



IA039: Architektura superpočítačů a náročné výpočty

Překladače

Luděk Matyska

Jaro 2018



Opakování – RICS procesory

- limitovaný počet instrukcí, jednotná délka
- jednoduché adresní módy, load/store, hodně registrů
- delay branches, branch prediction, out-of-order execution
- superskalární (MIPS – 2xFPU, 2xALU, adresace)
- superpipeline (ANDES)
- vyrovnávací paměti

Optimalizující překladač

- překlad do mezijazyka
- optimalizace
 - meziprocedurální analýza
 - optimalizace cyklů
 - globální optimalizace
- generování kódu
 - využití všech jednotek

Mezijazyk

- Čtveřice (obecně *n*-tice)
 - Instrukce: operátor, dva operandy, výsledek
 - Příklad
 - Přiřazení: $X := Y \text{ op } Z$
 - Paměť: přes dočasné proměnné t_n
 - Skoky: podmínka počítána samostatně
 - Skoky: na absolutní adresy

Základní překlad

```
while ( j < n ) {
    k = k + j*2
    m = j*2
    j++
}
```

```
A::  t1 := j
      t2 := n
      t3 := t1 < t2
      jmp (B) t3
      jmp (C) TRUE
```

```
B::  t4 := k
      t5 := j
      t6 := t5*2
      t7 := t4+t6
      k := t7
      t8 := j
      t9 := t8*2
```

```
m := t9
t10 := j
t11 := t10+1
j := t11
jmp (A) TRUE
```

```
C::
```

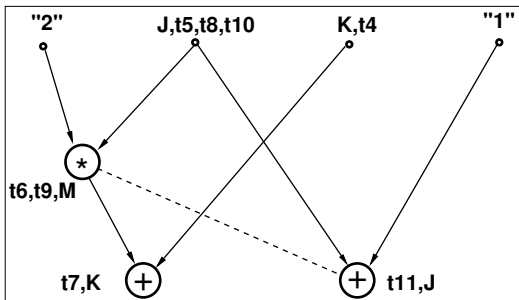
Základní bloky

- Program je pak reprezentován *grafem toku* (flow graph)
- Blok –část programu bez skoků
 - Jeden vstupní a jeden výstupní bod
 - Blok jako DAG (Directed Acyclic Graph)
- Optimalizace uvnitř bloků
 - Odstranění opakovaných (pod)výrazů
 - Odstranění přebytečných proměnných

Directed Acyclic Graph

```

B::  t4  := k
      t5  := j
      t6  := t5*2
      t7  := t4+t6
      k   := t7
      t8  := j
      t9  := t8*2
      m   := t9
      t10 := j
      t11 := t10+1
      j   := t11
      jmp (A) TRUE
  
```



Modifikovaný překlad

```

B::  t4  := k
      t5  := j
      t6  := t5*2
      t7  := t4+t6
      k   := t7
      t8  := j
      t9  := t8*2
      m   := t9
      t10 := j
      t11 := t10+1
      j   := t11
      jmp (A) TRUE
  
```

```

B::  t4  := k
      t5  := j
      t6  := t5*2
      m   := t6
      t7  := t6+t4
      k   := t7
      t11 := t5+1
      j   := t11
      jmp (A) TRUE
  
```


Další pojmy

- *Proměnné*
 - Definice a místa použití
- *Cykly*
- *Proces generování cílového kódu*
 - Součástí tzv. peephole optimalizace

Optimalizovaný překlad

```

A::  t1  := j
      t2  := n
      t3  := t1 < t2
      jmp (B) t3
      jmp (C) TRUE

B::  t4  := k
      t5  := j
      t6  := t5*2
      t7  := t4+t6
      k   := t7
      t8  := j
      t9  := t8*2
      m   := t9
      t10 := j
      t11 := t10+1
      j   := t11
      jmp (A) TRUE

C::

```

```

A::  t1  := j
      t2  := n
      t4  := k
      t9  := m
      t12 := t1+t1
      t3  := t1 >= t2
      jmp (B1) t3

B::  t4  := t4+t12
      t9  := t12
      t1  := t1+1
      t12 := t12+2
      t3  := t1 < t2
      jmp (B) t3

B1:: k   := t4
      m   := t9

C::

```

Klasické optimalizace

- Propagace kopírováním

- Příklad:

$$X = Y$$

$$Z = 1. + X$$



$$X = Y$$

$$Z = 1. + Y$$

- Zpracování konstant

- propagace konstant

- Odstranění mrtvého kódu

- nedosažitelný kód

- šetření cache pro instrukce

Klasické optimalizace II

- Strength reduction
 - Příklad: $K**2 \implies K*K$
- Přejmenování proměnných
 - Příklad

$$x = y*z;$$

$$q = r+x+x;$$

$$x = a+b$$

 \implies

$$x0 = y*z;$$

$$q = r+x0+x0;$$

$$x = a+b$$

- Odstraňování společných podvýrazů (podstatné zejména pro výpočet adres prvků polí)

