4 Die Optimierungsphase

1. Vermeidung überflüssiger Berechnungen
   - → verfügbare Ausdrücke
   - → Konstantenpropagation/Array-Bound-Checks
   - → Code Motion
2. Ersetzen teurer Berechnungen durch billige
   - → Peep Hole Optimierung
   - → Inlining
   - → Reduction of Strength
   - ...

3. Anpassung an Hardware

   → Instruktions-Selektion

   → Registerverteilung

   → Scheduling

   → Speicherverwaltung

Beobachtung 1: Intuitive Programme sind oft ineffizient.

Beispiel:

```
void swap (int i, int j) {
     int t;
     if (a[i] > a[j]) {
          t = a[j];
          a[j] = a[i];
          a[i] = t;
        }
     }
```

Ineffizienzen:

- Adressen `a[i], a[j]` werden je dreimal berechnet :-(
- Werte `a[i], a[j]` werden zweimal geladen :-(

Verbesserung:

- Gehe mit Pointer durch das Feld `a`;
- speichere die Werte von `a[i], a[j]` zwischen!

```
void swap (int *p, int *q) {
     int t, ai, aj;
     ai = *p; aj = *q;
     if (ai > aj) {
         t = aj;
         *q = ai;
         *p = t;    // t kann auch noch
        }           // eingespart werden!
     }
```

Beobachtung 2:

Höhere Programmiersprachen (sogar C :-) abstrahieren von Hardware und Effizienz.

Aufgabe des Compilers ist es, den natürlich erzeugten Code an die Hardware anzupassen.

Beispiele:

- ... Füllen von Delay-Slots;
- ... Einsatz von Spezialinstruktionen;
- ... Umorganisation der Speicherzugriffe für besseres Cache-Verhalten;
- ... Beseitigung (unnötiger) Tests auf Overflow/Range.

Beobachtung 3:

Programm-Verbesserungen sind nicht immer korrekt :-(

Beispiel:

```
y = f() + f();   ⟹   y = 2 * f();
```

Idee: Spare zweite Auswertung von `f()` ...

Beobachtung 3:

Programm-Verbesserungen sind nicht immer korrekt :-(

Beispiel:

```
y = f() + f();   ⟹   y = 2 * f();
```

Idee: Spare zweite Auswertung von `f()` ???

Problem: Die zweite Auswertung könnte ein anderes Ergebnis liefern als die erste (z.B. wenn `f()` aus der Eingabe liest :-)

Folgerungen:

$\Longrightarrow$ Optimierungen haben Voraussetzungen.

$\Longrightarrow$ Die Voraussetzungen muss man:

- formalisieren,
- überprüfen :-)

$\Longrightarrow$ Man muss beweisen, dass die Optimierung korrekt ist, d.h. die Semantik erhält !!!

Beobachtung 4:

Optimierungs-Techniken hängen von der Programmiersprache ab:

- $\rightarrow$ welche Ineffizienzen auftreten;
- $\rightarrow$ wie gut sich Programme analysieren lassen;
- $\rightarrow$ wie schwierig / unmöglich es ist, Korrektheit zu beweisen ...

Beispiel: Java

Unvermeidbare Ineffizienzen:

- $*$ Array-Bound Checks;
- $*$ dynamische Methoden-Auswahl;
- $*$ bombastische Objekt-Organisation ...

Analysierbarkeit:

- $+$ keine Pointer-Arithmetik;
- $+$ keine Pointer in den Stack;
- $-$ dynamisches Klassenladen;
- $-$ Reflection, Exceptions, Threads, ...

Korrektheitsbeweise:

- $+$ mehr oder weniger definierte Semantik;
- $-$ Features, Features, Features;
- $-$ Bibliotheken mit wechselndem Verhalten ...

Beispiel: Zwischendarstellung von `swap()`

$$
\begin{array}{lllll}
0: & A_1 = A_0 + 1 * i; & // & A_0 == \&a \\
1: & R_1 = M[A_1]; & // & R_1 == a[i] \\
2: & A_2 = A_0 + 1 * j; & & \\
3: & R_2 = M[A_2]; & // & R_2 == a[j] \\
4: & \text{if } (R_1 > R_2) \{ & & \\
5: & \quad A_3 = A_0 + 1 * j; & & \\
6: & \quad t = M[A_3]; & & \\
7: & \quad A_4 = A_0 + 1 * j; & & \\
8: & \quad A_5 = A_0 + 1 * i; & & \\
9: & \quad R_3 = M[A_5]; & & \\
10: & \quad M[A_4] = R_3; & & \\
11: & \quad A_6 = A_0 + 1 * i; & & \\
12: & \quad M[A_6] = t; & & \\
 & \} & &
\end{array}
$$

Optimierung 1: $1 * R \Longrightarrow R$

Optimierung 2: Wiederbenutzung von Teilausdrücken

$$A_1 == A_5 == A_6$$
$$A_2 == A_3 == A_4$$

$$M[A_1] == M[A_5]$$
$$M[A_2] == M[A_3]$$

$$R_1 == R_3$$

Damit erhalten wir:

$$
\begin{array}{lcl}
A_1 & = & A_0 + i; \\
R_1 & = & M[A_1]; \\
A_2 & = & A_0 + j; \\
R_2 & = & M[A_2]; \\
\textsf{if } (R_1 > R_2) \{ & & \\
\qquad t & = & R_2; \\
\qquad M[A_2] & = & R_1; \\
\qquad M[A_1] & = & t; \\
\qquad \} & &
\end{array}
$$

Optimierung 3: Verkürzung von Zuweisungsketten :-)

Ersparnis:

	vorher	nachher
$+$	6	2
$*$	6	0
load	4	2
store	2	2
$>$	1	1
$=$	6	2