

陈文光 清华大学/青海大学

编译系统的作用

翻译

- · 支持高层的编程抽象
- 支持底层的硬件体系结构
- ・优化
 - 更快的执行速度
 - 更小的空间
- ・理解程序
 - ・安全性(security)
 - ・功能正确(safety)

新的应用需要新的编程抽象



ImageNet: http://www.cs.toronto.edu/~fritz/absps/imagenet.pdf

新的底层硬件

- GPU, FPGA,寒武纪, …
- CUDA

```
__global___
void add(int n, float *x, float *y)
{
    int index = threadIdx.x;
    int stride = blockDim.x;
    for (int i = index; i < n; i += stride)
        y[i] = x[i] + y[i];
}</pre>
```



```
int blockSize = 256;
int numBlocks = (N + blockSize - 1) / blockSize;
add<<<numBlocks, blockSize>>>(N, x, y);
```

https://devblogs.nvidia.com/even-easier-introduction-cuda/

多层抽象 - 编程框架与库

Levels of Abtraction



https://suif.stanford.edu/~courses/cs243/

编译系统的作用

- •翻译
 - · 支持高层的编程抽象
 - · 支持底层的硬件体系结构
- ·优化
 - 更快的执行速度
 - ·更小的空间
- ・理解程序
 - ・安全性(security)
 - ・功能正确(safety)

优化编译器的结构



高层循环变换 - 循环交换



高层循环变换 - 循环合并



体系结构无关的底层优化

- 从高层抽象翻译到底层的过程中引入了冗余
- 优化过程就是消除冗余的过程

<pre>#include <stdio.h></stdio.h></pre>
int foo() {
int a[4];
a[0] = 1; a[1] = a[0]:
return a[1];
}

pushq	%rbp
movq	%rsp, %rbp
subq	\$0x30, %rsp
movq	(%rip), %rax
movq	(%rax), %rax
movq	%rax, -0x8(%rbp)
movl	\$0x1, -0x20(%rbp)
movl	-0x20(%rbp), %ecx
movl	%ecx, -0x1c(%rbp)
movl	-0x1c(%rbp), %eax
movq	(%rip), %rdx
movq	(%rdx), %rdx
movq	-0x8(%rbp), %rsi
cmpq	%rsi, %rdx
movl	%eax, -0x24(%rbp)
jne	0x49
movl	-0x24(%rbp), %eax
addq	\$0x30, %rsp
popq	%rbp
retq	
callq	0x4e

pushq %rbp movq %rsp, %rbp movl \$0x1, %eax popq %rbp retq

例子: 循环不变量外提

```
do i := 1, 100

I := i + (c * 5)

do j := 1, 100

a(i.j) := 100*c + 10*i +j

enddo

enddo
```

```
t1 := (100*c) 
t2 := (c * 5) 
do i := 1, 100 
l := i + t2 
t3 := t1 + 10 * i 
do j := 1, 100 
a(i.j) := t3 + j 
enddo 
enddo
```

体系结构相关的优化

・寄存器分配

- 虚拟寄存器
- 构建Interference graph
- 图着色算法
- ・指令调度
 - CPU中的功能部件数
 - ・是否流水
 - ・延迟



Time

程序优化的现状

- CPU上的过程内优化基本成熟
- ・过程间优化能力仍然受限
- 面向GPU等新型体系结构的编译优化还有空间

GPU存储结构对编程优化的挑战

•消除冗余计算的循环不变量外提可能引起寄存器 压力大,从而引发spill,在GPU上开销很大



DSL - 领域特定语言(抽象+优化)

• Halide: 面向图像处理的DSL



```
UniformImage in(UInt(8), 2)
Var x, y
Func blurx(x,y) = in(x-1,y) + in(x,y) + in(x+1,y)
Func out(x,y) = blurx(x,y-1) + blurx(x,y) + blurx(x,y+1)
```

更多DSL的例子

T2S – time to spatial 基于Halide的DSL 和 FPGA编译器



- TACO 稀疏张量编译器
 - 代数表示的稀疏张量DSL,编译到CPU
 - $C = A^*B + D$
 - 其中A,B,C,D是高维张量,且可能在任意一维是稀疏的
- 面向GPU的稀疏张量编译器

编译系统的作用

- 翻译
 - · 支持高层的编程抽象
 - · 支持底层的硬件体系结构
- ・优化
 - 更快的执行速度
 - 更小的空间
- ・理解程序
 - ·安全性(security)
 - ・功能正确(safety)

关键软件系统

- ·飞机和宇宙飞船
- ・医疗设备
- ・核电站
- ・自动驾驶汽车

Image: http://dailypost.ng/2017/07/11/fg-forgetbuilding-proposed-nuclear-power-plant-group/



智能合约

·如何知道一个智能合约是否是安全的?