Klasické optimalizace III

- Přesun invariantního kódu z cyklů
- Zjednodušení indukčních proměnných (výrazů s)
 - $A(I)$ je většinou počítáno jako:

$$\text{address} = \text{base_address}(A) + (I-1) * \text{sizeof_datatype}(A)$$
 což lze snadno v lineárním cyklu převést na *mimo cyklus*:

$$\text{address} = \text{base_address}(A) - \text{sizeof_datatype}(A)$$
 v cyklu:

$$\text{address} = \text{address} + \text{sizeof_datatype}(A)$$
- Přiřazení registrů proměnným

Odstraňování smetí

- Podprogramy, makra
 - Inlining
- Podmíněné výrazy
 - Reorganizace složitých výrazů
 - Nadbytečné testy (`if` versus `case`)
- Podmíněné výrazy uprostřed cyklů
 - Nezávislé na cyklu
 - Závislé na cyklu
 - Nezávislé na iteraci
 - Závislé mezi iteracemi

Podmíněné výrazy – příklad

```
DO I=1,K
  IF (N .EQ 0) THEN
    A(I)=A(I)+B(I)*C
  ELSE
    A(I)=0
  ENDIF
```

⇒

```
IF (N .EQ 0) THEN
  DO I=1,K
    A(I)=A(I)+B(I)*C
  CONTINUE
ELSE
  DO I=1,K
    A(I)=0
  CONTINUE
ENDIF
```

Odstraňování smetí II

■ Redukce

- min (nebo max):

```
for(i=0; i<n; i++)
    z=(a[i] > z) ? a[i] : z;
```

- jak obejít rekurzivní závislost:

```
for(i=0; i<n-1; i+=2) {
    z0=(a[i] > z0) ? a[i] : z0;
    z1=(a[i+1] > z1) ? a[i+1] : z1;
}
z=(z0 < z1) ? z1 : z0;
```


Redukce – Asociativní transformace

- Numerická nepřesnost:
4 platná desetinná místa

$$(X + Y) + Z = (.00005 + .00005) + 1.0000$$

$$.00010 + 1.0000 = 1.0001$$

ale

$$X + (Y + Z) = .00005 + (.00005 + 1.0000) =$$

$$.00005 + 1.0000 = 1.0000$$

- Redukce

```
DO I=1,N
  SUM=SUM+A(I)*B(I)
```

Redukce s rekurzivní závislostí – můžeme použít stejný trik jako u min redukce?

Odstraňování smetí III

- Skoky
- Konverze typů

```
REAL*8 A(1000)
REAL*4 B(1000)
DO I=1,1000
    A(I)=A(I)*B(I)
```

- Ruční optimalizace
 - Společné podvýrazy
 - Přesun kódu
 - Zpracování polí (inteligentní překladač, C a ukazatele)

Optimalizace cyklů

- Cíle:
 - Redukce režie
 - Zlepšení přístupu k paměti (cache)
 - Zvýšení paralelismu

Datové závislosti I

■ Flow Dependencies (backward dependencies)

- Příklad: $A(2:N) = A(1:N-1)+B(2:N)$

$$\begin{array}{l}
 \text{DO } I=2, N \\
 \quad A(I)=A(I-1)+B(I)
 \end{array}
 \implies
 \begin{array}{l}
 \text{DO } I=2, N, 2 \\
 \quad A(I)=A(I-1)+B(I) \\
 \quad A(I+1)=A(I-1)+B(I)+B(I+1)
 \end{array}$$

■ Anti-Dependencies

- Standardně přejmenování proměnných
- Příklad

$$\begin{array}{l}
 \text{DO } I=1:N \\
 \quad A(I) = B(I) * E \\
 \quad B(I) = A(I+2) * C
 \end{array}
 \implies
 \begin{array}{l}
 \text{DO } I=1:N \\
 \quad A'(I)= B(I) * E \\
 \text{DO } I=1:N \\
 \quad B(I) = A(I+2) * C \\
 \text{DO } I=1:N \\
 \quad A(I) = A'(I)
 \end{array}$$

Datové závislosti II

■ Output Dependencies

■ Příklad:

$$A(I) = C(I) * 2$$

$$A(I+2) = D(I) + E$$

- V cyklu je vypočteno několik hodnot konkrétní proměnné, zapsat však lze pouze tu „poslední“
- Může být problém zjistit, která je ta „poslední“

