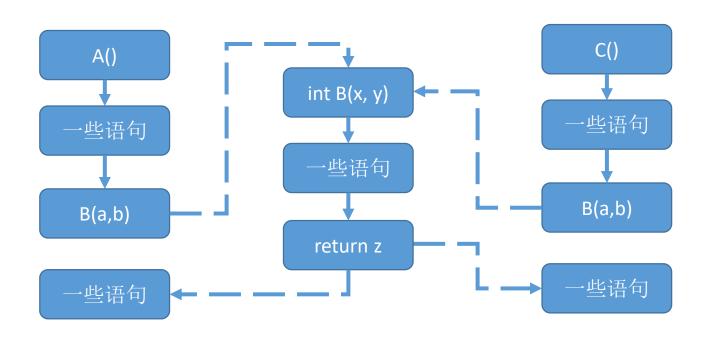
• 在基于克隆的分析,如果同一个过程要分析两遍,



基于动态规划的分析



- 采用动态规划/Memoization记录之前分析过的信息
 - {x, y, z}=>{a, x, z}
- 如果初始状态在记录中存在,则重用记录,否则克隆B过程并重新计算



动态规划的问题



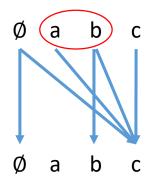
- 粒度太粗
 - 内存消耗大,加速效果不明显
- 递归调用不容易处理

- 存在算法处理递归调用的问题
- 但不容易处理前者的问题

复习:转换函数vs图可达性



- 对于可分配函数f(X)=(X-{a})U{c}, 其中X为{a,b,c}的子集
- 可以表示成图

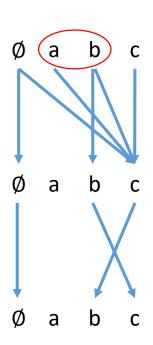


- 求解f({a,b})变成了从 {a,b}出发的可达性问题
- 整个数据流分析转成可达性问题

改进动态规划记录



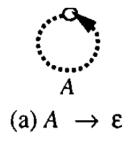
- 粗粒度记录:
 - {a, b}->{b, c}
- •细粒度记录:
 - a->{b}, b->{b, c}
- 给定新输入状态数据
 - {a, b, c}
- 粗粒度记录要重新计算a, b, c
- •细粒度记录只需要重新计算c

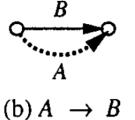


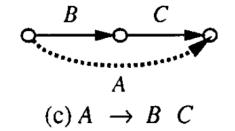
复习: 求解CFL-Reachability的算法



• 按如下三种模式不断添加边,直到没有边需要添加



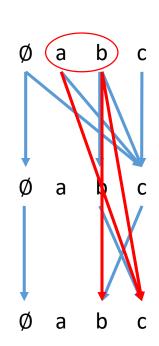




CFL-Reachabilty求解算法与 动态规划



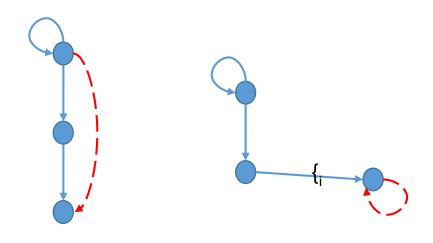
- 新添加的边实际等价于细粒度记录
- 采取CFL-Reachability求解算法实际已经实现了动态规划的加速
- 但CFL-Reachability求解算法存在 一个缺陷
 - 不管一个点是否从起始点可达, CFL求解算法都会计算该过程内部 的可达性

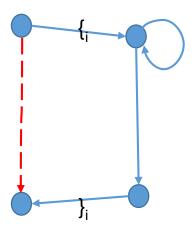


改进Dyck-CFL-Reachability求解规则









- 用回边标记当前可以分析的过程
- 直接针对Dyck-CFL产生边

原始CFL-Reachability求解算 法的复杂度



- $O(n^3)$
- n为结点数量
- 假设文法的大小远远小于n
- 上页三条规则实际可用worklist算法实现
 - 首先根据规则a添加边
 - 每添加一条边,检查是否有边可以根据规则b,c添加
- 图中最多有n*n条边
 - 按规则a添加边的复杂度为O(n)
 - 给定一条边,检查规则b的复杂度为O(1)
 - 给定一条边,检查规则c的复杂度为O(n)
- 总复杂度 $O(n^3)$

