מבוא לאופטימיזציות

תרגול 11

אופטימיזציות

- זמן •
- זיכרון •
- disk• גישות ל
 - power •

תוך שימור ההתנהגות של התכנית

האופטימיזציות שנציע יהיו שמרניות

- לא נזהה את כל המקרים שניתן לשפר, אבל •
- אם ביצענו שינוי כלשהו, מובטח שמשמעות התכנית לא תשתנה.

ככלל, עדיף תכנית פחות יעילה על פני תכנית לא נכונה.

אופטימיזציות

?מתי לבצע אופטימיזציות

- AST •
- יתרונות: לא תלוי מכונה
- חסרונות: מעט מדי מידע מכדי להועיל
 - קוד בשפת הביניים
- יתרונות: לא תלוי מכונה, חושף מספיק כדי להועיל
- חסרונות: לעיתים עדיין ניתן לבצע אופטימיזציות ספציפיות למכונה מסויימת, שלא ניתן לבצע בשלב זה.
 - קוד המכונה
 - יתרונות: חושף הרבה הזדמנויות לייעול
 - חסרונות: תלוי מכונה, יש לממש לכל מכונה בנפרד
 - במהלך הריצה (JIT)
 - יתרונות: ניתן לנצל מידע הקיים רק בזמן ריצה ולא קומפילציה (פרמטרים חוזרים, פונקציות פופולריות)
 - חסרונות: מתבצע על חשבון זמן ריצה

תזכורת - שפת ביניים

נעבוד עם 4 סוגי פקודות בלבד:

 $t_1 := t_2 \text{ binop } t_3$ בעולה אריתמטית:

goto label .2

if t_1 relop t_2 goto label .3

label: 4. תווית:

בלוק בסיסי

בלוק בסיסי הוא רצף פקודות מקסימלי כך ש:

- (יעדי קפיצה) אינו מכיל labels, פרט לפקודה הראשונה (יעדי קפיצה)
 - אינו מכיל קפיצות, פרט לפקודה האחרונה

הרעיון: בלוק בסיסי הוא רצף קוד "לינארי" – מכיל נקודת כניסה יחידה ונקודת יציאה יחידה, ולכן הביצוע בו "צפוי".

Control Flow Graph (CFG)

- גרף מכוון המייצג את זרימת בקרת התוכנית
 - אחד הייצוגים הנפוצים של תכנית.
 - צמתים: בלוקים בסיסיים
 - קיים בלוק כניסה יחיד
 - קשתות: יש קשת מבלוק A לבלוק B אם:
 - אַן , B-מסתיים בקפיצה (אולי מותנית) ל-A •
- בקוד A מסתיים בקפיצה מותנית או ללא קפיצה ו-B מופיע אחרי A בקוד המקורי.
- כלומר קיים ביצוע (אולי) שעובר מהשורה האחרונה בבלוק A לשורה הראשונה בבלוק B.

כל מתודה בתכנית תיוצג ע"י CFG כאשר הבלוק ההתחלתי יהיה הבלוק המייצג את נקודת הכניסה של המתודה

Control Flow Graph (CFG)

- בו כל צומת מכיל פקודה יחידה. CFG לעתים נתעניין ב
 - לעתים נניח כי לבלוק הראשון בתכנית אין קשתות
 נכנסות ולבלוק אחרון אין קשתות יוצאות
 - תמיד ניתן להוסיף בלוקים ריקים בהתחלה ובסוף.