Image credit from the <u>CVE-2018–10299 security alert</u>



SQL 注入 - 染色分析

SELECT *balance* FROM *AcctData* WHERE *name = ':n'* and password = *':p'*

where *n* and *p* are passed by another procedure

n = Charles Dickens' -- p = who cares

SELECT balance FROM AcctData WHERE name = 'Charles Dickens' -- and password = 'who cares'

缓冲区溢出分析

```
foo(char* s)
{
     char buf[32];
     strcpy(buf, s)
}
```

Will this *strcpy* overflow? You will need information from the caller of *foo*

程序分析的方法

- SAT
 - ・程序建模成逻辑函数(只有true/false)
- SMT
 - ・程序建模成逻辑函数(判断整数表达式的可满足性 如a+b>5)
- Reachibility
 - •程序抽象成图,程序分析问题建模为图上的可达性问题

例子: 指针分析 - 初始建模

```
void main() {
    x = new C();
    y = new C();
    z = new C();
    m(x,y);
    n(z,x);
    q = z.f;
}
```

void m(C a, C b) { n(a,b); }

```
void n(C c, C d) {
    c.f = d;
}
```

 $vP_0('x', 'main@1').$ $vP_0('y', 'main@2').$ $vP_0('z', 'main@3').$ assign('a','x'). assign('b','y'). assign('b','y'). assign('c','z'). assign('d','x'). load('z','f','q'). assign('c','a'). assign('d','b').store('c','f','d').

不断实施规则直到收敛

Rules $vP(v,h) := vP_0(v,h).$ $vP(v_1,h) := assign(v_1,v_2), vP(v_2,h).$ $hP(h_1,f,h_2) := store(v_1,f,v_2), vP(v_1,h_1), vP(v_2,h_2).$ $vP(v_2,h_2) := load(v_1,f,v_2), vP(v_1,h_1), hP(h_1,f,h_2).$

Relations

hP assign vP vP_0 vP('x','main@1'). hP('main@1','f','main@1'). assign('a','x'). $vP_0(x', main@1').$ vP('y','main@2'). hP('main@1','f','main@2'). assign('b','y'). $vP_0('y', 'main@2').$ vP('z','main@3'). hP('main@3','f','main@1'). assign('c','z'). $vP_0('z', 'main@3').$ vP('a','main@1'). hP('main@3','f','main@2'). assign('d','x'). store vP('d,'main@1'). assign('c','a'). vP('b','main@2'). store('c','f','d'). assign('d','b'). vP('c','main@3'). load vP('c','main@1'). vP('d'.'main@2'). load('z','f','q').

程序分析的局限

- •精度和复杂度的矛盾
 - •区分c1,c2,c3更精确, 但过于复杂 工区八型左钩工计构^{c1:}
 - ・不区分则在f处无法将 ∨作为常数

c4:

```
for (i = 0; i < n; i++) {
  t1 = g(0);
  t2 = g(243);
  t3 = g(243);
}
int g(int v) {
  return f(v);
}
int f(int v){
  return v+1;
}
```

利用图计算系统的扩展性解决 程序分析的规模问题

• 图计算系统可以处理巨大规模的图(千亿结点, 十万亿边)



利用图计算系统进行高精度分析

VF								
	Program: A4-M>e	$\xrightarrow{VF} MA$ $\xrightarrow{A} *c VF/VA \land$	Ắ́́́́́́́́́́́́́́́́́́́́́́́×X					
	1 a = b;	OF \land OF	Ŷ					
	2 b = &c		\mathbf{D}_{1}					
	$3 d = \&a$ $c \qquad MA \qquad VF/VA \qquad X < X < X < X$							
	$4 e = malloc(); \qquad \qquad \uparrow D \qquad VE/VA \qquad \qquad \land \uparrow$							
	5 *c = e;	5 *c = e; $D^{-1/2/2}$						
	6 t = *d; $\&c \xrightarrow{A} b \xrightarrow{A} a \xrightarrow{MA} *d \xrightarrow{A} t$							
	$7 \times = *t;$ $\wedge \qquad \wedge$							
	8 y = *x;		$A \lor D$					
Prog	Pointer/Alias A ^{&} nalysis							
	IS=(E,V)	PS=(E,V)	РТ	SS	Τ			
Linux	(249.5M,52.9M)	(1.1B,52.9M)	91 secs	27	1.7 hrs			
PSQL	(25.0M,5.2M)	(862.2M,5.2M)	10 secs	16	6.0 hrs			
httpd	(8.2M, 1.7M)	(904.3M, 1.7M)	3 secs	13	8.4 hrs			

*Graspan: A single-machine, disk-based graph system for interprocedural static analyses of large-scale systems code, ASPLOS 17

总结

- •编译器是链接程序员和机器的桥梁
 - 支持更有效的抽象 提高开发效率
 - ·支持更有效的优化 提高运行效率
 - 支持更完善的分析 为系统提供安全性
- •编译器教学面临的挑战
 - ·内容少:基本上只介绍了一部分翻译功能
 - ·深度不足:如面向对象、函数语言的编译