

2º curso / 2º cuatr.
Grado Ing. Inform.

Doble Grado Ing.
Inform. y Mat.

Arquitectura de Computadores (AC)

Cuaderno de prácticas.

Bloque Práctico 4. Optimización de código

Estudiante (nombre y apellidos): Francisco Carrillo Pérez

Grupo de prácticas: A2

Fecha de entrega:

Fecha evaluación en clase:

Denominación de marca del chip de procesamiento o procesador (se encuentra en /proc/cpuinfo): Intel(R) Core(TM) i5-4210U CPU @ 1.70GHz

Sistema operativo utilizado: Kubuntu 16.04

Versión de gcc utilizada: gcc (Ubuntu 5.3.1-14ubuntu2) 5.3.1

Adjunte el contenido del fichero /proc/cpuinfo de la máquina en la que ha tomado las medidas

1. Para el núcleo que se muestra en la Figura 1 (ver guion de prácticas), y para un programa que implemente la multiplicación de matrices (use variables dinámicas):
 - 1.1 Modifique el código C para reducir el tiempo de ejecución del mismo. Justifique los tiempos obtenidos (use -O2) a partir de la modificación realizada. Incorpore los códigos modificados en el cuaderno.
 - 1.2 Genere los códigos en ensamblador con -O2 para el original y dos códigos modificados obtenidos en el punto anterior (incluido el que supone menor tiempo de ejecución) e incorpórelos al cuaderno de prácticas. Destaque las diferencias entre ellos en el código ensamblador.
 - 1.3 (Ejercicio EXTRA) Intente mejorar los resultados obtenidos transformando el código ensamblador del programa para el que se han conseguido las mejores prestaciones de tiempo

A) MULTIPLICACIÓN DE MATRICES:

CÓDIGO FUENTE: pmm-secuencial.c

(ADJUNTAR CÓDIGO FUENTE AL .ZIP)

```
// Compilar con -O2 y -fopenmp
#include <stdlib.h>
#include <stdio.h>
#include <omp.h>

int main(int argc, char** argv){
    int i, j, k;
    double t1, t2, total;

    //Leer argumento de entrada (no de componentes del vector)
    if (argc<2){
        printf("Falta tamaño de matriz y vector\n");
```

```

        exit(-1);
    }

    unsigned int N = atoi(argv[1]); // Máximo N = 2^32-1=4294967295
    (sizeof(unsigned int) = 4 B)

    double **M1, **M2, **M3;
    M1 = (double**) malloc(N*sizeof(double *));
    M2 = (double**) malloc(N*sizeof(double *));
    M3 = (double**) malloc(N*sizeof(double *));

    for (i=0; i<N; i++){
        M1[i] = (double*) malloc(N*sizeof(double));
        M2[i] = (double*) malloc(N*sizeof(double));
        M3[i] = (double*) malloc(N*sizeof(double));
        if ( M1[i]==NULL ){
            printf("Error en la reserva de espacio
para los vectores\n");
            exit(-2);
        }
    }
    //A partir de aqui se pueden acceder las componentes de la
matriz como M[i][j]

    //Inicializar matriz y vectores

    for(i = 0; i< N; i++)
    {
        for(j = 0; j < N; j++ )
        {
            M1[i][j] = 2;
            M2[i][j] = 2;
            M3[i][j] = 0;
        }
    }

    //Medida de tiempo
    t1 = omp_get_wtime();

    //Calcular producto de matriz por vector v2 = M · v1

    for (i=0; i<N; i++){
    for (j=0; j<N; j++) {
    for (k=0; k<N; k++) {
        M3[i][j] += M1[i][k] * M2[k][j];
    }
    }
    }

    //Medida de tiempo
    t2 = omp_get_wtime();
    total = t2 - t1;

    //Imprimir el resultado y el tiempo de ejecución
    printf("Tiempo(seg.):%11.9f\t / Tamaño:%u\t/ V2[0]=%8.6f V2[%d]=%8.6f\n", total,N,M3[0][0],N-1,M3[N-1][N-1]);

    for (i=0; i<N; i++){

```

```

        free(M1[i]);
        free(M2[i]);
        free(M3[i]);
    }
    free(M1);
    free(M2);
    free(M3);

    return 0;
}

```

1.1. MODIFICACIONES REALIZADAS (al menos dos modificaciones):

Modificación a) –explicación–: Se realiza un desenrollado de bucle de la variable i en el bucle for anidado para el cálculo.

