## 2025年春季学期《编译工程》



# 指令选择与指令调度

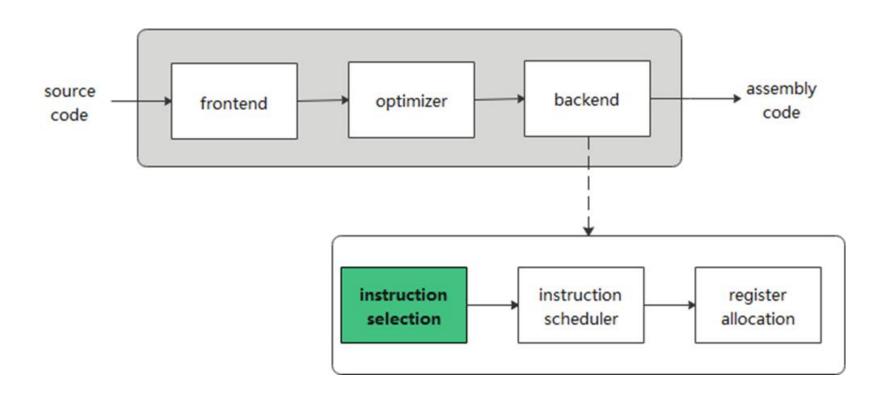
徐伟

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 先进技术研究院、计算机科学与技术学院 2025年05月29日



### □指令选择 (instruction selection)

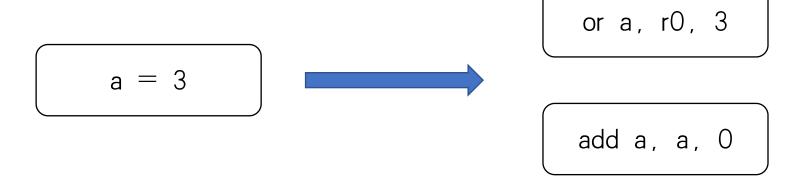
- ■作为一个独立概念于二十世纪六十年代被提出
- ■编译器将平台无关的中间语言转换为平台相关的机器指令的过程。其目标是尽量高效的选择最优的可用的机器指令。





### □指令选择 (instruction selection)

- ■将编译器的IR映射到目标ISA
- ■是一个模式匹配问题
- ■其复杂性源自常见的ISA为操作提供的大量备选实现方案。





### □转换规则

■可能很简单, 也可能很复杂



简单方式:一对一示意图



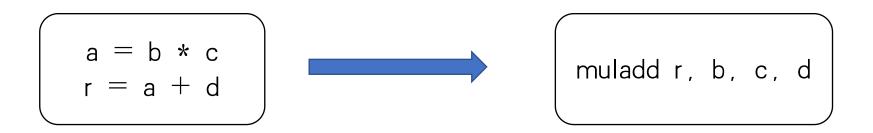
### □转换规则

■可能很简单, 也可能很复杂



简单方式:一对一示意图

■可能很简单, 也可能很复杂



复杂方式: 多条高级语言操作生成一条目标指令 也存在一条高级语言操作对应多条指令等情况



### □指令选择算法

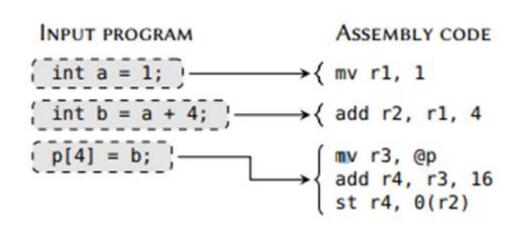
- ■宏展开
- ■树覆盖
- DAG匹配



### □指令选择算法

#### ■宏展开

▶也被叫做模板匹配(Template Matching),即对于每一条IR或AST结构,都有一条或多条机器指令与其相对应,编译器直接使用预制好的指令或指令模板替换对应的每一条输入IR即可。



