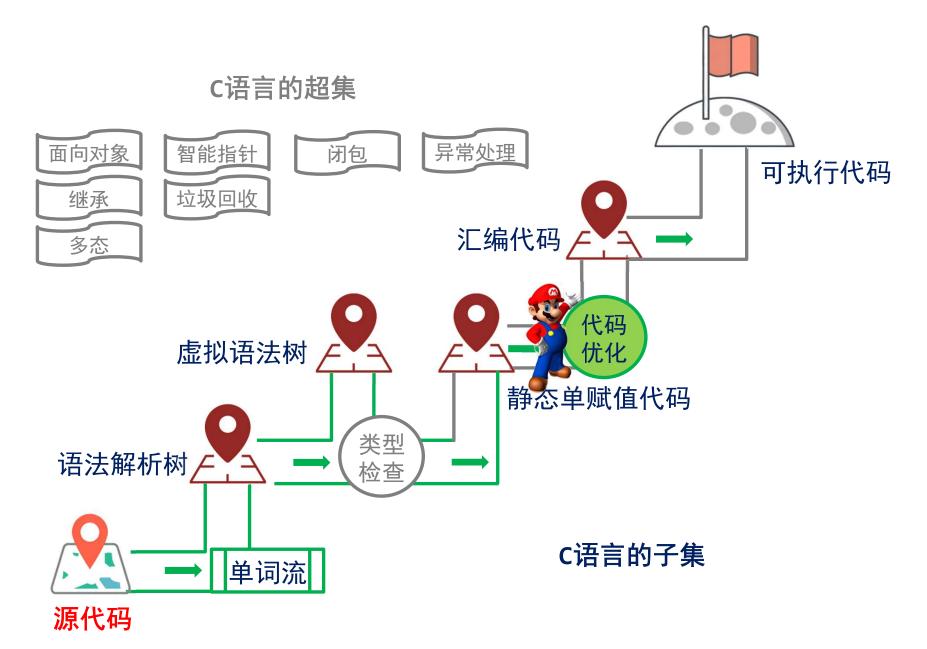
Lecture 6

代码优化和程序分析

徐辉 xuh@fudan.edu.cn



学习地图



大纲

- 一、代码优化问题
- 二、程序分析理论基础
- 三、数据流分析
- 四、指针分析

一、代码优化问题

LLVM的优化功能

```
#:opt -help
General options:

--00 - Optimization level 0. Similar to clang -00
--01 - Optimization level 1. Similar to clang -01
--02 - Optimization level 2. Similar to clang -02
--03 - Optimization level 3. Similar to clang -03
--0s - Like -02 with extra optimizations for size. Similar to clang -0s
--0z - Like -0s but reduces code size further. Similar to clang -0z
...
```

```
#:llvm-as < /dev/null | opt -O1 -disable-output -debug-pass=Arguments
Pass Arguments: -tti -tbaa -scoped-noalias -assumption-cache-tracker -
targetlibinfo -verify -ee-instrument -simplifycfg -domtree -sroa -early-cse -
lower-expect
...</pre>
```

LLVM的优化passes

LLVM's Analysis and Transform Passes

- Introduction
- Analysis Passes
 - o -aa-eval: Exhaustive Alias Analysis Precision Evaluator
 - o -basic-aa: Basic Alias Analysis (stateless AA impl)
 - o -basiceg: Basic CallGraph Construction
 - o -count-aa: Count Alias Analysis Query Responses
 - o -da: Dependence Analysis
 - o -debug-aa: AA use debugger
 - -domfrontier Dominance Frontier Construction
- · Transform Passes
 - o -adce: Aggressive Dead Code Elimination
 - o -always-inline: Inliner for always_inline functions
 - -argpromotion: Promote 'by reference' arguments to scalars
 - o -bb-vectorize: Basic-Block Vectorization
 - -block-placement: Profile Guided Basic Block Placement
 - o -break-crit-edges: Break critical edges in CFG
 - o -codegenprepare: Optimize for code generation
 - -constmerge: Merge Duplicate Global Constants
 - o -dce: Dead Code Elimination

https://llvm.org/docs/Passes.html

主要的优化点

- 函数优化
- 全局变量优化
- 无效代码优化
- 循环优化

函数优化

- 传参优化:
 - -argpromotion: argument promotion
 - 将函数参数的引用传递改为值传第
 - -deadargelim: dead argument elimination
 - 删除内部函数的无效参数
- 调用优化:
 - -inline: function inlining
 - -tailcallelim: tail call elimination
 - 将尾递归内联展开

全局变量优化

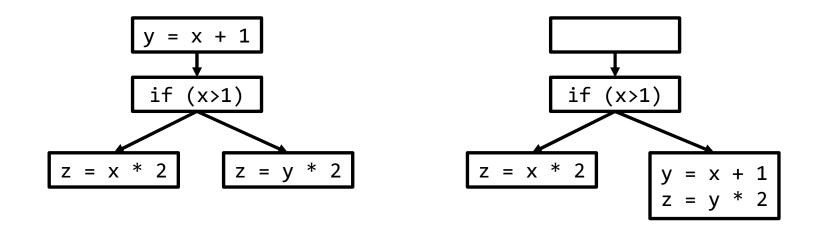
- -constmerge: Merge Duplicate Global Constants
 - 合并相同的全局常量数据,如字符串
- -globaldce: Dead Global Elimination
 - 分析使用到的全局变量,删除其余的
- -globalopt: Global Variable Optimizer
 - 将符合条件的全局变量替换为常量

常量优化

- -sccp: sparse conditional constant propagation
 - 分析变量是否为常量,如果是则替换为常量
- -ipsccp: interprocedural sparse conditional constant propagation