Modificación b) –explicación–: Además de modificación del apartado anterior, se realiza otro desenrollado de bucle de la variable j, en el mismo bucle anidado.

1.1. CÓDIGOS FUENTE MODIFICACIONES

a) pmm-secuencial-modificado_a.c

(ADJUNTAR CÓDIGO FUENTE AL .ZIP)

```

// Compilar con -O2 y -fopenmp
#include <stdlib.h>
#include <stdio.h>
#include <omp.h>

int main(int argc, char** argv){
    int i, j,k;
    double t1, t2, total;

    //Leer argumento de entrada (no de componentes del vector)
    if (argc<2){
        printf("Falta tamaño de matriz y vector\n");
        exit(-1);
    }

    unsigned int N = atoi(argv[1]); // Máximo N =2^32-1=4294967295
    (sizeof(unsigned int) = 4 B)

    double **M1, **M2, **M3;
    M1 = (double**) malloc(N*sizeof(double *));
    M2 = (double**) malloc(N*sizeof(double *));
    M3 = (double**) malloc(N*sizeof(double *));

    for (i=0; i<N; i++){
        M1[i] = (double*) malloc(N*sizeof(double));
        M2[i] = (double*) malloc(N*sizeof(double));
        M3[i] = (double*) malloc(N*sizeof(double));
        if ( M1[i]==NULL ){
            printf("Error en la reserva de espacio
para los vectores\n");
            exit(-2);
        }
    }
    //A partir de aqui se pueden acceder las componentes de la
matriz como M[i][j]

    //Inicializar matriz y vectores

```

```

        for(i = 0; i< N; i++)
        {
            for(j = 0; j < N; j++ )
            {
                M1[i][j] = 2;
                M2[i][j] = 2;
                M3[i][j] = 0;
            }
        }

        //Medida de tiempo
        t1 = omp_get_wtime();

        //Calcular producto de matriz por vector v2 = M · v1

        for (i=0; i<N; i+=2){
        for (j=0; j<N; j++) {
        for (k=0; k<N; k++) {
            M3[i][j] += M1[i][k] * M2[k][j];
            M3[i+1][j] += M1[i+1][k] * M2[k][j];
        }
        }
        }

        //Medida de tiempo
        t2 = omp_get_wtime();
        total = t2 - t1;

        //Imprimir el resultado y el tiempo de ejecución
        printf("Tiempo(seg.):%11.9f\t / Tamaño:%u\t/ V2[0]=%8.6f V2[%d]=%8.6f\n", total,N,M3[0][0],N-1,M3[N-1][N-1]);

        for (i=0; i<N; i++){
            free(M1[i]);
            free(M2[i]);
            free(M3[i]);
        }
        free(M1);
        free(M2);
        free(M3);

        return 0;
}

```

Capturas de pantalla (que muestren que el resultado es correcto):

b)

```

// Compilar con -O2 y -fopenmp
#include <stdlib.h>
#include <stdio.h>
#include <omp.h>

int main(int argc, char** argv){
    int i, j,k;
    double t1, t2, total;

```

```

//Leer argumento de entrada (no de componentes del vector)
if (argc<2){
    printf("Falta tamaño de matriz y vector\n");
    exit(-1);
}

unsigned int N = atoi(argv[1]); // Máximo N =2^32-1=4294967295
(sizeof(unsigned int) = 4 B)

double **M1, **M2, **M3;
M1 = (double**) malloc(N*sizeof(double *));
M2 = (double**) malloc(N*sizeof(double *));
M3 = (double**) malloc(N*sizeof(double *));

for (i=0; i<N; i++){
    M1[i] = (double*) malloc(N*sizeof(double));
    M2[i] = (double*) malloc(N*sizeof(double));
    M3[i] = (double*) malloc(N*sizeof(double));
    if ( M1[i]==NULL ){
        printf("Error en la reserva de espacio
para los vectores\n");
        exit(-2);
    }
}
//A partir de aqui se pueden acceder las componentes de la
matriz como M[i][j]

//Inicializar matriz y vectores

for(i = 0; i< N; i++)
{
    for(j = 0; j < N; j++ )
    {
        M1[i][j] = 2;
        M2[i][j] = 2;
        M3[i][j] = 0;
    }
}

//Medida de tiempo
t1 = omp_get_wtime();

//Calcular producto de matriz por vector v2 = M · v1

for (i=0; i<N; i+=2){
for (j=0; j<N; j+=2) {
for (k=0; k<N; k++) {
    M3[i][j] += M1[i][k] * M2[k][j];
    M3[i+1][j+1] += M1[i+1][k] * M2[k][j+1];
}
}
}

//Medida de tiempo