优点: 简单粗暴, 实现简单, 易于理解

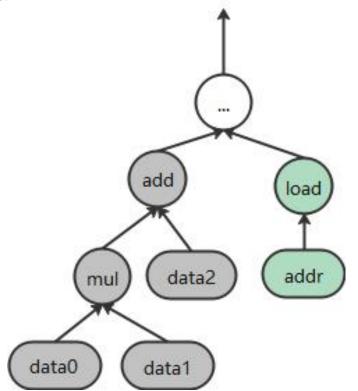
缺点:只支持1:1或1:N的情况,无法处理N:1或N:M的场景即多条IR或AST对应一条或者多条机器指令的数数使指令结果不优



### □指令选择算法

#### ■树覆盖

- ▶解决了宏展开的不支持N:1或N:M的场景
- ▶ 将IR或AST的前端语法与后端的机器指令都转换为树结构。这样就把指令选择问题转换为机器指令 树覆盖全IR语法树的问题



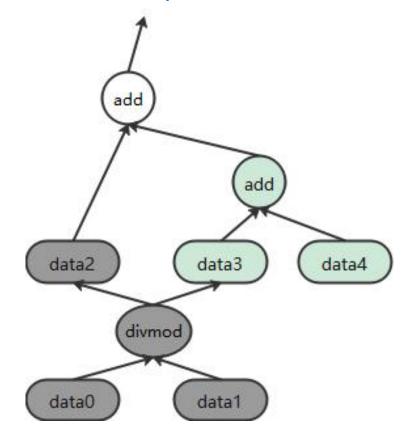
指令选择可以将其想象为铺地板的过程

缺点: 无法表示多个输出边的情况



### □指令选择算法

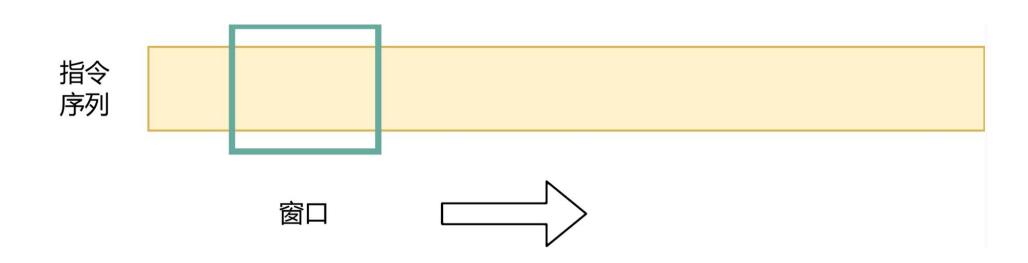
- ■DAG匹配
  - ▶ DAG(directed acyclic graph)即为有向无环图
  - ▶把树覆盖中的数据结构转换为DAG,主要思路与树覆盖类似采用pattern覆盖
  - ▶ DAG覆盖可以解决树无法表示多个输出边的情况。





## □窥孔优化(Peephole Optimization)

- ■编译器中的一个技术,用于优化生成的中间代码或目标代码
- ■通过查看代码的小部分(或称为"窥孔")来识别并提供更高效的代码替代方案

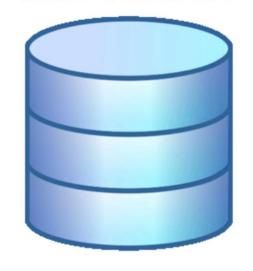




## □窥孔优化(Peephole Optimization)

- ■窥孔优化类似于滑动窗口,针对一小组编译器生成的指令序列进行优化
- ■不需要过多关注上下文、控制流等

#### Rule Database



比如对指令进行替换,提前定好了匹配的规则来进行操作

乘 8 的操作指令,可以优化替换为左移 3 的操作指令提升了指令执行的性能。



### □窥孔优化优化规则

■ 冗余消除(Redundant load and store elimination)

```
****Initial
code: ****

y = x + 5;

i = y;

z = i;

w = z * 3;

****Optimized code: ****

y = x + 5;

w = y * 3; //* there is no i now
```

消除还应该判断 def-use 链路的相关指令, 避免误删



### □窥孔优化优化规则

■常量折叠(Constant folding)

```
****Initial
code:****
x = 2 * 3;
```

```
****Optimized code: ****
x = 6;
```



