

Wir zeigen, dass \mathcal{I}^* alle Ungleichungen erfüllt :-))

(1) Für $start$ zeigen wir:

$$\begin{aligned} \mathcal{I}^*[start] &= \sqcup \{ \llbracket \pi \rrbracket^\# d_0 \mid \pi : start \rightarrow^* start \} \\ &\supseteq \llbracket \epsilon \rrbracket^\# d_0 \\ &\supseteq d_0 \quad :-)) \end{aligned}$$

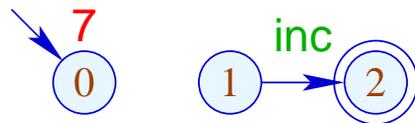
(2) Für jedes $k = (u, _, v)$ zeigen wir:

$$\begin{aligned} \mathcal{I}^*[v] &= \sqcup \{ \llbracket \pi \rrbracket^\# d_0 \mid \pi : start \rightarrow^* v \} \\ &\supseteq \sqcup \{ \llbracket \pi'k \rrbracket^\# d_0 \mid \pi' : start \rightarrow^* u \} \\ &= \sqcup \{ \llbracket k \rrbracket^\# (\llbracket \pi' \rrbracket^\# d_0) \mid \pi' : start \rightarrow^* u \} \\ &= \llbracket k \rrbracket^\# (\sqcup \{ \llbracket \pi' \rrbracket^\# d_0 \mid \pi' : start \rightarrow^* u \}) \\ &= \llbracket k \rrbracket^\# (\mathcal{I}^*[u]) \end{aligned}$$

da $\{ \pi' \mid \pi' : start \rightarrow^* u \}$ nicht-leer ist :-))

Achtung:

- Auf die **Erreichbarkeit** aller Programm-Punkt können wir nicht verzichten. Betrachte:



wobei $\mathbb{D} = \mathbb{N} \cup \{\infty\}$

=

Achtung:

- Auf die **Erreichbarkeit** aller Programm-Punkt können wir nicht verzichten. Betrachte:



Dann ist:

$$\mathcal{I}[2] = \text{inc } 0 = 1$$

$$\mathcal{I}^*[2] = \bigsqcup \emptyset = 0$$

Achtung:

- Auf die **Erreichbarkeit** aller Programm-Punkt können wir nicht verzichten. Betrachte:



Dann ist:

$$\mathcal{I}[2] = \text{inc } 0 = 1$$

$$\mathcal{I}^*[2] = \sqcup \emptyset = 0$$

- **Unerreichbare** Programmpunkte können wir aber stets wegwerfen :-)

Zusammenfassung und Anwendung:

- Die Kanteneffekte der Analyse zur **Verfügbarkeit von Ausdrücken** sind distributiv:

$$\begin{aligned}(a \cup (x_1 \cap x_2)) \setminus b &= ((a \cup x_1) \cap (a \cup x_2)) \setminus b \\ &= ((a \cup x_1) \setminus b) \cap ((a \cup x_2) \setminus b)\end{aligned}$$

Zusammenfassung und Anwendung:

- Die Kanteneffekte der Analyse zur **Verfügbarkeit von Ausdrücken** sind distributiv:

$$\begin{aligned}(a \cup (x_1 \cap x_2)) \setminus b &= ((a \cup x_1) \cap (a \cup x_2)) \setminus b \\ &= ((a \cup x_1) \setminus b) \cap ((a \cup x_2) \setminus b)\end{aligned}$$

- Sind alle Kanteneffekte **distributiv**, lässt sich der **MOP** mithilfe des Constraint-Systems und **RR-Iteration** ausrechnen :-)

Zusammenfassung und Anwendung:

- Die Kanteneffekte der Analyse zur **Verfügbarkeit von Ausdrücken** sind distributiv:

$$\begin{aligned}(a \cup (x_1 \cap x_2)) \setminus b &= ((a \cup x_1) \cap (a \cup x_2)) \setminus b \\ &= ((a \cup x_1) \setminus b) \cap ((a \cup x_2) \setminus b)\end{aligned}$$

- Sind alle Kanteneffekte **distributiv**, lässt sich der **MOP** mithilfe des Constraint-Systems und **RR-Iteration** ausrechnen :-)
- Sind **nicht** alle Kanteneffekte **distributiv**, lässt sich eine **sichere** obere Schranke für den MOP mithilfe des Constraint-Systems und RR-Iteration berechnen :-)

1.2 Beseitigung überflüssiger Zuweisungen

Beispiel:

1 : $x = y + 2;$

2 : $y = 5;$

3 : $x = y + 3;$

Der Wert von x an den Programmpunkten 1, 2 wird überschrieben, bevor er benutzt werden kann.

Die Variable x nennen wir deshalb an diesen Programmpunkten **tot** :-)

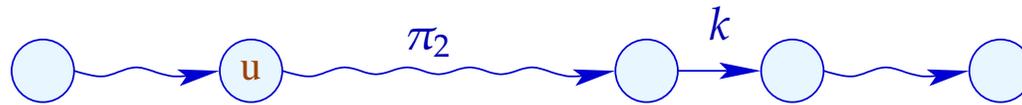
Beachte:

- Zuweisungen an tote Variablen können wir uns schenken ;-)
- Solche Ineffizienzen können u.a. durch andere Transformationen hervorgerufen werden.

Formale Definition:

Die Variable x heißt **lebendig** an u entlang des Pfads π , falls sich π zerlegen lässt in $\pi = \pi_1 \pi_2 k \pi_3$ so dass gilt:

- π_1 erreicht u ;
- k ist eine **Benutzung** von x ;
- π_2 enthält keine **Überschreibung** von x .

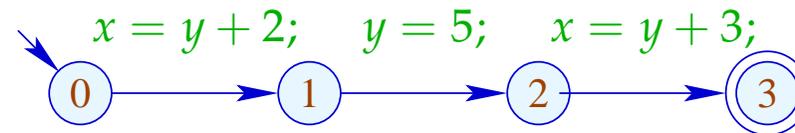


Die Menge der an einer Kante $k = (_, lab, _)$ benutzten bzw. überschriebenen Variablen ist dabei gegeben durch:

<i>lab</i>	benutzt	überschrieben
<i>;</i>	\emptyset	\emptyset
<i>Pos (e)</i>	<i>Vars (e)</i>	\emptyset
<i>Neg (e)</i>	<i>Vars (e)</i>	\emptyset
<i>R = e;</i>	<i>Vars (e)</i>	$\{R\}$
<i>R₁ = M[R₂];</i>	$\{R_2\}$	$\{R_1\}$
<i>M[R₁] = R₂;</i>	$\{R_1, R_2\}$	\emptyset

Eine Variable x , die nicht lebendig an u entlang π ist, heißt **tot** an u entlang π .

Beispiel:



Wir bemerken:

	lebendig	tot
0	{ y }	{ x }
1	\emptyset	{ x, y }
2	{ y }	{ x }
3	\emptyset	{ x, y }

Die Variable x ist **lebendig** an u falls x lebendig ist an u entlang **irgend eines** Pfads. Andernfalls ist x **tot** an u .

Die Variable x ist lebendig an u falls x lebendig ist an u entlang irgend eines Pfads. Andernfalls ist x tot an u .

Frage:

Wie berechnet man für jedes u die Menge der dort lebendigen/toten Variablen ???

Die Variable x ist **lebendig** an u falls x lebendig ist an u entlang **irgend eines** Pfads. Andernfalls ist x **tot** an u .

Frage:

Wie berechnet man für jedes u die Menge der dort lebendigen/toten Variablen ???