无效代码优化

- -dce: dead code elimination
 - •删除不可达代码;
- -deadtypeelim: dead type elimination
 - 删除无用类型定义
- -sink: code sinking
 - 将代码向后移动,避免无用计算



循环优化

- -loop-unroll: unroll loops
 - 循环展开
- -licm: Loop invariant code motion
 - 将循环内的代码移到循环外, 避免重复计算
- -loop-unswitch: unswitch loops
 - 将循环内的条件语句移到循环外

```
for (...)

A for (...)

if (lic)

A; B; C

B else

C for (...)

A; C
```

代码优化的核心问题和技术

- 核心问题:如何实现代码等价变换,提升代码效率。
- 核心技术: 程序分析
 - 数据流分析
 - 控制流分析

二、程序分析理论基础

程序分析难题

- 一般来讲,程序属性(program properties)是不可 计算的(undecidability)
 - 如: 一个变量的值是否为常量?
- 一个算法可以做到即可靠(sound)又完备(complete)吗?
 - 不能,或者不能保证该算法一定可以退出(terminate)
- 如何设计程序分析算法是一门艺术。

莱斯定理: Rice's Theorem

CLASSES OF RECURSIVELY ENUMERABLE SETS AND THEIR DECISION PROBLEMS(1)

BY H. G. RICE

"Any nontrivial property about the language recognized by a Turing Machine is undecidable."

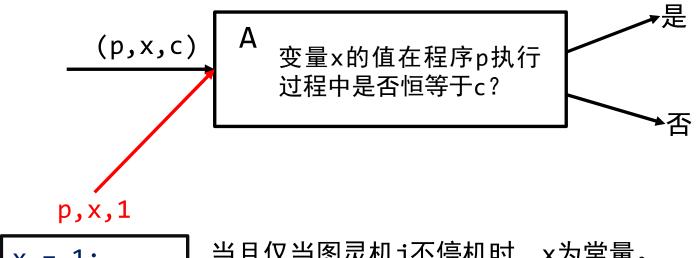
- Henry Gordon Rice, 1953

Revisit Chomsky Hierarchy

Class	Languages	Automaton	Rules	Word Problem	Example
type-0	recursively enumerable	Turing machine	no restriction	undecidable	Post's corresp. problem
type-1	context sensitive	linear-bounded TM	$\begin{array}{c} \alpha \to \gamma \\ \alpha \le \gamma \end{array}$	PSPACE- complete	$a^nb^nc^n$
type-2	context free	pushdown automaton	$A \to \gamma$	cubic	a^nb^n
type-3	regular	NFA / DFA	$A \to a \text{ or } A \to aB$	linear time	a^*b^*

证明方法1: 规约到图灵机停机问题

- 假设算法A可以分析任意程序p中的某个变量x的值是否 为常量,
- 设计一个程序p证明算法A不存在?

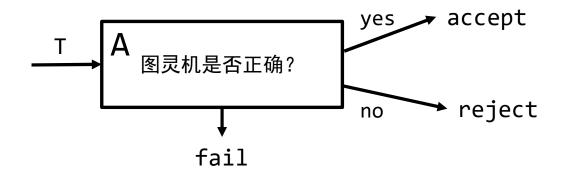


x = 1;if (TM(j))X++;

当且仅当图灵机j不停机时, x为常量。

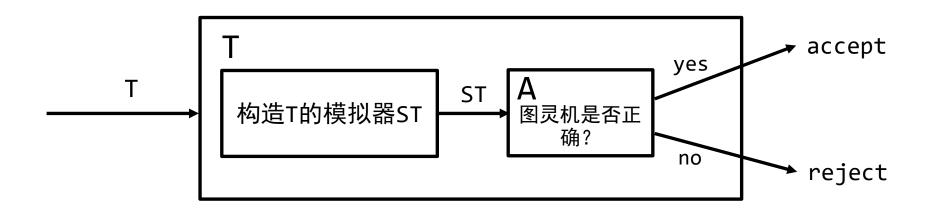
证明方法2: By Contradiction

- 假设算法A可以分析确定型图灵机T是否正确,输出accept或 reject,如果无法分析则认为是fail。
 - 假设图灵机T正确指的是进入accept或reject状态;
 - 图灵机T错误是进入了fail状态。
- 如何构造矛盾?
 - 构造T的模拟器ST(<|w|steps)
 - 如果T结束在accept,则ST进入fail;
 - 如果T结束在其它状态或未结束,则ST为accept或reject



证明方法2: By Contradiction

- 如果T的结果为accept,则ST没有结束在fail状态;根据构造方法,ST的模拟对象S此时不能为accept,矛盾。
- 如果T的结果为reject,则说明ST结束在fail状态;根据构造方法,ST的模拟对象T此时应为accept,矛盾。



三、数据流分析

数据流分析

- 数据流分析: 跟踪程序中的全部或一组变量的抽象值 (abstract values)。
- 数据流分析问题举例:
 - 零值分析: 变量x的取值可能为0吗?
 - 抽象值: {NZ, Z, MZ}
 - NZ: non-zero
 - Z: zero
 - MZ: maybe zero
 - 空指针分析: 指针x可能为空指针吗?

如何分析除数为0的问题?

- 定义转移函数(transfer function)
 - 有哪些运算符会影响变量取值?
 - +, -, *, /, %...
- 定义合并函数(Join function)
 - Join(Z, Z) => Z
 - Join(NZ, NZ) => NZ
 - Join(Z, NZ) => MZ
 - Join(MZ, *) => MZ

应用:分析除数y是否可能为0?