### □窥孔优化优化规则

■ 强度消减(Strength Reduction)

```
****Initial
code:****
y = x * 2;
```

```
****Optimized code:****

y = x + x; or y = x

<< 1;
```



### □窥孔优化优化规则

■删除无用代码

```
****Initial
code: ****
int foo(int x) {
    if (x == 0) {
         return 0;
     } else {
         return 2 *
X ;
```

```
****Optimized
code: ****
int foo(int x) {
   return 2 * x;
}
```



### □窥孔优化步骤

- ■定义窥孔大小
- ■模式识别
- ■模式替换
- ■维护窥孔表
- ■反复应用
- ■验证优化的正确性



### □定义窥孔大小

- ■确定一个"窥孔"的大小。要考察的连续指令的数量。一个窥孔可以是一个、两个、 三个或更多的连续指令
- ■大小选择的关键是权衡: 更大的窥孔可以识别更多的优化机会, 但同时也增加了搜索和匹配的复杂性

### □模式识别

- ■滑动窗口遍历整个代码片段,以检查预定义的低效或冗余代码模式
- ■这些模式可能包括无用的指令、冗余的加载和存储操作、可以简化的算术操作等



### □模式替换

- ■一旦识别到预定义模式,就用更高效的代码替换它
- ■例如,连续的加载和存储操作可以被单一的复制指令替换,或者连续的算术操作可以被一个等效但更简单的操作替换

### □维护窥孔表

- ■编译器会维护一个窥孔表,列出可以识别和替换的模式,以及它们的替代代码
- ■可以基于经验进行构建,也可以基于具体的体系结构或平台进行调整



### □反复应用

- ■窥孔优化可能会为进一步的窥孔优化创造新的机会
- ■一次优化的结果可能会产生新的连续指令,这些指令再次适用于窥孔优化
- ■因此, 窥孔优化通常会反复应用, 直到没有进一步的优化机会为止

### □验证优化的正确性

- ■优化后的代码应该产生与原始代码相同的结果
- ■通常需要进行额外的验证步骤,确保替换是正确的并没有引入任何新的错误
- ■LLVM 可以使用 Alive 工具来进行正确性的验证



### □示例

```
****Initial code: ****
LOAD R1, a ; R1 = a
LOAD R2, b ; R2 = b
MUL R3, R1, 1 ; R3
= R1 * 1
ADD R4, R2, 0
            ; R4
= R2 + 0
STORE R3, c ; c = R3
LOAD R5, c ; R5 = c
ADD R5, R5, R4 ; R5 = R5
+ R4
STORE R5, d = R5
```

#### 改进点:

- 1、乘以1或加0是没有必要的。
- 2、STORE R3, c 之后的 LOAD R5, c 是冗余的。



### □示例

```
****Initial code: ****
LOAD R1, a ; R1 = a
LOAD R2, b ; R2 = b
MUL R3, R1, 1
                    ; R3
= R1 * 1
                    ; R4
ADD R4, R2, 0
= R2 + 0
STORE R3, c
          ; c = R3
LOAD R5, c ; R5 = c
ADD R5, R5, R4 ; R5 = R5
+ R4
STORE R5, d
              d = R5
```

#### 改进点:

- 1、乘以1或加0是没有必要的
- 2、STORE R3, c 之后的 LOAD R5, c 是冗余的 应用窥孔优化:
- 1、去掉乘以1和加0的操作
- 2、消除冗余的存储和加载指令



### □示例

```
****Initial code: ****
LOAD R1, a ; R1 = a
LOAD R2, b ; R2 = b
MUL R3, R1, 1
= R1 * 1
ADD R4, R2, 0
= R2 + 0
STORE R3, c ; c = R3
LOAD R5, c ; R5 = c
ADD R5, R5, R4 ; R5 = R5
+ R4
STORE R5, d = R5
```