改进后CFL-Reachability求解 算法的复杂度

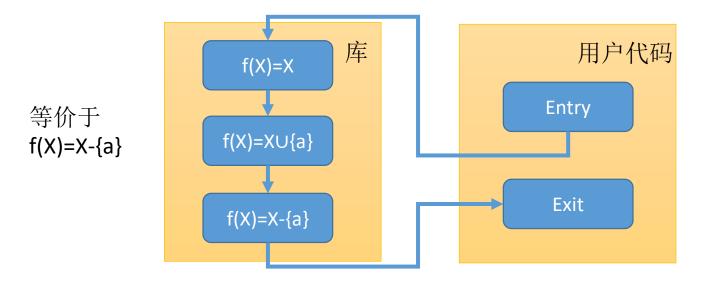


- Tom Reps证明
 - 算法复杂度为O(ED3)
 - E为控制流图上的边数, D为每个控制流图节点展开的节点数

基于函数摘要的加速技术



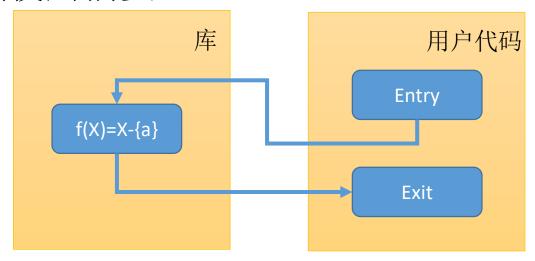
- 动机1: 在数据流分析中,很多转换函数的效果可以互相抵消,但我们还是要针对每一个进行计算
- 动机2:程序分析中大量代码是库代码,往分析一个很小的程序就要分析大量库代码。



基于函数摘要的加速技术



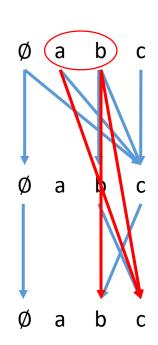
- 将一个过程摘要成一个转换函数
- 如果节省下来的冗余计算大于摘要花费,则加速了程序分析
- 库函数可以提前做成摘要,在分析用户代码的时候直接使用摘要



CFL-Reachability与函数摘要



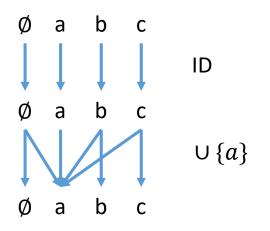
- CFL-Reachability再次解决了这个问题
- 过程入口点和出口点的可达性即为过程的函数摘要
- 只需要先对特定过程的图进行分析 就能创建摘要



CFL-Reachability的问题



- CFL-Reachability展开表示了转换函数,在摘要计算上并不高效
- •例:很多分析的格都由变量组成,特别是全局变量

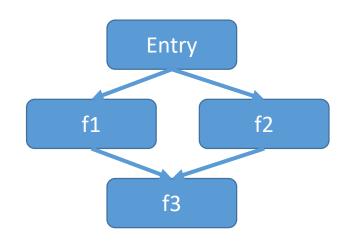


从函数定义上我们可以很容易合并 这两个转换,但如果在图上计算摘 要就要分别算每一个变量的可达性

基于函数摘要的加速技术



- 沿控制流图合并转换函数
 - $f_S = f_3 \circ (f_1 \sqcap f_2)$
- 需要给每个函数统一的抽象表示
- 需要定义该抽象表示上的。和 □操作,这些操作是对该抽 象表示封闭的,并且对任意x 满足如下条件:
 - $f_2 \circ f_1(x) = f_2(f_1(x))$
 - $f_1 \sqcap f_2(x) = f_1(x) \sqcap f_2(x)$



