



机器无关代码优化

Part5: 数据流与活跃变量分析

徐 伟

国家高性能计算中心(合肥)、信息与计算机国家级实验教学示范中心

计算机科学与技术学院

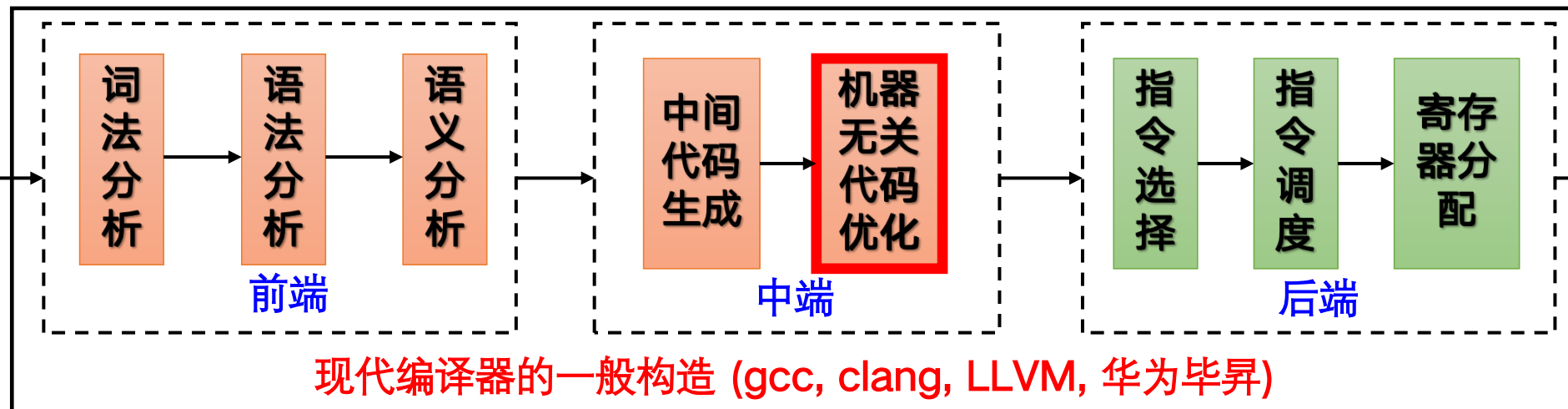
2025年5月8日



本节提纲



程序员编
写的
源程序



机器硬件上
运行的
目标代码



- 活跃变量定义及应用
- 活跃变量分析算法
- 示例驱动的分析流程



- 定义:

- 对于变量 x 和程序点 p , 如果 x 的值在 p 点开始的某条执行路径上被引用, 则说 x 在 p 点活跃 (live), 否则称 x 在 p 点已经死亡 (dead)



- **为基本块分配寄存器**

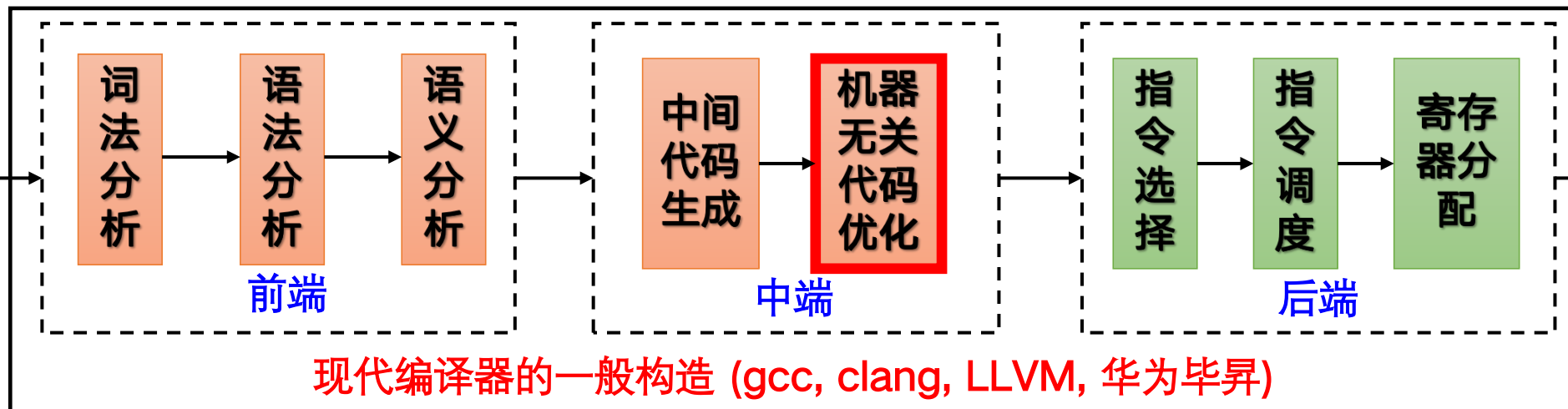
- 如果所有寄存器都被占用，且还需要申请一个寄存器，则应该考虑使用已经存放死亡值的寄存器
- 如果一个值在基本块结尾处是死的，就不必在结尾处保存这个值了



本节提纲



程序员编
写的
源程序



机器硬件上
运行的
目标代码



- 活跃变量定义及应用
- 活跃变量分析算法
- 示例驱动的分析流程



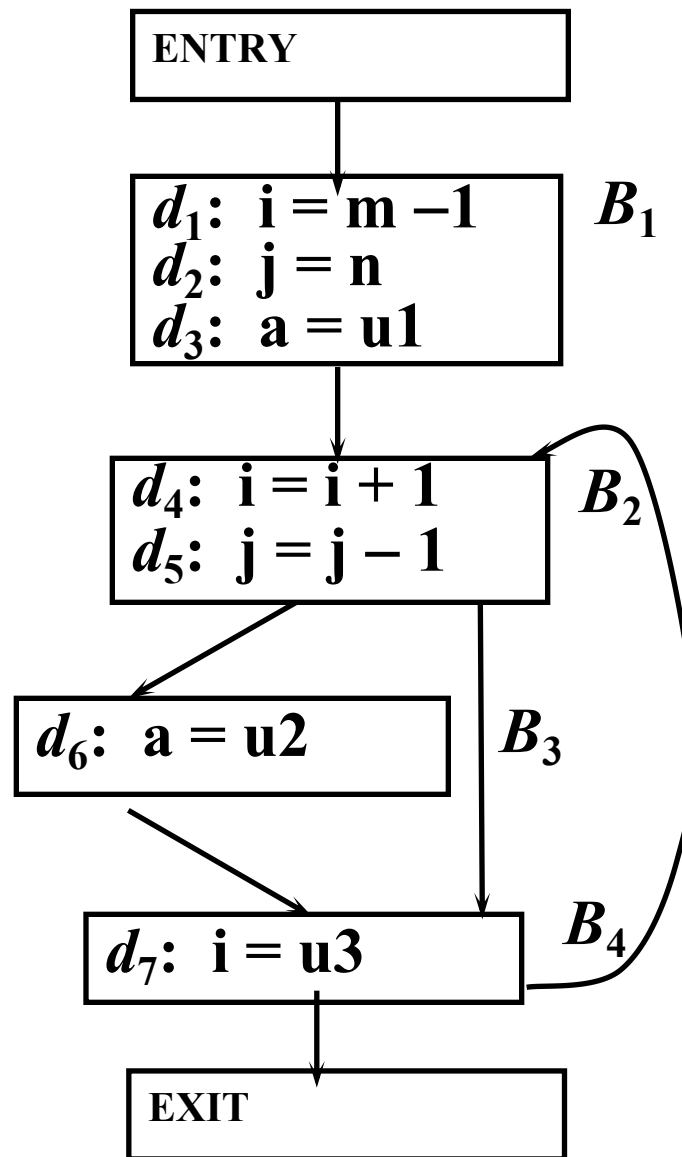
• 相关定义

- $IN[B]$: 块 B 开始点的活跃变量集合
- $OUT[B]$: 块 B 结束点的活跃变量集合
- use_B : 块 B 中有引用, 且在引用前在 B 中没有被定值的变量集
- def_B : 块 B 中有定值, 且该定值前在 B 中没有被引用的变量集



• 例

- $use[B_1] = \{ m, n, u1 \}$
- $def[B_1] = \{ i, j, a \}$
- $use[B_2] = \{ i, j \}$
- $def[B_2] = \{ \}$
- $use[B_3] = \{ u2 \}$
- $def[B_3] = \{ a \}$
- $use[B_4] = \{ u3 \}$
- $def[B_4] = \{ i \}$





- 活跃变量分析**逆向**数据流等式

- $IN [EXIT] = \emptyset$

- 边界条件: 程序出口处没有活跃变量

- $OUT[B] = \bigcup_{S \text{ 是 } B \text{ 的后继}} IN [S]$

- $IN [B] = use_B \cup (OUT [B] - def_B)$

- 入口处活跃: 1) 在B中重定值之前被使用; 2) 离开时活跃且没有在B中被定值

- 和到达 - 定值等式之间的联系与区别

- 都以集合并算符作为它们的汇合算符

- 信息流动方向相反**, IN 和 OUT 的作用相互交换

- use 和 def 分别取代 gen 和 $kill$

- 仍然需要**最小解**



活跃变量的迭代计算算法



输入：流图G，其中每个基本块B的use和def都已计算

输出：IN[B]和OUT[B]

IN[EXIT] = \emptyset ;

for (除了EXIT以外的每个块B) IN[B] = \emptyset ;

while (某个IN值出现变化) {

 for (除了EXIT以外的每个块B) {

$OUT[B] = \cup_{S \text{ 是 } B \text{ 的后继}} IN[S]$

$IN[B] = use_B \cup (OUT[B] - def_B);$

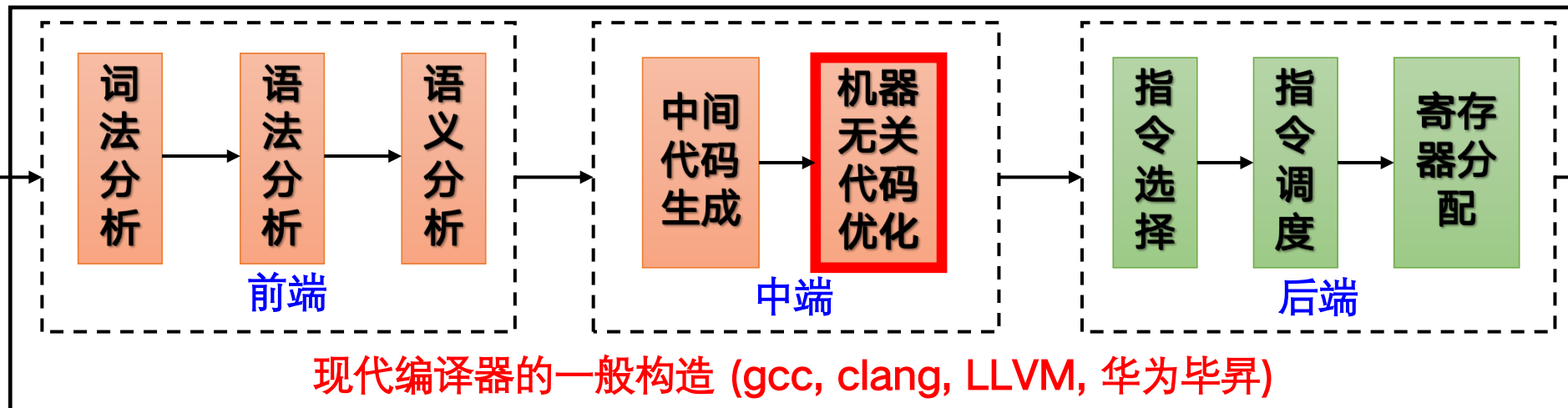
 }}



本节提纲



程序员编
写的
源程序



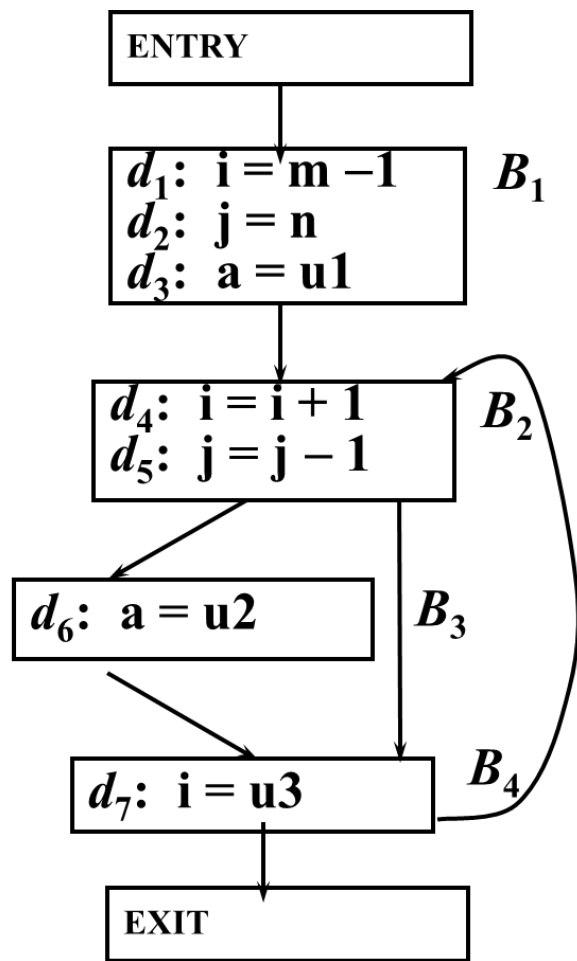
机器硬件上
运行的
目标代码



- 活跃变量定义及应用
- 活跃变量分析算法
- 示例驱动的分析流程



活跃变量分析-举例1



$use[B_1] = \{ m, n, u1 \}$

$def[B_1] = \{ i, j, a \}$

$use[B_2] = \{ i, j \}$

$def[B_2] = \{ \}$

$use[B_3] = \{ u2 \}$

$def[B_3] = \{ a \}$

$use[B_4] = \{ u3 \}$

$def[B_4] = \{ i \}$

$IN[EXIT] = \emptyset;$

for (除了EXIT以外的每个块B) $IN[B] = \emptyset;$

while (某个IN值出现变化) {

for (除了EXIT以外的每个块B) {

$OUT[B] = \cup_{S \text{ 是 } B \text{ 的后继}} IN[S]$

$IN[B] = use_B \cup (OUT[B] - def_B);$

}}

	OUT[B] ¹	IN[B] ¹	OUT[B] ²	IN[B] ²	OUT[B] ³	IN[B] ³
B ₄		u3	i, j, u2, u3	j, u2, u3	i, j, u2, u3	j, u2, u3
B ₃	u3	u2, u3	j, u2, u3	j, u2, u3	j, u2, u3	j, u2, u3
B ₂	u2, u3	i, j, u2, u3	j, u2, u3	i, j, u2, u3	j, u2, u3	i, j, u2, u3
B ₁	i, j, u2, u3	m, n, u1, u2, u3	i, j, u2, u3	m, n, u1, u2, u3	i, j, u2, u3	m, n, u1, u2, u3