Idee:

Definiere für jede Kante $k = (u, _, v)$ eine Funktion $[[k]]^\#$, die die Menge der an v lebendigen Variablen in die Menge der an u lebendigen Variablen transformiert ...

Sei $\mathbb{L} = 2^{Vars}$.

Für $k = (_, lab, _)$ definieren wir $\llbracket k \rrbracket^\# = \llbracket lab \rrbracket^\#$ durch:

$$\begin{aligned}\llbracket ; \rrbracket^\# L &= L \\ \llbracket \mathbf{Pos}(e) \rrbracket^\# L &= \llbracket \mathbf{Neg}(e) \rrbracket^\# L = L \cup Vars(e) \\ \llbracket x = e; \rrbracket^\# L &= (L \setminus \{x\}) \cup Vars(e) \\ \llbracket R_1 = M[R_2]; \rrbracket^\# L &= (L \setminus \{R_1\}) \cup \{R_2\} \\ \llbracket M[R_1] = R_2; \rrbracket^\# L &= L \cup \{R_1, R_2\}\end{aligned}$$

Sei $\mathbb{L} = 2^{Vars}$.

Für $k = (_, lab, _)$ definieren wir $\llbracket k \rrbracket^\# = \llbracket lab \rrbracket^\#$ durch:

$$\llbracket ; \rrbracket^\# L = L$$

$$\llbracket \text{Pos}(e) \rrbracket^\# L = \llbracket \text{Neg}(e) \rrbracket^\# L = L \cup \text{Vars}(e)$$

$$\llbracket x = e; \rrbracket^\# L = (L \setminus \{x\}) \cup \text{Vars}(e)$$

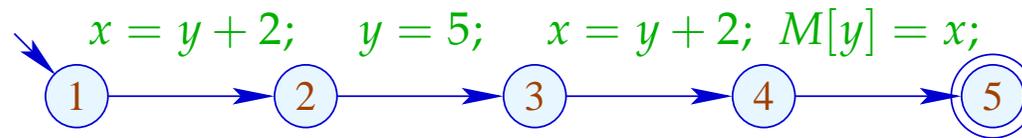
$$\llbracket R_1 = M[R_2]; \rrbracket^\# L = (L \setminus \{R_1\}) \cup \{R_2\}$$

$$\llbracket M[R_1] = R_2; \rrbracket^\# L = L \cup \{R_1, R_2\}$$

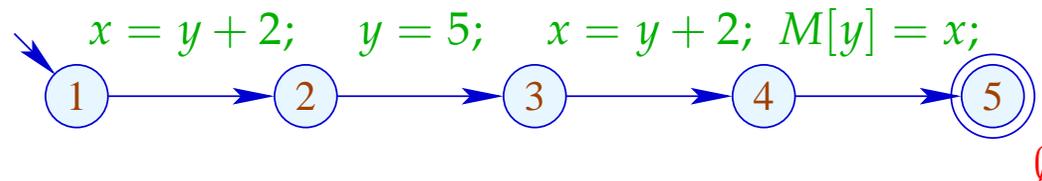
$\llbracket k \rrbracket^\#$ können wir wieder zu Effekten $\llbracket \pi \rrbracket^\#$ ganzer Pfade $\pi = k_1 \dots k_r$ fortsetzen durch:

$$\llbracket \pi \rrbracket^\# = \llbracket k_1 \rrbracket^\# \circ \dots \circ \llbracket k_r \rrbracket^\#$$

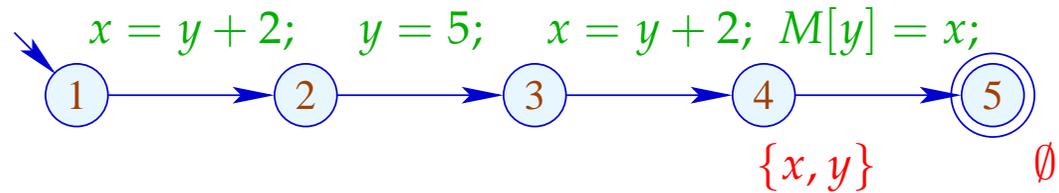
Wir vergewissern uns, dass diese Definitionen **vernünftig** sind :-)



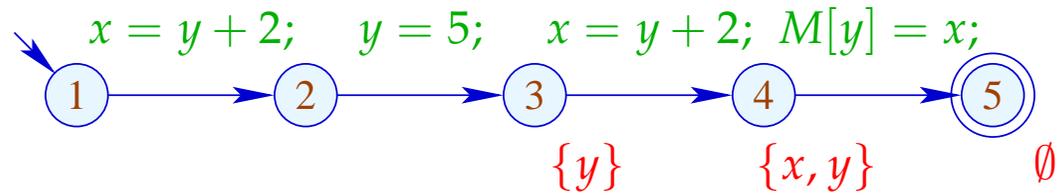
Wir vergewissern uns, dass diese Definitionen **vernünftig** sind :-)



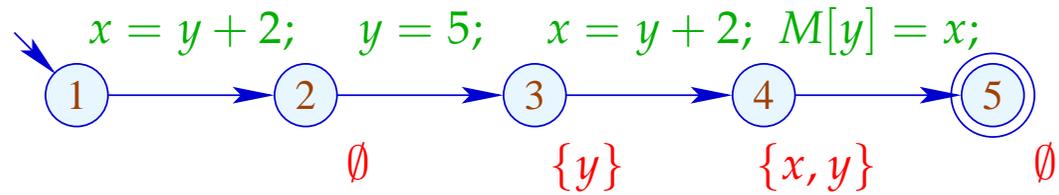
Wir vergewissern uns, dass diese Definitionen vernünftig sind :-)



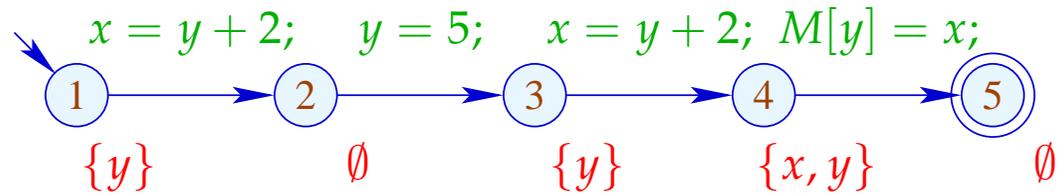
Wir vergewissern uns, dass diese Definitionen vernünftig sind :-)



Wir vergewissern uns, dass diese Definitionen vernünftig sind :-)



Wir vergewissern uns, dass diese Definitionen vernünftig sind :-)