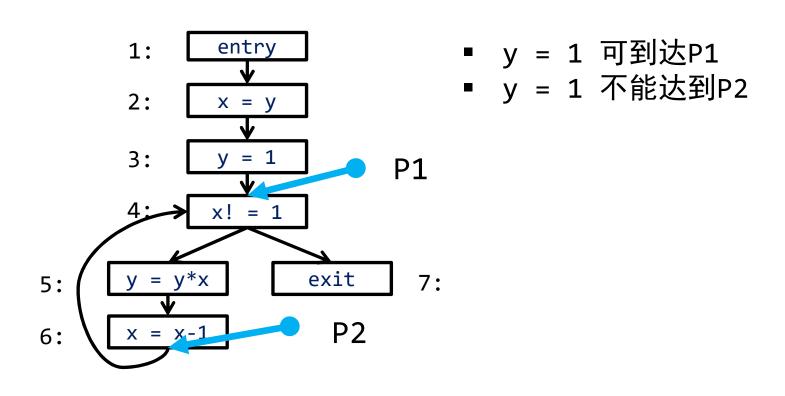
```
x = 10;
                            entry
                           x = 10
                                     x=NZ, y=?, z=?
z = 0;
                            y = x
while (y>-1){
                                     x=NZ, y=NZ, z=?
    x = x/y;
                            z = 0;
                                     x=NZ, y=NZ, z=Z
    y = y-1;
                           (y>-1)?
                                             exit
    z = 5;
                           x = x/y;
                                      x=NZ, y=NZ, z=Z x=NZ, y=MZ, z=MZ
                          y = y-1;
                                      x=NZ, y=MZ, z=Z x=NZ, y=MZ, z=MZ
                            z = 5;
                                      x=NZ, y=MZ, z=NZ x=NZ, y=MZ, z=MZ
```

数据流分析问题

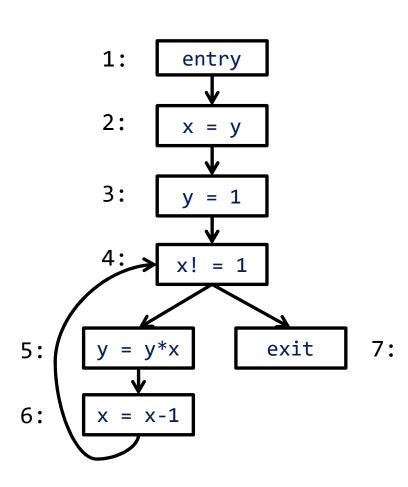
- 可达性分析: Reaching definition analysis
 - 可用于常量分析、查找未初始化的变量
- 繁忙表达式分析: Very busy expression analysis
 - 优化代码体积
- 可用表达式分析: Available expression analysis
 - 避免重复计算相同的表达式
- 活跃变量分析: Live variable analysis
 - 寄存器分配

可达性分析

为每一个程序点(program point)分析某一变量的某个定义/赋值语句是否可达。



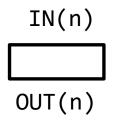
分析方法

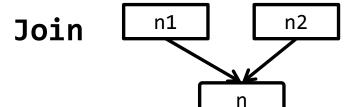


- 为每个节点分配一个编号
- 用IN(n)表示节点的入向属性集合。
- 用OUT(n)表示节点的出向属性集合。
- 遍历控制流图并应用Transfer和 Join函数计算每一个节点的IN(n) 和OUT(n)。
- 直到IN(n)和OUT(n)不再变化。

定义Transfer和Join函数

Transfer





$$OUT(n) = (IN(n) - KILL(n)) \cup Gen(n)$$

$$IN(n) = OUT(n1) \cup OUT(n2)$$

n:
$$cond=?$$
 $Gen(n) = \emptyset$ $KILL(n) = \emptyset$

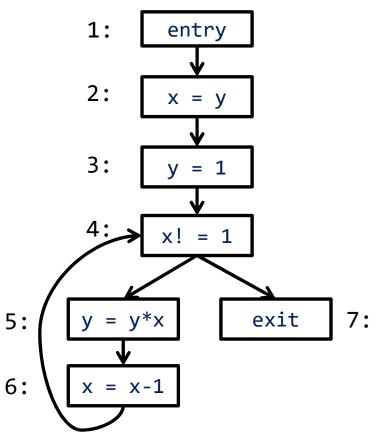
$$IN(n) = \bigcup_{n' \in predecessor(n)} OUT(n')$$

n:
$$x=a$$
 $Gen(n) = \{ < x, n > \}$ $KILL(n) = \{ < x, m > : m \neq n \}$

Chaotic Iteration

```
For (each node n):
    IN[n] = OUT[n] = Ø
OUT[entry] = {<v, ?>: v is a program variable}
Repeat:
    For(each node n):
        For(each n's predecessor p)
            IN[n] = IN[n] U OUT[p]
            OUT(n)=(IN[n]-KILL(n)) U Gen(n)
Until IN[n] and OUT[n] stops changing for all n
```

应用举例



<x, n>: 表示变量x在第n个节点被赋值

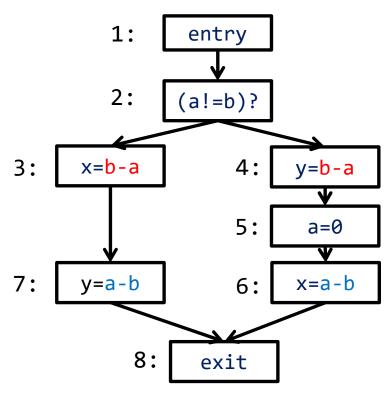
n	IN(n)	OUT(n)
1	-	{ <x,?><y,?>}</y,?></x,?>
2	{ <x,?><y,?>}</y,?></x,?>	{ <x,2><y,?>}</y,?></x,2>
3	{ <x,2><y,?>}</y,?></x,2>	{ <x,2><y,3>}</y,3></x,2>
4	$\{\langle x, 2 \rangle \langle y, 3 \rangle \langle x, 6 \rangle \langle y, 5 \rangle \}$	$\{\langle x, 2 \rangle \langle y, 3 \rangle \langle x, 6 \rangle \langle y, 5 \rangle \}$
5	$\{\langle x, 2 \rangle \langle y, 3 \rangle \langle x, 6 \rangle \langle y, 5 \rangle \}$	{ <x,2><y,5><x,6>}</x,6></y,5></x,2>
6	{ <x,2><y,5><x,6>}</x,6></y,5></x,2>	{ <x,6><y,5>}</y,5></x,6>
7	{ <x,2><y,3><x,6><y,5>}</y,5></x,6></y,3></x,2>	{ <x,2><y,3><x,6><y,5>}</y,5></x,6></y,3></x,2>

算法是否一定会终止?