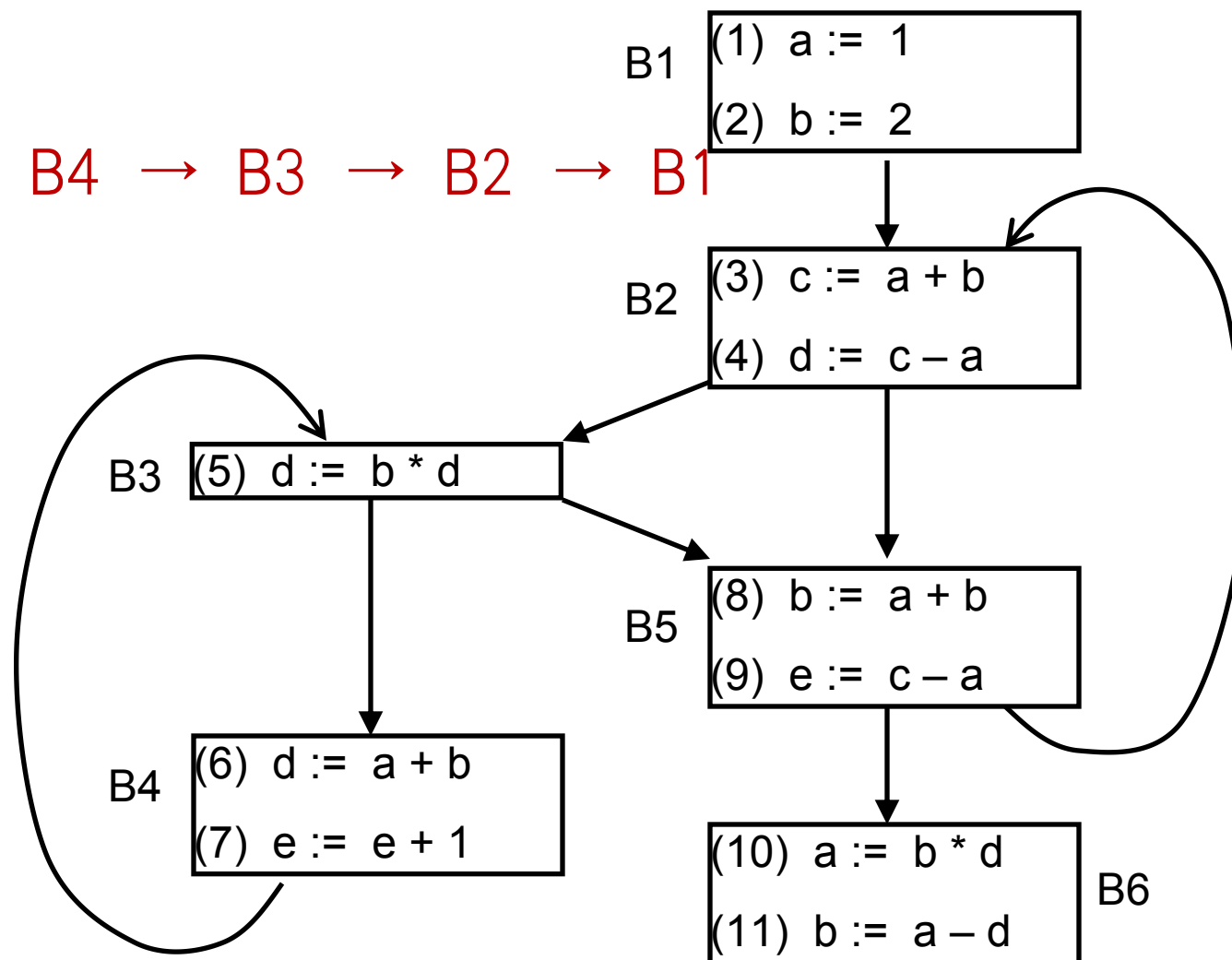


活跃变量分析-举例2



计算次序

* B6 → B5 → B4 → B3 → B2 → B1





- 各基本块USE和DEF如下,

$USE[B1] = \{ \} ; DEF[B1] = \{ a, b \}$

$USE[B2] = \{ a, b \} ; DEF[B2] = \{ c, d \}$

$USE[B3] = \{ b, d \} ; DEF[B3] = \{ \}$

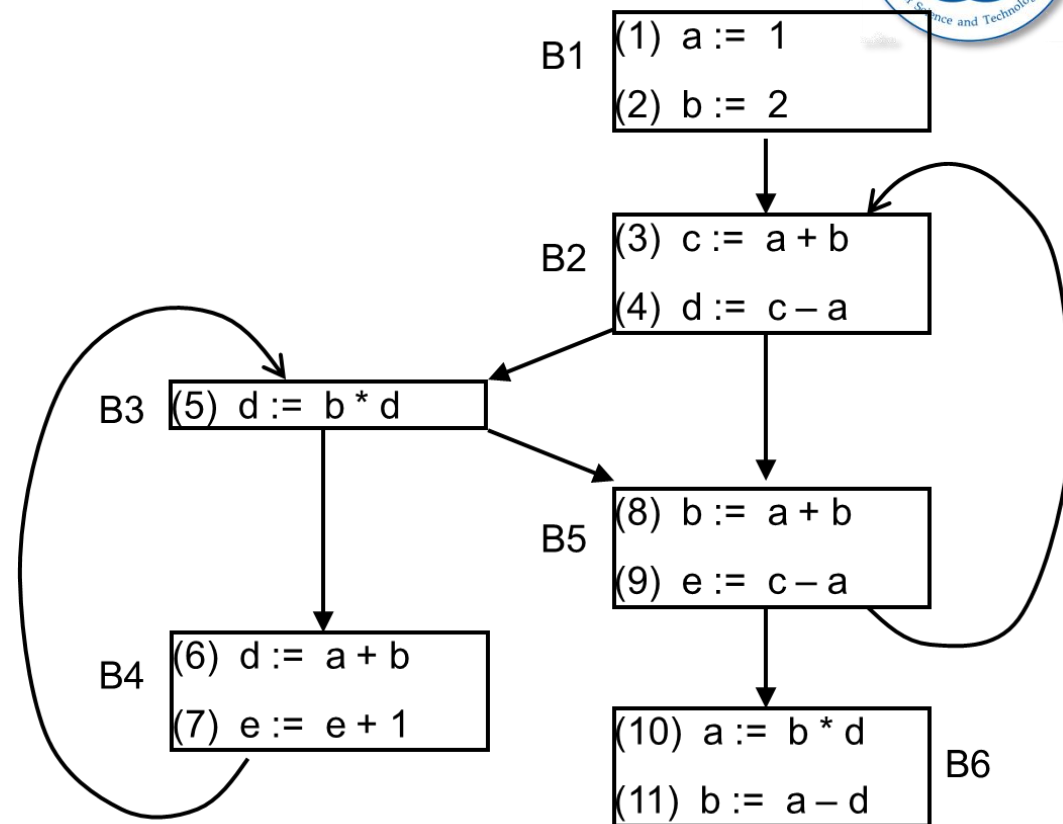
$USE[B4] = \{ a, b, e \} ; DEF[B4] = \{ d \}$

$USE[B5] = \{ a, b, c \} ; DEF[B5] = \{ e \}$

$USE[B6] = \{ b, d \} ; DEF[B6] = \{ a \}$

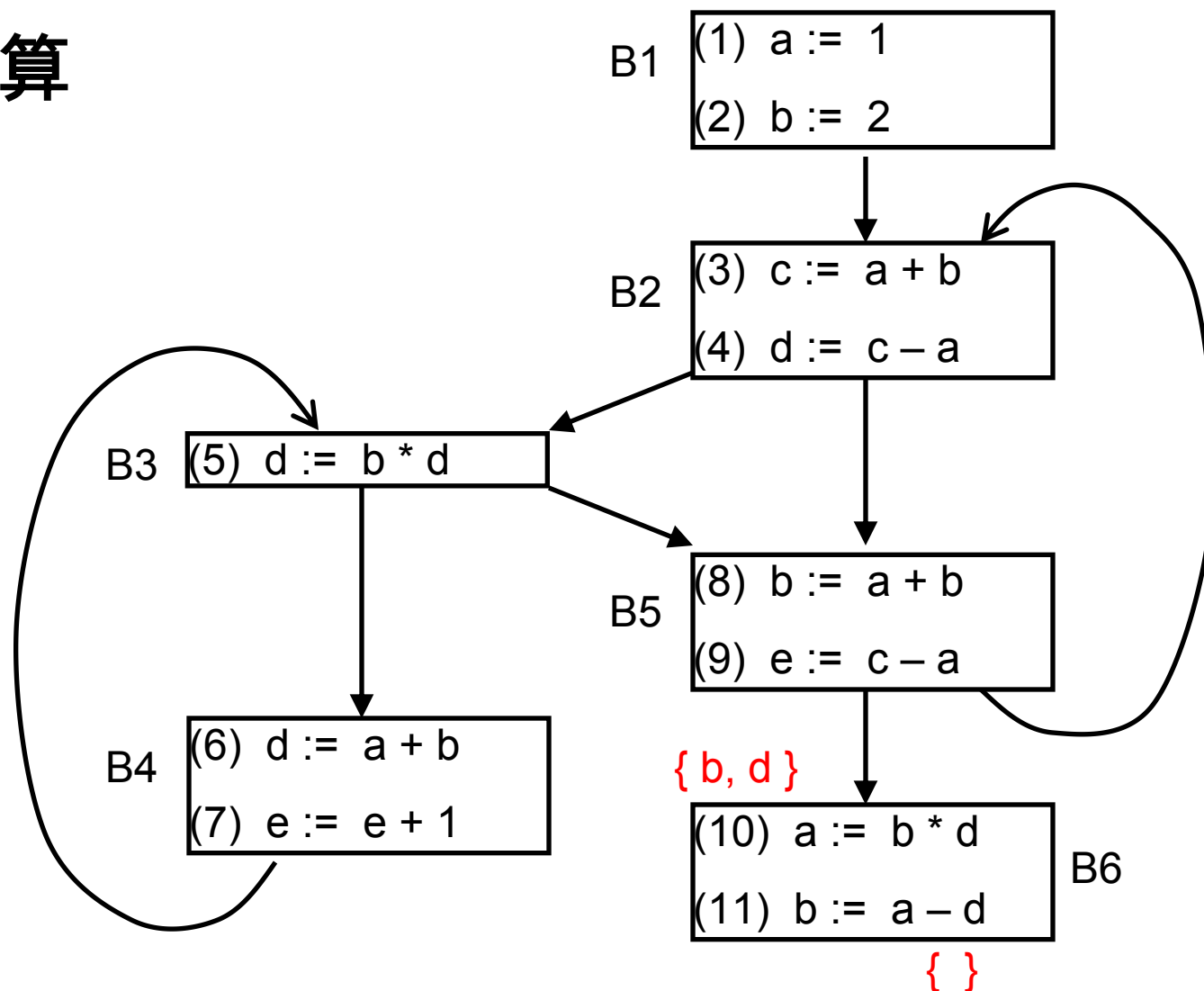
- 初始值, all B, $IN[B] = \{ \}$,

$OUT[B6] = \{ \}$ // 出口块





• 第一次迭代计算





算

```
graph TD; B1["(1) a := 1  
(2) b := 2"] --> B2["(3) c := a + b  
(4) d := c - a"]; B2 --> B3["(5) d := b * d"]; B2 --> B5["(8) b := a + b  
(9) e := c - a"]; B3 --> B4["(6) d := a + b  
(7) e := e + 1"]; B3 --> B5; B4 --> B3; B5 --> B6["(10) a := b * d  
(11) b := a - d"]; B6 --> B2;
```

B1 (1) $a := 1$
(2) $b := 2$

B2 (3) $c := a + b$
(4) $d := c - a$

B3 (5) $d := b * d$

B4 (6) $d := a + b$
(7) $e := e + 1$

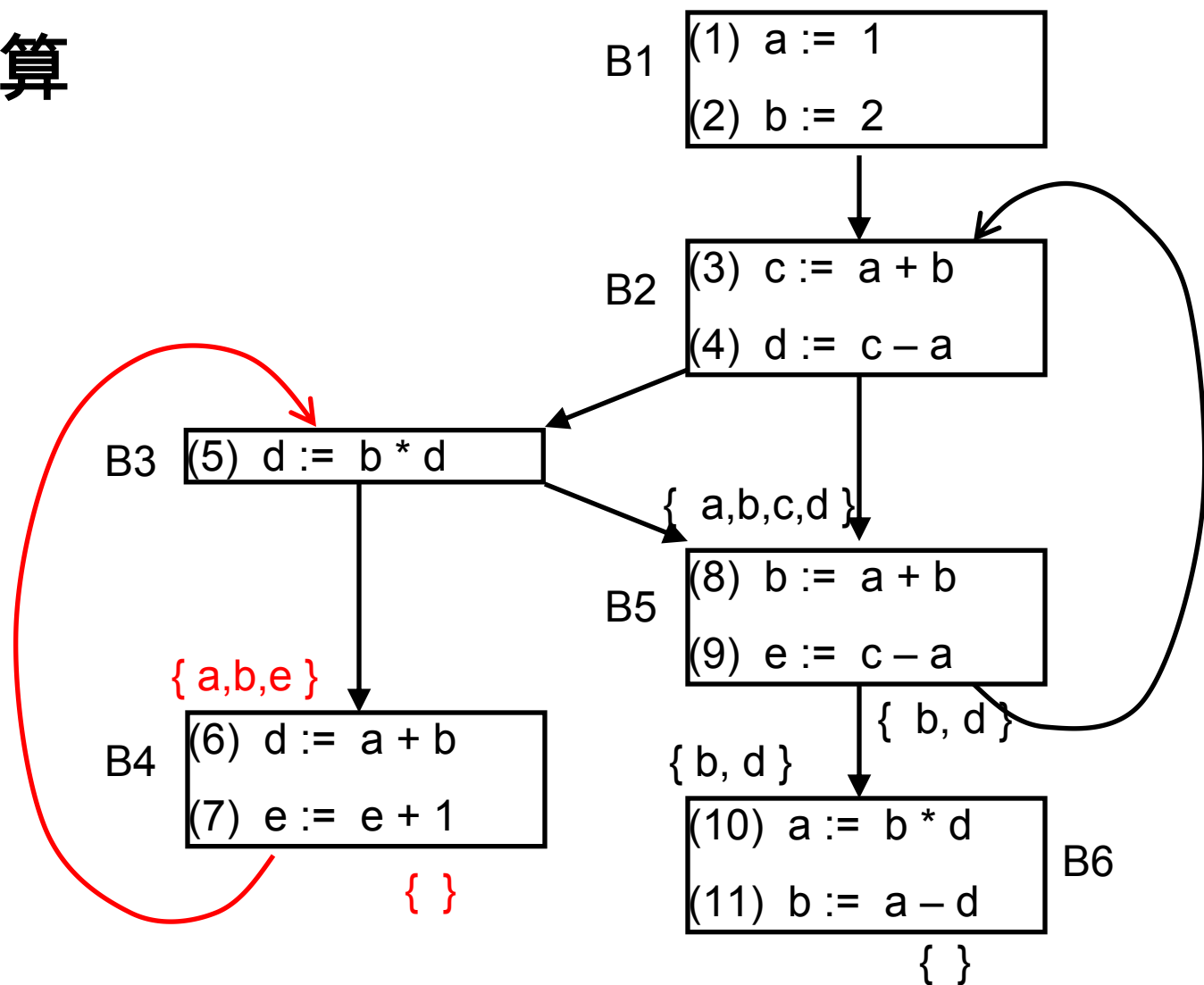
B5 (8) $b := a + b$
(9) $e := c - a$

B6 (10) $a := b * d$
(11) $b := a - d$

Red annotations: $\{a, b, c, d\}$ on edge B2 to B5, $\{b, d\}$ on edge B5 to B6, and a red arrow from B6 to B2.