#### 改进点:

- 1、乘以1或加0是没有必要的
- 2、STORE R3, c 之后的 LOAD R5, c 是冗余的 应用窥孔优化:
- 1、去掉乘以1和加0的操作
- 2、消除冗余的存储和加载指令

```
****Optimized code: ****

LOAD R1, a ; R1 = a

LOAD R2, b ; R2 = b

ADD R1, R1, R2 ; R1 = R1

+ R2

STORE R1, d ; d = R1
```



### □指令调度

- ■对程序块或过程中的操作进行排序以有效利用处理器资源的任务
- ■目的: 通过重排指令,提高指令级并行性,使得程序在拥有指令流水线的CPU上更高效的运行
- ■必要前提: CPU硬件支持指令并行, 否则, 指令调度是毫无意义的



### □根据指令调度发生的阶段划分

#### ■静态调度

- > 发生在程序编译时期
- ▶ 由编译器完成, 在生成可执行文件之前通过指令调度相关优化, 完成指令重排

#### ■动态调度

- > 发生在程序运行时期
- >需要提供相应的硬件支持,比如乱序执行,此时指令的发射顺序和执行顺序可能是不一致,但 CPU会保证程序执行的正确性



### □现代计算机的三种并行模式

- ■流水线
- ■超标量
- ■多核

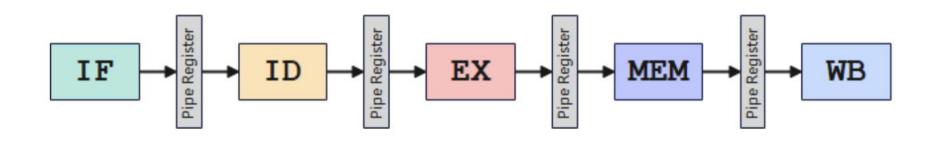


### □流水线

- ■将指令执行过程分成多个阶段
- ■每个阶段使用不同的硬件资源,从而使得多条指令的执行时间可以重叠

### □经典五段式流水线

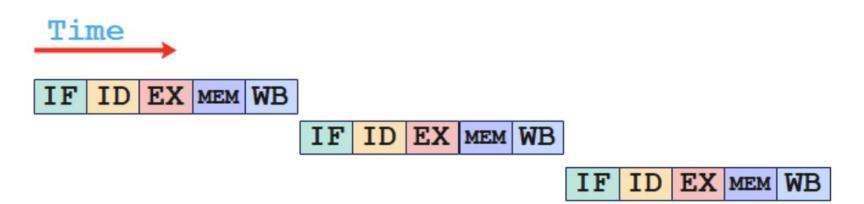
- ■在五段式流水线中将一条指令的执行过程分成了5个阶段
- ■IF(取指)、ID(译码)、EX(执行)、MEM(访存)、WB(回写)





### □流水线

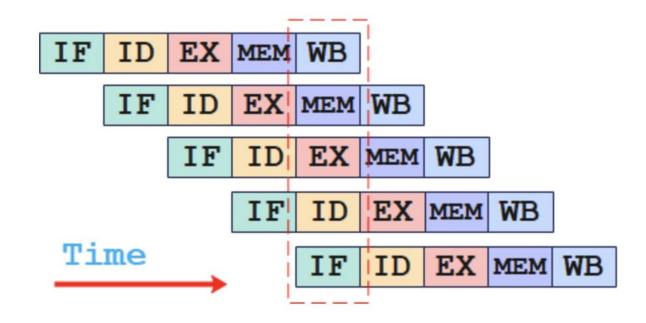
- ■使能流水线之前
- ■IF(取指)、ID(译码)、EX(执行)、MEM(访存)、WB(回写)





### □流水线

- ■使能流水线后
- ■IF(取指)、ID(译码)、EX(执行)、MEM(访存)、WB(回写)





