



#### Pokročilé asemblery

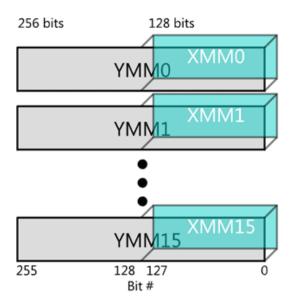
Cvičení 4 a 5 – Optimalizace n-body algoritmu



### Opakování



- Struktura polí (SoA) vs pole struktur (AoS)
- SIMD Single Instruction Multiple Data -> chceme zpracovat co nejvíce dat během jedné instrukce
- SSE, AVX, AVX-512



Array of Structs (AoS)

Struct of Arrays (SoA)

https://software.intel.com/en-us/articles/introduction-to-intel-advanced-vector-extensions

http://asc.ziti.uni-heidelberg.de/en/node/18

#### **Optimalizace**



- 1. krok Analyzovat kód a zjistit, které části jde vykonávat paralelně.
- 2. krok Vytvořit si potřebné struktury a proměnné.
- 3. krok Podmínky, dají se vykonat optimálně? Přepsání podmínek...
- **4. krok** Vytvořit řídící struktury.
- 5. krok Implementovat výpočty.

# Optimalizace podmínka – vytvoření masky



- Používáme instrukce pro vytvoření vektoru.
- Příklad: CMPNLEPS xmm7,xmm3 pokud je xmm7 menší než xmm3 -> nastav do masky 1
- Masku můžeme aplikovat na dílčí výpočty.

EQ	CmpOp1 == CmpOp2 cmpeqp(s   d)
LT	CmpOp1 < CmpOp2 cmpltp(s   d)
LE	CmpOp1 <= CmpOp2 cmplep(s   d)
UNORD	CmpOp1 && CmpOp2 are unordered cmpunordp(s   d)
NEQ	!(CmpOp1 == CmpOp2) cmpneqp(s   d)
NLT	!(CmpOp1 < CmpOp2) cmpnltp(s   d)
NLE	!(CmpOp1 <= CmpOp2) cmpnlep(s   d)
ORD	CmpOp1 && CmpOp2 are ordered cmpordp(s   d)

# Optimalizace podmínka – výpočet



- Podobně jako při používání základních instrukcí x86.
- Sčítáni a odčítání ADDPS a SUBPS vs ADDSS a SUBSS
- Aritmetické instrukce pro vertikální a horizontální výpočty např. HADDPS...

### Optimalizace podmínka – cyklus



- Potřeba zpracovat celé pole.
- Pokud máme pole, které není dělitelné počtem prvků vektorů je zapotřebí řešit zarovnání.
- Zarovnaná vs nezarovnaná paměť (pro Visual C++ \_\_declspec(align(32)))

# N-body



- 1. Vypočítat, zda došlo ke kolizi tzn. na základě euklidovské vzdálenosti určit, zda je hodnota menší než dvojnásobek poloměru koule
- 2. Pokud není -> pokračuj stejným směrem
- 3. Pokud je:
  - 1. Normalizovaný skalární součin vektoru pro každou kouli
  - 2. Provedeme výpočet hybnosti

3. 
$$P = \frac{2 \cdot m1 \cdot m2 \cdot (a1 - a2)}{m1 + m2}$$

- 4. Aktualizujeme vektor pohybu
- Musím porovnávat každou koulí s každou?