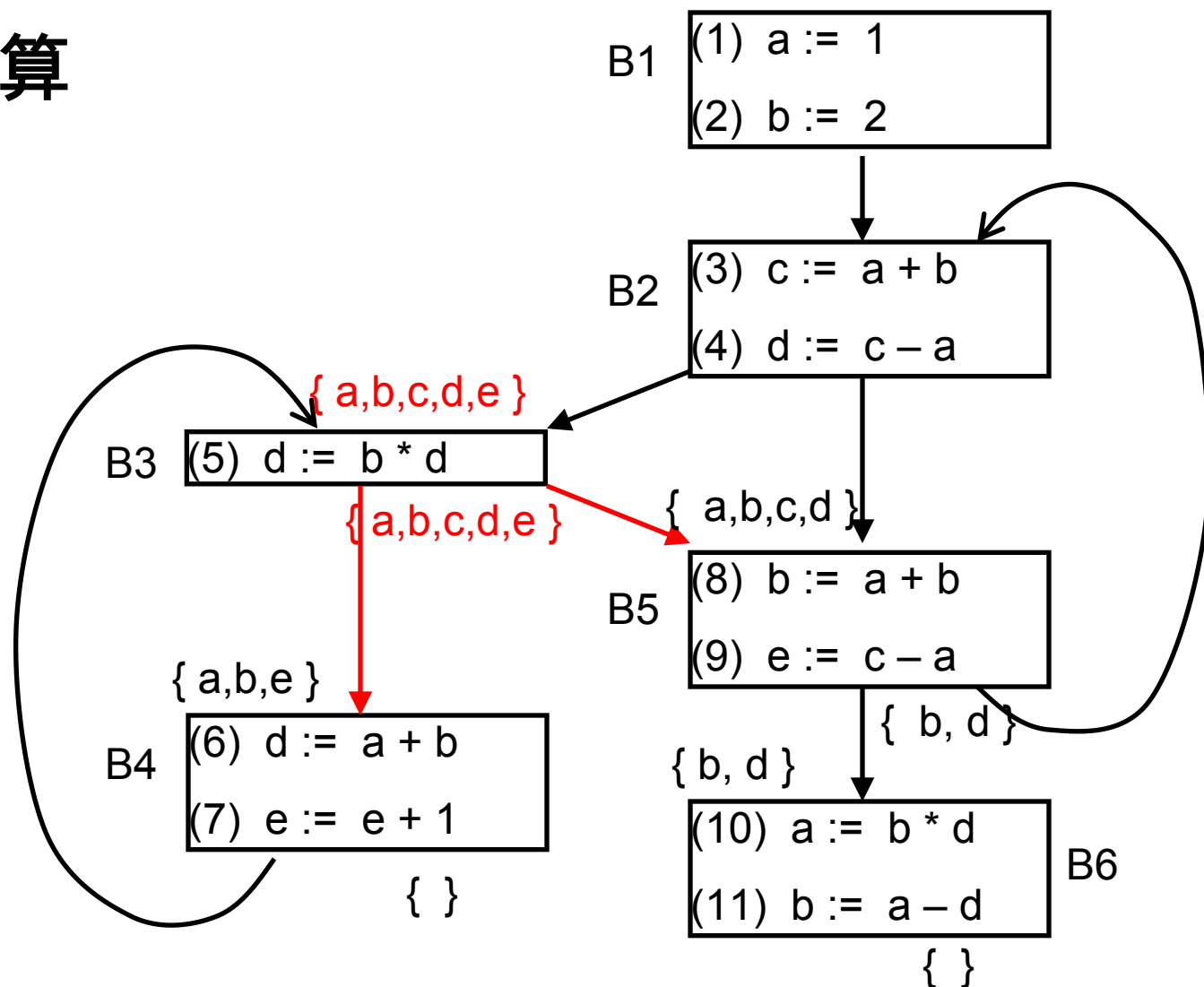


• 第一次迭代计算



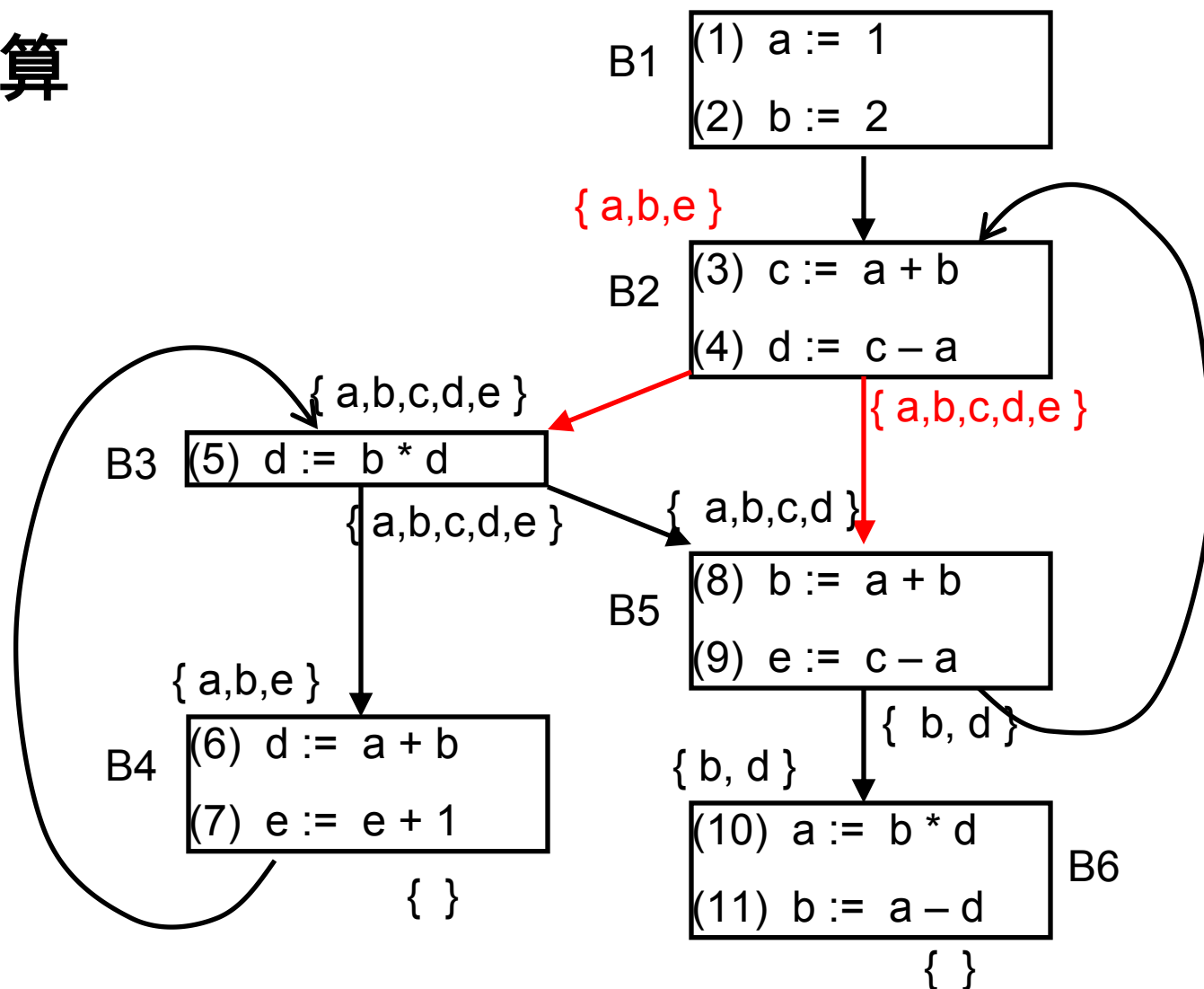


• 第一次迭代计算



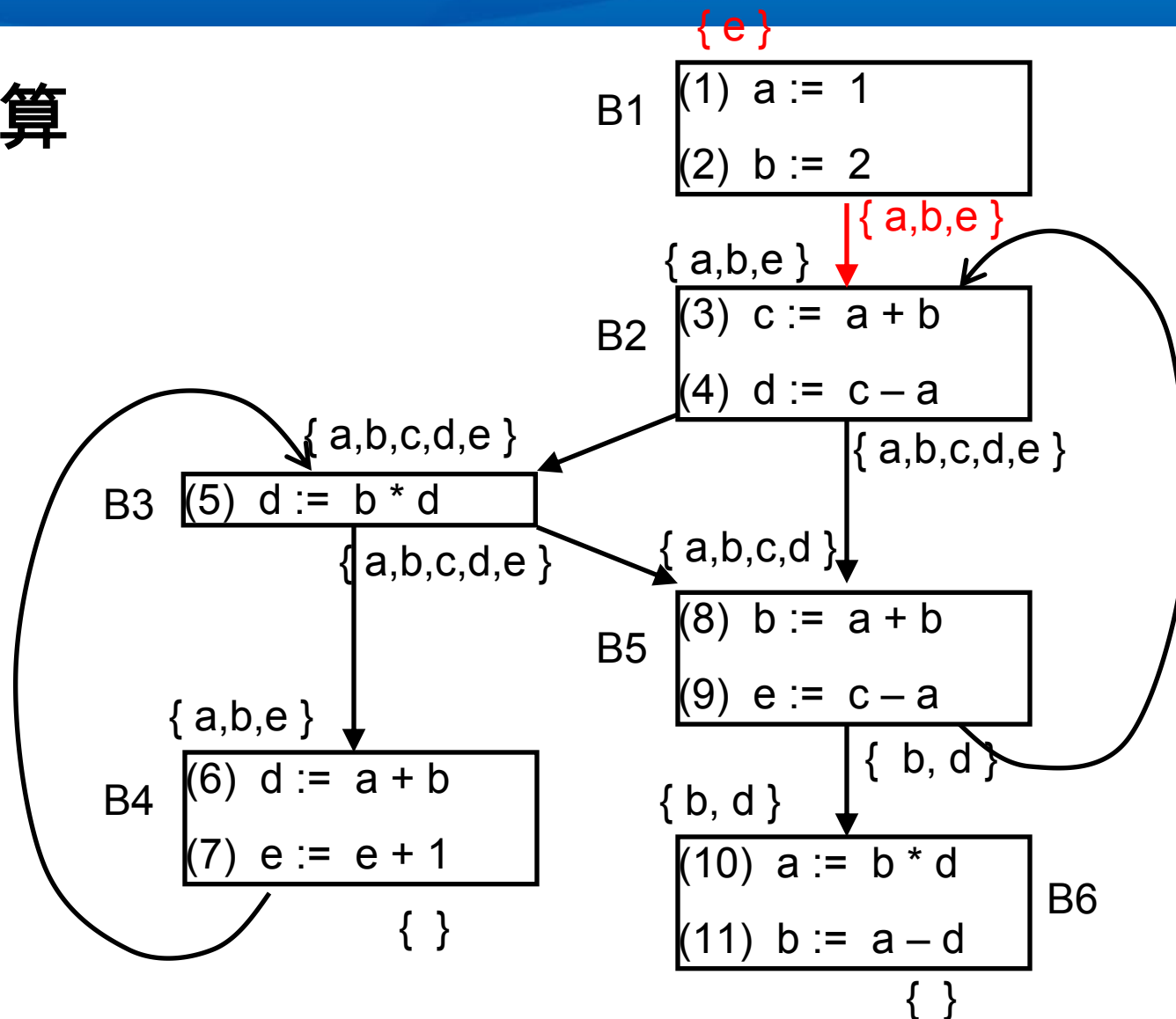


• 第一次迭代计算



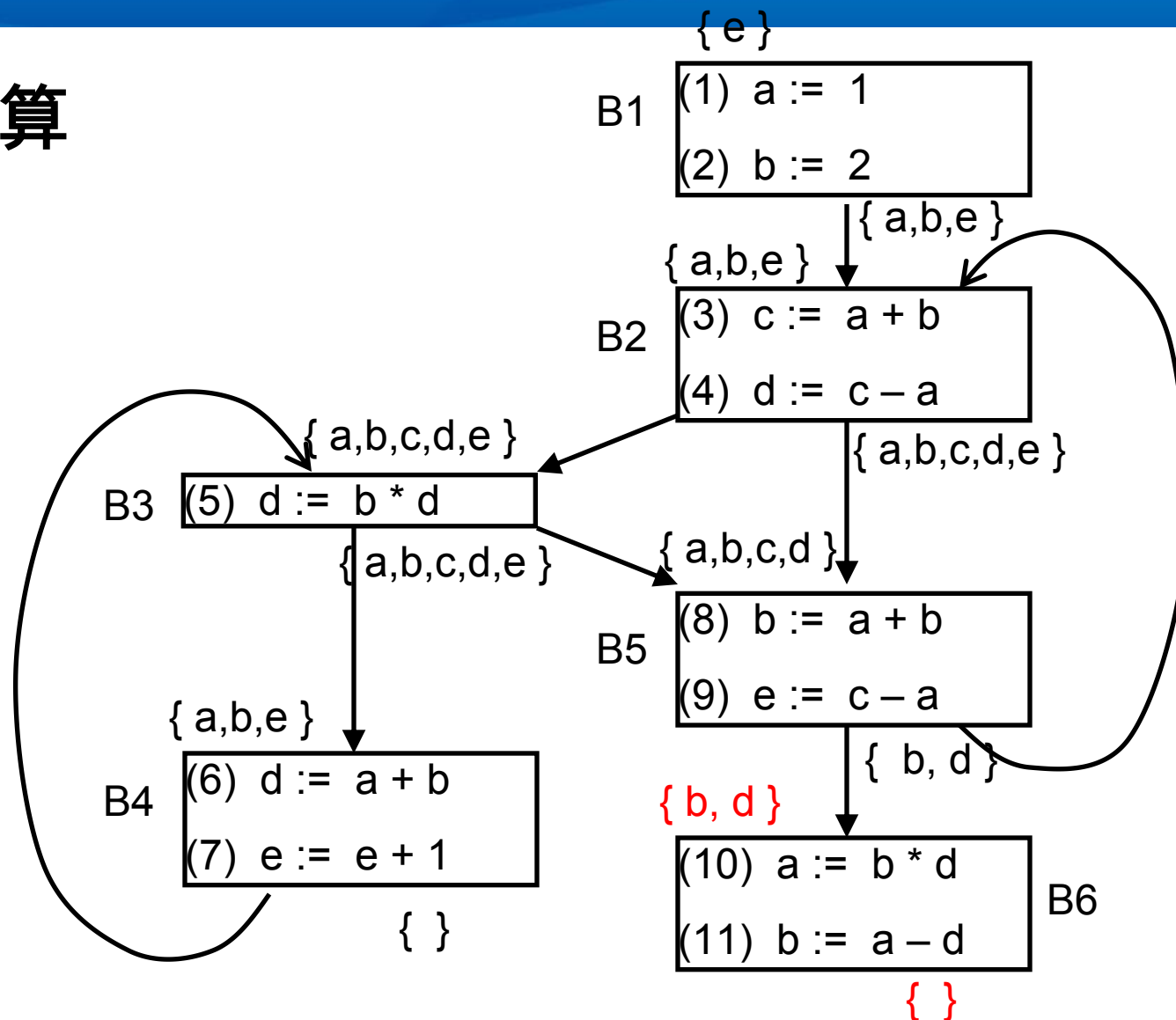


• 第一次迭代计算



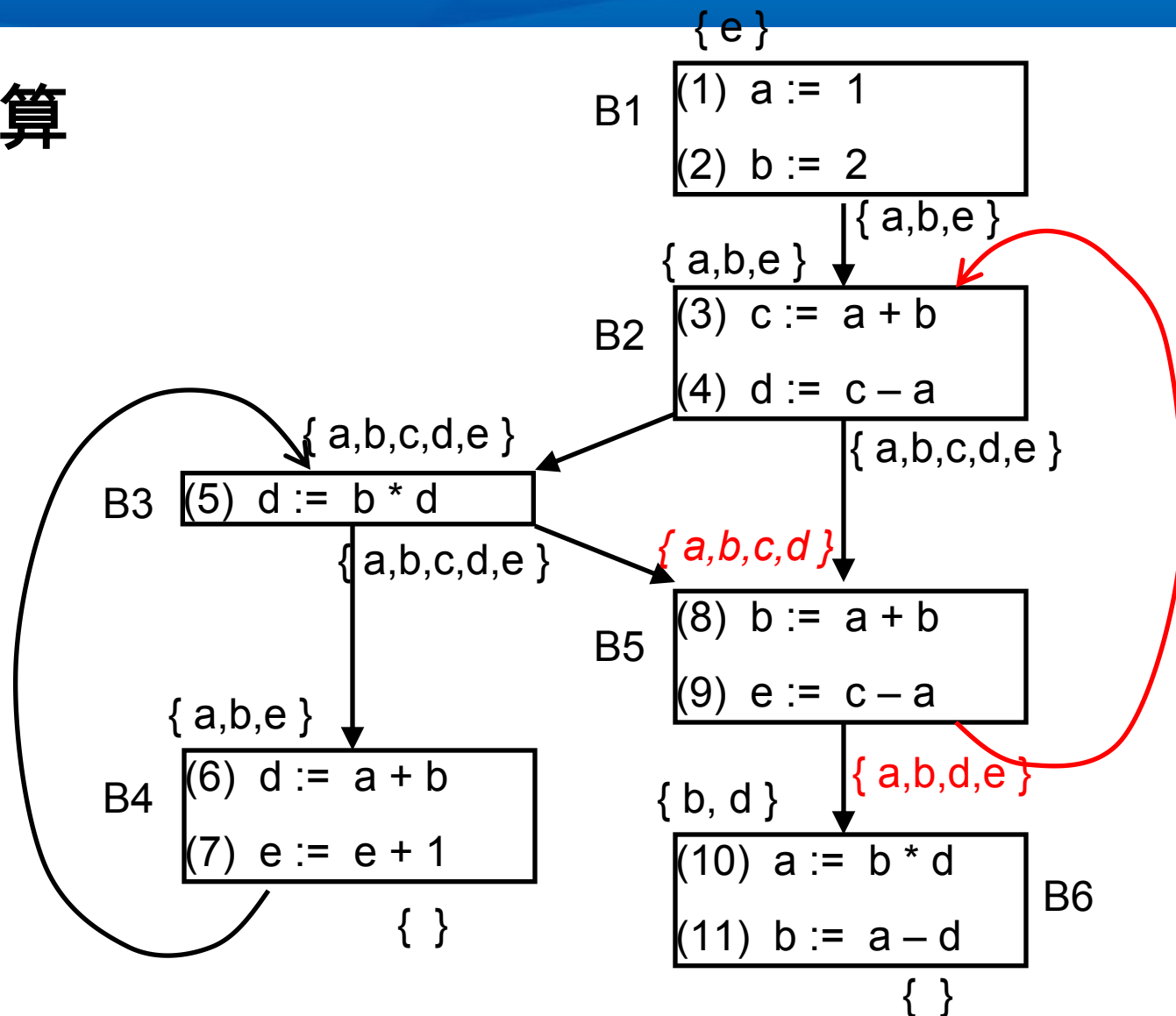


• 第二次迭代计算



