

# Production de code, langages à héritage multiple

Martin Odersky

23 janvier 2007  
version 1.2

## Plan du cours

- 1 Héritage multiple
- 2 Techniques de dispatching
  - Trampolines
  - Tableaux de déplacement de lignes
  - Améliorer les performances
- 3 Les compilateurs JIT

## Héritage multiple

Le schéma de *dispatching* par table de méthodes virtuelles (VMT) est prédominant dans les situations d'héritage simple :

- Simula, Modula-3, Ada 95, Object Oberon, Beta...

Mais la plupart des langages OO sont plus complexes.

Langages avec héritage multiple ou *mixins* :

- **Scala**, Eiffel, gbeta, C++...

Langages avec sous-typage structurel :

- Smalltalk, Cecil, Self, Pict...

Langages hybrides avec héritage simple et interfaces :

- Java, Objective-C...

Plusieurs techniques existent pour implanter l'héritage multiple, les *mixins* ou l'héritage hybride :

- trampolines,
- tableaux de déplacement de lignes (*row-displacement tables*),
- antémémoire en ligne (*inline caching*).

## Exemple : Des classes en Drei à héritage multiple

```
class Point {
  val x: Int;
  def position(): Int = {
    return this.x
  }
  def copy(delta: Int): Point = {
    return new Point(this.position() + delta);
  }
}
class Colored {
  val c: Color;
  def color(): Color = {
    return this.c
  }
}
class ColoredPoint extends Colored, Point {
  def copy(delta: Int): ColoredPoint = {
    return new ColoredPoint(color(), this.position() + delta);
  }
}
```

## Trampolines

L'idée est d'avoir des points d'entrée multiples pour les références, un par classe de base.

- Chaque point d'entrée a un champ entête (*header*) qui pointe vers une table de méthodes virtuelles.
- Quand on passe d'une sous-classe à une super-classe on met à jour le pointeur de l'objet pour qu'il pointe vers le point d'entrée correct.
- La redéfinition d'une méthode rend nécessaire de se déplacer d'un point d'entrée au début de l'objet englobant.

Cela est réalisé par une **méthode trampoline** qui, une fois appelée, retourne la référence de l'objet englobant en soustrayant une valeur connue du point d'entrée.

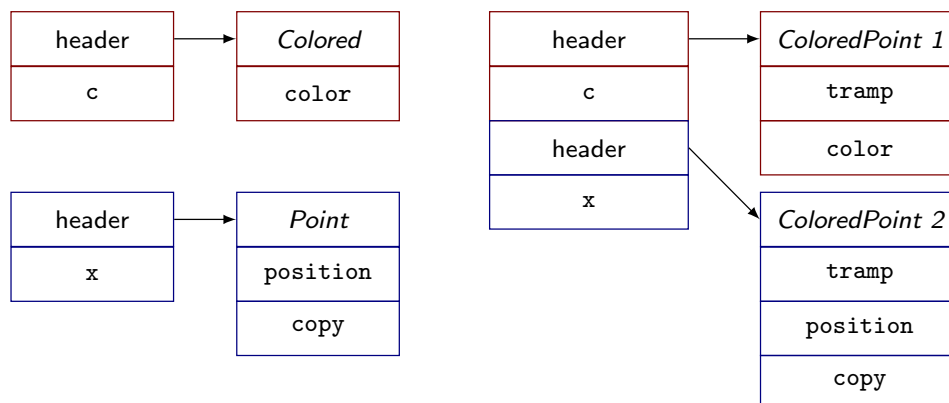
Cette technique a été utilisée pour gbeta et C++.

### Avantages de la technique par trampolines :

- Des performances raisonnables même dans le pire des cas.
- Les champs et les méthodes peuvent être hérités de façon multiple.

### Désavantages :

- Surcoût des méthodes trampoline.
- les structures de données covariantes ne sont pas supportées : `ColoredPoint[] <: Point[]` ne peut pas fonctionner car il faudrait alors mettre à jour chaque pointeur dans le tableau.



Les méthodes trampolines sont, pour *ColoredPoint 1* :  $\text{tramp}(p) = p$ ,  
pour *ColoredPoint 2* :  $\text{tramp}(p) = p - 8$ .

