

# 一种基于 GCC 的 VLIW 编译器指令调度算法

赵贤鹏 李增智 宋涛 袁飞 冯元 屈科文

(西安交通大学计算机系系统结构与网络研究所 西安 710049)

**摘要:** 指令调度是编译优化过程中的重要技术。对于 VLIW 机器来讲,由于机器性能与编译器的设计和实现有很大的关系,指令调度就显得尤为重要。指令调度是在保证语义正确的前提下,改变指令执行的顺序,以提高指令级并行的程度。文章在一个 DSP 芯片 C 编译器上的工作基础上,介绍了一种行之有效的指令调度算法,并分析了算法的正确性。

**关键词:** 指令调度,指令级并行(ILP),VLIW,DAG 图

中图分类号:TP311

文献标识码:A

文章编号:1000-7180(2004)01-0062-03

## Scheduling Algorithm Used in a VLIW Compiler Based on GCC

ZHAO Xian-peng LI Zeng-zhi SONG Tao YUAN Fei FENG Yuan QU Ke-wen

(The Institute of Computer Architecture and Network of Xi'an Jiaotong University, Xi'an 710049 China)

**Abstract:** Instruction scheduling is a very important technology during the procedure of compiler optimization. It is especially important to VLIW architecture as for the performance of the machine has something to do with the design and realization of the compiler. To change the execution order of instructions, enchain ILP furthest, will achieve higher performance on the basis of ensuring correctness. This paper mainly discusses a useful scheduling algorithm and its correctness based on the work on a DSP C compiler.

**Key words:** Instruction scheduling, ILP, VLIW, DAG Graph

### 1 引言

根据软硬件分工的不同,计算机的体系结构可以分为以下几类:

**串行结构:** 程序不需要明确指出任何并行信息,所有指令依赖关系的判断和调度工作由硬件完成,这大大增加了硬件设计的复杂度,同时也限制了指令级并行度的进一步提高。超标量机器是这种体系结构的代表,从某种程度上讲,向量机也具有以上特征。

**独立结构:** 硬件不提供互锁机制,完全依赖编译器静态的分析程序中指令的依赖关系并制定执行顺序,这类结构的典型就是 VLIW (Very Long Instruction Word, 超长指令字),它把传统上由硬件实现或部分实现的功能完全交给软件实现,因此简化了硬件的设计,使机器能达到较高的并行性能。

**相关结构:** 由程序员或编译器发现并指出可执行程序操作中存在的依赖关系,而硬件根据这些信息实时地调度执行。这是串行结构和独立结构之间的一个折衷方式,典型的代表是数据流机。

VLIW 机器在单个机器周期中同时发射并执行多个操作,从而提高机器的指令并行度,可以更大

程度上利用硬件资源,提高 VLIW 机器的效率。

### 2 问题分析

VLIW 指的是一种指令集设计思想和技术,它利用编译器把若干简单的、相互之间无依赖的操作压缩到一个长的指令字中。VLIW 体系结构是将水平微码和超标量处理两种普遍采用的概念相结合的产物。从指令系统上讲,VLIW 的机器指令具有较长的机器指令字,机器指令字具有固定的格式,每条指令字中包含这一个或多个独立的字段,字段中的操作码被送往不同的功能部件;从机器结构上讲,VLIW 的机器内部提供多个可以并发的功能部件,所有功能部件共享使用大型寄存器堆,CPU 在一个时钟周期内可以发射多条指令。VLIW 采用静态指令调度技术,其流水线是非保护的,没有用于防止资源冲突和隐藏流水线延时的硬件和互锁机制,完全依赖编译器静态的分析程序中指令的依赖关系,来决定指令是否可并行执行以及执行顺序。

在 VLIW 结构中,程序中所包含的 ILP 在编译阶段就能被发现和利用,通过对软件的设定,可以在更大的范围内搜索可以利用的 ILP,这样比由硬件在运行时进行检查和调度更有效;VLIW 中指令