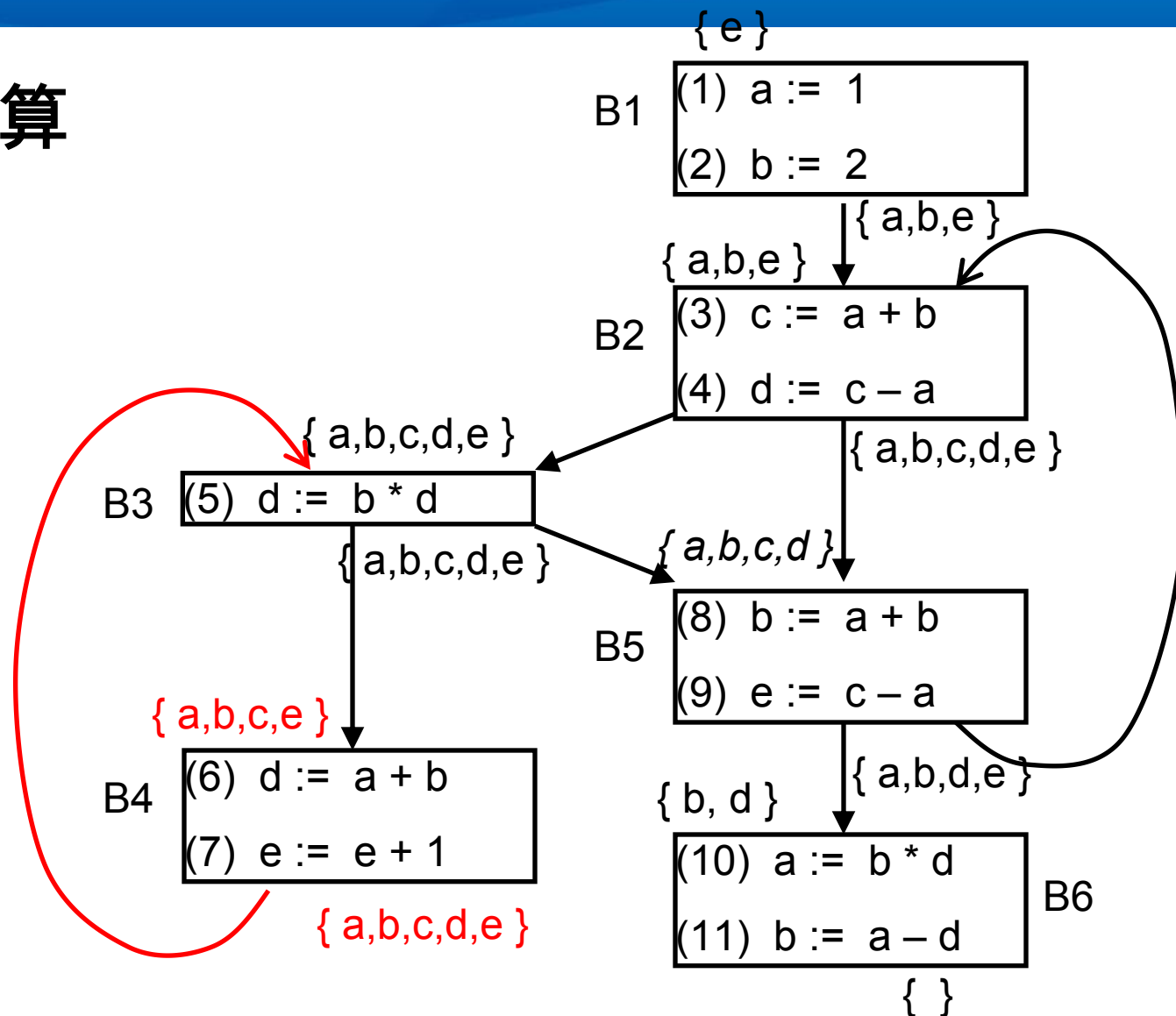


• 第二次迭代计算



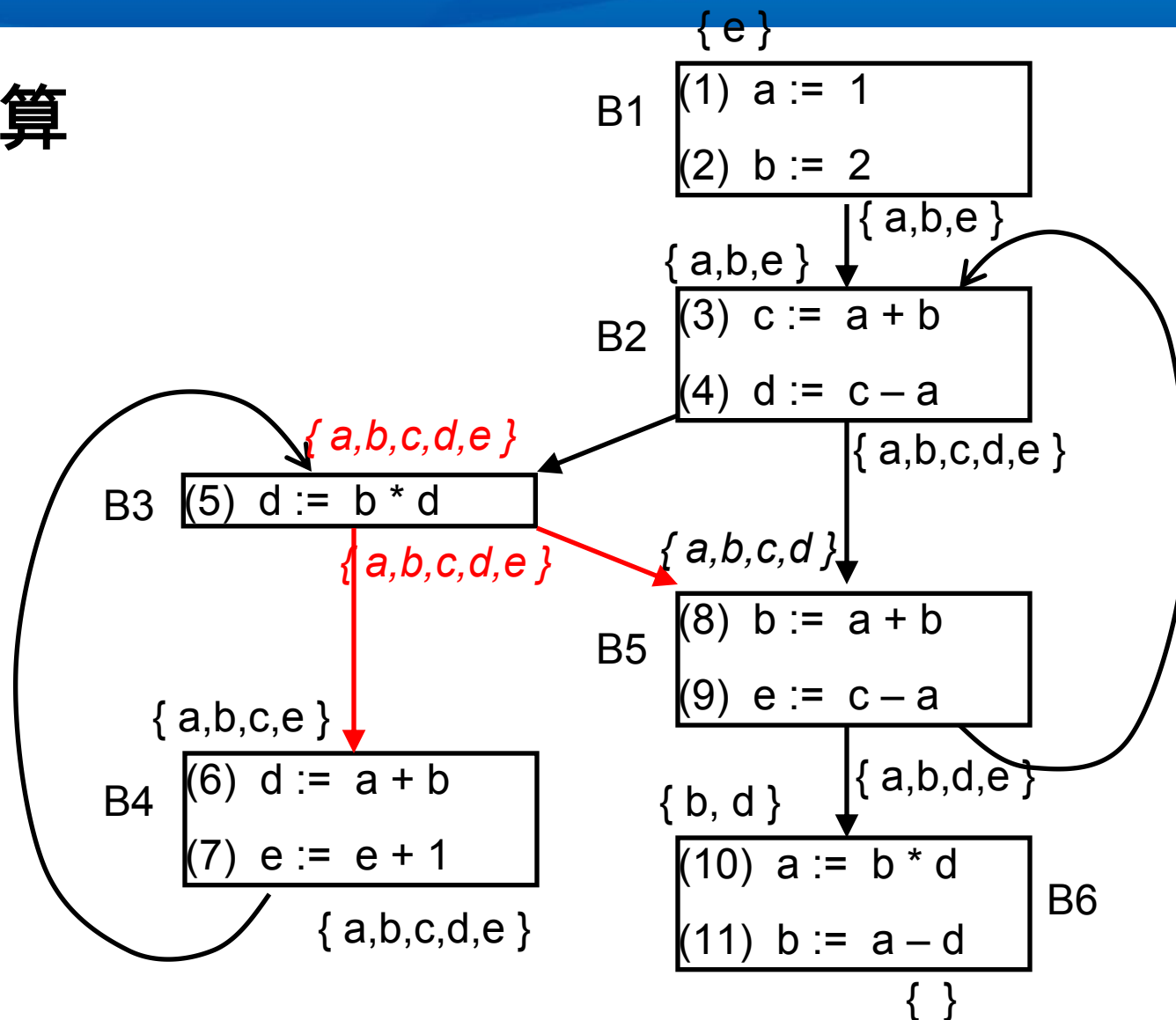


• 第二次迭代计算



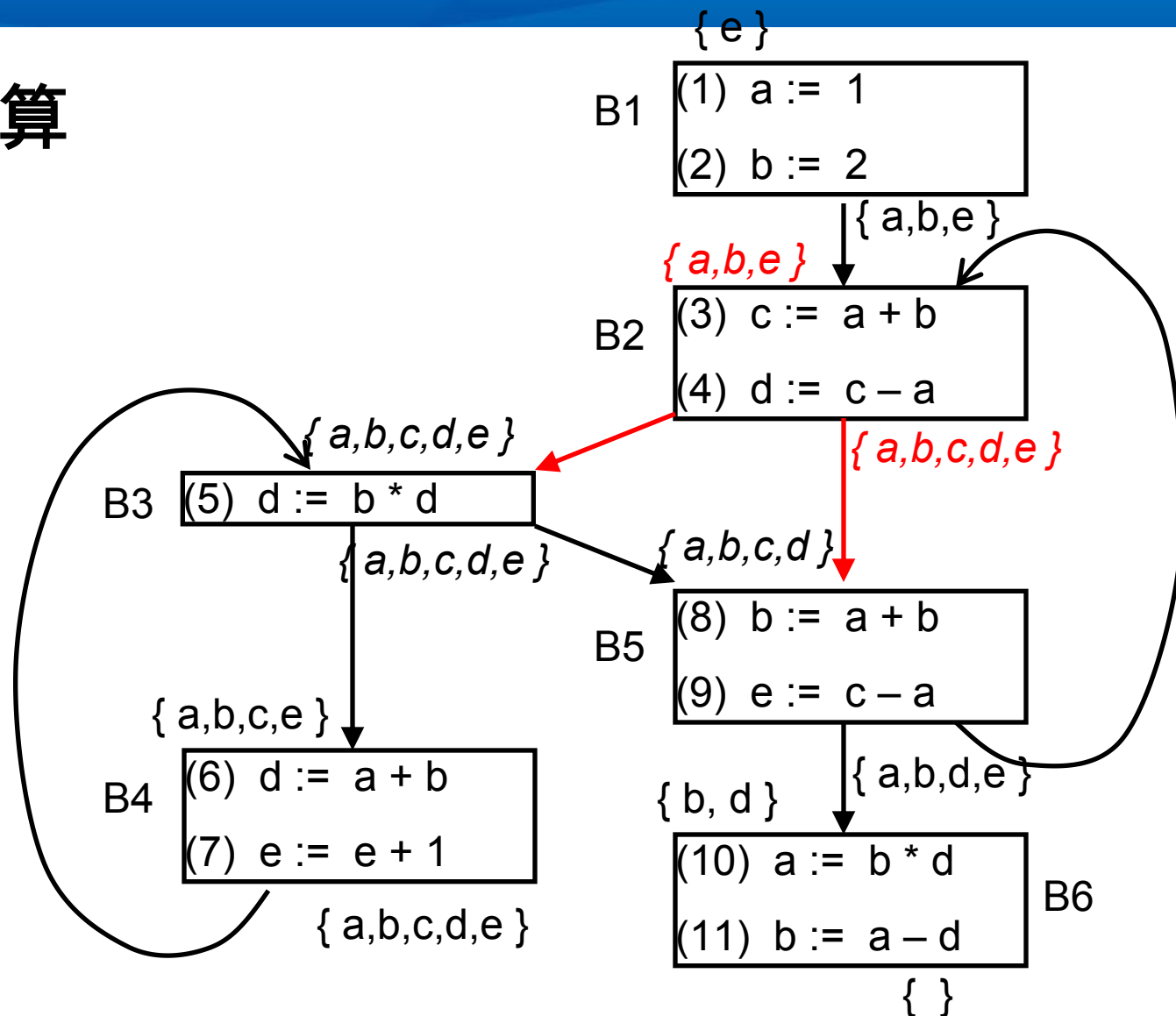


• 第二次迭代计算



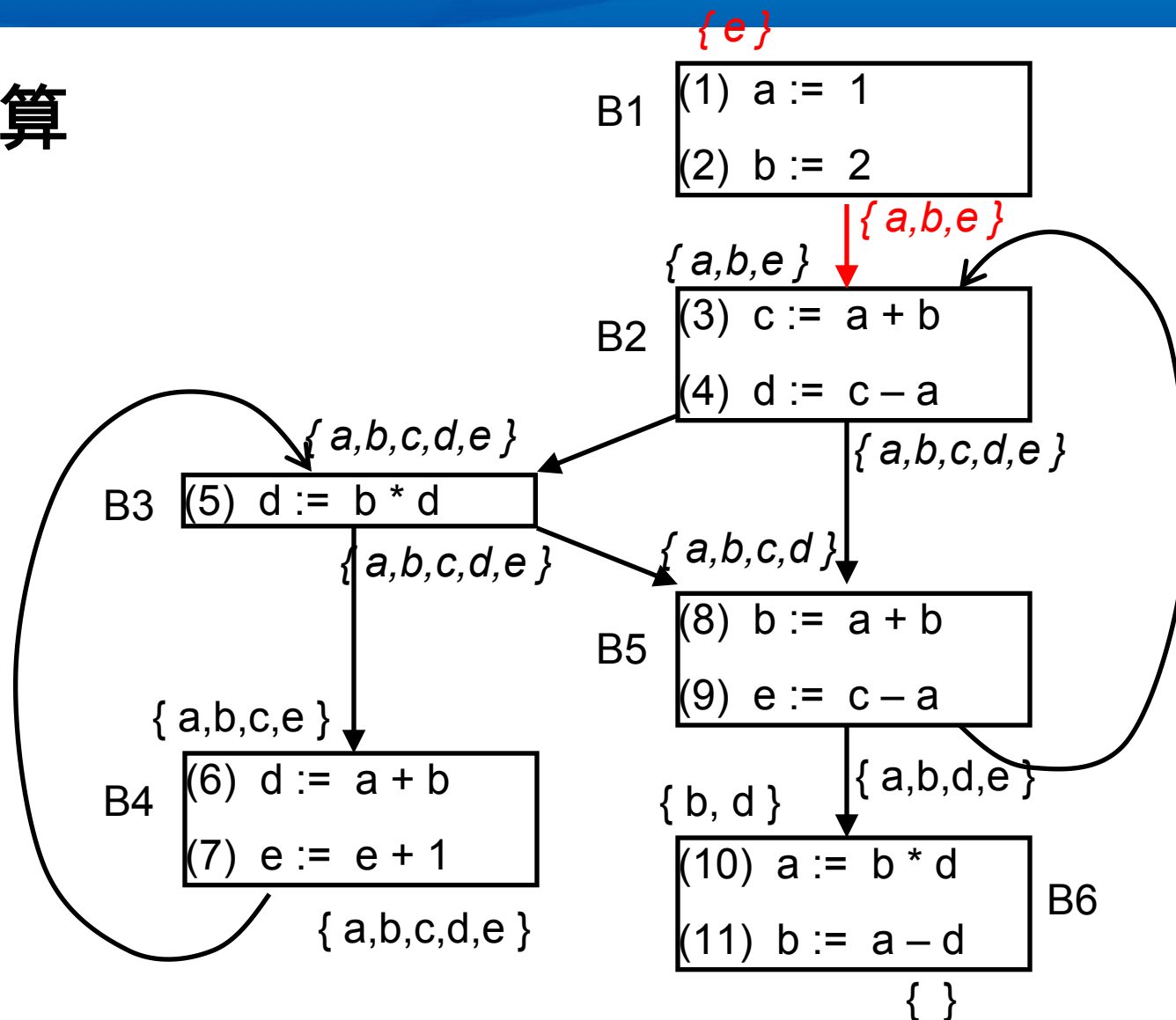


• 第二次迭代计算



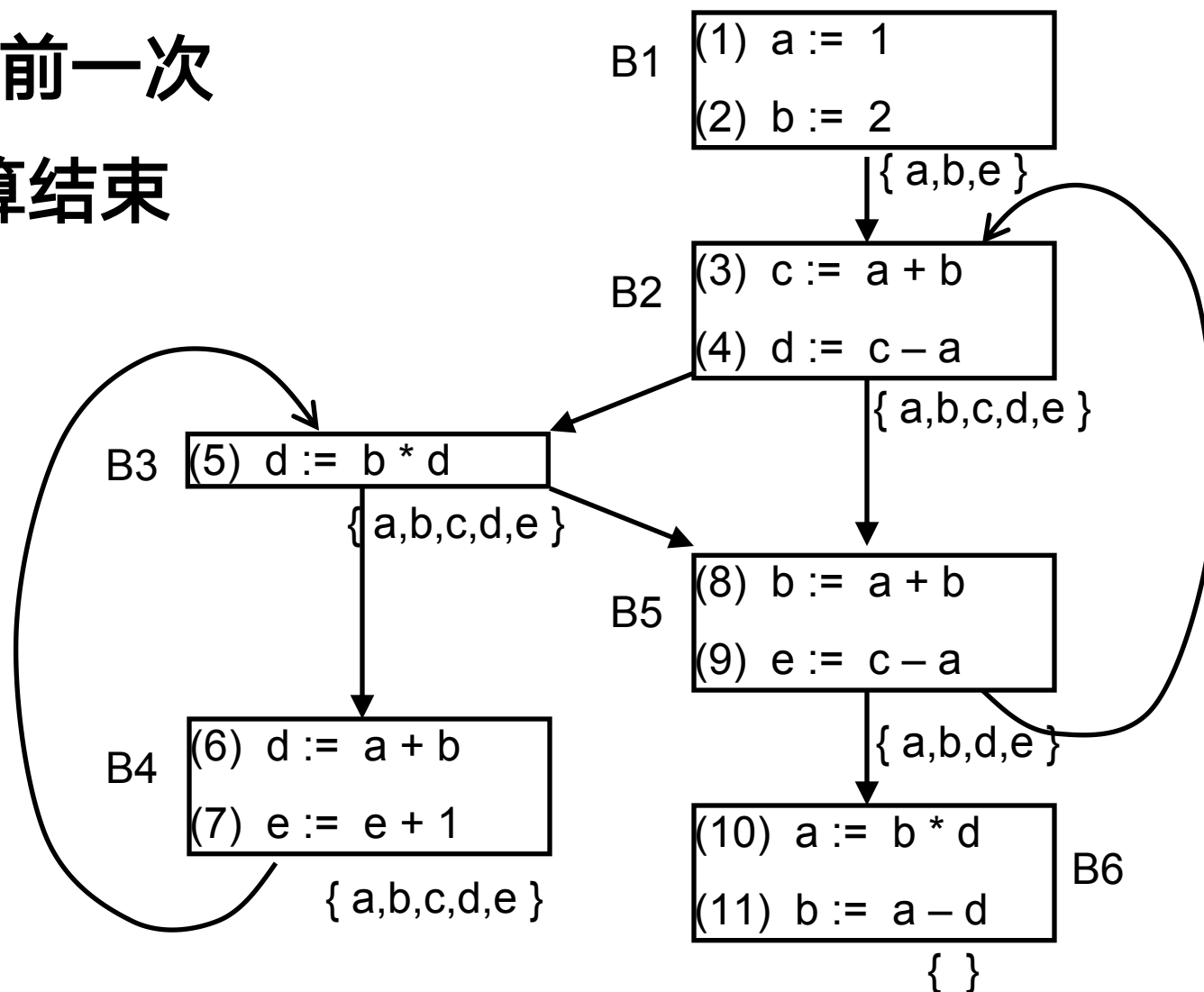


• 第二次迭代计算