- 可达定义分析的迭代算法一定会终止
 - Join和Transfer的两个函数是单调的(monotonic)
 - IN和OUT集合元素数目只会增加,不会减少。
 - IN集合OUT不可能无限扩大,最大是程序中所有定义语句的集合。
 - IN和OUT一定会在某一轮迭代后停止改变。

繁忙表达式分析

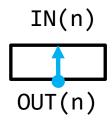
繁忙表达式:多条路径中都存在的公共表达式,且无论 走那条路径,该表达式在其操作数被重新赋值之前被执 行。



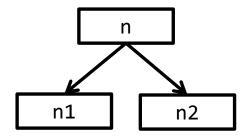
- b-a是繁忙表达式;
- a-b不是繁忙表达式

定义Transfer和Meet函数

Transfer



Meet



$$IN(n) = (OUT(n) - KILL(n)) \cup Gen(n)$$

$$Gen(n) = \emptyset$$

 $KILL(n) = \emptyset$

$$OUT(n) = IN(n1) \cap IN(n2)$$

$$Gen(n) = \{a\}$$

 $KILL(n) = \{expr \ e: e \ contains \ x\}$

$$OUT(n) = \bigcap_{n' \in successor(n)} IN(n')$$

Chaotic Iteration

```
For (each node n):

IN[n] = OUT[n] = set of all expressions in program

IN[exit] = Ø

Repeat:

For(each node n):

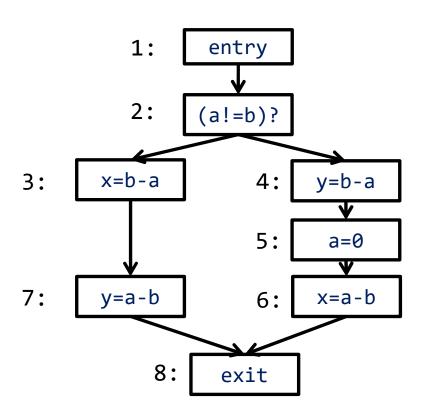
For(each n's successor s):

OUT[n] = OUT[n] \( \n \) IN[s]

IN[n] = (OUT[n] - KILL(n)) \( \n \) Gen(n)

Until IN[n] and OUT[n] stops changing for all n
```

练习

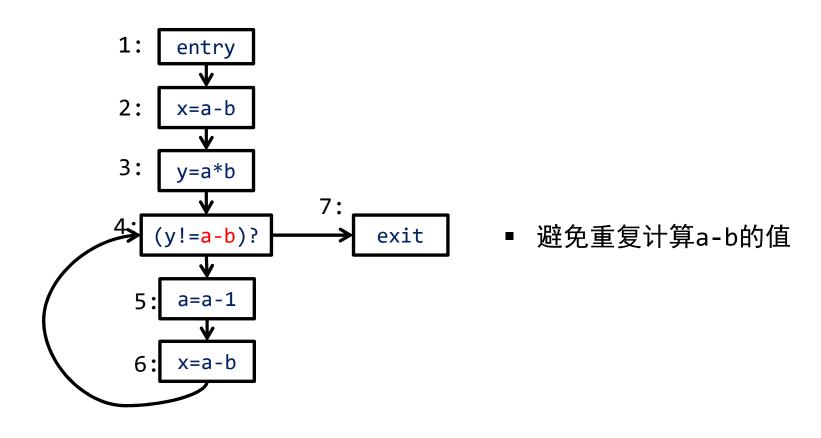


假设所有的节点都初始化为可用表达式集合: {a-b, b-a}

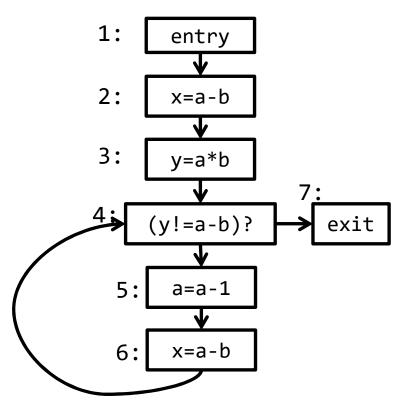
n	IN(n)	OUT(n)
1	-	{b-a}
2	{b-a}	{b-a}
3	{a-b, b-a}	{a-b}
4	{b-a}	Ø
5	Ø	{a-b}
6	{a-b}	Ø
7	{a-b}	Ø
8	Ø	_

可用表达式分析

 可用表达式:无论走那条路径,该表达式的操作数都未 重新赋值,避免重复计算表达式的值。



练习

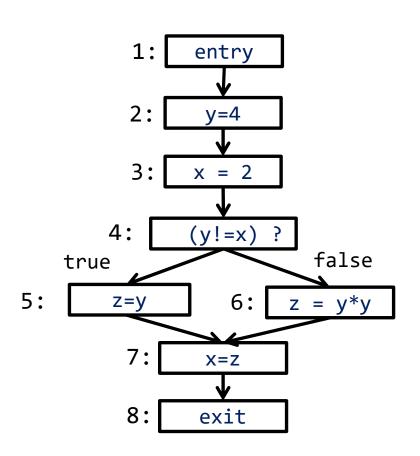


前向分析

n	IN[n]	OUT[n]
1		Ø
2	Ø	{a-b}
3	{a-b}	{a-b, a*b}
4	{a-b, a*b}	{a-b, a*b}
5	{a-b, a*b}	Ø
6	Ø	{a-b}
7	{a-b, a*b}	