Pour deux variables  $p: \text{Point}$  et  $cp: \text{ColoredPoint}$  on a :

- $p = cp$  devient  $p = cp + 8$ ,
- $cp = p$  devient  $cp = p.\text{tramp}(p)$ .

## Tableaux de déplacement de lignes

Une autre technique de dispatching est le tableau de déplacement de lignes (*row-displacement table*).

Le problème du dispatching dynamique est le suivant :

- Étant donné un ensemble de classes et de méthodes, trouver le code correspondant à une classe et à une méthode données.

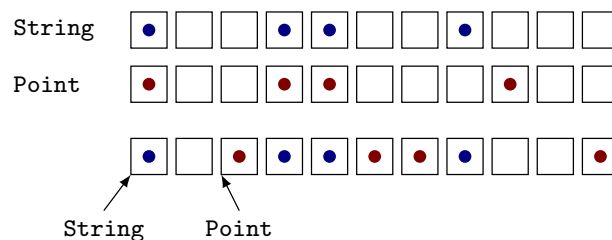
Si l'on énumère les classes et les méthodes, cette tâche se réduit à une opération d'indexage dans un tableau bi-dimensionnel :

	equals	append	main
Object	•		
String	•	•	
Main	•		•

Le tableau de déplacement de lignes devient vite énorme :

Une application de 500 classes et 2'000 noms de méthodes uniques crée une table de 1'000'000 d'entrées.

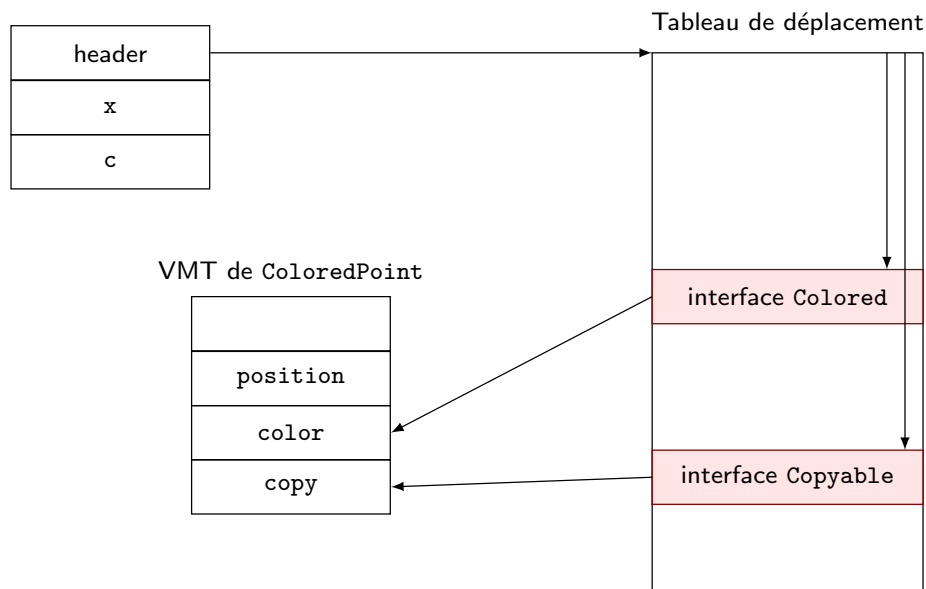
- Ce tableau à deux dimensions est occupé de façon clairsemée car chaque classe n'implante qu'un petit sous-ensemble de toutes les méthodes.
- On peut obtenir une meilleure utilisation de l'espace en imbriquant les lignes successives comme un ensemble de peignes :



En Java, on peut obtenir une bonne utilisation de l'espace de la façon suivante :

- Indexer le tableau avec les classes et les interfaces plutôt qu'avec les classes et les méthodes.
- Une entrée du tableau pointe sur l'endroit dans une VMT où la méthode de l'interface est implantée.

Cette technique a été utilisée dans certaines implantations très rapides de Java.



Le code de dispatching pour l'appel : `obj: I; ... obj.meth()` est `obj.header(I.number).meth()`.