- 第三次迭代与前一次结果一样，计算结束

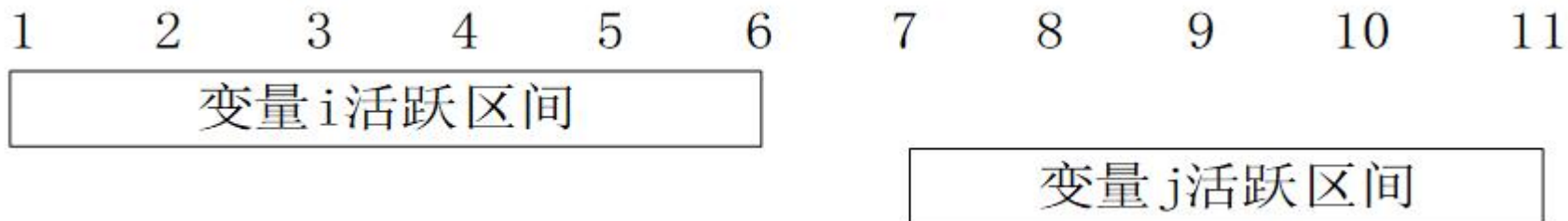




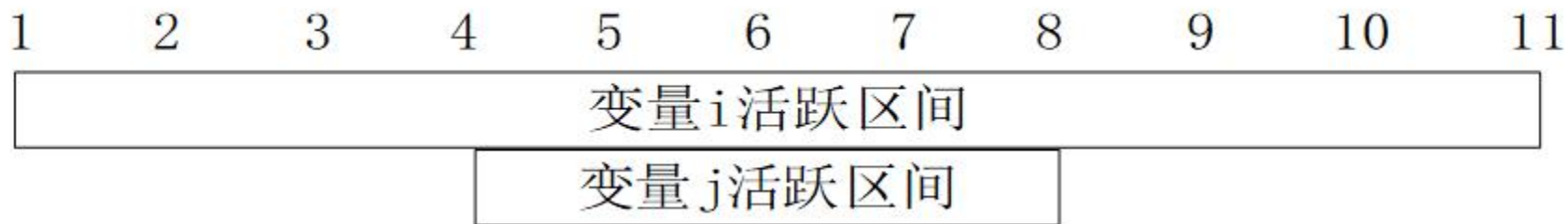
活跃变量区间



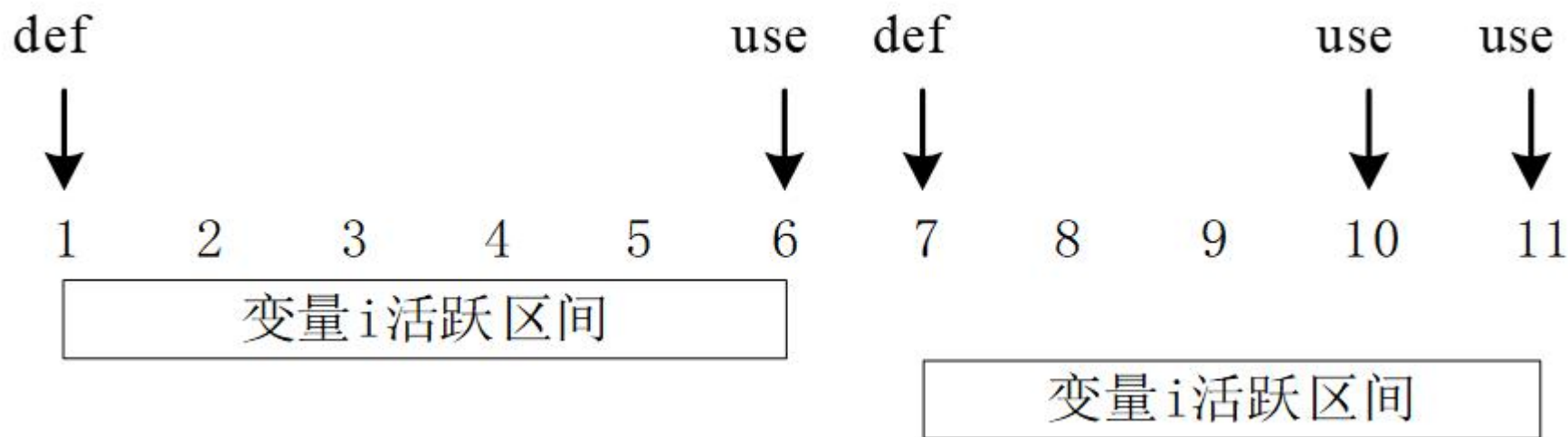
- 计算活跃区间来定位变量在程序执行中的生命周期，即变量在哪个时间段需要被寄存器保存
- 对于变量 x 首次被定义的点称为 $start$ ，最后被引用的点称为 end ，区间 $[start, end]$ 称为 x 的活跃区间