Rozvoj cyklů (loop unrolling) I

- Tělo cyklu se několikrát zkopíruje:

```
DO I=1,N
```

```
  A(I)=A(I)+B(I)*C
```



```
DO I=1,N,4
```

```
  A(I)=A(I)+B(I)*C
```

```
  A(I+1)=A(I+1)+B(I+1)*C
```

```
  A(I+2)=A(I+2)+B(I+2)*C
```

```
  A(I+3)=A(I+3)+B(I+3)*C
```

Rozvoj cyklů (loop unrolling) II

- Hlavní smysl
 - Snížení režie
 - Snížení počtu průchodů cyklem
 - Zvýšení paralelizace (i v rámci jednoho procesoru)
 - Software pipelining
- Pre- a postconditioning loops
 - Adaptace na skutečný počet průchodů

Rozvoj cyklů (loop unrolling) III

- Nevhodné cykly
 - Malý počet iterací → úplný rozvoj cyklů
 - „Tlusté“ (=velké) cykly: samy obsahují dostatek příležitostí k paralelizaci
 - Cykly s voláním procedur: souvislost s rozvojem procedur (inlining)
 - Cykly s podmíněnými výrazy: spíše starší typy procesorů
 - „Rekurzivní“ cykly: cykly s vnitřními závislostmi ($a[i]=a[i]+a[i-1]*b$)

Problémy s rozvojem cyklů

- Rozvoj špatným počtem iterací
- Zahlcení registrů
- Výpadky vyrovnávací paměti instrukcí (příliš velký cyklus)
- Hardwarové problémy
 - Především na multiprocесorech se sdílenou pamětí (cache koherence, přetížení sběrnice)
- Speciální případy: rozvoj vnějších cyklů, spojování cyklů

Spojování cyklů

- opakované použití dat
- větší tělo cyklu
- kompilátor zvládne sám, pokud mezi cykly není jiný kód

```

for(i=0;i<n;i++)
    a[i]=b[i]+1
for(i=0;i<n;i++)
    c[i]=a[i]/2
for(i=0;i<n;i++)
    d[i]=1/c[i+1]
    
```

⇒

```

a[0]=b[0]+1
c[0]=a[0]/2
for(i=1;i<n;i++) {
    a[i]=b[i]+1
    c[i]=a[i]/2
    d[i-1]=1/c[i]
}
d[n]=1/c[n+1]
    
```

Rozvoj vnějších cyklů

- Příklad

```
DO I=1,N
  DO J=1,N
    A(I)=A(I)+B(I,J)*C(J)
```

- A(I) je v vnitřním cyklu konstanta, C(J) se prochází správně
- B(I,J) se ve Fortranu prochází opačně!

```
DO I=1,N,4
  DO J=1,N
    A(I+0)=A(I+0)+B(I+0,J)*C(J)
    A(I+1)=A(I+1)+B(I+1,J)*C(J)
    A(I+2)=A(I+2)+B(I+2,J)*C(J)
    A(I+3)=A(I+3)+B(I+3,J)*C(J)
```

Optimalizace přístupů k paměti

- Optimální: nejmenší krok (práce s cache)
- Práce s maticemi – C vs. Fortran
 - C: ukládá po řádcích, nejrychleji se mění pravý index
 - Fortran: ukládá po sloupcích, nejrychleji se mění levý index
- Obrácení indexu
 - Příklad:

<pre>DO I=1,N DO 10 J=1,N A(I,J)=B(I,J)+C(I)*D</pre>	\implies	<pre>DO J=1,N DO 10 I=1,N A(I,J)=B(I,J)+C(J)*D</pre>
--	------------	--

Optimalizace přístupů k paměti II

- Skládání do bloků

- Příklad:

```

DO I=1, N
  DO 10 J=1, N
    A(J, I)=A(J, I)+B(I, J)

```

↓

```

DO I=1, N, 2
  DO 10 J=1, N, 2
    A(J, I)=A(J, I)+B(I, J)
    A(J+1, I)=A(J+1, I)+B(I, J+1)
    A(J, I+1)=A(J, I+1)+B(I+1, J)
    A(J+1, I+1)=A(J+1, I+1)+B(I+1, J+1)

```

Optimalizace přístupů k paměti III

- Nepřímá adresace

- Příklad:

$b[i] = a[i+k] * c$, hodnota k neznáma při překladu
 $a[k[i]] += b[i] * c$

- Použití ukazatelů

- Nedostatečná kapacita paměti

- „Ruční“ zpracování
 - Virtuální paměť

Další čtení

- <http://www.inf.ed.ac.uk/teaching/courses/copt/>