活跃变量分析

• 活跃变量: 一个变量在被重新赋值前被使用(def-use)。

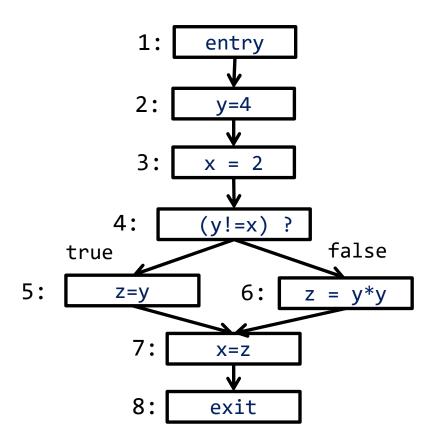


x: 3-4-5-6

■ y: 2-3-4-5-6

■ z: 5-6-7

练习



后向分析

n	IN[n]	OUT[n]
1		Ø
2	Ø	{y}
3	{y}	{x,y}
4	{x,y}	{y}
5	{y}	{z}
6	{y}	{z}
7	{z}	Ø
8	Ø	

数据流分析方法

可达性分析

繁忙表达式分析

```
[n] = (OUT [n] - KILL[n]) \cup GEN[n]
  [n] =
                         [n']
                   IN
   n'∈
                (n)
         succ.
                = U (may) or n (must)
= IN or OUT
                = predecessors or successors
```

可用表达式分析

```
[n] = (IN [n] - KILL[n]) \cup GEN[n]
  [n] = 
                         [n']
                  OUT
   n'∈
                (n)
         pred.
                = U (may) or n (must)
= IN or OUT
                = predecessors or successors
```

活跃变量分析

```
[n] = ( OUT [n] - KILL[n]) \cup GEN[n]
  [n] =
                         [n']
         U
                    IN
   n'∈
                |(n)|
         succ.
                = U (may) or n (must)
= IN or OUT
                = predecessors or successors
```

数据流分析任务总结

	May Analysis (U)	Must Analysis (∩)
前向分析	可达性分析	可用表达式分析
后向分析	活跃变量分析	繁忙表达式分析

- 可达定义分析
- 繁忙表达式分析
- 可用表达式分析
- 活跃变量分析

四、指针分析

指针分析问题

- 指针别名(Pointer alias)分析:判断两个指针是 否在某一时刻指向同一内存地址。
- 指针指向(Points-to)分析:分析指针指向的内存地 址,分析结果可用于指针别名分析。

```
Circle x = new Circle();
x.radius = 1;
y = x.radius;
assert(y == 1)
```

```
Circle x = new Circle();
Circle z = ?
x.radius = 1;
z.radius = 2;
y = x.radius;
assert(y == 1)
```

别名确定性

- May Alias
 - 如果两个指针是may alias, 那么它们可能存在别名关系;
 - 反之则一定不存在别名关系(must-not alias)。
- Must Alias:
 - 如果两个指针是must alias, 那么它们一定存在别名关系。
- 哪一个问题更容易? 哪一种分析更有用?

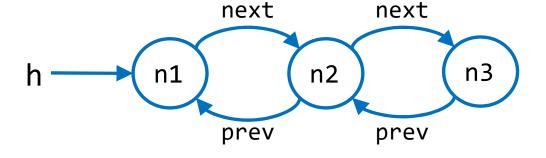
指针分析的用途

- 编译器优化(保守策略)
 - 常量传播(constant propagation)
 - 下列代码中x是常量吗?
 - 如果*p和x一定不是alias,则是;
 - 如果*p和x一定是alias,则否;
 - 如果*p和x可能是alias,则否。
 - 无效代码删除 (dead code elimination)

• • • •

为什么指针分析很难

```
class Node {
  int data;
  Node next, prev;
Node h = null;
for (...) {
    Node v = new Node();
    if (h != null) {
        v.next = h;
        h.prev = v;
    h = v;
```



```
h.data
h.next.prev.data
h.next.next.prev.data
h.next.prev.next.prev.data
...
```

需要近似分析

- 一般来讲,指针分析问题是undecidable的问题
 - 需在soundness、completeness和termination中取舍
- 通常选择保留soundness、牺牲completeness
 - 造成false positives
 - 不会有false negatives
 - 无论程序如何运行

```
Circle x = new Circle();
Circle z = ?
x.radius = 1;
z.radius = 2;
y = x.radius;
assert(y == 1)
```

哪些操作可能造成Alias?

- 指针
- 函数调用传参(指针、引用)
- 数组索引

```
int *p, i;
p = &i;
```

```
void foo(Object a, Object b) { ... }
foo(x,x); // a和b在函数foo中是alias
```

```
int i,j,a[100];
i = j; // a[i] and a[j] alias
```

指针分析建模方法

- 不同分析方法实际精度存在一定区别, 主要体现在
 - Flow-sensitivity: 是否考虑代码执行顺序
 - Flow sensitive: 计算每一个程序点的指针指向;
 - Flow insensitive: 计算任意程序点可能的指向。
 - Path-sensitivity: 是否考虑控制流
 - Path sensitive:分析过程只考虑单条特定控制流;
 - Path insensitive: 分析过程不区分控制流;
 - Context-sensitivity: 是否考虑函数调用
 - Context sensitive: 支持跨函数调用分析;
 - Context insensitive: 以函数为分析边界。
 - 如何对堆内存进行抽象
 - 以内存分配(malloc、new)为内存单元
 - 以每种类型为内存单元(粗粒度)