רוגמא - CFG

100: x := y + 1

200: if (x > 10) goto 500

300: z := 0

400: goto 700

500: z := x - 10

600: goto 700

700: y := z * x

800: a := y * y

x := y + 1 if (x > 10) goto 500

z := 0 goto 700 z := x - 10

goto 700

y := z * x

a := y * y

?CFG איך בונים

נגדיר:

leader - כל פקודה המקיימת אחת הדרישות:

- מופיעה מייד אחרי קפיצה (מותנית או לא מותנית).
 - יעד של קפיצה (מותנית או לא מותנית).
 - פקודה ראשונה בתכנית.

```
100:
       x := v + 1
200:
       if (x > 10) goto 500
300:
       z := 0
       goto 700
400:
500:
      z := x - 10
      goto 700
600:
700:
      y := z * x
       a := v * v
800:
```

בדוגמה: פקודות בכתובות 700, 500, 500, 700

אלגוריתם לבניית CFG

- 1. מצא את כל ה-leaders בתכנית.
- 2. עבור כל leader: הבלוק הבסיסי של ה-leader הינו:
- סדרת הפקודות החל ממנו (כולל) ועד ל-leaderהבא (לא כולל).
 - או עד לסוף התכנית. •
 - 3. הוסף קשתות בהתאם לקפיצות בסוף כל בלוק בסיסי.

- 1. if (?) goto 6;
- 2. c=2;
- 3. d=3;
- 4. d=a+1;
- 5. if(?) goto 9
- 6. e=3*b
- 7. a = b + c;
- 8. goto 6;
- 9. $d = \underline{b + c}$;
- 10.if(?) goto 11
- 11.e=b+c;
- 12.if (?) goto 9;
- 13.g=e*1
- 14.f=g*e
- 15.e = d + 6
- 16.g=e*8
- 17.b = e-2
- 18.g=f+d
- 19.b=d+g
- 20.a=e+b
- 21.if (?) goto 3;
- 22.goto 6;

נתון הקוד ביניים הבא, שהוא גוף של פונקציה (foo(a,b,c,d,e,f,g

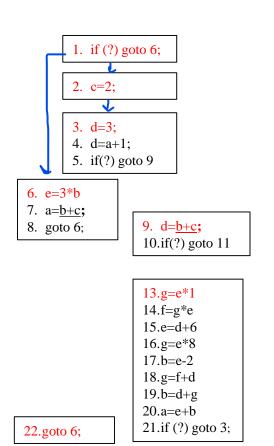
א. (3 נק') ציירו CFG לקוד הנתון כאשר כל צומת הוא בלוק בסיסי.

```
-1. if (?) goto 6;
-2. c=2;
- 3. d=3:
 4. d=a+1;
 5. if(?) goto 9
-6. e=3*b
 7. a = b + c;
 8. goto 6;
-9. d=b+c;
 10.if(?) goto 11
-11.e = b + c;
 12.if (?) goto 9;
-13.g=e*1
 14.f=g*e
 15.e = d + 6
 16.g = e * 8
 17.b = e-2
 18.g=f+d
 19.b=d+g
 20.a = e + b
 21.if (?) goto 3;
- 22.goto 6;
```

1. מצא את כל ה-leaders בתכנית.

```
1. if (?) goto 6;
2. c=2;
3. d=3:
4. d=a+1;
5. if(?) goto 9
6. e=3*b
7. a = b + c;
8. goto 6;
9. d=b+c;
10.if(?) goto 11
11.e=b+c;
12.if (?) goto 9;
13.g=e*1
14.f=g*e
15.e = d + 6
16.g = e * 8
17.b = e-2
18.g=f+d
19.b=d+g
20.a = e + b
21.if (?) goto 3;
22.goto 6;
```

1. מצא את כל ה-leaders בתכנית.