- 变量 i 的活跃区间是 $[1, 6]$ ，j 的活跃区间是 $[7, 11]$
- 两个活跃区间并无交集，可以通过一个寄存器完成寄存器分配



- i的活跃区间是[1,11]，j的活跃区间是[4,8]
- 活跃区间之间存在交集相互干涉
- 需要两个寄存器才能完成寄存器分配



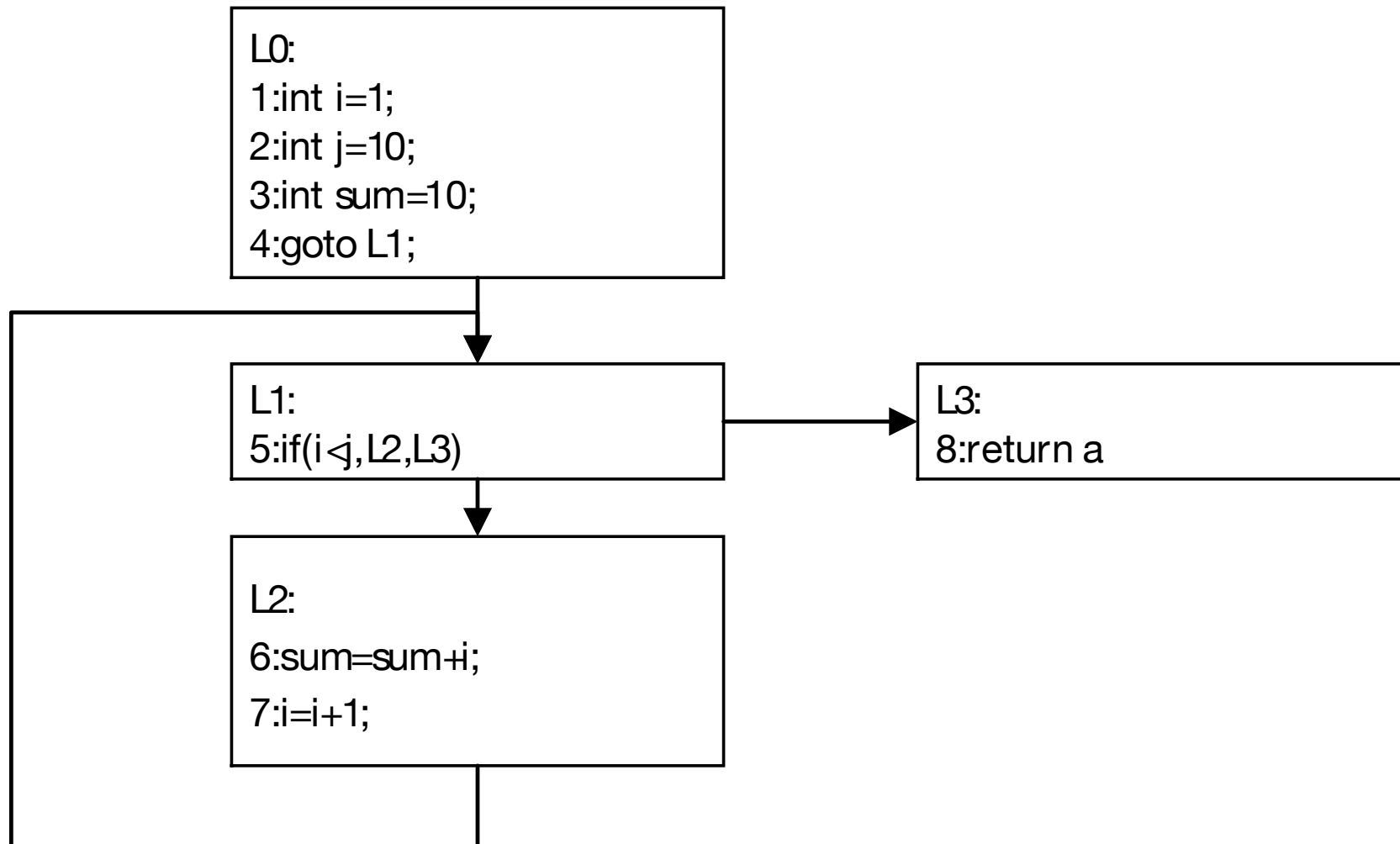
- $[start, end]$ 是 x 的活跃区间，但 x 并非在 $[start, end]$ 区间中处处活跃
- 采用更精确的活跃区间，可以有效提高寄存器分配的效果



- L1有两个后继基本块L2和L3

- 运行时存在L1→L2
和L1→L3两种流向

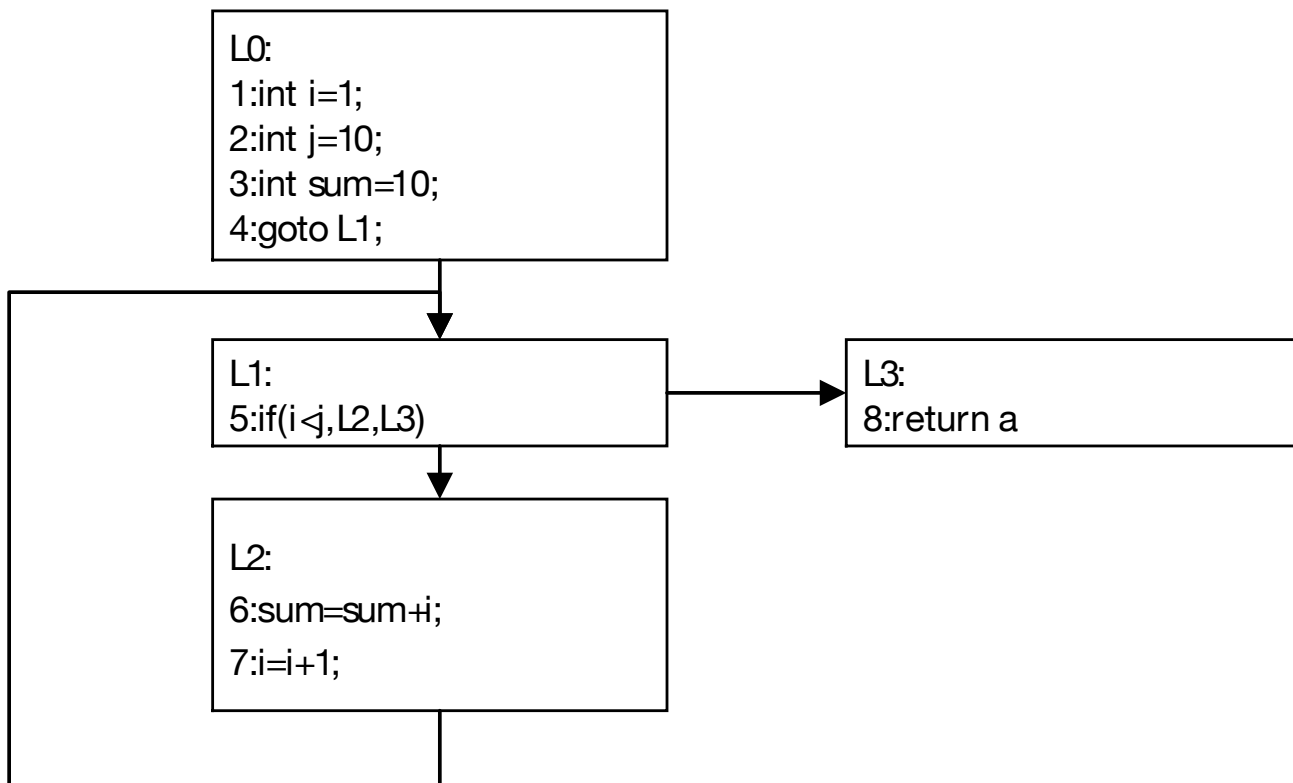
- 只用一个线性序
无法完整表示程序
运行过程





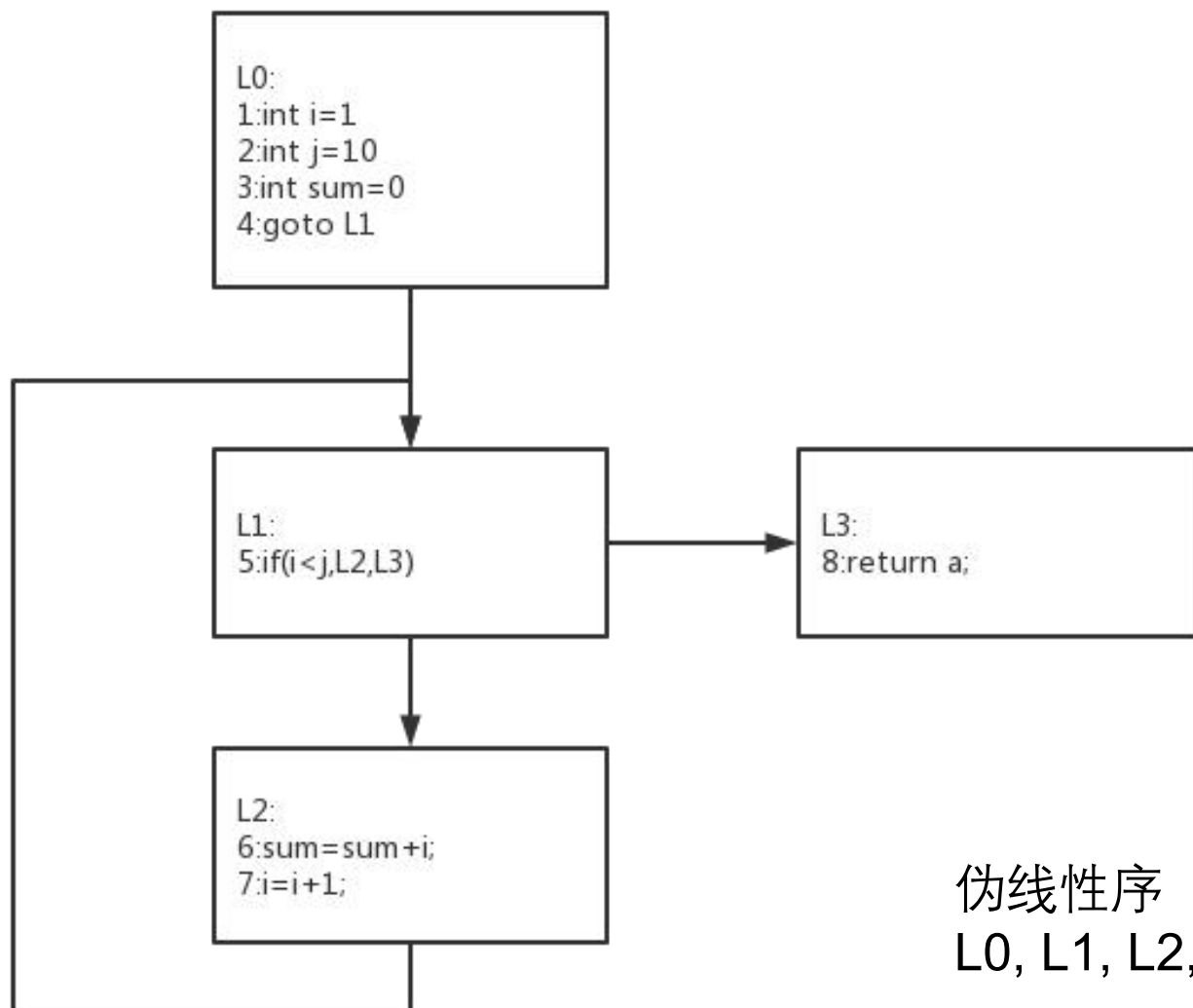
• 伪线性序算法

- 从Entry块按照执行顺序排布
- 如当前块为循环头，如何排布？



L0->L1->?

□计算活跃区间的前提条件—基本块BB的执行的线性序



伪线性序
L0, L1, L2, L3

思路:

- 1、从entry块开始向后扫描
- 2、循环，先扫描循环头，再优先排列循环体内的BB
- 3、其他BB，按执行顺序排列
- 4、若存在还未遍历的BB，回退，返回未遍历BB的入口，再进行排列



伪线性序



- 根据伪线性序，获得代码行号
- 活跃变量分析->每个变量初始的活跃范围
 - 以OUT[B]或IN[B]进行计算



- 活跃区间的计算将直接影响寄存器分配效果
- 为了得到更好的分配效果，将函数的区间大小设置为指令个数的2倍
- 比如函数有10条指令，函数的区间就是 $[0,20]$
- 每条指令所在的行号是当前指令数量的2倍。比如第5条指令的对应的值是10。



- 将函数区间进行放大两倍处理有什么好处？
- 不采用两倍示例

```
0 store i32 4, i32* @a
1 %op0 = load i32, i32* @a
2 %op1 = icmp sgt i32 %op0, 0
3 %op2 = zext i1 %op1 to i32
4 %op3 = icmp ne i32 %op2, 0
5 br i1 %op3, label %label4, label %label5
```

;全局变量a赋值4
;将a值取出存入变量%op0
;将%op0与0比较, 真则赋值为1, 否则为0
;将bool变量%op1转换为int变量%op2
;将%op2与0比较, 真则%op3赋值为1, 否则为0

活跃区间

```
op0, i32, main:
{[1,2]}
op1, i32, main:
{[2,3]}
op2, i32, main:
{[3,4]}
op3, i32, main:
{[4,5]}
```

	1	2	3	4	5
op0					
op1					
op2					
op3					

需要2个寄存器
才能完成分配



- 将函数区间进行放大两倍处理有什么好处？
- 采用两倍示例

0	store i32 4, i32* @a	;全局变量a赋值4
2	%op0 = load i32, i32* @a	;将a值取出存入变量%op0
4	%op1 = icmp sgt i32 %op0, 0	;将%op0与0比较, 真%op1赋值为1, 否则为0
6	%op2 = zext i1 %op1 to i32	;将bool变量%op1转换为int变量%op2
8	%op3 = icmp ne i32 %op2, 0	;将%op2与0比较, 真%op3赋值为1, 否则为0
10	br i1 %op3, label %label4, label %label5	

op0, i32, main: {[3, 5)} //实际计算, 活跃区间为{[3, 4]}

op1, i32, main: {[5, 7)} //实际计算, 活跃区间为{[5, 6]}

op2, i32, main: {[7, 9)} //实际计算, 活跃区间为{[7, 8]}

op3, i32, main: {[9, 11)} //实际计算, 活跃区

活跃区间

左端点: 赋值语句下一行

右端点: 使用语句当前行

让活跃区间更加精细化



- 将函数区间进行放大两倍处理有什么好处？
- 采用两倍示例

```

0      store i32 4, i32* @a
2      %op0 = load i32, i32* @a
4      %op1 = icmp sgt i32 %op0, 0
6      %op2 = zext i1 %op1 to i32
8      %op3 = icmp ne i32 %op2, 0
10     br i1 %op3, label %label4, label %label5
    
```

;全局变量a赋值4

;将a值取出存入变量%op0

;将%op0与0比较, 真%op1赋值为1, 否则为0

;将bool变量%op1转换为int变量%op2

;将%op2与0比较, 真%op3赋值为1, 否则为0

op0, i32, main: {[3,5)} //实际计算, 活跃区间为{[3,4]}

op1, i32, main: {[5,7)} //实际计算, 活跃区间为{[5,6]}

op2, i32, main: {[7,9)} //实际计算, 活跃区间为{[7,8]}

op3, i32, main: {[9,11)} //实际计算, 活跃区

	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
op0				■	■							
op1						■	■					
op2								■	■			
op3										■	■	