的并行操作由编译器显式指定,这样就可以确保同一时间并行执行的操作不会超过机器提供的并行资源限度,这也就简化了指令译码和控制逻辑;这使得 VLIW 支持更高的 ILP,具有更好的并行性能。同样,VLIW 结构也存在明显的缺陷:VLIW 机器提供了超长指令字资源,但由于 VLIW 指令的格式固定或算子依赖等原因,VLIW 指令字可能会包含未用的域,从而导致代码空间和执行速度上的双重损失;由于算子之间的并行关系和执行顺序是由优化编译器静态指定的。因此,VLIW 的性能发挥很大程度上要依赖于编译器的设计和实现。

应用广泛的 GCC (GNU Compiler Collection)是支持多语言、多目标机编译系统中最具有代表性的一个,GCC 具有清晰的前端语法树结构、高度概括的抽象机中间语言、简洁有力的后端机器描述和开放式的整体结构,为实现多语言开发、多平台移植提供了有力的支持。从整体上讲,GCC 由语言预处理器和编译器 CCI 两部分构成,编译结束后,再利用汇编器 GAS 和链接器 LD 生成二进制形式的可执行程序或函数库。为了实现对多语言和多平台的支持。图 1 是 GCC 的工作流程。

通过对 GCC 编译器的分析,可以发现,由于 GCC 支持多语言、多平台的特性,GCC 对于特定体系结构的优化的支持并不充分,因此可以将 VLIW 机器上的优化编译分为两个层次,第一步是由 CCI 在 RTL 一级进行优化,生成优化后的汇编代码,然后再以该汇编代码为输入,根据硬件信息进行体系结构相关的优化,最后由汇编器生成可执行程序。

指令调度是开发目标机指令级并行性提供其性能的核心问题。所谓指令调度就是从顺序程序中识别出指令级可并行的成分,并利用这些可并行性合理安排指令的执行顺序,以达到最大限度的发挥目标机所提供的处理能力的目的。指令调度决定操作执行的相对顺序,各操作的具体执行时间及使用哪些硬件资源等等。下面将介绍在实际工作中用到的一种有效的指令调度算法。

### 3 相关概念

基本块的 DAG 图  $G=\langle V, A \rangle$ ,若  $(v1, v2) \in A$ ,那么弧  $(v1, v2)$  的权值  $w(v1, v2)$  表示指令  $v2$  必须至少在指令  $v1$  执行完  $w(v1, v2)$  个周期后才能被执行。对于  $G=(V, A)$  中的任何一个顶点  $v \in V$ ,  $v$  的直接前驱顶点集合为  $\{n | n \in V \text{ 且 } (n, v) \in A\}$ ,记为  $prev(v)$ 。对于  $G=(V, A)$  中的任一顶点  $v \in V$ ,  $v$  的直接后继顶点