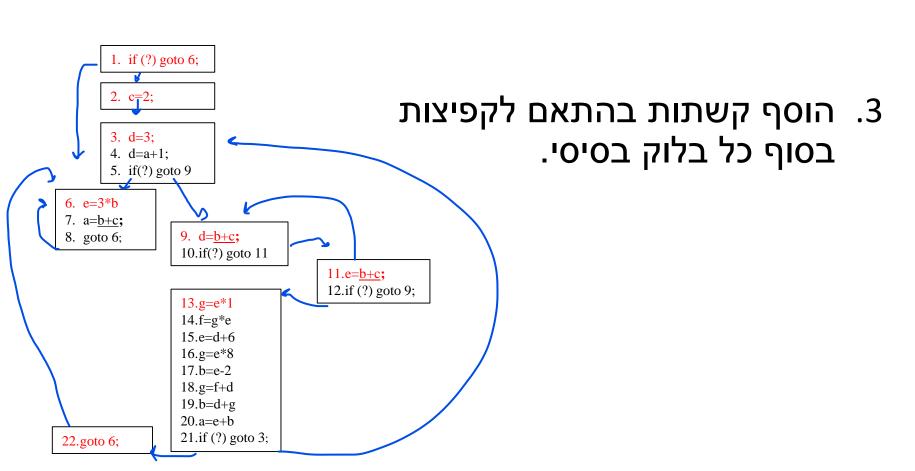


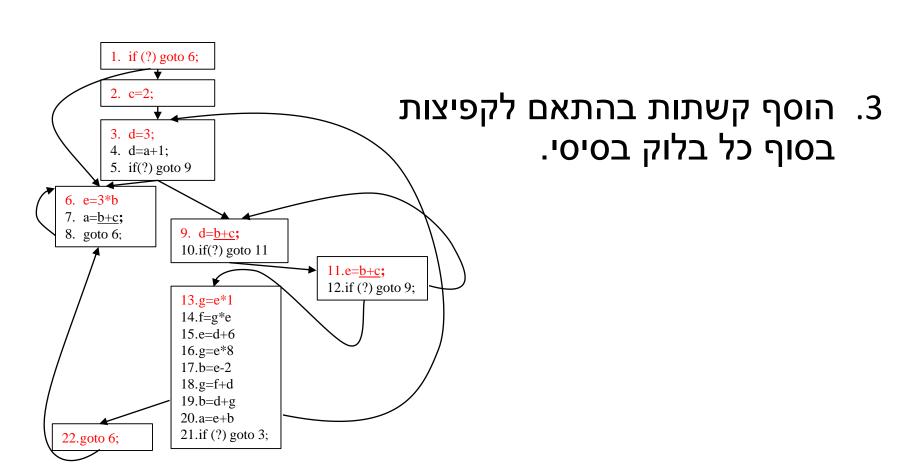
2. עבור כל leader: הבלוק הבסיסי של leader: ה-2

• סדרת הפקודות החל ממנו (כולל) ועד ל-leader הבא (לא כולל).

או עד לסוף התכנית. •

11.e=<u>b+c</u>; 12.if (?) goto 9;





סוגי אופטימיזציות בזמן קומפילציה

• לוקאליות

מתייחסות לבלוק בסיסי יחיד. כמעט כל הקומפיילרים מבצעים אותן.

• גלובאליות

מתייחסות לגוף מתודה (ה-CFG) שלה. כלומר **אינן גלובליות** בתכנית כולה, רק במתודה. קומפיילרים רבים מבצעים אותן.

Inter-Procedural •

מתייחסות גם ליחסים בין מתודות. מסובך למימוש והתועלת נמוכה יחסית.

Constant Propagation •

פעפוע קבועים (בתנאי ש-a לא השתנה בין הפקודות) מתבסס על האנליזה שראינו בשיעור 9

Copy propagation •

בתנאי ש-a,b לא משתנים בין הפקודות.

נראה מיותר, אבל בשילוב

עם אופטימיזציות אחרות יהיה יעיל (למשל מחיקת ההשמה

(a = b)