需要1个寄存器就能完成分配



- 活跃区间的左端点总是赋值点的行号**若不加1**

```
0 %op0 = alloca i32;  
2 %op1 = alloca i32;  
4 %op2 = alloca i32;  
6 store i32 1, i32* %op0  
8 store i32 2, i32* %op1  
10 %op3 = load i32, i32* %op0  
12 %op4 = load i32, i32* %op1;  
14 %op5 = add i32, %op3, %op4  
16 store i32 %op5, %op2
```

活跃区间

```
%op3, i32, main{[10,15)},  
%op4, i32, main{[12,15)}  
%op5, i32, main{[14,17]}
```

寄存器分配方案

```
R0 <- %op3  
R1 <- %op4  
R2 <- %op5
```

需要3个寄存器才能完成分配



- 活跃区间的左端点总是赋值点的行号加1

```
0 %op0 = alloca i32;  
2 %op1 = alloca i32;  
4 %op2 = alloca i32;  
6 store i32 1, i32* %op0  
8 store i32 2, i32* %op1  
10 %op3 = load i32, i32* %op0  
12 %op4 = load i32, i32* %op1;  
14 %op5 = add i32, %op3, %op4  
16 store i32 %op5, %op2
```

活跃区间

```
%op3, i32, main{[11,15]},  
%op4, i32, main{[13,15]}  
%op5, i32, main{[15,17]}
```

寄存器分配方案

```
R0 <- %op3  
R1 <- %op4  
R0 <- %op5
```

需要2个寄存器就能完成分配

活跃区间计算小技巧



□注意：mem2reg后的IR，若含有phi函数，做特殊处理

■Phi函数定义过程拆解到对应前驱基本块最后

活跃区间计算小技巧



有phi指令，做特殊处理

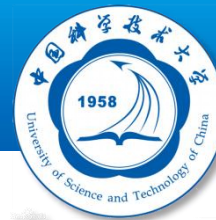
```
label_entry:  
0 br label %label1
```

```
label1:  
2 %phi_1_op2 = phi i32 [ 0, %label_entry ], [ %op12, %label2 ]  
4 %phi_0_op0 = phi i32 [ 1, %label_entry ], [ %op14, %label2 ]  
6 %op6 = icmp slt i32 %phi_0_op0, 10  
8 %op7 = zext i1 %op6 to i32  
10 %op8 = icmp ne i32 %op7, 0  
12 br i1 %op8, label %label2, label %label_exit
```

```
label_exit:  
20 ret i32 %phi_1_op2
```

```
label2:  
14 %op12 = add i32 %phi_1_op2, %phi_0_op0  
16 %op14 = add i32 %phi_0_op0, 1  
18 br label %label1
```

活跃区间计算小技巧



有phi指令，做特殊处理

```
label_entry:  
0 br label %label1
```

~~%phi_1_op2 = 0~~

```
label1:  
2 %phi_1_op2 = phi i32 [ 0, %label_entry ], [ %op12, %label2 ]  
4 %phi_0_op0 = phi i32 [ 1, %label_entry ], [ %op14, %label2 ]  
6 %op6 = icmp slt i32 %phi_0_op0, 10  
8 %op7 = zext i1 %op6 to i32  
10 %op8 = icmp ne i32 %op7, 0  
12 br i1 %op8, label %label2, label %label_exit
```

```
label_exit:  
20 ret i32 %phi_1_op2
```

```
label2:  
14 %op12 = add i32 %phi_1_op2, %phi_0_op0  
16 %op14 = add i32 %phi_0_op0, 1  
18 br label %label1  
%phi_1_op2 = %op12
```

活跃区间计算小技巧



有phi指令，做特殊处理

```
label_entry:  
0 br label %label1
```

~~%phi_1_op2 = 0~~
~~%phi_0_op0 = 1~~

```
label1:  
2 %phi_1_op2 = phi i32 [ 0, %label_entry ], [ %op12, %label2 ]  
4 %phi_0_op0 = phi i32 [ 1, %label_entry ], [ %op14, %label2 ]  
6 %op6 = icmp slt i32 %phi_0_op0, 10  
8 %op7 = zext i1 %op6 to i32  
10 %op8 = icmp ne i32 %op7, 0  
12 br i1 %op8, label %label2, label %label_exit
```

```
label_exit:  
20 ret i32 %phi_1_op2
```

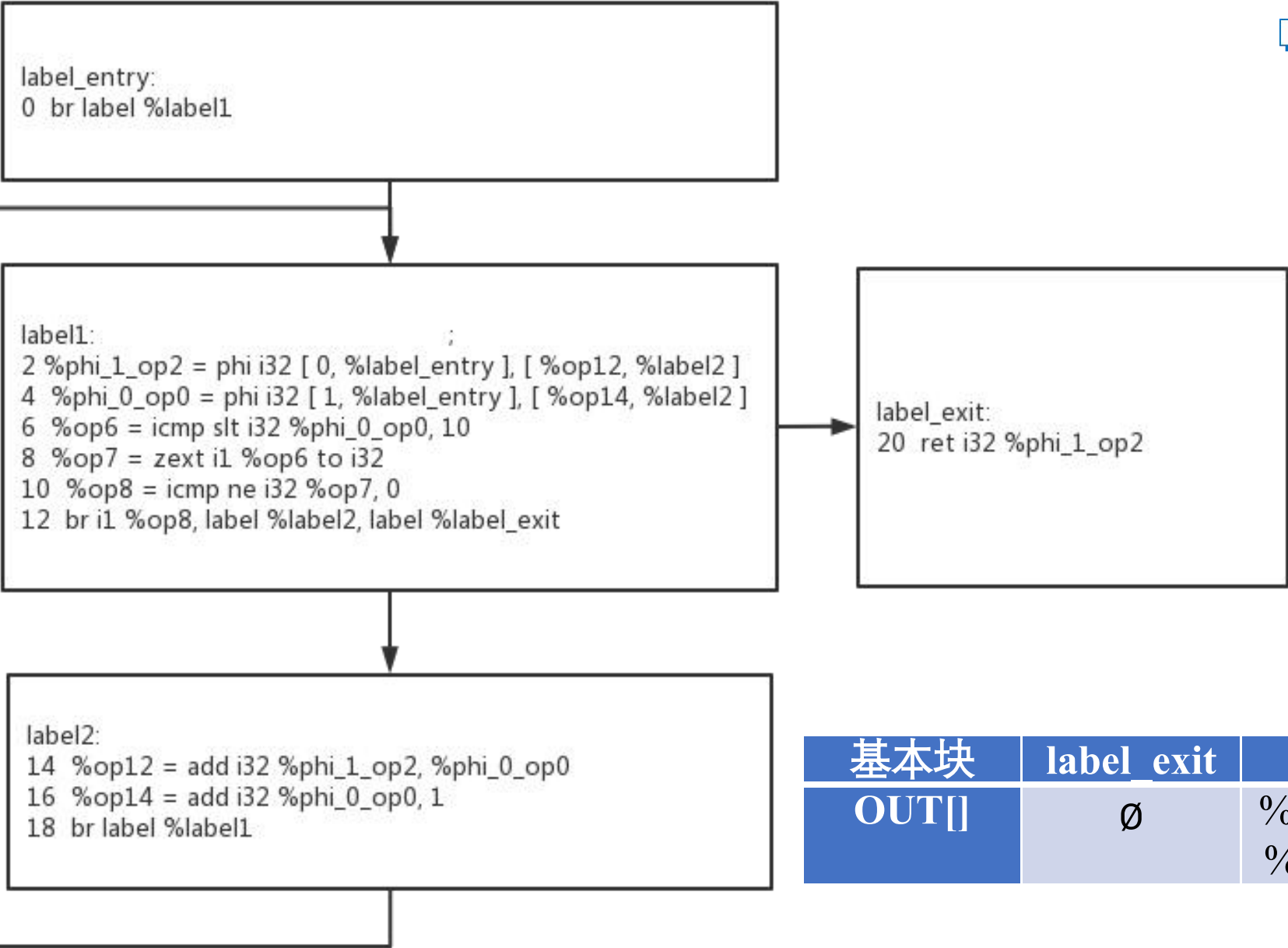
```
label2:  
14 %op12 = add i32 %phi_1_op2, %phi_0_op0  
16 %op14 = add i32 %phi_0_op0, 1  
18 br label %label1
```

~~%phi_1_op2 = %op12~~
~~%phi_0_op0 = %op14~~

活跃区间算法



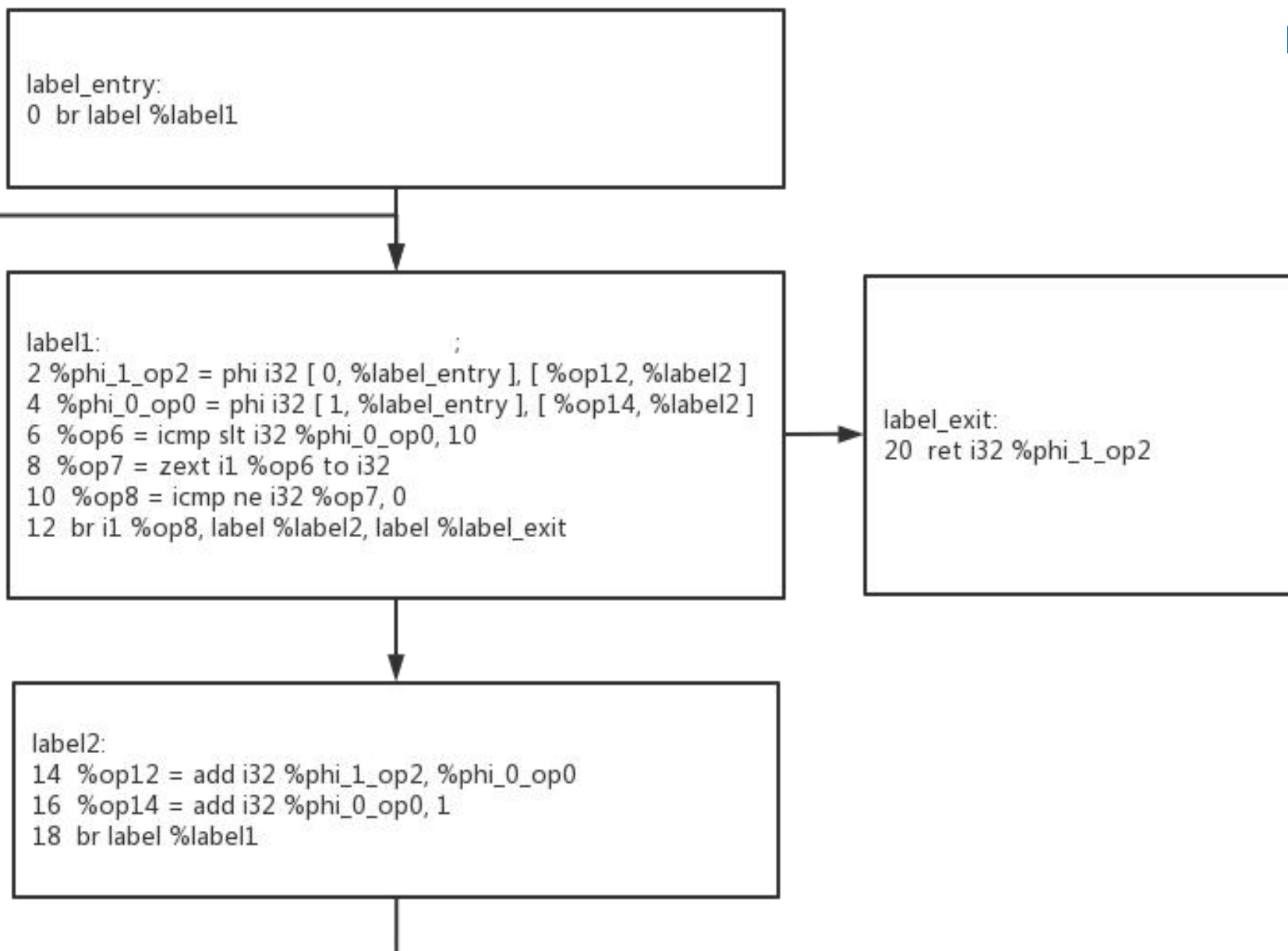
- ❑ 初始化变量活跃区间
- ❑ 伪线性序倒序的顺序扫描基本块，基本块内部倒序方式扫描指令
- ❑ 一般变量的活跃区间计算
- ❑ Phi函数的活跃区间计算



初始化变量活跃区间

- BB出口活跃变量的活跃区间初始为BB的开始到BB结束
- 同一变量的活跃区间合并

基本块	label_exit	Label1	Label2	label_entry
OUT[]	∅	%phi_0_op0, %phi_1_op2	%op12、 %op14	∅