指针分析算法

- Andersen-style Analyses
- Steensgaard-style Analyses

指针分析表示方法

- 别名对: alias pairs
 - 如*p和*q、x和*p、x和*q
- 等价集合: equivalence sets
 - •如{*p, x, *q}
- 指针指向: point-to
 - $p \rightarrow x$, $q \rightarrow x$

```
int x;
p = &x;
q = p;
```

Andersen-style指针分析思路

- 将指针赋值视作子集约束
- 通过约束表示和传递指针指向信息
- Flow-insensitive
 - 不考虑语句顺序
- Context-insensitive
 - 与函数如何被调用无关
- 主要步骤
 - 1) 将指针指向关系映射为子集约束;
 - 2) 初始化约束图;
 - 3) 计算传递闭包更新约束关系。

提取约束关系

约束类型	赋值语句	约束	含义
Base	a = &b	$a\supseteq\{b\}$	$loc(b) \in pts(a)$
Simple	a = b	$a \supseteq b$	$pts(a) \supseteq pts(b)$
Complex	a = *b	$a \supseteq * b$	$\forall v \in pts(b), pts(a) \supseteq pts(v)$
Complex	*a = b	$* a \supseteq b$	$\forall v \in pts(a), pts(v) \supseteq pts(b)$

初始化约束图

- 约束图
 - 点表示变量的指针指向;
 - 边表示特定约束关系;
- 初始化
 - 包含关系: 箭头
 - 指针指向: {}

赋值语句	约束	含义	边
a = &b	$a \supseteq \{b\}$	$loc(b) \in pts(a)$	no edge
a = b	$a \supseteq b$	$pts(a) \supseteq pts(b)$	b->a
a = *b	$a \supseteq * b$	$\forall v \in pts(b), pts(a) \supseteq pts(v)$	no edge
*a = b	$*a \supseteq b$	$\forall v \in pts(a), pts(v) \supseteq pts(b)$	no edge

p ⊇ {a}	р —	→ S	
q ⊇ {b}	{a}	{a}	
*p ⊇ q			
r ⊇ {c}	r	а	t
s ⊇ p	{c}		
t ⊇ *p		_	
*s ⊇ r	q	b	С
	{b}		

更新约束关系: Worklist算法

```
假设约束图已经初始化

Let W = { v | pts(v) ≠Ø } (所有指向集合非空的节点)

While W not empty

v ← select from W

for each a ∈ pts(v) do

for each constraint p ⊇*v

add edge a→p, and add a to W if edge is new

for each constraint *v ⊇ q

add edge q→a, and add q to W if edge is new

for each edge v→q do

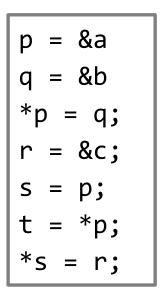
pts(q) = pts(q) ∪ pts(v), and add q to W if pts(q) changed
```

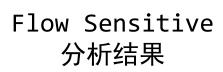
更新约束关系

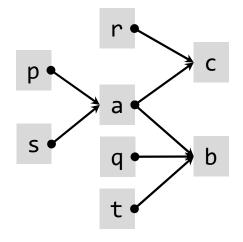
```
for each a \in pts(v) do
    p \supseteq \{a\}
                    for each constraint p ⊇*v
    q \supseteq \{b\}
                      add edge a→p, and add a to W if edge is new
    *p ⊇ q
                    for each constraint *v ⊇ q
    r \supseteq \{c\}
                      add edge q→a, and add q to W if edge is new
    s \supseteq p
                  for each edge v→q do
   t ⊇ *p
                    pts(q) = pts(q) \cup pts(v), and add q to W if pts(q) changed
    *s ⊇ r
Step 1: Worklist: {p, s, r, q}
                                               Step 2: Worklist: {s, r, q, a, t}
{a}
            {a}
                                               {a}
                                                           {a}
            {b}
 {c}
                                                           {b, c} {b, c}
                                               {c}
           b
                                                          b
 {b}
                                                {b}
Result Worklist: {p, s, r, q, a, t}
                                               Result Worklist: {s, r, q, a, t}
```

精确性和算法复杂度

- 分析粒度较粗, 相比flow sensitive存在误报。
 - *t和c不应为alias
- 复杂度O(n³), n是约束图的节点数。





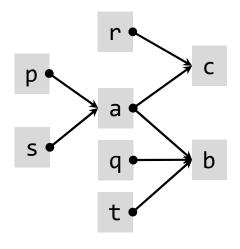


Andersen算法结果

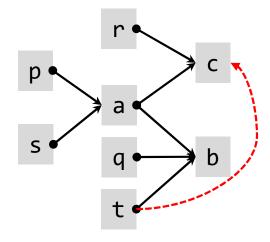
如何进一步优化性能?

- Andersen-style: 每个变量可以是任意变量的alias
 - 0(n²)空间
- 降低每个变量使用的空间(边数)?可以牺牲一些精度。
- 只有一条出边:将每个变量关联到一个abstract location
 - 如果*x和*y如果是alias, x和y指向同一个abstract location
 - 接近线性复杂度 $O(n * \alpha(n))$

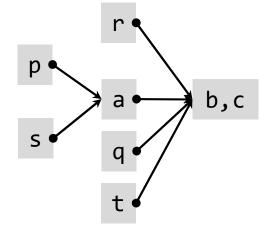
Flow Sensitive 分析结果



Andersen-style 分析结果



Steensgaard-style 分析结果



精度损失: a = &b, a = &c, b和c不应是alias

Steensgaard-Style分析思路

- 使用等价约束(equality constraints)而非子集约束;
- 基于并查集的方法,如果x=y,则x和y联通
- 接近线性复杂度 $O(n * \alpha(n))$, 粒度比Andersen-style更粗

