

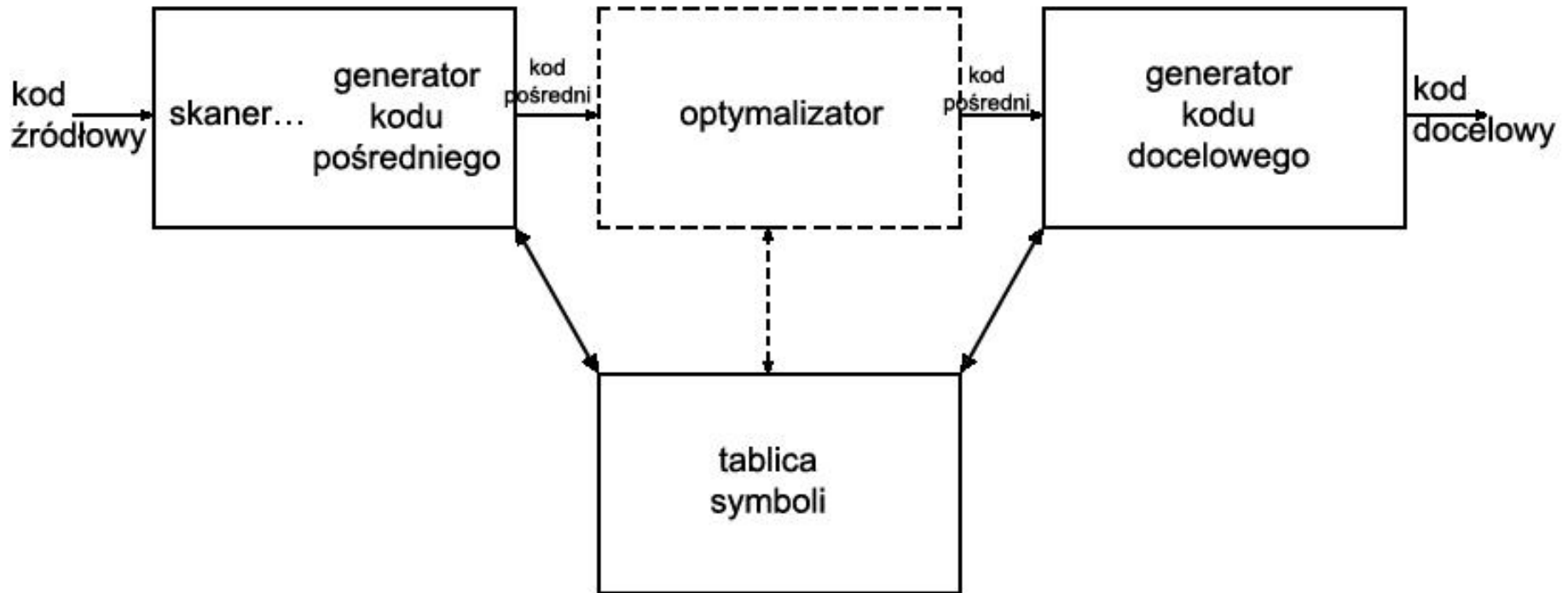


AKADEMIA GÓRNICZO-HUTNICZA
IM. STANISŁAWA STASZICA W KRAKOWIE

Generacja kodu ostatecznego

Dr inż. Janusz Majewski
Języki formalne i automaty

Generacja kodu ostatecznego





Generator kodu docelowego

We : - kod pośredni *niezależny sprzętowo*

- kod assemblera

Wy : - kod relokowalny

- kod absolutny

} *zależny sprzętowo*



Rozkazy maszynowe

- Przyjmujemy następujący format rozkazu maszynowego:

operacja docelowy, źródłowy

Przykład:

add R0, R1 /* dodaj zawartość rejestru R1 do rejestru R0, wynik pozostaw w R0 */

- Rozkazy maszynowe są na ogół instrukcjami dwuadresowymi

$a := a + 5$

add a, 5

Rozkazy maszynowe

- Na ogół co najwyżej jeden argument rozkazu może być argumentem ulokowanym w pamięci

$a := a + b$

```
mov R0, b    /* załaduj b do rejestru R0 */  
add a, R0    /* dodaj zawartość R0 do a */
```

$a := b + c$

```
mov R0, b    /* załaduj b do rejestru R0 */  
add R0, c    /* dodaj c do zawartości R0 */  
mov a, R0    /* zapamiętaj zawartość R0 w a */
```

Generacja optymalnego kodu

- Problem generacji optymalnego kodu zależnego sprzętowo jest matematycznie nierozwiązywalny bądź też praktycznie niemożliwy do rozwiązania. Dlatego też w praktyce zadowalamy się technikami heurystycznymi dającymi dobry kod, ale nie zawsze optymalny.