**Question :** Comment savons-nous que l'entrée du tableau est utilisée pour la classe courante ?

**Réponse :** Nous n'avons pas besoin de le savoir, car Java est statiquement typé !

L'avantage du *dispatching* avec tableau à lignes (*row table*) est sa bonne performance avec le cas moyen = au pire des cas.

## Considérations de pipelining

Le *dispatching* par VMT et celui par tableau à lignes introduisent des bulles dans le pipeline.

- On ne peut aller chercher de nouvelles instructions qu'après avoir calculé l'adresse dynamique de la méthode.
- Dans les processeurs modernes avec des *pipelines* profonds, cela peut s'avérer très coûteux.

Un processeur de type *Pentium 4* utilise un *pipeline* d'une profondeur pouvant aller jusqu'à 31 stages, sur plusieurs instructions en parallèle : une bulle dans le *pipeline* coûte très cher.

C'est d'ailleurs encore pire avec des processeurs à mots d'instructions très larges (*VLIW*)

## Antémémoires

En réalité, de nombreux appels vont toujours à la même classe.

On peut améliorer les performances du *dispatching* grâce aux antémémoires (*inline caching*) :

- Pour chaque instruction d'appel se rappeler le code qui a été utilisé à la dernière exécution de cette instruction.
- Sauter immédiatement vers ce code sans utiliser le *dispatching* dynamique.
- Au début du code cible, tester si l'on est dans la bonne classe.
- Si ce n'est pas le cas, retourner au schéma de *dispatching* dynamique classique, plus lent.

Ce schéma permet un gain important si les appels vont toujours à la même classe . . . sinon c'est une grosse perte !

Le *inline caching* est utilisé pour implanter les appels aux méthodes d'interface dans HotSpot :

- L'instruction `invoke_interface` a un champ qui contient la position relative de l'entrée de la méthode qui a été invoquée durant la dernière exécution de cette instruction (par rapport au début de la VMT).
- Quand `invoke_interface` est exécutée, il est d'abord vérifié qu'une entrée pour la méthode appelée se trouve bien à la position donnée.
- Sinon on recherche linéairement parmi toutes les méthodes de l'objet donné une méthode qui corresponde au nom et au type de la méthode appelée.



## Antémémoires polymorphes

Le *inline caching* est une optimisation «tout ou rien» :

- c'est soit très rapide soit inutile (voir même néfaste).

Un compromis est de garder un tableau des  $n$  dernières cibles.

- Si la cible courante est dans le tableau, sauter directement, sinon continuer avec le *dispatching dynamique* et ajouter la nouvelle cible dans le tableau.
- Si le tableau devient grand : retour au dispatching dynamique.
- Ce schéma est décrit dans la thèse de Urs Hölzle.
- Il est utilisé dans les implantations de Self et HotSpot.

**Avantage** : on évite les bulles dans le pipeline : potentiellement de très bonnes performances, même meilleures que le dispatching simple avec VMT pour l'héritage simple.

**Désavantage** : imprévisible : peut être (légèrement) pire que le dispatching avec VMT dans les mauvais cas.

## Compilateurs JIT

- L'interprétation du *bytecode* Java réduit les performances.
- La distribution des classes Java sous forme de code natif améliorerait les performances, mais au prix de la portabilité et de la sécurité.

Les compilateurs JIT (*just-in-time*) offrent une solution.

- Un compilateur JIT compile le *bytecode* en code natif, soit au chargement, soit après quelques exécutions du code.

En principe le code compilé JIT peut être plus rapide que du code natif compilé statiquement vu qu'il y a plus d'informations disponibles à l'exécution qu'à la compilation :

- quelles méthodes sont appelées le plus souvent ?
- combien de méthodes différentes cet appel invoque-t-il ?

En pratique le code compilé JIT est généralement plus lent que du code natif car :

- le surcoût de la compilation ralentit l'exécution,
- les optimisations des compilateurs JIT doivent aller vite et sont donc moins agressives que les optimisations des compilateurs de code natif.

Il faut trouver un compromis sur :

- compilateur JIT lent et code généré rapide ou compilateur JIT rapide et code généré lent ?
- quand invoquer le compilateur JIT ?  
Symantec le fait à la première exécution, Inprise à la seconde, HotSpot à la 1'000<sup>e</sup> et HotSpot (serveur) à la 10'000<sup>e</sup>.