```

```

        t2 = omp_get_wtime();
        total = t2 - t1;

        //Imprimir el resultado y el tiempo de ejecución
        printf("Tiempo(seg.):%11.9f\t / Tamaño:%u\t/ V2[0]=%8.6f V2[%d]=%8.6f\n", total,N,M3[0][0],N-1,M3[N-1][N-1]);

        for (i=0; i<N; i++){
            free(M1[i]);
            free(M2[i]);
            free(M3[i]);
        }
        free(M1);
        free(M2);
        free(M3);

        return 0;
}

```

1.1. TIEMPOS:

| Modificación | -O2 |
|---------------------|-------------|
| Sin modificar | 7.370167454 |
| Modificación a) | 3.627575052 |
| Modificación b) | 2.412372309 |

1.1. COMENTARIOS SOBRE LOS RESULTADOS:**1.2. CÓDIGO EN ENSAMBLADOR DEL ORIGINAL Y DE DOS MODIFICACIONES (ADJUNTAR AL .ZIP):**

(PONER AQUÍ SÓLO LA ZONA DEL CÓDIGO ENSAMBLADOR EVALUADA, USE COLORES PARA DESTACAR LAS DIFERENCIAS)

| pmm-secuencial.s | pmm-secuencial-modificado_a.s | pmm-secuencial-modificado_c.s |
|---|---|--|
| movl 20(%rsp), %eax movsd %xmm0, (%rsp) xorl %r11d, %r11d leaq 8(%rax,8), %r10 | movl 24(%rsp), %eax movsd %xmm0, 8(%rsp) leaq 8(%rbx), %r14 leaq 8(%rbp), %r13 xorl %r8d, %r8d leaq 8(,%rax,8), %r11 | movsd %xmm0, (%rsp) movl 24(%rsp), %r8d xorl %r13d, %r13d movq %rbp, 24(%rsp) .L10: movq -8(%r15), %rdi xorl |

| | | |
|---|--|--|
| <pre> .L10: movq (%r12,%r11,8), %r9 movq 0(%r13,%r11,8), %rdi xorl %ecx, %ecx .p2align 4,,10 .p2align 3 .L14: movsd (%r9,%rcx), %xmm1 xorl %eax, %eax .p2align 4,,10 .p2align 3 .L11: movq (%r15,%rax,8), %rdx movsd (%rdx, %rcx), %xmm0 mulsd (%rdi, %rax,8), %xmm0 addq \$1, %rax cmpl %eax, %r14d addsd %xmm0, %xmm1 ja .L11 movsd %xmm1, (%r9,%rcx) addq \$8, %rcx cmpq %rcx, %r10 jne .L14 addq \$1, %r11 cmpl %r11d, %r14d </pre> | <pre> .L10: movq -8(%r14), %rsi movq -8(%r13), %r10 xorl %edx, %edx movq (%r14), %rcx movq 0(%r13), %r9 .p2align 4,,10 .p2align 3 .L14: xorl %eax, %eax .p2align 4,,10 .p2align 3 .L11: movq (%r12,%rax,8), %rdi movsd (%r10,%rax,8), %xmm1 movsd (%rdi,%rdx), %xmm0 mulsd %xmm0, %xmm1 mulsd (%r9,%rax,8), %xmm0 addq \$1, %rax cmpl %eax, %r15d addsd (%rsi,%rdx), %xmm1 movsd %xmm1, (%rsi, %rdx) addsd (%rcx,%rdx), %xmm0 movsd %xmm0, (%rcx, %rdx) ja .L11 addq \$8, %rdx cmpq %r11, %rdx jne .L14 addl \$2, %r8d addq \$16, %r14 addq \$16, %r13 cmpl %r8d, %r15d </pre> | <pre> %edx, %edx xorl %ebp, %ebp movq -8(%r14), %r11 movq (%r15), %rsi movq (%r14), %r10 .p2align 4,,10 .p2align 3 .L14: leaq 8(%rdx), %r9 xorl %eax, %eax .p2align 4,,10 .p2align 3 .L11: movq (%r12,%rax,8), %rcx movsd (%rcx,%rdx), %xmm0 mulsd (%r11,%rax,8), %xmm0 addsd (%rdi,%rdx), %xmm0 movsd %xmm0, (%rdi, %rdx) movsd (%rcx,%r9), %xmm0 mulsd (%r10,%rax,8), %xmm0 addq \$1, %rax cmpl %eax, %r8d addsd 8(%rsi,%rdx), %xmm0 movsd %xmm0, 8(%rsi,%rdx) ja .L11 addl \$2, %ebp addq \$16, %rdx cmpl %ebp, %r8d ja .L14 addl \$2, %r13d addq \$16, %r15 addq \$16, %r14 </pre> |
|---|--|--|