约束类型	赋值语句	约束	含义	注释
Base	a = &b	$a \subseteq \{b\}$	$loc(b) \subseteq pts(a)$	Steensgaard
		$a = \{b\}$	loc(b) = pts(a)	简化版(便于理解)
Simple	a = b	a = b	pts(a) = pts(b)	
Complex	a = *b	a = *b	$\forall v \in pts(b), pts(a) = pts(v)$	
Complex	*a = b	*a = b	$\forall v \in pts(a), pts(v) = pts(b)$	

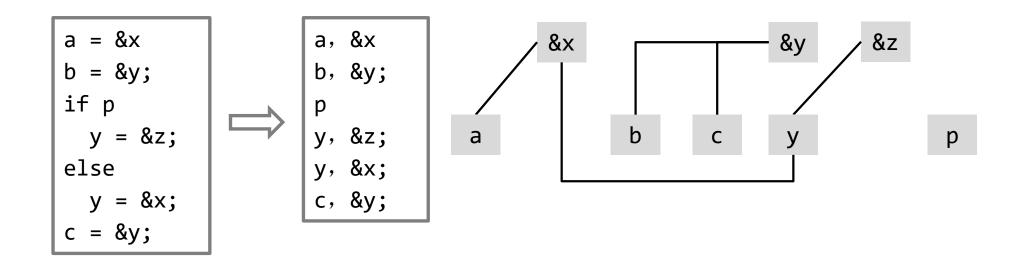
简化版的问题: a = &c, b = &c, a nb不应是a lias

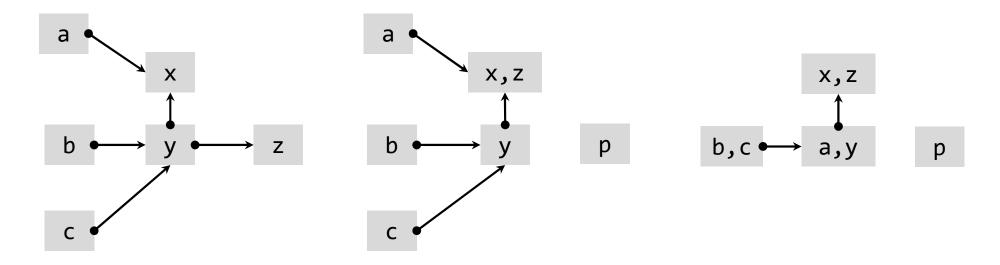
并查集算法(简化版)

- 维护不存在相交关系的集合,支持查找和联合两种操
 - Find(x): 返回包含变量x的集合
 - Union(x, y): 联合包含x和y的两个集合

```
while(getPair()!=NULL){
   [p,q] = readPair(p,q);
   pset = find(p);
   qset = find(q);
   if(pset == qset)
      continue;
   else union(p,q);
}
```

示例





Andersen

Steensgaard

纯并查集(简化版)

Andersen vs Steensgaard

- 都是flow-insensitive、context-insensitive
- 不同点在于points-to集合的构造思路
 - Andersen-style:
 - 基于子集关系的
 - 每个节点对应一个变量
 - 每个节点有多条出边
 - 比较精准但效率不高
 - Steensgaard-style:
 - 基于等价关系的
 - 每个节点对应多个变量
 - 每个节点只有一条出边
 - 比较快但精准度有限

Flow-insensitive分析的缺陷

- 相对流敏感算法分析结果不够精准,可用性较差
 - 代码优化
 - 漏洞检测
- 如何进行流敏感、路径敏感的指针分析?
 - 维护每个program point的alias关系?

```
int a = 1;
int b = 2;
int c = 3;

int x = &a;
doSth();
x = &b;
if(x == &c)//恒为假
    doSth();
if(x == &a)//恒为假
    doSth(x)
```

```
int* a = malloc(10);
int* b = malloc(10);

int* x = a;
doSth();
x = b;
free(a)//a和x不是alias
free(x)
```

五、数据流分析进阶

回到常量分析问题

• 下列哪个程序会使基于lattice的常量检测算法失准?

```
x = 1;
if (x==2)
x = 3;
x是否为常量?
```

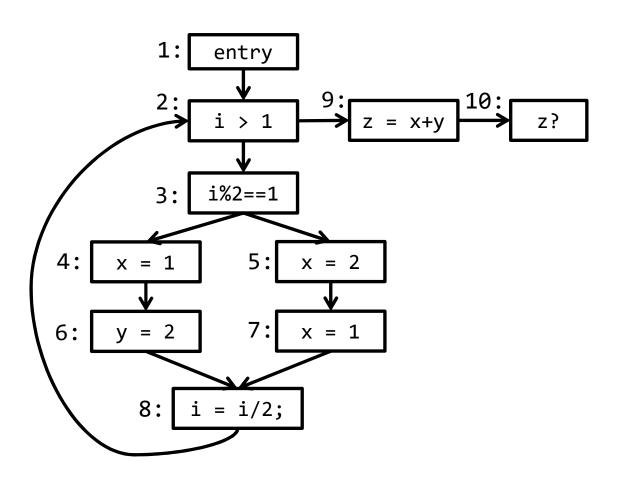
```
if (p)
    x = 1;
else
    x = -1;
y = x*x;
y是否为常量?
```

```
if (p)
    x = 1;
else
    x = 2;
if (p)
    y = x+2;
else
    y = x+1;
y是否为常量?
```

Meet/Join Over All Passes

- 一个program point的属性信息是由每一条到达该点的路径分别计算得到的。
- 主要挑战: 循环导致路径数是无限的

```
while (i>1) {
   if (i%2==1){
      x = 1;
      y = 2;
   } else {
      x = 2;
      y = 1;
   }
   i = i/2;
}
z = x+y;
z是否为常量?
```