9 מתבסס על האנליזה שראינו בתרגול



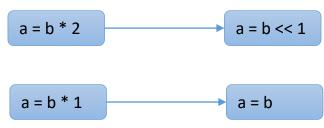
Common sub-expression elimination •

אם x,y,z לא משתנים בין הפקודות השינוי נאות, והורדנו חישוב חוזר מיותר



Algebraic Simplification •

פישוטים אלגבריים שונים המובילים לריצה מהירה יותר או לאופטימיזציות אחרות



- מתבסס על ידע מוקדם לגבי המעבד
 - b*2ט יותר מהיר מb + c<1 •

Constant Folding •

פישוט ביטויים המכילים קבועים בלבד

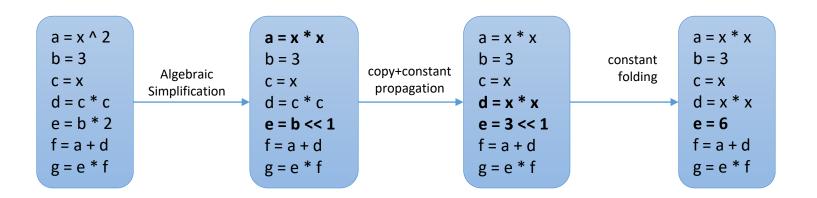


Useless code elimination •

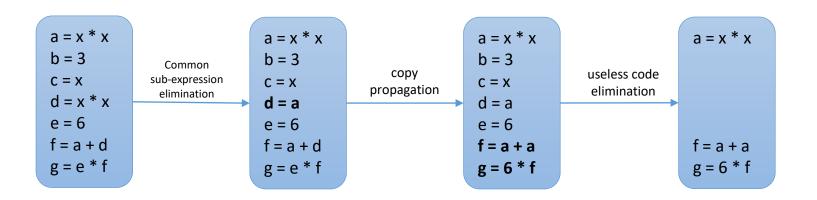
אם w=rhs מופיע ולאחר מכן אין שימוש נוסף של w בקוד לפני השמה נוספת ל-w, ניתן להשמיט פקודה זו

9 על בסיס אנליזת חיות שראינו בתרגול •

אופטימיזציות לוקאליות - דוגמא



אופטימיזציות לוקאליות – דוגמא (המשך)



a = x * xg = 12 * a

• אופטימיזציה אלגברית נוספת אפשרית:

שאלה ממבחן (המשך) – אביב 2015 א

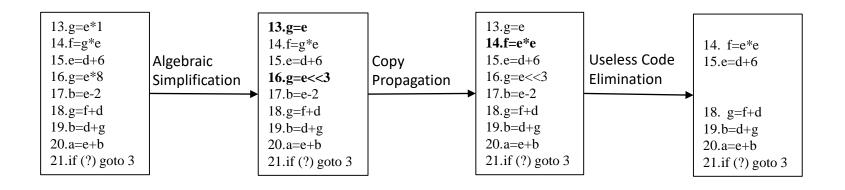
```
1. if (?) goto 6;
2. c=2;
3. d=3:
4. d=a+1;
5. if(?) goto 9
6. e=3*b
7. a=b+c;
8. goto 6;
9. d=b+c;
10.if(?) goto 11
11.e=b+c;
12.if (?) goto 9;
13.g-c*1
14.f=g*€ e *€
15.e = d + 6
16.g=c*8 = e2 = 3
176-62 di4
18.g=f+d
19.b=d+g
20.a=e+b
21.if (?) goto 3;
22.goto 6;
```

- ג. (7 נק') עבור הבלוק שמכיל את שורה 13 בצעו מספר פעמים גדול ככל שתוכלו את פעולות האופטימיזציות:
 - (Copy propagation) הפצת העתקות
- פישוטים אלגבריים (Algebraic Simplification) פישוטים אלגבריים פקודה בודדת.
- (Useless Code Elimination) ביטול קוד ללא שימוש •

עבור כל פעולת אופטימזציה רשמו במפורש דוגמה אחת לפחות לשימוש בה.

ורשמו את הקוד המתקבל בסוף הפעלת כל האופטימיזציות שצויינו עבור הבלוק שמכיל את שורה 13.