### □流冰线示,侧2,

```
add x1, x1,

#1

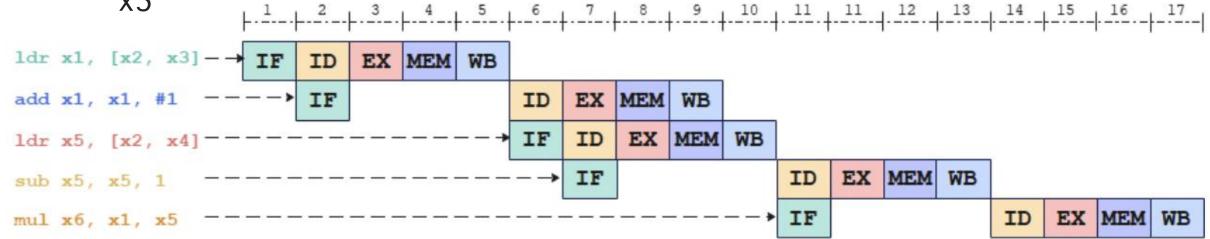
Idr x5, [x2,
 x4]

sub x5, x5,

#1

mul x6, x1,
 x5
```

指令调度之前,耗时17个cycle





## □流冰线示,侧2,

```
x3]
add x1, x1,
#1
Idr x5, [x2,
x4]
sub x5, x5,
#1
mul x6, x1,
```

指令调度

```
Idr x1, [x2,

x3]

Idr x5, [x2,

x4]

add x1, x1,

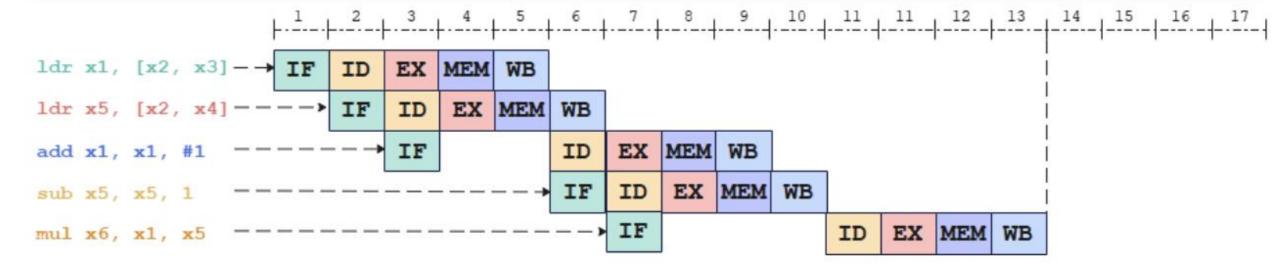
#1

sub x5, x5,

#1

mul x6, x1,
```

指令调度之前,耗时13个cycle





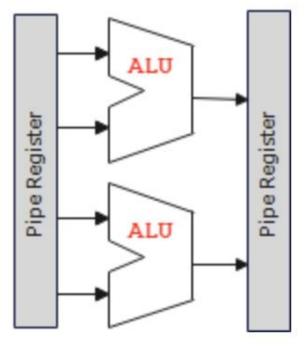
### □超标量

- ■具备超标量结构的CPU在一个内核上集成了多个译码器、ALU等单元
- ■相比于具备普通流水线技术的CPU,具备超标量技术的CPU可以在同一个阶段执行 多条处在相同阶段的指令