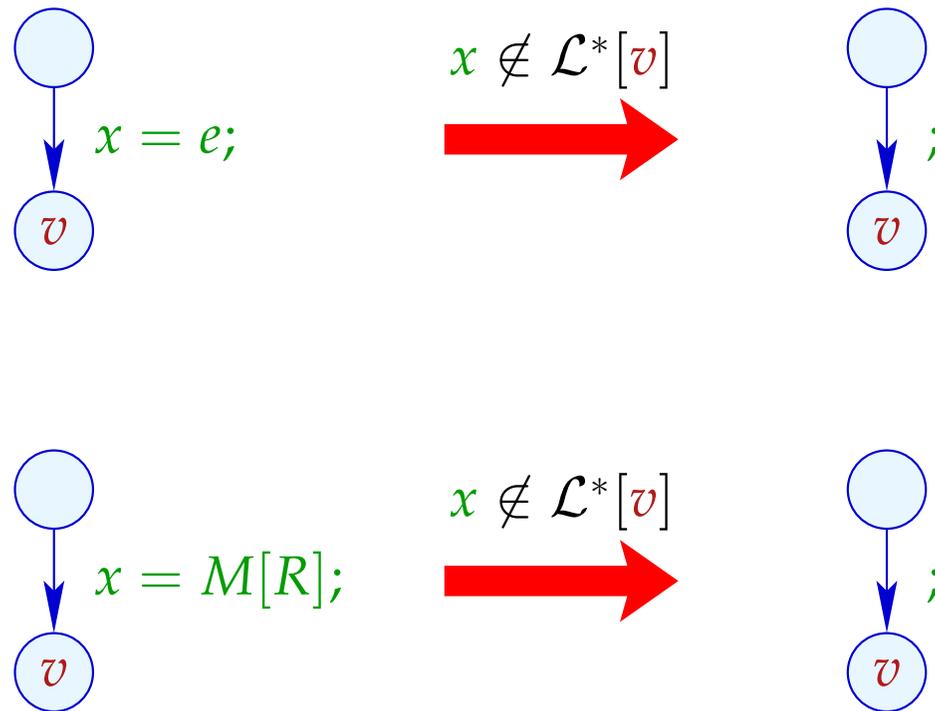
Die Menge der an u lebendigen Variablen ist dann:

$$\mathcal{L}^*[u] = \bigcup \{ \llbracket \pi \rrbracket^\# \emptyset \mid \pi : u \rightarrow^* \text{stop} \}$$

... in Worten:

- Die Pfade **starten** in u :-)
- x ist lebendig, wenn es nur entlang irgend eines Pfads lebendig ist :-)
- \implies Als Halbordnung für \mathbb{L} benötigen wir $\sqsubseteq = \subseteq$.
- Am Programmende ist **keine** Variable mehr lebendig :-)

Transformation 3:



Zur Korrektheit zeigt man:

- **Korrektheit der Kanten-Effekte:** Falls L die Menge der lebendigen Variablen am Ende eines Pfads π sind, dann ist $\llbracket \pi \rrbracket^\# L$ die Menge der am Anfang lebendigen Variablen :-)
- **Korrektheit der Transformation auf einem Pfad:** Wird auf den Wert einer Variable zugegriffen, ist diese stets lebendig. Der Wert toter Variablen ist darum egal :-)
- **Korrektheit der Transformation:** Bei Ausführung des transformierten Programms haben bei jedem Besuch eines Programmpunkts die lebendigen Variablen den gleichen Wert :-))

Berechnung der Mengen $\mathcal{L}^*[u]$:

- (1) Aufstellen des Constraint-Systems:

$$\mathcal{L}[\text{stop}] \supseteq \emptyset$$

$$\mathcal{L}[u] \supseteq \llbracket k \rrbracket^\# (\mathcal{L}[v]) \quad k = (u, _, v) \text{ Kante}$$

- (2) Lösen des Constraint-Systems mittels RR-Iteration.

Da \mathbb{L} endlich ist, terminiert die Iteration :-)

- (3) Die kleinste Lösung \mathcal{L} des Constraint-Systems ist gleich \mathcal{L}^* da alle $\llbracket k \rrbracket^\#$ distributiv sind :-))

Berechnung der Mengen $\mathcal{L}^*[u]$:

- (1) Aufstellen des Constraint-Systems:

$$\mathcal{L}[\textit{stop}] \supseteq \emptyset$$

$$\mathcal{L}[u] \supseteq \llbracket k \rrbracket^\# (\mathcal{L}[v]) \quad k = (u, _, v) \text{ Kante}$$

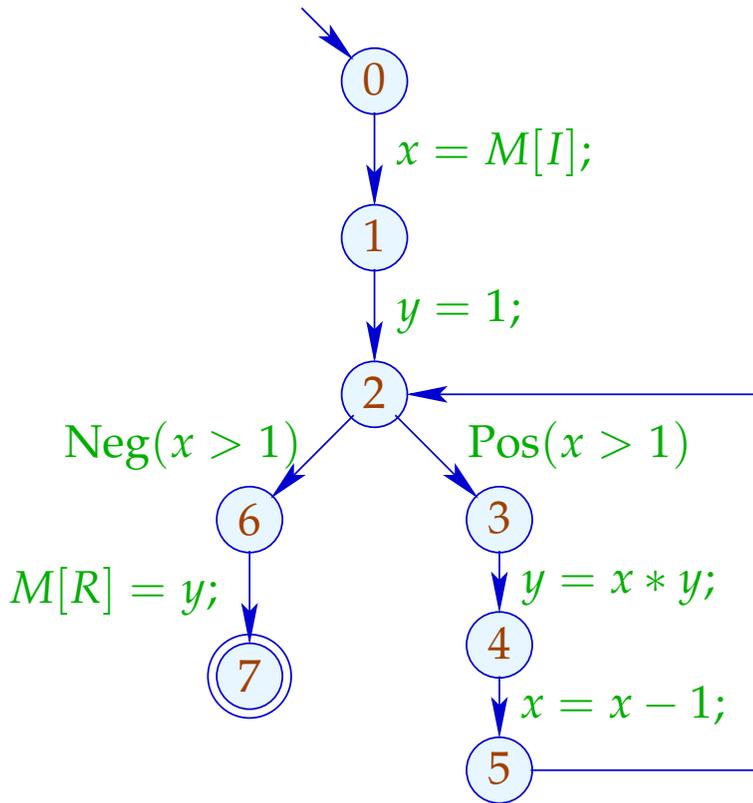
- (2) Lösen des Constraint-Systems mittels RR-Iteration.

Da \mathbb{L} endlich ist, terminiert die Iteration :-)

- (3) Die kleinste Lösung \mathcal{L} des Constraint-Systems ist gleich \mathcal{L}^* da alle $\llbracket k \rrbracket^\#$ distributiv sind :-))

Achtung: Die Information wird rückwärts propagiert !!!

Beispiel:



$$\mathcal{L}[0] \supseteq (\mathcal{L}[1] \setminus \{x\}) \cup \{I\}$$

$$\mathcal{L}[1] \supseteq \mathcal{L}[2] \setminus \{y\}$$

$$\mathcal{L}[2] \supseteq (\mathcal{L}[6] \cup \{x\}) \cup (\mathcal{L}[3] \cup \{x\})$$

$$\mathcal{L}[3] \supseteq (\mathcal{L}[4] \setminus \{y\}) \cup \{x, y\}$$

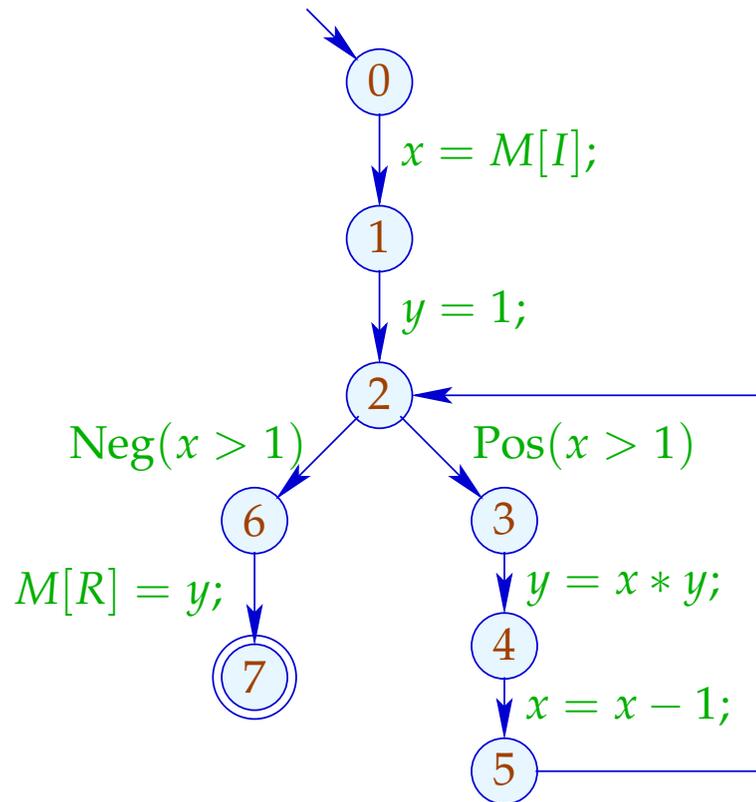
$$\mathcal{L}[4] \supseteq (\mathcal{L}[5] \setminus \{x\}) \cup \{x\}$$

$$\mathcal{L}[5] \supseteq \mathcal{L}[2]$$

$$\mathcal{L}[6] \supseteq \mathcal{L}[7] \cup \{y, R\}$$

$$\mathcal{L}[7] \supseteq \emptyset$$

Beispiel:

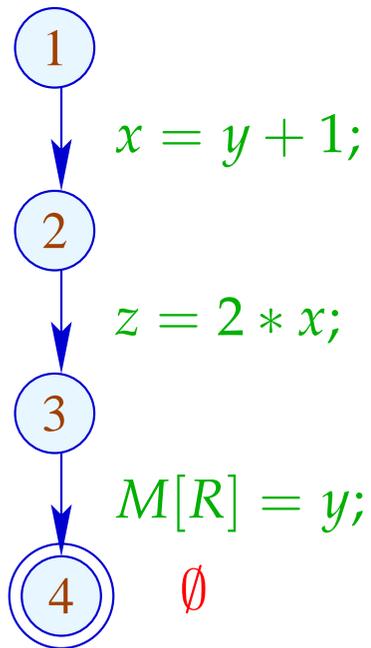


	1	2
7	\emptyset	
6	$\{y, R\}$	
2	$\{x, y, R\}$	dito
5	$\{x, y, R\}$	
4	$\{x, y, R\}$	
3	$\{x, y, R\}$	
1	$\{x, R\}$	
0	$\{I, R\}$	

Bei keiner Zuweisung ist die linke Variable **tot** :-)

Achtung:

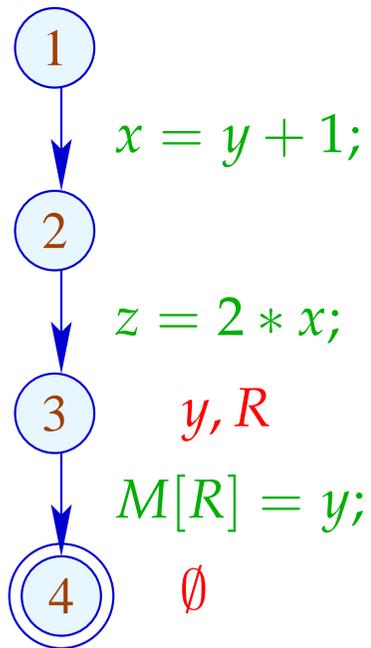
Beseitigung von Zuweisungen an tote Variablen kann weitere Variablen töten:



Bei keiner Zuweisung ist die linke Variable **tot** :-)

Achtung:

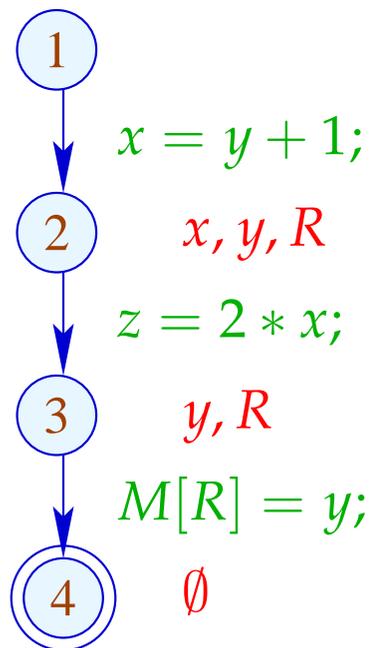
Beseitigung von Zuweisungen an tote Variablen kann weitere Variablen töten:



Bei keiner Zuweisung ist die linke Variable **tot** :-)

Achtung:

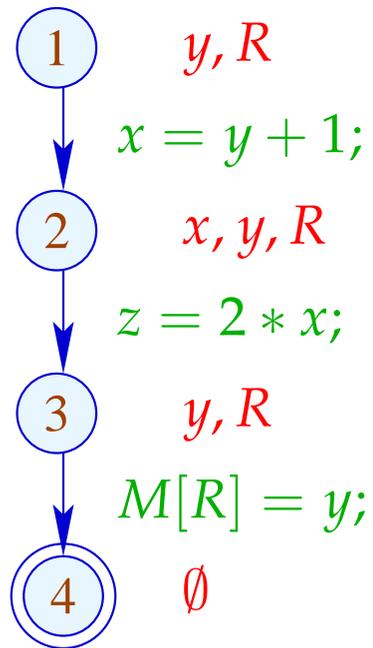
Beseitigung von Zuweisungen an tote Variablen kann weitere Variablen töten:



Bei keiner Zuweisung ist die linke Variable **tot** :-)

Achtung:

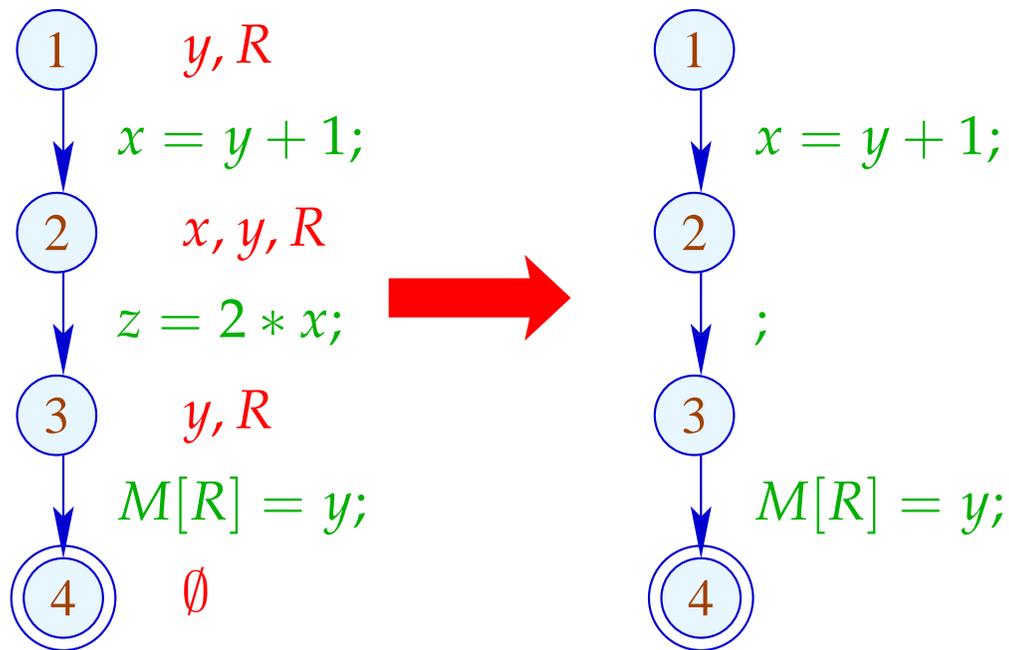
Beseitigung von Zuweisungen an tote Variablen kann weitere Variablen töten:



Bei keiner Zuweisung ist die linke Variable **tot** :-)