Problemy:

– wybór rozkazów, minimalizacja kosztów (czasowych)

Gdybyśmy tłumaczyli każdą instrukcję trójadresową o postaci: $x := y + z$, gdzie x , y i z mają statycznie przydzieloną pamięć, na następujący kod:

```
mov R0, y          /* ładuj y do rejestru R0 */  
add R0, z         /* dodaj z do R0 */  
mov x, R0        /* zapamiętaj R0 w x */
```

Problemy:

... to następujące instrukcje:

a := b + c

d := a + e

zostałyby przetłumaczone na:

mov R0, b /* ładuj b do rejestru R0 */

add R0, c /* dodaj c do R0 */

mov a, R0 /* zapamiętaj R0 w a */

...

Problemy:

... to następujące instrukcje:

a := b + c

d := a + e

zostałyby przetłumaczone na:

mov R0, b	/* ładuj b do rejestru R0 */
add R0, c	/* dodaj c do R0 */
mov a, R0	/* zapamiętaj R0 w a */
mov R0, a	/* ładuj a do rejestru R0 */
add R0, e	/* dodaj e do R0 */
mov d, R0	/* zapamiętaj R0 w d */

Problemy:

... to następujące instrukcje:

a := b + c

d := a + e

zostałyby przetłumaczone na:

mov R0, b /* ładuj b do rejestru R0 */

add R0, c /* dodaj c do R0 */

mov a, R0 /* zapamiętaj R0 w a */

~~**mov R0, a** /* ładuj a do rejestru R0 */~~ **niepotrzebne**

add R0, e /* dodaj e do R0 */

mov d, R0 /* zapamiętaj R0 w d */

Problemy:

... to następujące instrukcje:

a := b + c

d := a + e

zostałyby przetłumaczone na:

mov R0, b /* ładuj b do rejestru R0 */

add R0, c /* dodaj c do R0 */

~~**mov a, R0** /* zapamiętaj R0 w a */~~ **niepotrzebne, jeśli a nie jest używane nigdzie dalej**

~~**mov R0, a** /* ładuj a do rejestru R0 */~~ **niepotrzebne**

add R0, e /* dodaj e do R0 */

mov d, R0 /* zapamiętaj R0 w d */

Problemy:

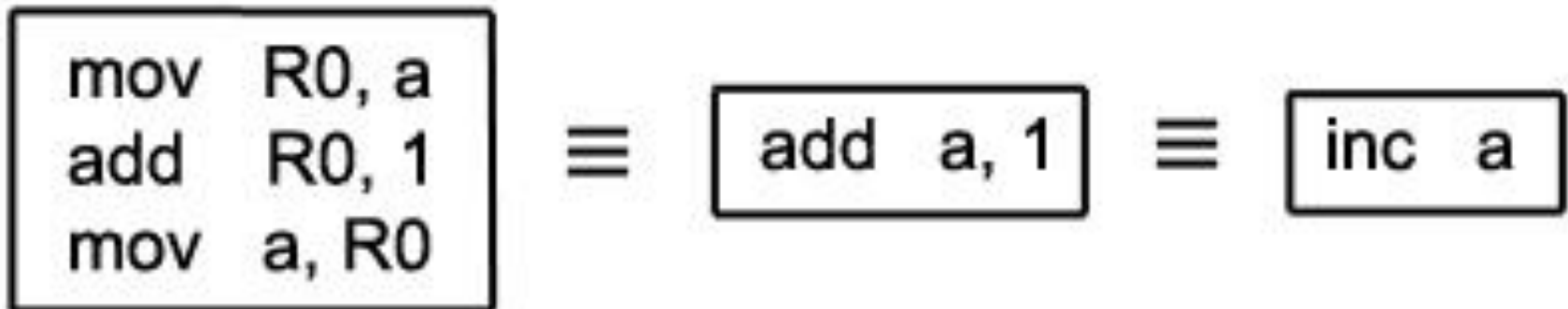
... widać więc, że jeśli nie interesujemy się efektywnością kodu wynikowego, to wybór rozkazów jest bardzo prosty. Jednakże naiwne tłumaczenie może prowadzić do poprawnego, acz niedopuszczalnie nieefektywnego kodu wynikowego.