Pipe Register
Pipe Register

一般标量处理器

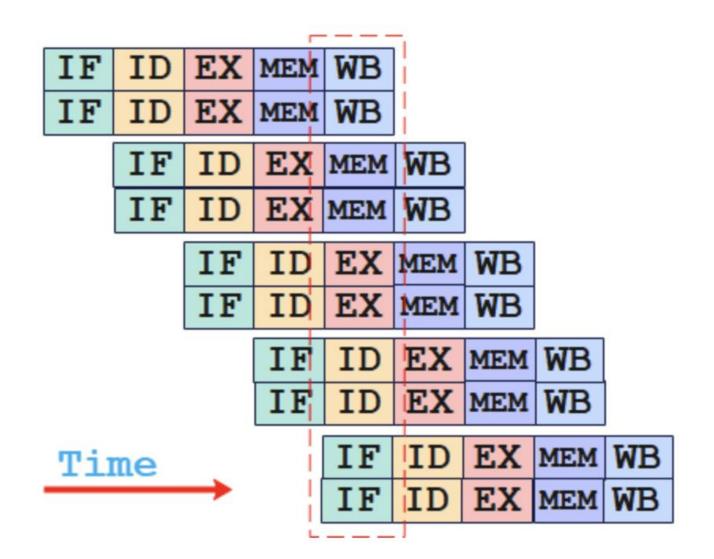
超标量处理器





### □超标量

■超标量流水线





### □指令调度与寄存器分配的关系

- ■指令调度通过重排指令顺序,降低指令间依赖,提高程序的并行度 →改变指令的执行时机也会改变指令所使用的寄存器的生命周期
- ■寄存器分配尽量缩短寄存器的生命周期,让更多的数据直接存储在寄存器中
- 当对寄存器的需求超过寄存器数量时,会增加访存指令,访存指令需要纳入到指令 调度的考虑

两者相互约束



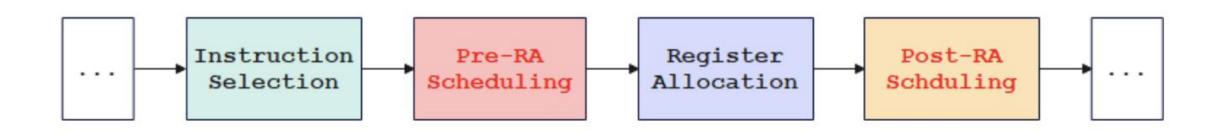
□将指令调度问题和寄存器分配问题进行联合求解相对更优的

□由于指令调度/寄存器分配,都是NP完全问题,编译器一般分别处理



### □LLVM编译器的设计中,寄存器分配之前和后都会执行指令调度

- ■寄存器分配之前指令调度
  - ▶ 当前LLVM IR中分配的寄存器为虚拟寄存器,寄存器数量不受限制
  - >此时指令调度受到的约束最小,可以更大程度上提高指令并行度
- ■寄存器分配之后指令调度
  - > 寄存器复用等情况会增加指令间依赖, 破坏在寄存器分配之前做好的指令调度优化
  - > 寄存器分配之后还要再次执行指令调度





- □指令调度受到数据依赖约束、功能部件约束、寄存器约束等
- □在这些约束下,寻找到最优解,降低指令流水间的stall(停滞) ,就是指令调度的终极目标
- □指令流水间的stall主要由数据型冒险、结构性冒险、控制型冒险引起



### □数据型冒险

- ■当前指令的执行依赖与上一条指令执行结果
- ■数据型冒险共有三种:写后读(RAW)、读后写(WAR)、写后写(WAW)。
- ■数据冒险可能产生数据流依赖

### □结构性冒险

■多条指令同时访问一个硬件单元的时候,由于缺少相应的资源,导致结构型冒险

### □控制型冒险

■存在分支跳转,无法预测下一条要执行的指令,导致其产生的控制型冒险



### □三种数据型冒险

- ■写后读 (RAW)
  - >一条指令读取前一条指令的写入结果
  - > 写后读是最常见的一种数据依赖类型,这种依赖被称为真数据依赖(true dependence)

$$x = 1;$$
  
 $y = x;$ 



### □三种数据型冒险

- ■读后写(WAR)
  - >一条指令写入数据到前一条指令的操作数。这种依赖被称为反依赖或反相关(anti dependence)

$$y = x;$$
  
 $x = 1;$ 



### □三种数据型冒险

- ■写后写(WAW)
  - >两条指令写入同一个目标。这种依赖被称为输出依赖(output dependence)

$$x = 1;$$
  
 $x = 2;$ 

编译器解决上述冒险的常用方法就是通过插入 NOP 指令,增加流水间的stall来化解冒险



## □表调度(List Scheduling)

- ■贪心+启发式方法
- ■用以调度基本块中的各个指令,是基本块中指令调度的最常见方法
- ■基于基本块的指令调度不需要考虑程序控制流,主要考虑数据依赖、硬件资源

