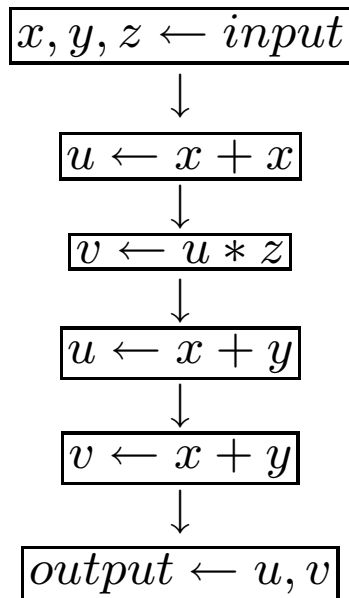


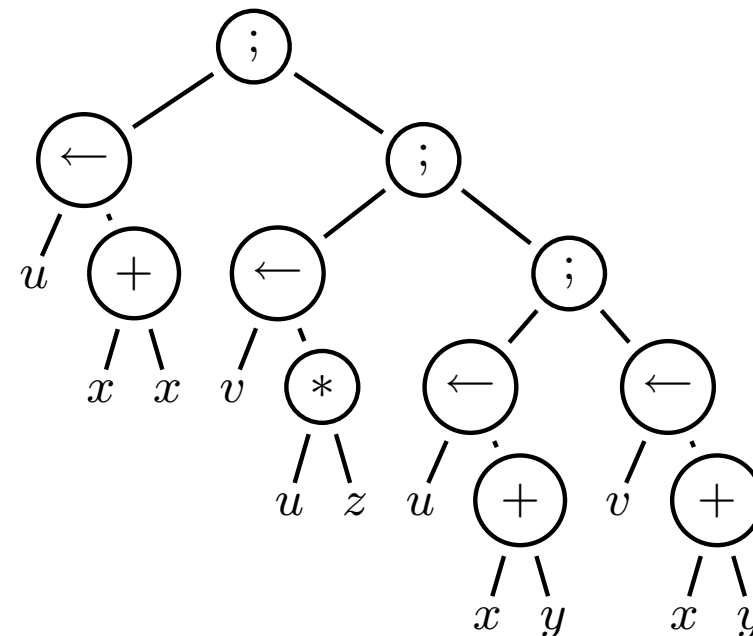
# SLC–Beispielprogramm

$\pi = (IV, \beta, OV) \in SLC$  mit  $IV : x, y, z;$   
 $\beta : u \leftarrow x + x;$   
 $\quad v \leftarrow u * z;$   
 $\quad u \leftarrow x + y;$   
 $\quad v \leftarrow x + y;$   
 $OV : u, v$

Flussdiagramm von  $\pi$ :



AST von  $\beta$ :



## Beispiel: Common Subexpression Elimination

Ausgangsprogramm:

$\pi = (IV, \beta, OV) \in SLC$  mit

$IV : x, y;$

$\beta : z \leftarrow x + y; \quad (1)$

$z \leftarrow z * y;$

$x \leftarrow x + y; \quad (2)$

$v \leftarrow x + y; \quad (3)$

$w \leftarrow v - z;$

$w \leftarrow w + v;$

$OV : w$

Einführung einer temporären  
Variablen  $tv_1$ :

$T_{cs}(\pi) = (IV, \beta', OV) \in SLC$  mit

$IV : x, y;$

$\beta' : tv_1 \leftarrow x + y;$

$z \leftarrow tv_1;$

$z \leftarrow z * y;$

$x \leftarrow tv_1;$

$v \leftarrow x + y;$

$w \leftarrow v - z;$

$w \leftarrow w + v;$

$OV : w$

Beachte:  $x + y$  (1) ist bei (2) verfügbar, aber nicht bei (3).

## Live Variables–Analyse und Dead Code Elimination

$$\begin{array}{ll} \pi = (IV, \beta, OV) & \pi' = (IV, \beta', OV) \\ IV : x, y, z; & IV : x, y, z; \\ \beta : u \leftarrow x + x; \quad (*) & \beta' : u \leftarrow x + y; \\ \quad v \leftarrow u * z; \quad (*) & \quad v \leftarrow x + y; \\ \quad u \leftarrow x + y; & OV : u, v \\ \quad v \leftarrow x + y; & \\ OV : u, v & \end{array}$$

Die Anweisungen mit  $(*)$  sind überflüssig („*dead code*“) und können eliminiert werden.