שאלה ממבחן (המשך) – אביב 2015 א



אנליזות לצורך אופטימיזציות

- DFA חלק מהאופטימיזציות שראינו מתבססות על אנליזות
 (gen/kill לאו דווקא)
 - ? מה הדומיין הרלוונטי לכל אחת מהאופטימיזציות
 - Copy propagation •

$$N = \{(x, y) | x \text{ is a var, y is a var} \}$$

Constant propagation •

$$N = \{(x,y)|x \text{ is a var, } y \text{ is a number}\}$$

Common sub-expression elimination •

$$N = \{(x, y) | x \text{ is a var, y is an expression}\}$$

- עם זרימה קדמית must אנליזות הללו הן בעיות 3
 - יוגם בעיית may עם זרימה אחורית:
 - (ניתוח חיות) Liveness •

$$N = \{x | x \text{ is a } var\}$$

אנליזות לצורך אופטימיזציות

```
in_{CP} = \{x \mapsto T, y \mapsto T, z \mapsto T\}
                                                \begin{array}{lll} x := 8 & & out_{live} = \{y\} \\ z := x * 2 & & \langle y \rangle \cup (\langle x, y, z \rangle) < \langle y \rangle \\ \text{if } (y < 18) \text{ goto } ? & out_{CP} = \{x \mapsto 8, y \mapsto T, z \mapsto T\} \end{array}
                                                                                                    in_{line} = \{x, y, z\}
                                                                                                              in_{CP} = \{x \mapsto 8, y \mapsto T, z \mapsto T\}
in_{CP} = \{x \mapsto 8, y \mapsto T, z \mapsto T\}
                                                                                        out_{live} = \{x, y, z\}
(y) (x,z)(3)
print y
out_{CP} = \{x \mapsto 8, y \mapsto \mathsf{T}, z \mapsto \mathsf{T}\}\
                                                                                          print y
        in_{live} = \{x, z\}
                                                                                                             \overline{out_{CP}} = \{x \mapsto 8, y \mapsto T, z \mapsto T\}
                                                                                                            in_{line} = \{x, z\}
                                                            \times := \times \times 2 \mid in_{CP} = \{x \mapsto 8, y \mapsto T, z \mapsto T\}
                                                                                        |out_{live} = \{x, z\} - \langle x, z \rangle \cup \langle x \rangle
                                                            print\z
                                                                      out_{CP} = \{x \mapsto 16, y \mapsto T, z \mapsto T\}
                                                                     in_{line} = \emptyset
```

אופטימיזציה לוקאלית מושפעת

- ללא מידע מאנליזות:
 - נמחק את שורה 1
 - 2 נמחק את שורה
- האם מותר לנו למחוק אתשורה 2?

- נרצה לבצע לוקאלית
- **Constant Propagation**
 - Constant Folding •
- Algebraic Simplification
 - Useless code elimination

אופטימיזציה לוקאלית מושפעת

$$in_{CP} = \{x \mapsto 8, y \mapsto \mathsf{T}, z \mapsto \mathsf{T}\}$$

$$1: w := 18$$

$$2: \text{print } 18$$

$$3: \text{print } y$$

$$out_{CP} = \{x \mapsto 8, y \mapsto \mathsf{T}, z \mapsto \mathsf{T}\}$$

$$in_{live} = \{x, z\}$$

- :ללא מידע מאנליזות •
- על CF+CP לא ניתן לבצע שורה 1
 - על CP לא ניתן לבצע שורה 2
 - ?האם ניתן לבצע אותם

- נרצה לבצע לוקאלית
- **Constant Propagation**
 - Constant folding •
- Algebraic Simplification
 - Useless code elimination

אופטימיזציה לוקאלית מושפעת

$$\begin{bmatrix} \mathbf{x} := \mathbf{x} & \star & 2 \\ \mathbf{print} & \mathbf{z} \end{bmatrix} \begin{array}{l} in_{CP} = \{x \mapsto 8, y \mapsto \mathsf{T}, z \mapsto \mathsf{T}\} \\ out_{live} = \{x, z\} \end{array}$$

$$out_{CP} = \{x \mapsto 16, y \mapsto \mathsf{T}, z \mapsto \mathsf{T}\} \\ in_{live} = \emptyset$$

: ללא מידע מאנליזות •

Algebraic simplification •

• בהתחשבות באנליזות:

• למה?

• נרצה לבצע לוקאלית

- **Constant Propagation**
 - Constant Folding •
- Algebraic Simplification
 - Useless code elimination

בשבוע הבא

!עוד אופטימיזציות