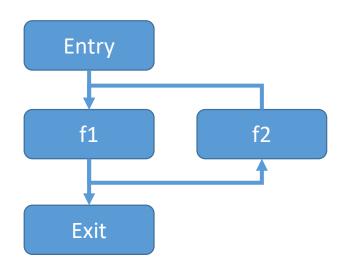
合并操作符-gen/kill标准型



- $f(x) = gen \cup (x kill)$, 半格操作为并集 $f_2 \circ f_1(x) = gen_2 \cup (gen_1 \cup (x kill_1)) kill_2)$ $= (gen_2 \cup (gen_1 kill_2)) \cup (x (kill_1 \cup kill_2))$ $(f_1 \sqcap f_2)(x) = f_1(x) \sqcap f_2(x)$ $= (gen_1 \cup (x kill_1)) \cup (gen_2 \cup (x kill_2))$ $= (gen_1 \cup gen_2) \cup (x (kill_1 \cap kill_2))$
- 因此,函数的抽象表示为集合的二元组(Gen, Kill),其中
 - $(g_1, k_1) \circ (g_2, k_2) = (g_2 \cup (g_1 k_2), k_1 \cup k_2)$
 - $(g_1, k_1) \sqcap (g_2, k_2) = (g_1 \cup g_2, k_1 \cap k_2)$

问题: 如何处理循环?





在函数上执行数据流分析

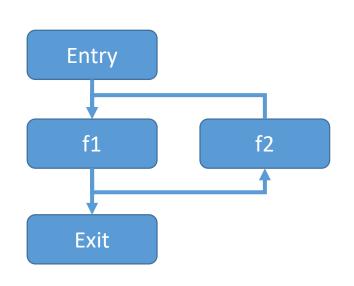
函数的数据流分析——半格



- 半格格元素为Gen/Kill标准型的抽象表示,其中 Gen和Kill都只包含为原始分析中半格元素,是有 限集合
- 交汇运算□为函数上的并操作,该操作满足幂等性、交换性、结合性
 - 证明: 由 (g_1,k_1) $\Pi(g_2,k_2)$ = $(g_1 \cup g_2,k_1 \cap k_2)$ 可见,交汇运算可以分解成一个集合并和一个集合交,由两种运算都满足幂等性、交换性、结合性可知原结论成立。
- 最大元T中,Gen为空集,Kill为全集

函数的数据流分析——半格





- 每个程序点上的数据流分析结果表示从Entry到该节点所有路径的函数摘要
- Entry的初值为({}, {})
- fi的转换函数为
 - $f_{f_i}((g,k)) = f_i \circ (g,k)$

转换函数的单调性



- 引理: 任意结点上的转换函数都是单调的
 - 如果 (g_1,k_1) \sqcap $(g_2,k_2) = (g_1,k_1)$,需要证明 $(g_3,k_3) \circ (g_1,k_1)$ \sqcap $(g_3,k_3) \circ (g_2,k_2) = (g_3,k_3) \circ (g_1,k_1)$
 - 由前提,可知 $g_1 \cup g_2 = g_1, k_1 \cap k_2 = k_1$
 - $(g_3, k_3) \circ (g_1, k_1) \sqcap (g_3, k_3) \circ (g_2, k_2)$
 - $= (g_3 \cup (g_1 k_3), k_1 \cup k_3) \sqcap (g_3 \cup (g_2 k_3), k_2 \cup k_3)$
 - $=(g_3 \cup (g_1 \cup g_2 k_3), (k_1 \cap k_2) \cup k_3)$
 - $=(g_3 \cup (g_1 k_3)), k_1 \cup k_3)$
 - $=(g_3,k_3)\circ(g_1,k_1)$