| | | |
|------------|------------|---|
| ja .L10 | ja .L10 | cml %r13d, %r8d ja .L10 movq 24(%rsp), %rbp |
|------------|------------|---|

B) CÓDIGO FIGURA 1:**CÓDIGO FUENTE:** figura1-original.c**(ADJUNTAR CÓDIGO FUENTE AL .ZIP)**

```

// Compilar con -O2 y -fopenmp
#include <stdlib.h>
#include <stdio.h>
#include <omp.h>

struct
{
    int a;
    int b;
} s[5000];

main()
{
    int ii,i;
    int X1,X2;
    int tama = 1000000;
    int R[tama];
    double t1, t2, total;

    //Medida de tiempo
    t1 = omp_get_wtime();

    for(i =0; i < 5000 ; i++)
    {
        s[i].a = 1;
        s[i].b = 1;
    }

    for(ii=0; ii<tama;ii++)
    {
        X1=0;X2=0;
        for(i=0; i <5000;i++) X1+=2*s[i].a+ii;
        for(i=0; i <5000;i++) X2+=2*s[i].b-ii;
        if(X1 < X2) R[ii]=X1; else R[ii]=X2;
    }

    //Medida de tiempo
    t2 = omp_get_wtime();
    total = t2 - t1;

    printf("El valor de R[%u] es: %u ",tama-1,R[tama-1]);

    printf("\n\n");

    //Imprimir el resultado y el tiempo de ejecución

```



```
        printf("Tiempo(seg.):%11.9f\t \n", total);
    }
```

1.1. MODIFICACIONES REALIZADAS (al menos dos modificaciones):

Modificación a) –explicación–: Se han unificado los dos bucles for en uno solo, además se ha realizado un desenrollado de bucle y se ha utilizado un operador ternario en lugar del if else.

Modificación b) –explicación–: Se ha realizado todo lo anteriormente comentado además de realizar desplazamientos en lugar de las multiplicaciones.

1.1. CÓDIGOS FUENTE MODIFICACIONES

a) figura1-modificado_a.c

(ADJUNTAR CÓDIGO FUENTE AL .ZIP)

```
// Compilar con -O2 y -fopenmp
#include <stdlib.h>
#include <stdio.h>
#include <omp.h>

struct
{
    int a;
    int b;
} s[5000];

main()
{
    int ii,i;
    int X1,X2,X1_1,X2_1,X1_2,X2_2;
    int tama = 1000000;
    int R[tama];
    double t1, t2, total;

    //Medida de tiempo
    t1 = omp_get_wtime();

    for(i =0; i < 5000 ; i++)
    {
        s[i].a = 1;
        s[i].b = 1;
    }

    for(ii=0; ii<tama;ii++)
    {
        X1=0;X2=0;
        X1_1 =0;
        X1_2 = 0;
        X2_2 =0;
        X2_1 = 0;
        for(i=0; i <5000;i+=2)
        {
            //X1
            X1+=2*s[i].a+ii;
            X1_2+=2*s[i+1].a+ii;

            //X2
            X2 +=2*s[i].b-ii;
```

```

X2_2+=2*s[i+1].b-ii;

    }
    X1 = X1 + X1_2;
    X2 = X2 + X2_2;
    R[ii]= (X1 < X2) ? X1 : X2;
}
//Medida de tiempo
t2 = omp_get_wtime();
total = t2 - t1;

printf("El valor de R[%d] es: %d", tama-1, R[tama-1]);

printf("\n\n");

//Imprimir el resultado y el tiempo de ejecución
printf("Tiempo(seg.):%11.9f\t \n", total);
}