Achtung:

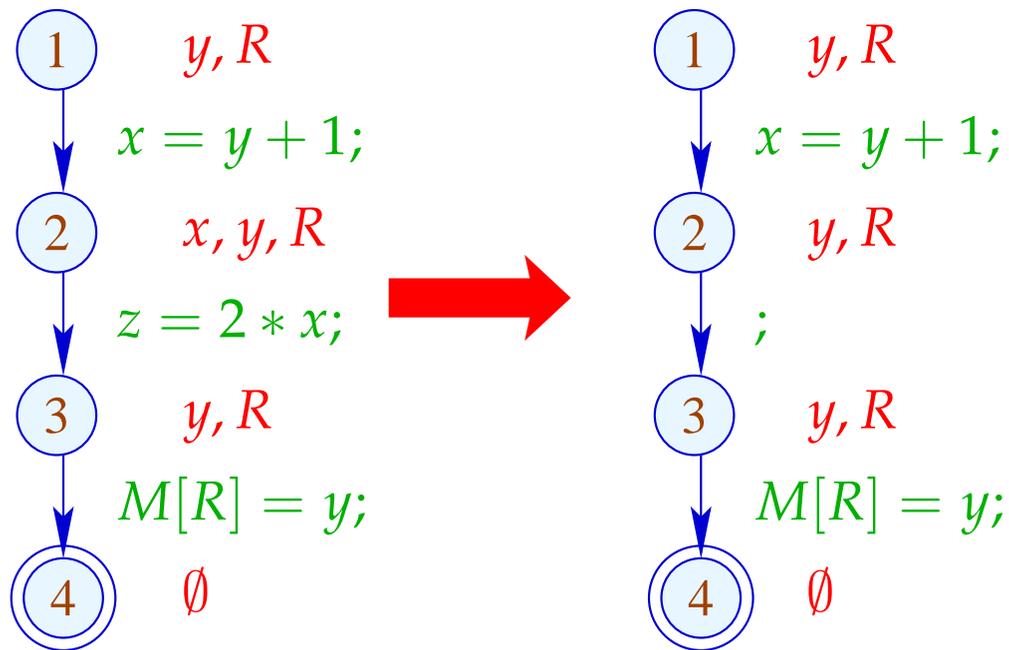
Beseitigung von Zuweisungen an tote Variablen kann weitere Variablen töten:



Bei keiner Zuweisung ist die linke Variable **tot** :-)

Achtung:

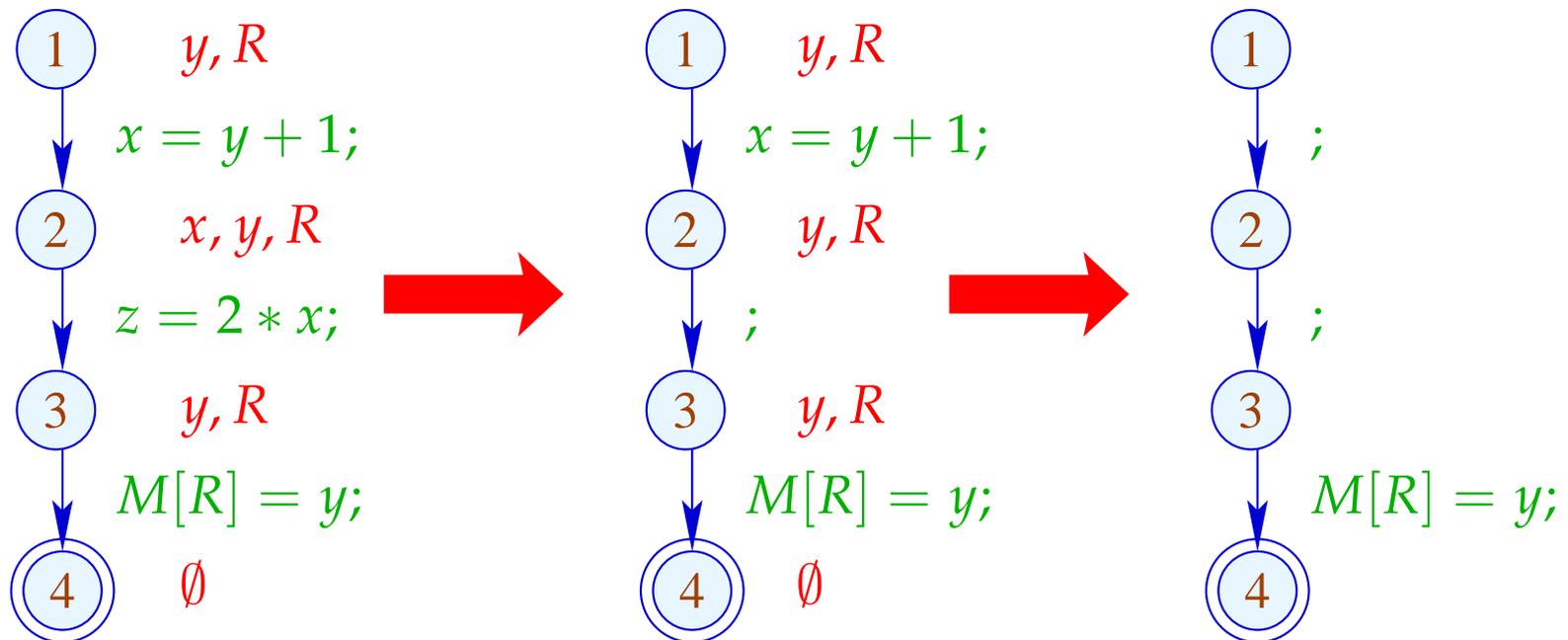
Beseitigung von Zuweisungen an tote Variablen kann weitere Variablen töten:



Bei keiner Zuweisung ist die linke Variable **tot** :-)

Achtung:

Beseitigung von Zuweisungen an tote Variablen kann weitere Variablen töten:



Das Programm mehrmals zu analysieren, ist hässlich :-)

Idee: Analysiere **echte** Lebendigkeit!

x heißt **echt lebendig** an u entlang eines Pfads π , falls sich π zerlegen lässt in $\pi = \pi_1 \pi_2 k \pi_3$ so dass gilt:

- π_1 erreicht u ;
- k ist eine **echte** Benutzung von x ;
- π_2 enthält keine **Überschreibung** von x .

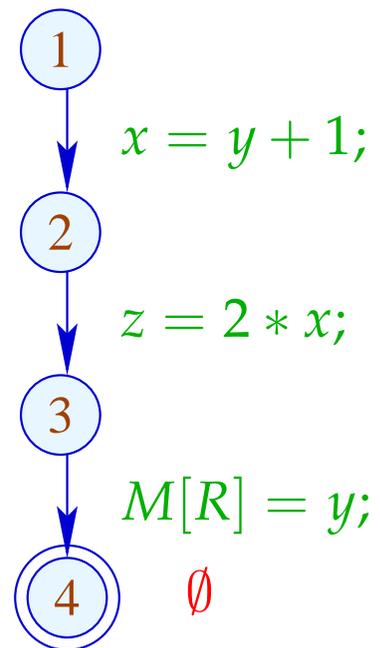


Die Menge der an einer Kante $k = (_, lab, v)$ echt benutzten Variablen ist gegeben durch:

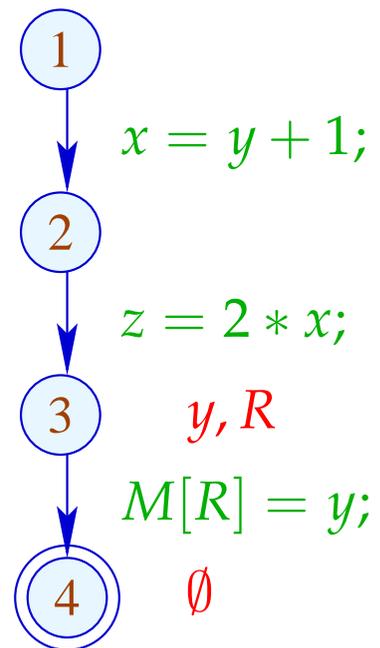
<i>lab</i>	echt benutzt
<i>;</i>	\emptyset
<i>Pos (e)</i>	<i>Vars (e)</i>
<i>Neg (e)</i>	<i>Vars (e)</i>
<i>x = e;</i>	<i>Vars (e)</i> (*)
<i>x = M[R];</i>	$\{R\}$ (*)
<i>M[R₁] = R₂;</i>	$\{R_1, R_2\}$

(*) – sofern x an v echt lebendig ist :-)

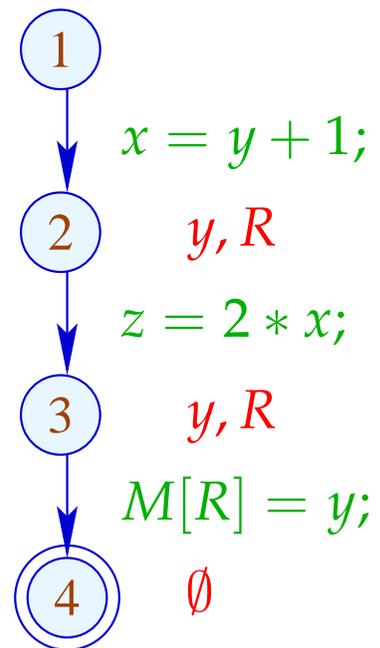
Beispiel:



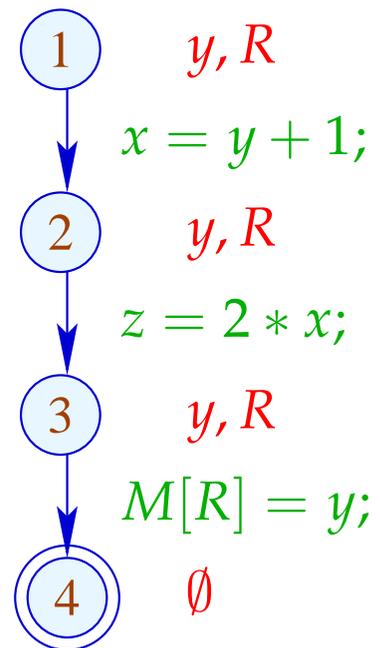
Beispiel:



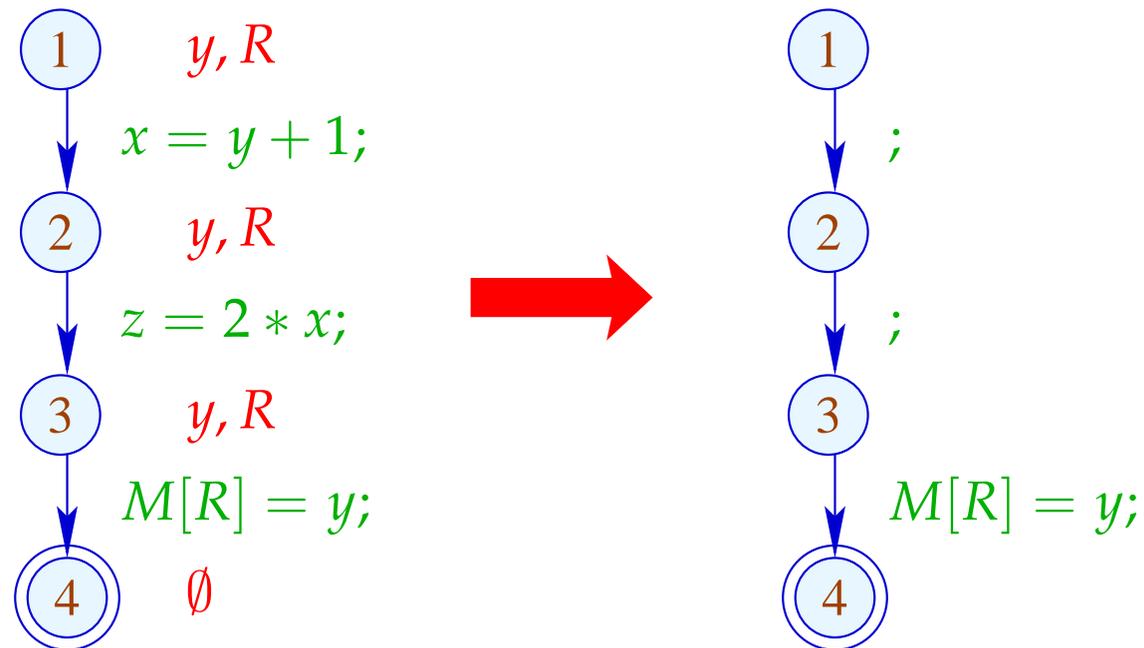
Beispiel:



Beispiel:



Beispiel:



Die Kanten-Effekte:

$$\begin{aligned} \llbracket ; \rrbracket^\# L &= L \\ \llbracket \mathbf{Pos}(e) \rrbracket^\# L &= \llbracket \mathbf{Neg}(e) \rrbracket^\# L = L \cup \mathit{Vars}(e) \\ \llbracket x = e; \rrbracket^\# L &= (L \setminus \{x\}) \cup \mathit{Vars}(e) \\ \llbracket R_1 = M[R_2]; \rrbracket^\# L &= (L \setminus \{R_1\}) \cup \{R_2\} \\ \llbracket M[R_1] = R_2; \rrbracket^\# L &= L \cup \{R_1, R_2\} \end{aligned}$$

Die Kanten-Effekte:

$$\begin{aligned} \llbracket ; \rrbracket^\# L &= L \\ \llbracket \mathbf{Pos}(e) \rrbracket^\# L &= \llbracket \mathbf{Neg}(e) \rrbracket^\# L = L \cup \mathit{Vars}(e) \\ \llbracket x = e; \rrbracket^\# L &= (L \setminus \{x\}) \cup (x \in L) ? \mathit{Vars}(e) : \emptyset \\ \llbracket R_1 = M[R_2]; \rrbracket^\# L &= (L \setminus \{R_1\}) \cup (R_1 \in L) ? \{R_2\} : \emptyset \\ \llbracket M[R_1] = R_2; \rrbracket^\# L &= L \cup \{R_1, R_2\} \end{aligned}$$

Beachte:

- Die Kanten-Effekte für echt lebendige Variablen sind **komplizierter** als für lebendige Variablen :-)
- Sie sind aber immer noch **distributiv !!**

Beachte:

- Die Kanten-Effekte für echt lebendige Variablen sind **komplizierter** als für lebendige Variablen :-)
- Sie sind aber immer noch **distributiv !!**

Dazu betrachten wir für $\mathbb{D} = 2^U$, $f y = (u \in y) ? b : \emptyset$

Wir überprüfen:

$$\begin{aligned} f (y_1 \cup y_2) &= (u \in y_1 \cup y_2) ? b : \emptyset \\ &= (u \in y_1 \vee u \in y_2) ? b : \emptyset \\ &= (u \in y_1) ? b : \emptyset \cup (u \in y_2) ? b : \emptyset \\ &= f y_1 \cup f y_2 \end{aligned}$$

Beachte:

- Die Kanten-Effekte für echt lebendige Variablen sind **komplizierter** als für lebendige Variablen :-)
- Sie sind aber immer noch **distributiv !!**

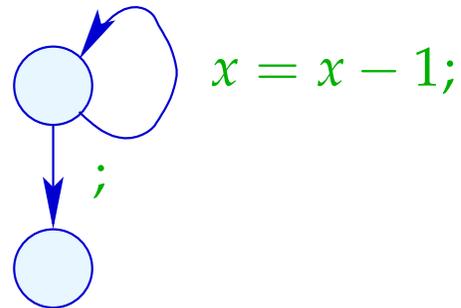
Dazu betrachten wir für $\mathbb{D} = 2^U$, $f y = (u \in y) ? b : \emptyset$

Wir überprüfen:

$$\begin{aligned} f(y_1 \cup y_2) &= (u \in y_1 \cup y_2) ? b : \emptyset \\ &= (u \in y_1 \vee u \in y_2) ? b : \emptyset \\ &= (u \in y_1) ? b : \emptyset \cup (u \in y_2) ? b : \emptyset \\ &= f y_1 \cup f y_2 \end{aligned}$$

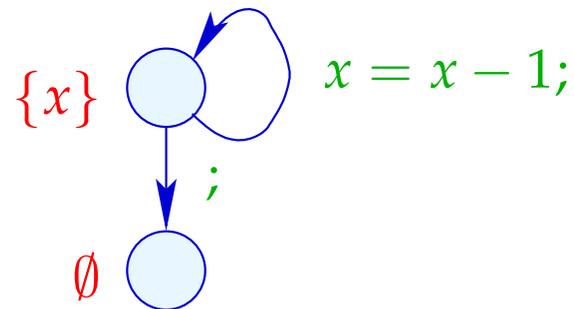
\implies Constraint-System liefert **MOP** :-))

- Echte Lebendigkeit findet **mehr** überflüssige Zuweisungen als wiederholte Lebendigkeit !!!



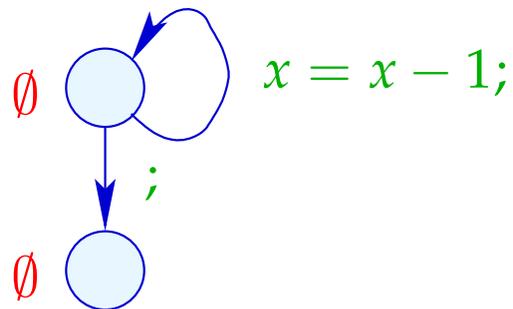
- Echte Lebendigkeit findet **mehr** überflüssige Zuweisungen als wiederholte Lebendigkeit !!!

Lebendigkeit:



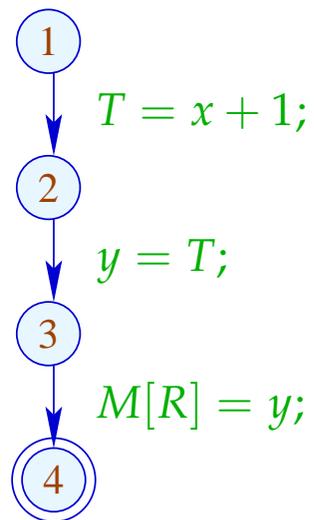
- Echte Lebendigkeit findet **mehr** überflüssige Zuweisungen als wiederholte Lebendigkeit !!!

Echte Lebendigkeit:



1.3 Beseitigung überflüssiger Umspeicherungen

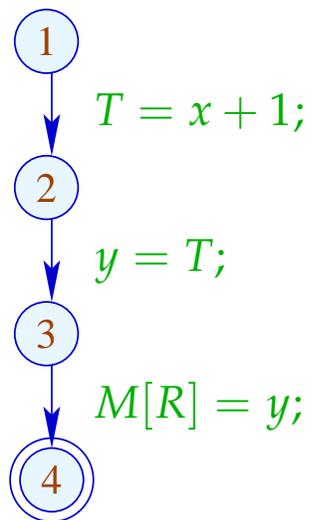
Beispiel:



Offenbar ist die Umspeicherung nutzlos :-)

1.3 Beseitigung überflüssiger Umspeicherungen

Beispiel:

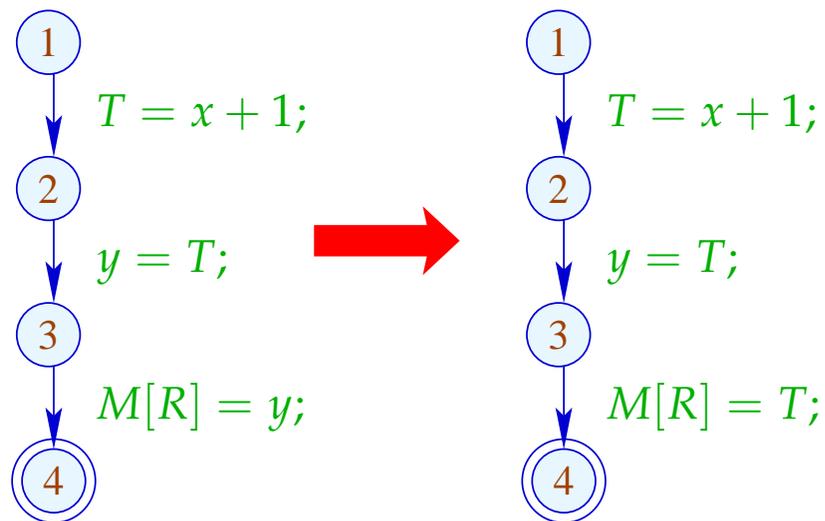


Offenbar ist die Umspeicherung nutzlos :-)

Statt y könnten wir auch T abspeichern :-)

1.3 Beseitigung überflüssiger Umspeicherungen

Beispiel:

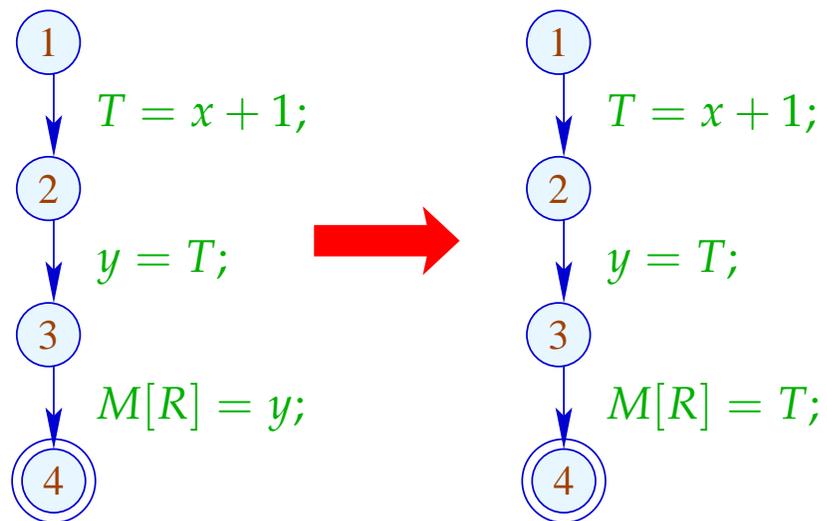


Offenbar ist die Umspeicherung nutzlos :-)

Statt y könnten wir auch T abspeichern :-)