Es folgt:  $\pi \sim \pi'$  und  $c(\pi') < c(\pi)$  bzgl. Codelänge

## Reaching Definitions–Analyse und Konstantenfaltung

$$\begin{aligned}\pi &= (IV, \beta, OV) \\ IV &: x; \\ \beta &: y \leftarrow 10; \\ &\quad z \leftarrow 2; \\ &\quad z \leftarrow y * z; \\ &\quad y \leftarrow y + x; \\ &\quad z \leftarrow y * z; \\ OV &: z\end{aligned}$$
$$\begin{aligned}\pi' &= (IV, \beta', OV) \\ IV &: x; \\ \beta' &: y \leftarrow 10; \\ &\quad z \leftarrow 2; \\ &\quad z \leftarrow 20; \\ &\quad y \leftarrow 10 + x; \\ &\quad z \leftarrow y * 20; \\ OV &: z\end{aligned}$$

Interpretation:  $\langle \mathbb{Z}; +, *, 0, 1, -1, \dots \rangle$

## Beispiel: DAG-Konstruktion

Ausgangsprogramm:

$$\pi = (IV, \beta, OV) \in SLC$$

$IV : x, y;$

$\beta : u \leftarrow 2;$

$w \leftarrow x + y;$

$z \leftarrow u + 2;$

$u \leftarrow x * w;$

$v \leftarrow 4 + w;$

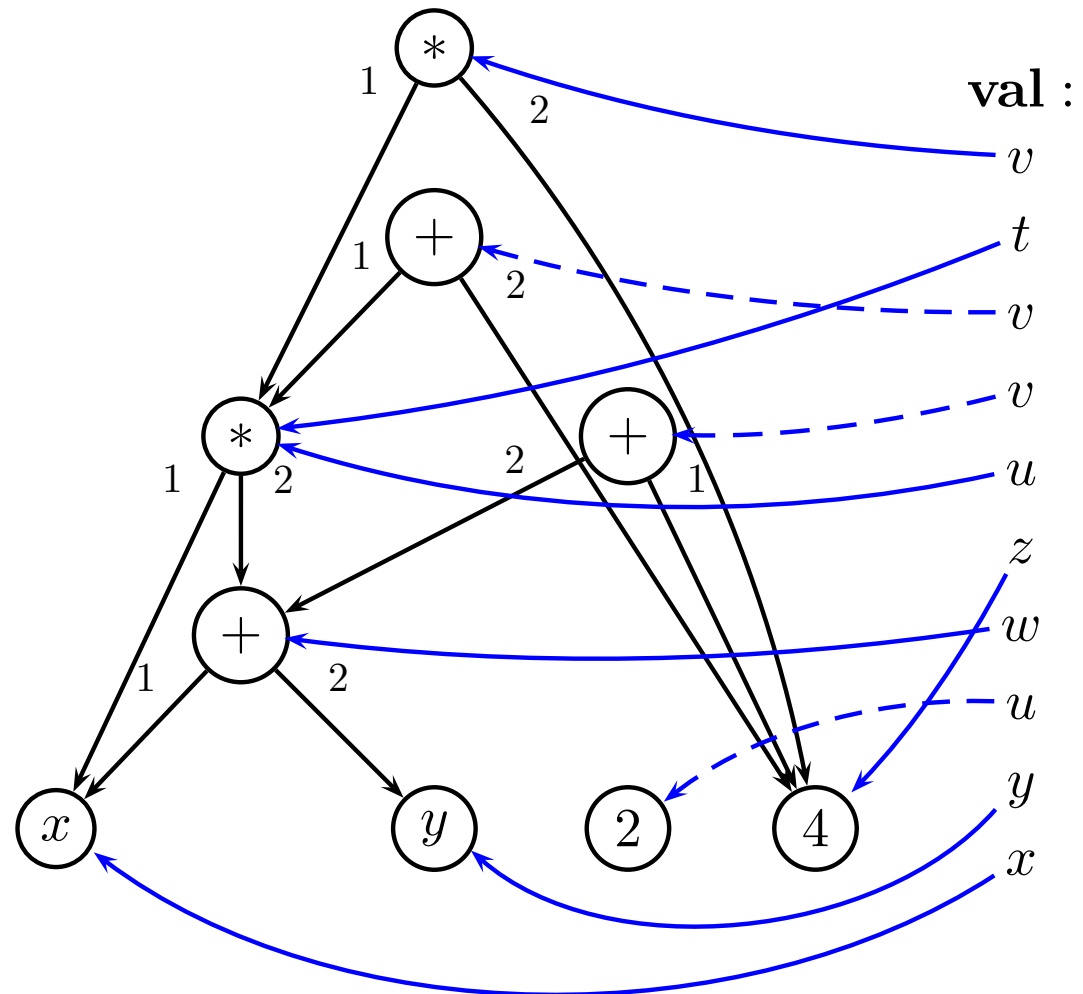
$v \leftarrow u + z;$

$t \leftarrow x * w;$

$v \leftarrow t * z;$

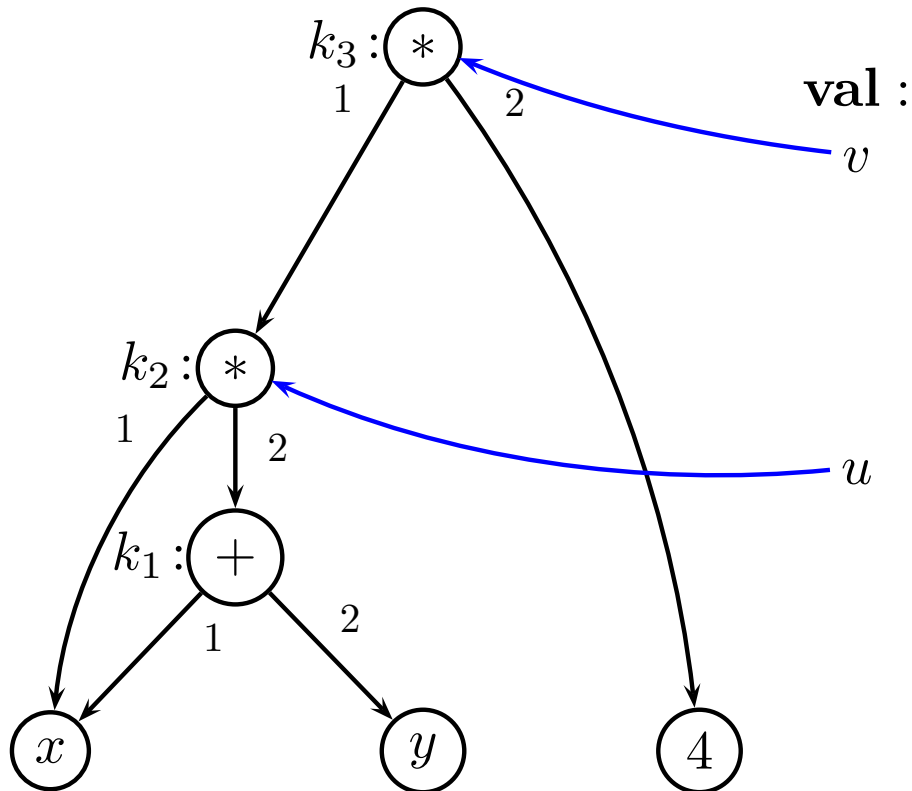
$OV : u, v$