Problemy:

– wybór rozkazów, minimalizacja kosztów (czasowych)

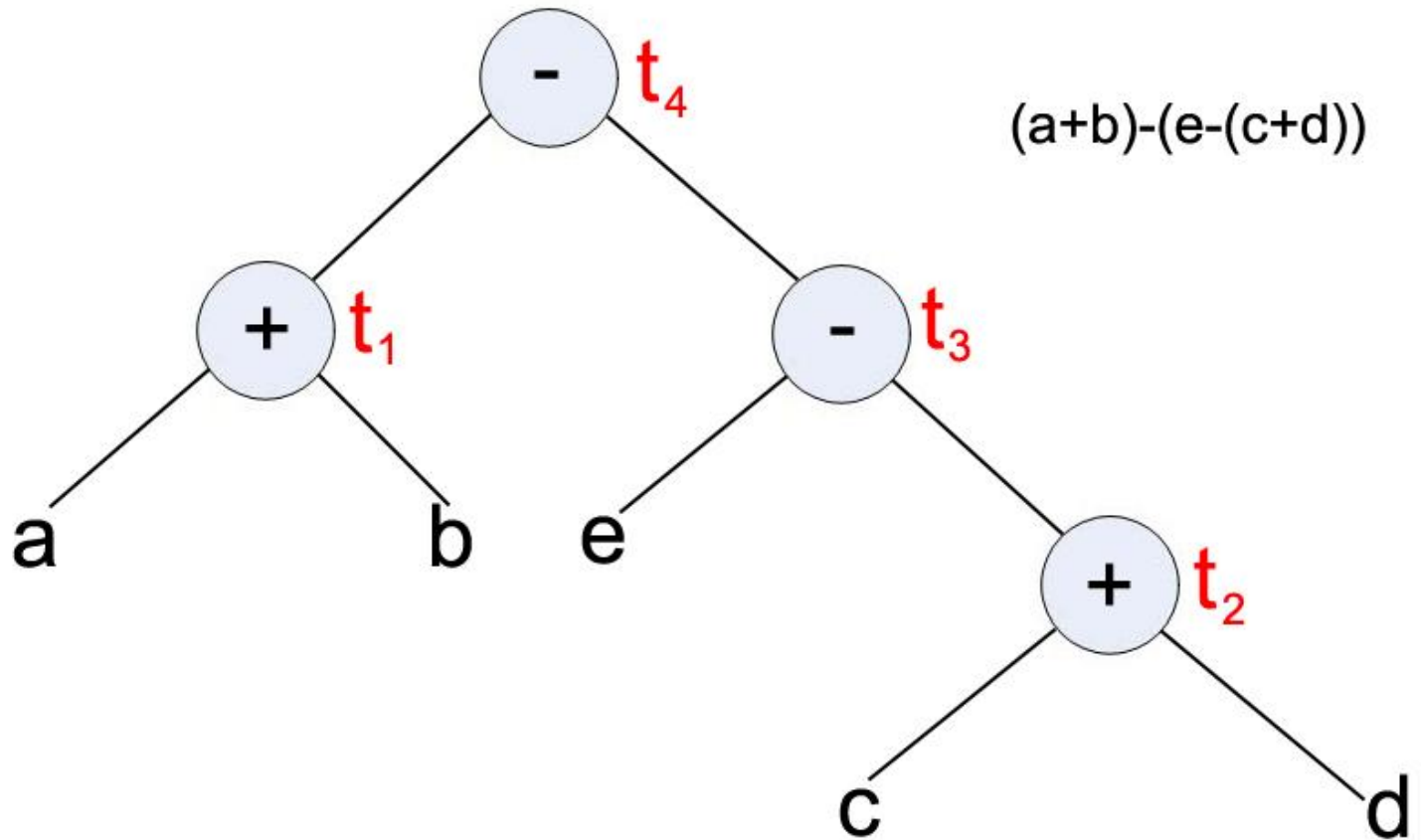
Maszyna docelowa z bogatym zbiorem rozkazów może dostarczać wielu metod implementacji danej operacji. Ponieważ różnice kosztu między implementacjami mogą być znaczące, więc naiwne tłumaczenie może prowadzić do nieefektywnego kodu wynikowego.