1.3 Beseitigung überflüssiger Umspeicherungen

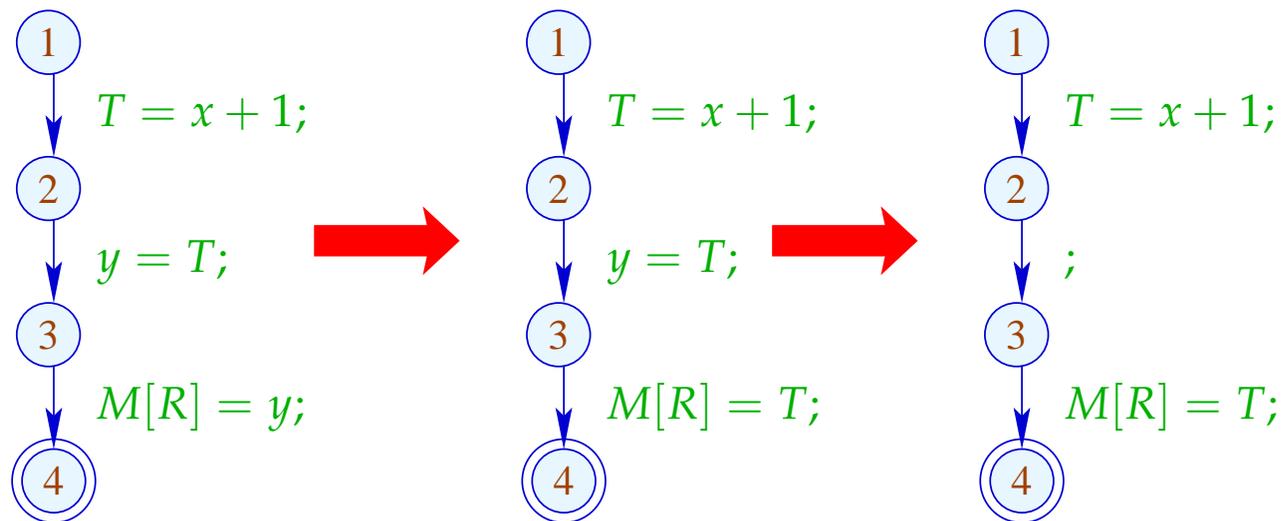
Beispiel:



Vorteil: Jetzt ist y tot :-))

1.3 Beseitigung überflüssiger Umspeicherungen

Beispiel:



Vorteil: Jetzt ist y tot :-))

Idee:

Für jeden Ausdruck merken wir uns die Variablen, die gegenwärtig seinen Wert enthalten :-)

Wir benutzen: $\mathbb{V} = Expr \rightarrow 2^{Vars} \dots$

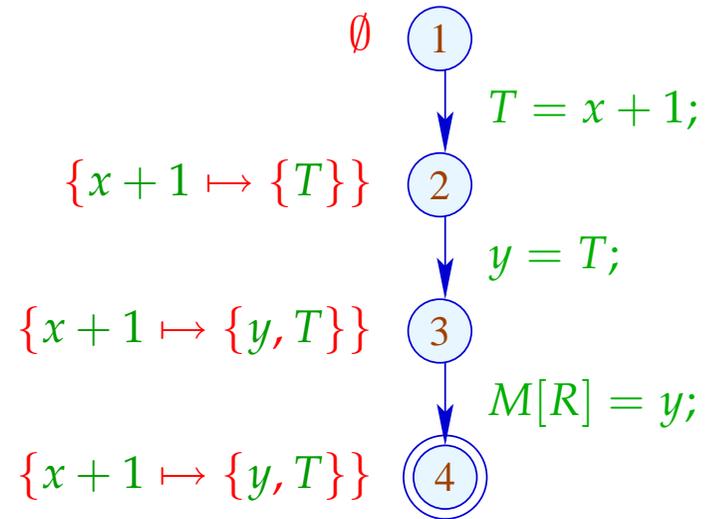
Idee:

Für jeden Ausdruck merken wir uns die Variablen, die gegenwärtig seinen Wert enthalten :-)

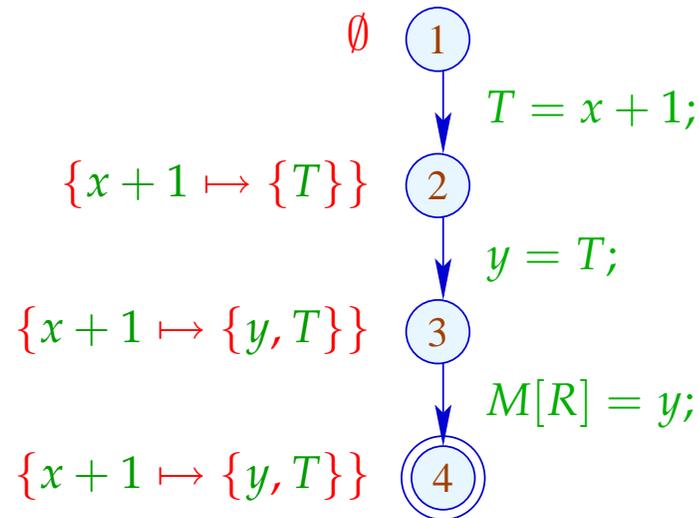
Wir benutzen: $\mathbb{V} = \text{Expr} \rightarrow 2^{\text{Vars}}$ und definieren:

$$\begin{aligned} \llbracket ; \rrbracket^\# V &= V \\ \llbracket \text{Pos}(e) \rrbracket^\# V &= \llbracket \text{Neg}(e) \rrbracket^\# V = V \\ \llbracket x = e; \rrbracket^\# V e' &= \begin{cases} \{x\} & \text{falls } e' = e \\ (V e') \setminus \{x\} & \text{sonst} \end{cases} \\ \llbracket x = y; \rrbracket^\# V e &= \begin{cases} (V e) \cup \{x\} & \text{falls } y \in V e \\ (V e) \setminus \{x\} & \text{sonst} \end{cases} \\ \llbracket x = M[R]; \rrbracket^\# V e &= (V e) \setminus \{x\} \\ \llbracket M[R_1] = R_2; \rrbracket^\# V &= V \end{aligned}$$

Im Beispiel:



Im Beispiel:



→ Wir propagieren die Information **vorwärts** :-)

An *start* haben wir $V_0 e = \emptyset$ für alle e

→ $\sqsubseteq \subseteq \mathbb{V} \times \mathbb{V}$ definieren wir durch:

$$V_1 \sqsubseteq V_2 \text{ gdw. } V_1 e \supseteq V_2 e \text{ für alle } e$$

Beobachtung:

Die neuen Kanten-Effekte sind **distributiv**:

Dazu zeigen wir, dass die folgenden Funktionen distributiv sind:

$$(1) \quad f_1 V e = (V e) \setminus \{x\}$$

$$(2) \quad f_2 V = V \oplus \{e \mapsto \{x\}\}$$

$$(3) \quad f_3 V e = (y \in V e) ? (V e \cup \{x\}) : ((V e) \setminus \{x\})$$

Offenbar gilt:

$$\llbracket x = e; \rrbracket^\# = f_2 \circ f_1$$

$$\llbracket x = y; \rrbracket^\# = f_3$$

$$\llbracket x = M[R]; \rrbracket^\# = f_1$$

Distributivität ist unter **Komposition** abgeschlossen. Damit folgt die Behauptung :-))

(1) Für $f V e = (V e) \setminus \{x\}$ gilt:

$$\begin{aligned} f(V_1 \sqcup V_2) e &= ((V_1 \sqcup V_2) e) \setminus \{x\} \\ &= ((V_1 e) \cap (V_2 e)) \setminus \{x\} \\ &= ((V_1 e) \setminus \{x\}) \cap ((V_2 e) \setminus \{x\}) \\ &= (f V_1 e) \cap (f V_2 e) \\ &= (f V_1 \sqcup f V_2) e \quad \text{: -)} \end{aligned}$$