转换函数的分配性



- 引理: 任意结点上的转换函数满足分配性
 - $(g_3, k_3) \circ ((g_1, k_1) \sqcap (g_2, k_2))$
 - $=(g_3, k_3) \circ (g_1 \cup g_2, k_1 \cap k_2)$
 - $=(g_3 \cup (g_1 \cup g_2 k_3), (k_1 \cap k_2) \cup k_3)$
 - $(g_3, k_3) \circ (g_1, k_1) \sqcap (g_3, k_3) \circ (g_2, k_2)$ = $(g_3 \cup (g_1 - k_3), k_1 \cup k_3) \circ (g_3 \cup (g_2 - k_3), k_2 \cup k_3)$ = $(g_3 \cup (g_1 \cup g_2 - k_3), (k_1 \cap k_2) \cup k_3)$

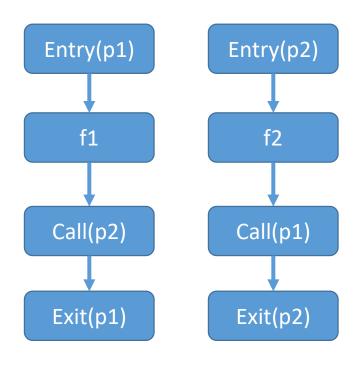
正确性



- 定理: 用以上方法做出来的函数摘要进行数据流分析,分析结果和原数据流分析完全相同
 - 证明: 在满足分配性的情况下,数据流分析结果等同于理想值
 - 分析出来的函数摘要等同于把每条路径上的函数组合,然后再对结果区并,即原始数据流分析的理想值
 - 原始数据流分析的结果也等于理想值

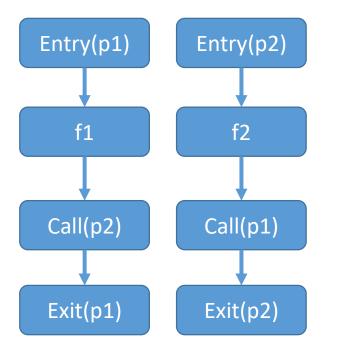
函数调用如何处理?





将数据流分析看成方程组





$$\begin{split} &I = (\{\ \}, \{\ \}) \\ &DATA_{f1} = f_1 \circ I \\ &DATA_{call(p2)} = DATA_{p2} \circ DATA_{f1} \\ &DATA_{p1} = DATA_{call(p2)} \\ &DATA_{f2} = f_2 \circ I \\ &DATA_{call(p1)} = DATA_{p1} \circ DATA_{f2} \\ &DATA_{p2} = DATA_{call(p1)} \end{split}$$

- 用不动点算法求解方程组。
- 注意这里不需要上下文敏感性。

函数摘要的方法 vs 基于CFL 可达性的方法



- 函数摘要可直接完成精确的过程间分析
 - 从main入口到关心的程序点之间做一个摘要,然后 传入分析初值即可
- 对于输入集合比较大,而单个转换函数对集合改变较小的分析,基于摘要的方法可能达到较好效果
- •基于摘要的方法只能计算出口点的信息,不能知道中间点的信息

下节课



- 唐浩同学介绍Java分析框架SOOT的使用
- 请大家预先安装好SOOT
- 方法一:
 - 下载虚拟机(链接: http://pan.baidu.com/s/1dDuLPpJ 密码: xmwy),用VMWare加载(用户名: root; 密码: 123)。
 - 下载soot (https://ssebuild.cased.de/nightly/soot/lib/soot-trunk.jar),放在/root/workspace/Test/目录下面(已经下载完毕)。
 - 预习小实验1: 命令行运行commandline-example中给出的两个例子,观察输出文件;
 - 预习小实验2: 打开桌面上的eclipse,运行core.NaiveSootExample。

• 方法二:

- 配置JDK环境(例如OpenJDK1.7),课前请记下JDK的安装目录;
- 可能需要安装eclipse。
- 下载小实验的源码Test.zip(链接: http://pan.baidu.com/s/1pJsz9yF 密码: zpgi),内含soot-trunk.jar。
- 预习小实验1-2 (注意替换实验参数中的相应目录, Windows用户注意将目录分隔符替换为";")

作业(截止10月17日)



 把原始数据流分析中的并集换成交集, Gen/Kill 标准型上的交汇运算和组合运算还能定义出来吗? 还能组成半格吗?给出你的证明。