### □表调度思想

- ■维护用来存储已经准备执行的指令的ready列表和正在执行指令的active列表
- ■ready列表的构建主要基于数据依赖约束和硬件资源信息;根据调度算法以周期为单位来执行具体的指令调度,包括从列表中选择及调度指令,更新列表信息



### □表调度算法

- ■根据指令间依赖,建立依赖关系图
- ■根据当前指令节点到根节点的长度以及指令的latency,计算每个指令的优先级
- ■不断选择一个指令,并调度
  - ▶ 使用两个队列维护ready的指令和正在执行的active的指令
  - ▶ 在每个周期:选择一个满足条件的ready指令并调度它,更新ready队列;检查active的指令是否执行完毕,更新active队列

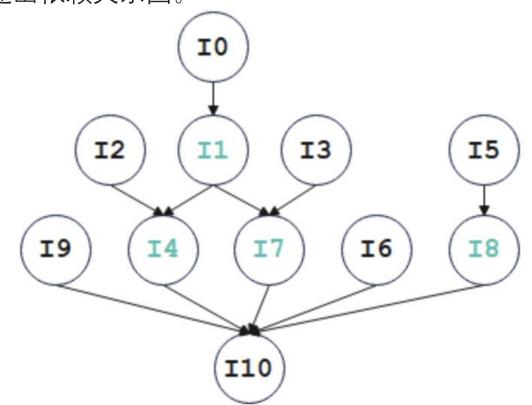


### □表调度算法示例

■假设当前CPU有两个计算单元(即每个周期可以执行两条指令);加法指令的 latency为 2 cycles,其他指令为 1 cycle

步骤一、根据数据依赖关系构建出依赖关系图。

I0: a = 1I1: f = a + x12: b = 7I3: c = 9I4: g = f + b15: d = 1316: e = 1917: h = f + cI8: j = d + yI9: z = -1I10: JMP L1



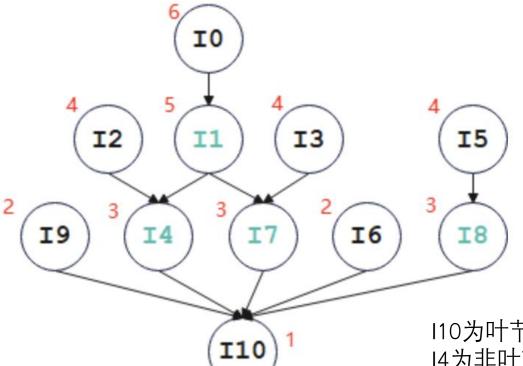


### □表调度算法示例

步骤二、计算指令节点优先级

x表示当前指令节点 y表示x的子节点 E表示 "true dependency" , 表示 "anti-dependency" (读局

$$priority(x) = egin{cases} latency(x) & ext{if x is a leaf} \\ max(latency(x) + max_{(x,y) \in E}(priority(y)), max_{(x,y) \in E'}(priority(y))) & ext{otherwise} \end{cases}$$



I10为叶节点,优先级为其latency,为1 I4为非叶节点,优先级为当前节点latency(2)+ 子节点的优先级,为3



### □表调度算法示例

步骤三、执行调度

选出延迟最大的指令序列是最简单的调度算法(暴力)可以通过添加其他度量标准进一步优化优先级计算方案

#### Cycle

IO	12				
I1	15				
13	18				
14	17				
16	19				
I10					

IO	12		
I1	13		
15	16		
14	17		
18	19		
110			

10:	a	_	т			
<b>I1:</b>	f	=	a	+	x	
<b>I2:</b>	b	=	7			
<b>I3:</b>	С	=	9			
<b>I4:</b>	g	=	f	+	b	
<b>I5:</b>	d	=	13	3		
<b>I6</b> :	е	=	19	9		
<b>I7:</b>	h	=	f	+	С	
<b>I8:</b>	j	=	d	+	У	
<b>I9</b> :	z	=	-1	L		
I10: JMP L1						

## 2025年春季学期《编译工程》



# 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 先进技术研究院、计算机科学与技术学院 2025年05月29日