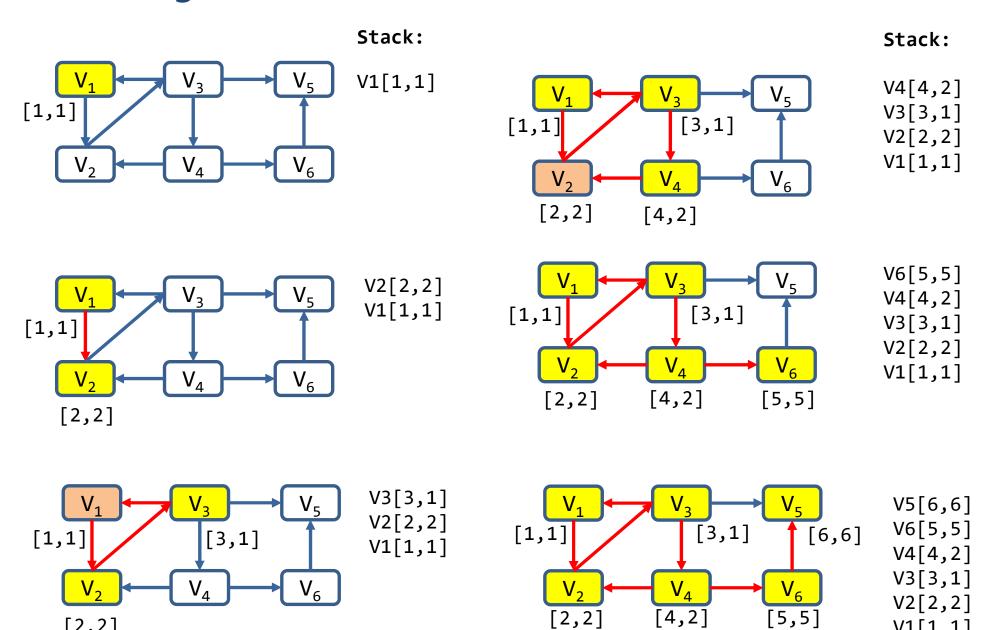
是否可以缩环?

- 是否可以基于强联通分量缩环?
 - 检测强联通分量: Tarjan算法

```
DFSVisit(v)
{
   N[v] = c; //记录每个节点的到达时间
   L[v] = c; //记录下一跳的最早到达时间
   C++;
   push v onto the stack;
   for each w in OUT(v) {
       if N[w] == UNDEFINED {
          DFSVisit(w);
           L[v] = min(L[v], L[w]);
       } else if w is on the stack {
           L[v] = min(L[v], N[w]);
   if L[v] == N[v] { //找到强联通分量
       pop vertices off stack down to v;
```

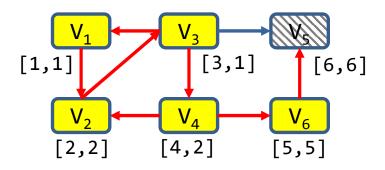
Tarjan算法找SCC: DFS

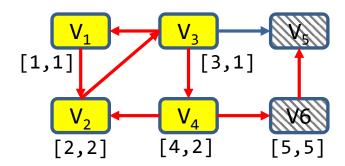
[2,2]

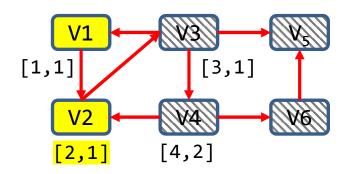


V1[1,1]

通过Tarjan算法找SCC







Stack:	SCC:
--------	------

V5[6,6]	{V5]
V6[5,5]	
V4[4,2]	
V3[3,1]	
V2[2,2]	
V1[1,1]	

<mark>V6[5,5]</mark>	{V5}
V4[4,2]	{V6}
V3[3,1]	
V2[2,2]	
V1[1,1]	

min(L[v],	L[w]);	
V2[2,1]		{V5}
V1[1,1]		{V6}
· - [- <i>j</i> -]		{4,3,2,1}

课后阅读

- 《编译原理(第2版)》
 - 第9章: Machine Independent Optimizations
- 《编译器设计(第2版)》
 - 第8章: 优化简介
 - 第9章: 数据流分析
 - 第10章: 标量优化

参考资料

- B.Kam and J.D.Ullman,, Monotone data flow analysis frameworks. Acta informatica, 1977.
- [Andersen'94] Andersen, Lars Ole. "Program analysis and specialization for the C programming language." PhD diss., University of Cophenhagen, 1994.
- Steensgaard, Bjarne. "Points-to analysis in almost linear time." Proceedings of the 23rd ACM SIGPLAN-SIGACT symposium on Principles of programming languages. ACM, 1996.
- [Hind'01] Michael Hind, Pointer analysis: Haven't we solved this problem yet?. In *Proc. of the 2001 ACM SIGPLAN-SIGSOFT workshop on program analysis for software tools and engineering*, 2001.
- Whaley, John, and Monica S. Lam. "Cloning-based context-sensitive pointer alias analysis using binary decision diagrams." ACM SIGPLAN Notices 39.6 (2004): 131-144.
- Hardekopf, Ben, and Calvin Lin. "The ant and the grasshopper: fast and accurate pointer analysis for millions of lines of code." ACM SIGPLAN Notices. Vol. 42. No. 6. ACM, 2007.
- Bravenboer, Martin, and Yannis Smaragdakis. "Strictly declarative specification of sophisticated points-to analyses." ACM SIGPLAN Notices. Vol. 44. No. 10. ACM, 2009.
- http://web-static-aws.seas.harvard.edu/courses/cs252/2011sp/slides/Lec06-PointerAnalysis.pdf.
- https://www.cs.cmu.edu/afs/cs/academic/class/15745-s16/www/lectures/L6-Foundations-of-Dataflow.pdf