Przykład: $a := a + 1$

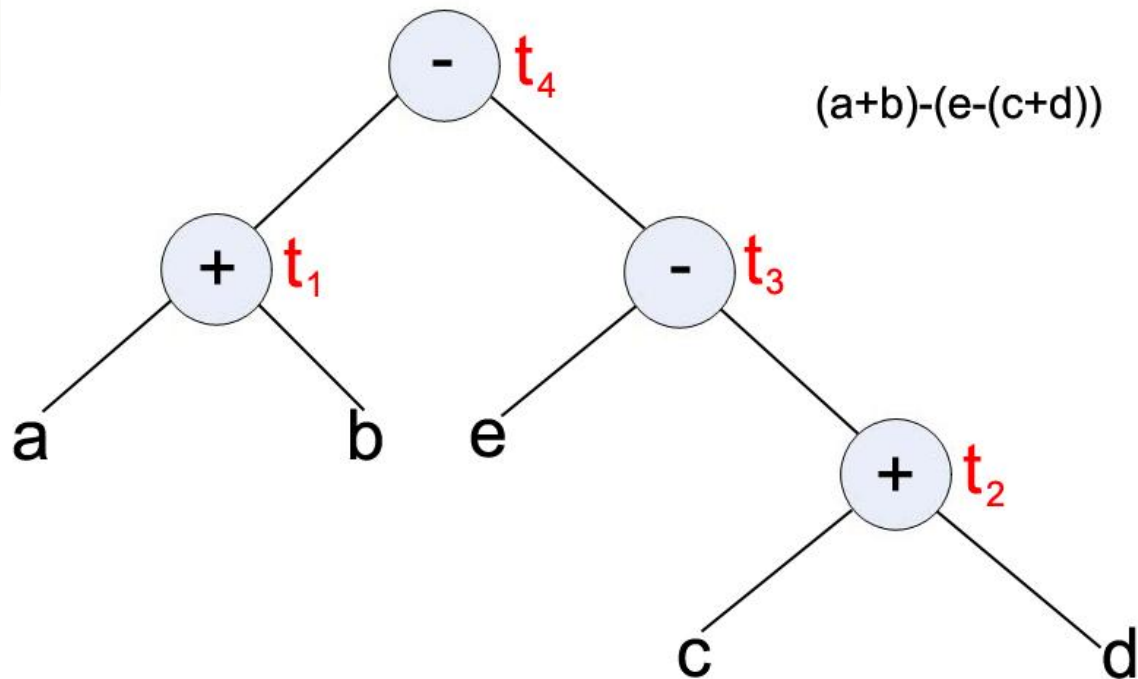


Problemy:

– wybór kolejności obliczeń



Wybór kolejności obliczeń



Kolejność naturalna:

$$t_1 := a + b$$

$$t_2 := c + d$$

$$t_3 := e - t_2$$

$$t_4 := t_1 - t_3$$

Kolejność zmieniona:

$$t_2 := c + d$$

$$t_3 := e - t_2$$

$$t_1 := a + b$$

$$t_4 := t_1 - t_3$$

Wybór kolejności obliczeń

Kolejność naturalna:

$$t_1 := a + b$$

$$t_2 := c + d$$

$$t_3 := e - t_2$$

$$t_4 := t_1 - t_3$$

Kolejność zmieniona:

$$t_2 := c + d$$

$$t_3 := e - t_2$$

$$t_1 := a + b$$

$$t_4 := t_1 - t_3$$

Założenie: dostępne są tylko dwa rejestry: R0 i R1

```
MOV R0 , a
ADD R0 , b /* w R0 jest t1 */
MOV R1 , c
ADD R1 , d /* w R1 jest t2 */
MOV t1 , R0 /* odłożenie t1 do pamięci */
MOV R0 , e
SUB R0 , R1 /* w R0 jest t3 */
MOV R1 , t1 /* zabranie t1 z pamięci */
SUB R1 , R0
MOV t4 , R1
```

```
MOV R0 , c
ADD R0 , d /* w R0 jest t2 */
MOV R1 , e
SUB R1 , R0 /* w R1 jest t3 */
MOV R0 , a
ADD R0 , b /* w R0 jest t1 */
SUB R0 , R1
MOV t4 , R0
```

**zaoszczędzenie dwóch
rozkazów**

Problemy

– „łatanie wstecz” dla skoków

Kod pośredni:

100: a := a+5

...