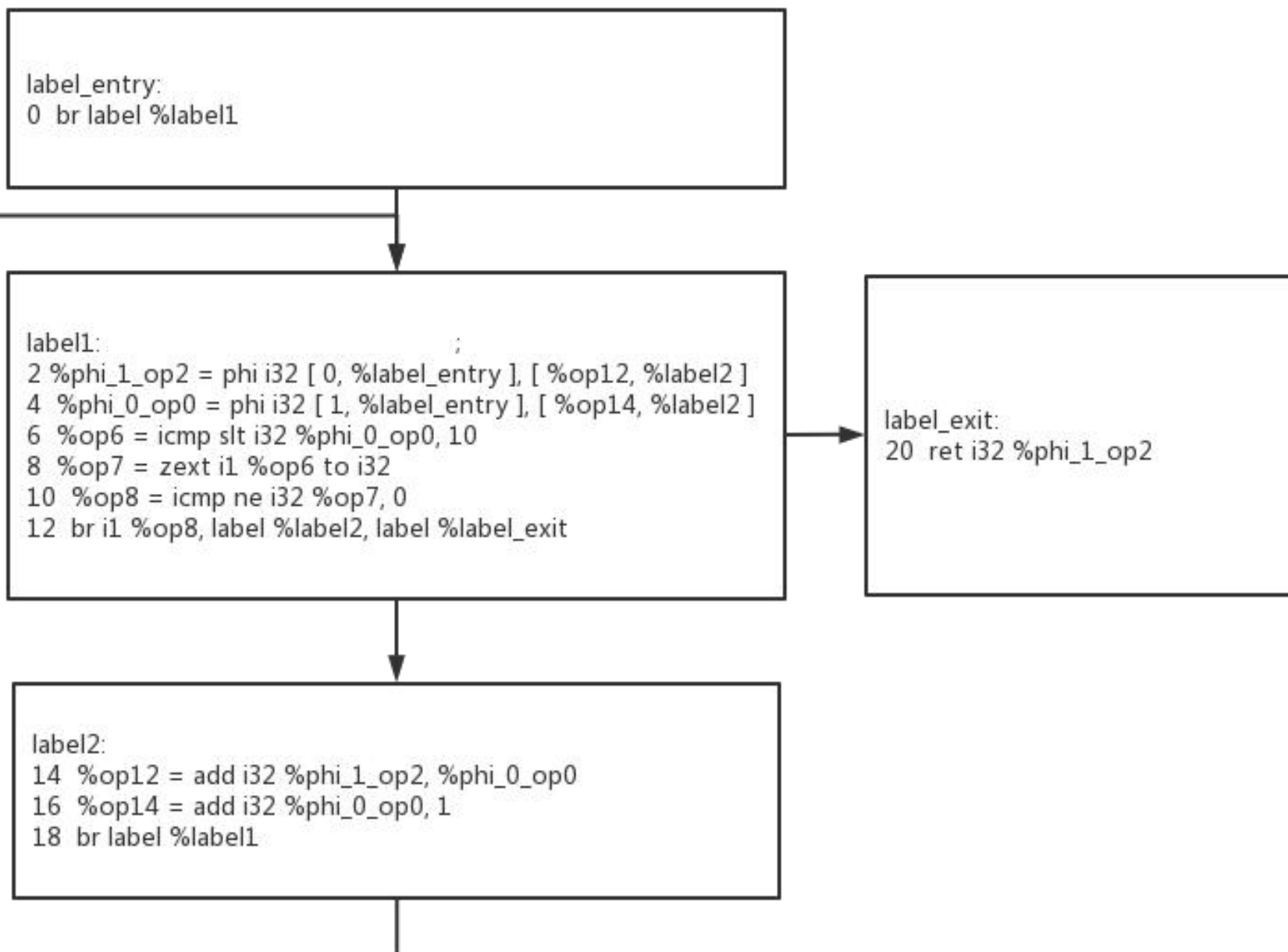
■ 一般变量的活跃区间

■ 指令包括变量的定义

➤ 左端点为当前指令行号+1

■ 指令包括变量的使用

➤ 右端点为最后一次使用的指令行号



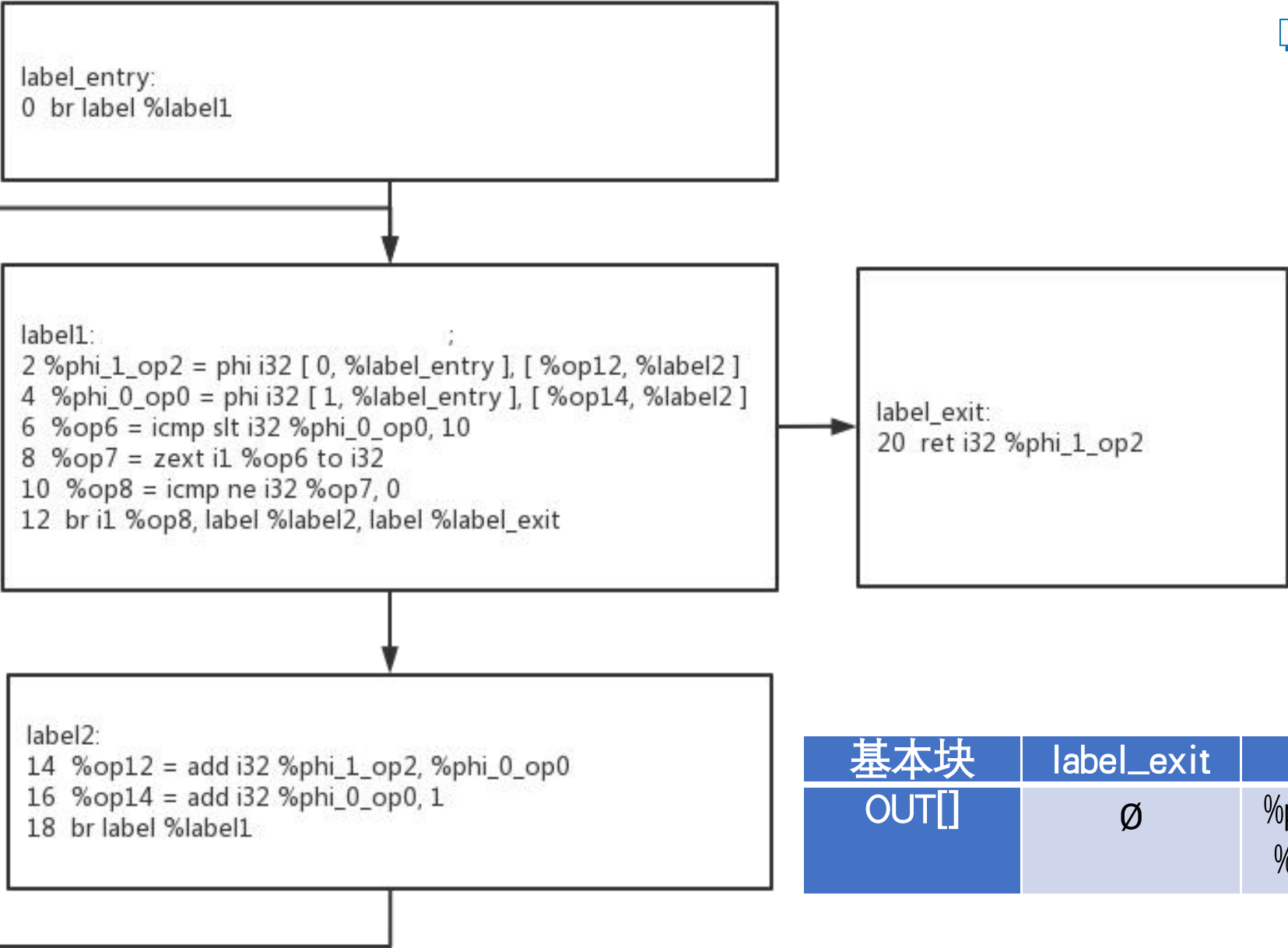
Phi函数的活跃区间

指令包括phi函数定义

- 左端点为当前BB开始行号

指令包括phi函数使用

- 右端点为最后一次使用的指令行号



初始化

■ BB出口活跃变量的活跃区间初始为BB的开始到BB结束

	start	end
op6		
op7		
op8		
op12	14	19
op14	14	19
phi_0_op0	2	13
phi_1_op2	2	13

基本块	label_exit	Label1	Label2	label_entry
OUT[]	∅	%phi_0_op0, %phi_1_op2	%op12、%op14	∅

```
label_entry:  
0 br label %label1
```

```
label1:  
2 %phi_1_op2 = phi i32 [ 0, %label_entry ], [ %op12, %label2 ]  
4 %phi_0_op0 = phi i32 [ 1, %label_entry ], [ %op14, %label2 ]  
6 %op6 = icmp slt i32 %phi_0_op0, 10  
8 %op7 = zext i1 %op6 to i32  
10 %op8 = icmp ne i32 %op7, 0  
12 br i1 %op8, label %label2, label %label_exit
```

```
label_exit:  
20 ret i32 %phi_1_op2
```

```
label2:  
14 %op12 = add i32 %phi_1_op2, %phi_0_op0  
16 %op14 = add i32 %phi_0_op0, 1  
18 br label %label1
```

▣ 逆序扫描

20行

更新phi_1_op2右端点

	start	end
op6		
op7		
op8		
op12	14	19
op14	14	19
phi_0_op0	2	13
phi_1_op2	2	20

```
label_entry:  
0 br label %label1
```

```
label1:  
2 %phi_1_op2 = phi i32 [ 0, %label_entry ], [ %op12, %label2 ]  
4 %phi_0_op0 = phi i32 [ 1, %label_entry ], [ %op14, %label2 ]  
6 %op6 = icmp slt i32 %phi_0_op0, 10  
8 %op7 = zext i1 %op6 to i32  
10 %op8 = icmp ne i32 %op7, 0  
12 br i1 %op8, label %label2, label %label_exit
```

```
label_exit:  
20 ret i32 %phi_1_op2
```

```
label2:  
14 %op12 = add i32 %phi_1_op2, %phi_0_op0  
16 %op14 = add i32 %phi_0_op0, 1  
18 br label %label1
```

▣ 逆序扫描
16行、14行
更新op14、op12

	start	end
op6		
op7		
op8		
op12	15	19
op14	17	19
phi_0_op0	2	13
phi_1_op2	2	20

活跃区间算法



▣ 逆序扫描
12行
更新op8

```
label_entry:  
0 br label %label1
```

```
label1:  
2 %phi_1_op2 = phi i32 [ 0, %label_entry ], [ %op12, %label2 ]  
4 %phi_0_op0 = phi i32 [ 1, %label_entry ], [ %op14, %label2 ]  
6 %op6 = icmp slt i32 %phi_0_op0, 10  
8 %op7 = zext i1 %op6 to i32  
10 %op8 = icmp ne i32 %op7, 0  
12 br i1 %op8, label %label2, label %label_exit
```

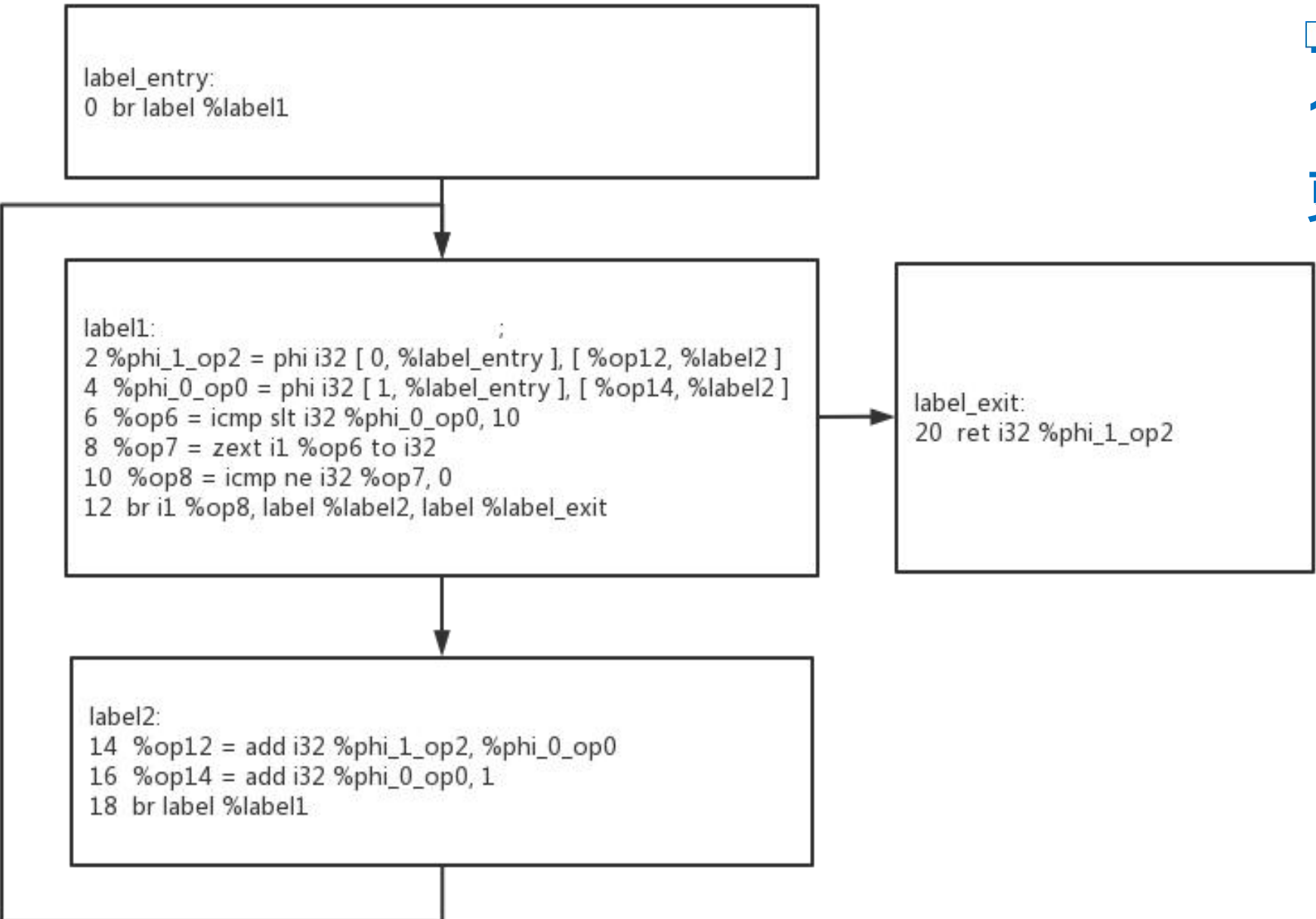
```
label_exit:  
20 ret i32 %phi_1_op2
```

```
label2:  
14 %op12 = add i32 %phi_1_op2, %phi_0_op0  
16 %op14 = add i32 %phi_0_op0, 1  
18 br label %label1
```

	start	end
op6		
op7		
op8		12
op12	15	19
op14	17	19
phi_0_op0	2	13
phi_1_op2	2	20



▣逆序扫描
10行
更新op8



	start	end
op6		
op7		
op8	11	12
op12	15	19
op14	17	19
phi_0_op0	2	13
phi_1_op2	2	20

```
label_entry:  
0 br label %label1
```

```
label1:  
2 %phi_1_op2 = phi i32 [ 0, %label_entry ], [ %op12, %label2 ]  
4 %phi_0_op0 = phi i32 [ 1, %label_entry ], [ %op14, %label2 ]  
6 %op6 = icmp slt i32 %phi_0_op0, 10  
8 %op7 = zext i1 %op6 to i32  
10 %op8 = icmp ne i32 %op7, 0  
12 br i1 %op8, label %label2, label %label_exit
```

```
label_exit:  
20 ret i32 %phi_1_op2
```

```
label2:  
14 %op12 = add i32 %phi_1_op2, %phi_0_op0  
16 %op14 = add i32 %phi_0_op0, 1  
18 br label %label1
```

▣ 逆序扫描

同理扫描8行、6行
更新op7、op6

	start	end
op6	7	8
op7	9	10
op8	11	12
op12	15	19
op14	17	19
phi_0_op0	2	13
phi_1_op2	2	20

```
label_entry:  
0 br label %label1
```

```
label1:  
2 %phi_1_op2 = phi i32 [ 0, %label_entry ], [ %op12, %label2 ]  
4 %phi_0_op0 = phi i32 [ 1, %label_entry ], [ %op14, %label2 ]  
6 %op6 = icmp slt i32 %phi_0_op0, 10  
8 %op7 = zext i1 %op6 to i32  
10 %op8 = icmp ne i32 %op7, 0  
12 br i1 %op8, label %label2, label %label_exit
```

```
label_exit:  
20 ret i32 %phi_1_op2
```

```
label2:  
14 %op12 = add i32 %phi_1_op2, %phi_0_op0  
16 %op14 = add i32 %phi_0_op0, 1  
18 br label %label1
```

▣ 逆序扫描

扫描4行、2行

Phi函数区间无变化

	start	end
op6	7	8
op7	9	10
op8	11	12
op12	15	19
op14	17	19
phi_0_op0	2	13
phi_1_op2	2	20

一起努力 打造国产基础软硬件体系！

徐 伟

国家高性能计算中心(合肥)、信息与计算机国家级实验教学示范中心

计算机科学与技术学院

2025年5月8日