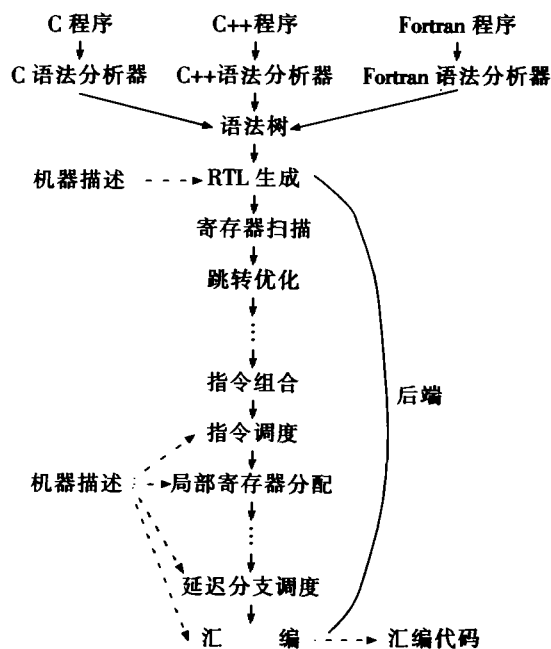


图 1 GCC 工作流程图

集合为  $\{n | n \in V \text{ 且 } (v, n) \in A\}$ ,记为  $succ(v)$ 。对于任何的  $v \in V$ ,顶点  $v$  的引入次数  $in(v)=|\{j | j \in V \text{ 并且 } (j, v) \in A\}|$ ,即顶点的引入弧的条数。

基本块的 DAG 图具有以下特性:

(1)  $G$  中至少由一个顶点的引入次数为 0,显然,基本块的第一条指令不依赖于基本块中的任何指令。所有引入次数为 0 的顶点组成集合称为  $root$ ,  $root$  一定不是空集。

(2) 若两个顶点  $v1, v2$  有相同的直接前驱顶点集并且  $v1, v2$  之间没有弧,则表示  $v1, v2$  之间没有依赖关系,可以按照任何次序执行。

(3) 若基本块的指令序列为  $I_1, I_2, \dots, I_n$ ,则对任意的  $1 \leq k < j \leq n$ ,  $G$  中不存在弧  $(I_j, I_k)$ ,即指令  $I_k$  不可能在指令  $I_j$  执行完后执行。

### 4 算法描述

该算法以 GCC 优化方式输出的汇编代码为输入进行优化。首先对输入的汇编代码扫描并进行语法分析,划分基本块,针对每个基本块进行调度和优化。由于 DAG 图可以很好地描述指令之间的依赖关系,因此用 DAG 图描述基本块中指令间的依赖关系。在算法开始前用  $schedule$  表示待调度的指令,算法完成后,  $schedule$  中存放的就是调度后的指令序列,可以根据此时  $schedule$  中的指令顺序来选择指令执行;用一个数组  $starttime[]$  来记录序列中每个指令可以开始执行的时间,如果

schedule中的两条指令  $i$  和  $j$  有  $\text{starttime}[j] > \text{starttime}[i] + 1$ , 那么需要在  $i$  和  $j$  中插入  $\text{starttime}[j] - \text{starttime}[i] - 1$  个空操作。用一个 buffer 来存储中间结果。对算法的描述如下:

- (1) Schedule schedule = 空序列;
- (2) Schedule buffer;
- (3) 对基本块的 DAG 图进行遍历, 为每个顶点建立它的直接后继顶点集合;
- (4) 将  $\text{starttime}[]$  数组初始化为 0;
- (5) 找出该 DAG 图中的 root 集合, 将 root 中的所有顶点放入 buffer 中;
- (6) while(buffer 不为空);
- (7) 将 buffer 中的顶点按其直接后继顶点可以开始的最小时间从大到小排序;
- (8) 对 buffer 中的每个顶点  $i$ ;
- (9) 将  $i$  从 buffer 中删除并将其放入 schedule 中;
- (10) 将  $i$  的每一个直接后继顶点  $j$  的  $\text{in}(j)$  减 1;
- (11) 对于  $j$ , 它可以开始执行的时间为:  
 $\text{starttime}[j] = \max\{\text{starttime}[j], \text{starttime}[i] + w(i, j)\};$
- (12) 如果  $j$  的  $\text{in}(j) = 0$ , 那么就可以将  $j$  加入到 buffer 中。

## 5 算法正确性分析

对上述算法的正确性的证明如下:

设基本块的 DAG 图为  $G = \langle V, A \rangle$ , 因为  $V$  是一个有限集, 并且算法对每个顶点最多遍历一次, 所以算法一定会在有限的时间内结束。要保证算法的正确性, 就是要保证以下两个问题:

- (1) 调度过后, 所有的指令都被调度;
- (2) 调度过后, 相互之间有依赖关系的指令的执行顺序正确。

假定算法执行完后未被调度的顶点组成集合  $U \neq \Phi$ , 则已经调度的集合为  $V - U$ , 且  $U$  和  $V - U$  一定是有限集。显然  $U$  中所有的顶点一定不在 root 中。若算法在将一个顶点  $i$  放入到  $V - U$  中, 同时将  $i$  的输出弧从  $G$  中去掉。这样, 算法执行完后将分成两个子图:  $U$  和  $V - U$ , 而且两个子图间不存在边。对于任意顶点  $u \in U$ , 有  $\text{in}(u) \neq 0$ , 否则根据算法的 12, 8 和 9 行, 该顶点一定会被加入到  $V - U$  中。设  $U$  中的顶点在原指令序列中为  $u_1, u_2, \dots, u_k$ , 因为  $\text{in}(u_i) \neq 0$ , 所以必存在弧  $(u_j, u_i)$ , 这与基本块 DAG 图特性 (3) 矛盾。所以  $U = \Phi$ , 算法执行结束后, 基本块中所有的指令都被调度。第一个问题得证。

若基本块中的指令  $i$  和  $j$  存在依赖关系,  $i \in V$ ,  $j \in V$  且  $(j, i) \in A$ , 设权值为  $w(j, i)$ , 这样指令  $i$  和  $j$  在执行时应满足如下条件:

- (1) 指令  $i$  在指令  $j$  的后面;
- (2)  $\text{starttime}[i] \geq \text{starttime}[j] + w(j, i)$ 。

即指令  $i$  至少应该在指令  $j$  执行完  $w(j, i)$  个周期后才能执行。根据算法的 (10), (11) 行有:  $\text{starttime}[i] = \max\{\text{starttime}[i], \text{starttime}[p] + w(p, i)\}$ , 其中  $p$  为  $\text{prev}(i)$  中的任意一个元素, 所以条件 (2) 成立。若  $j$  为 root 中的一个元素, 存在边  $(j, i)$ , 因此  $i$  一定不在 root 中, 根据算法的 5, 6, 9 行, 可以得出  $j$  先被放入 schedule 中, 条件 (1) 成立。否则, 若  $j$  不在 root 中, 根据算法的 12 行, 指令  $i$  若被调度,  $i$  的引入次数必须为 0, 又因为根据算法 8 行和 10 行, 若  $i$  的引入次数为 0, 则  $i$  所有前驱顶点都已经被调度, 因为  $j$  是  $i$  的前驱顶点, 所以  $j$  已经被调度, 条件 (1) 也满足。第二个问题也得证。

综上所述, 该调度算法是正确的。

## 6 结束语

GNU 的 GCC 提供了多平台支持, 但是对于特定机器的支持不足, 本文以实际工作为基础, 提出了一种针对 DSP 芯片 VP6 (Vision Processor) 的指令调度算法。该算法是正确的, 有效的, 并且比较容易实现。该算法与 GCC 结合, 可以得到效率较高的汇编代码。对于其他的 VLIW 的 CPU, 该算法也具有一定的适应性。

## 参考文献

- [1] Richard Stallman. Linux online document GCC info.
- [2] Wen-mei W Hwu. Compiler Technology for Future Microprocessors Proc. IEEE[C]. In, Center for Reliable and High-Performance computing, University of Illinois, 1995.
- [3] 张嗣元, 晏海华, 王雷. 基于 VLIW 的机器相关优化编译技术研究. 计算机工程与应用, 2003, 2.
- [4] 陆伯鹰, 尹宝林. 一个基于 DAG 图的指令调度优化算法. 计算机工程与应用, 2001, 12.

赵贤鹏 男, (1978-), 硕士研究生。研究方向为网络管理及应用、网络安全技术、分布式系统。

李增智 男, (1938-), 教授, 博士生导师。研究方向为网络管理及应用、分布式系统、主动网络。