120: goto 100

Kod docelowy:

adres: add a, 5

...

jmp *adres*

Kod pośredni:

100: goto 120

...

120: a := a+5

Kod docelowy:

jmp

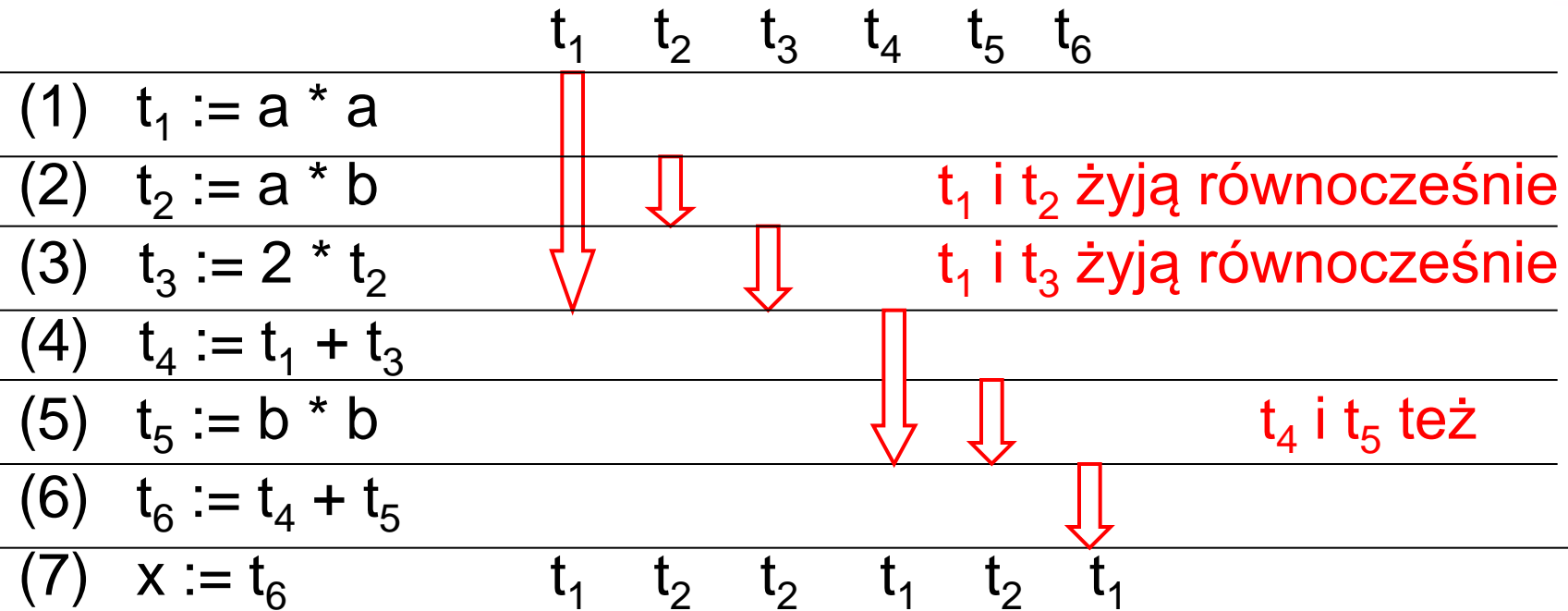
...

adres: add a, 5

łatanie wstecz



"Życie" zmiennych tymczasowych



Na podstawie informacji o "życiu" można dokonać lokalizacji zmiennych tymczasowych według generalnej zasady, że dwie zmienne mogą zajmować tę samą lokalizacją, gdy nie są równocześnie "żywe"

Redukcja zmiennych tymczasowych

Przed:

- (1) $t_1 := a * a$
- (2) $t_2 := a * b$
- (3) $t_3 := 2 * t_2$
- (4) $t_4 := t_1 + t_3$
- (5) $t_5 := b * b$
- (6) $t_6 := t_4 + t_5$
- (7) $x := t_6$

Po:

- (1) $t_1 := a * a$
- (2) $t_2 := a * b$
- (3) $t_2 := 2 * t_2$
- (4) $t_1 := t_1 + t_2$
- (5) $t_2 := b * b$
- (6) $t_1 := t_1 + t_2$
- (7) $x := t_1$