DAG-Darstellung  $D(IV, \beta)$ :



## Beispiel: DAG-Konstruktion

DAG-Darstellung  $D(\pi)$ :



$k_1 \leftarrow x + y;$

$k_2 \leftarrow x * k_1;$

$k_3 \leftarrow k_2 * 4;$

$\pi_D = (IV, \beta_D, OV) \in SLC$

$\beta_D : k_1 \leftarrow x + y;$

$u \leftarrow x * k_1;$

$v \leftarrow u * 4;$

# Optimierung von Polynomen

$$f(x) = ax^3 + bx^2 + cx + d$$

$$\pi = (IV, \beta, OV) \in SLC$$

$IV$  :  $x$ ;  
 $\beta$  :  $u \leftarrow a * x$ ;  
       $u \leftarrow u * x$ ;  
       $u \leftarrow u * x$ ;  
       $v \leftarrow b * x$ ;  
       $v \leftarrow v * x$ ;  
       $w \leftarrow c * x$ ;  
       $y \leftarrow u + v$ ;  
       $y \leftarrow y + w$ ;  
       $y \leftarrow y + d$ ;  
 $OV$  :  $y$ .

(DAG-optimal)

$$\pi' = (IV, \beta', OV) \in SLC$$

$IV$  :  $x$ ;  
 $\beta'$  :  $y \leftarrow x * a$ ;  
       $y \leftarrow y + b$ ;  
       $y \leftarrow y * x$ ;  
       $y \leftarrow y + c$ ;  
       $y \leftarrow y * x$ ;  
       $y \leftarrow y + d$ ;  
 $OV$  :  $y$ .

Horner-Regel  
 $\rightsquigarrow$  Algorithmik