```

Capturas de pantalla (que muestren que el resultado es correcto):

b) figura1-modificada_b.c

```

// Compilar con -O2 y -fopenmp
#include <stdlib.h>
#include <stdio.h>
#include <omp.h>
struct
{
    int a;
    int b;
} s[5000];

main()
{
    int ii,i;
    int X1,X2;
    int tama = 1000000;
    int R[tama];
    double t1, t2, total;
    //Medida de tiempo
    t1 = omp_get_wtime();

    for(i =0; i < 5000 ; i+=4)
    {
        s[i].a = 1;
        s[i].b = 1;
        s[i+1].a = 1;
        s[i+1].b = 1;
        s[i+2].a = 1;
        s[i+2].b = 1;
        s[i+3].a = 1;
        s[i+3].b = 1;
        s[i+4].a = 1;
    }
}

```

```

        s[i+4].b = 1;
    }

    for(ii=0; ii<tama;ii++)
    {
        X1=0;X2=0;
        for(i=0; i <5000;i+=2)
        {
            //X1
            X1+=(s[i].a << 1) +ii;
            X1+=(s[i+1].a << 1) +ii;

            //X2
            X2+=(s[i].b << 1) -ii;
            X2+=(s[i+1].b << 1)-ii;

        }

        R[ii]= (X1 < X2) ? X1 : X2;
    }
    //Medida de tiempo
    t2 = omp_get_wtime();

    total = t2 - t1;

    printf("El valor final de R[%d] es: %d",tama-1,R[tama-1]);

    printf("\n\n");

    //Imprimir el resultado y el tiempo de ejecución
    printf("Tiempo(seg.):%11.9f\t \n", total);
}

```

1.1. TIEMPOS:

| Modificación | -O2 |
|---------------------|-------------|
| Sin modificar | 6.945207890 |
| Modificación a) | 3.512716199 |
| Modificación b) | 3.843146893 |
| | |
| | |

1.1. COMENTARIOS SOBRE LOS RESULTADOS:**1.2. CÓDIGO EN ENSAMBLADOR DEL ORIGINAL Y DE DOS MODIFICACIONES (ADJUNTAR AL .ZIP):****(PONER AQUÍ SÓLO LA ZONA DEL CÓDIGO ENSAMBLADOR EVALUADA, USE**

COLORES PARA DESTACAR LAS DIFERENCIAS)

| figura1_sinmodificar.s | figura1_modificada_a.s | figura1_modificada_b.s |
|--|--|--|
| <pre> movl \$1, (%rax) movl \$1, 4(%rax) addq \$8, %rax cmpq \$s+40000, %rax jne .L2 xorl %eax, %eax ret </pre> | <pre> movl \$1, (%rax) movl \$1, 4(%rax) addq \$32, %rax movl \$1, -24(%rax) movl \$1, -20(%rax) movl \$1, -16(%rax) movl \$1, -12(%rax) movl \$1, -8(%rax) movl \$1, -4(%rax) movl \$1, (%rax) movl \$1, 4(%rax) cmpq \$s+40000, %rax jne .L2 xorl %eax, %eax ret </pre> | <pre> movl \$1, (%rax) movl \$1, 4(%rax) addq \$32, %rax movl \$1, -24(%rax) movl \$1, -20(%rax) movl \$1, -16(%rax) movl \$1, -12(%rax) movl \$1, -8(%rax) movl \$1, -4(%rax) movl \$1, (%rax) movl \$1, 4(%rax) cmpq \$s+40000, %rax jne .L2 xorl %eax, %eax ret </pre> |

2. El benchmark Linpack ha sido uno de los programas más ampliamente utilizados para evaluar las prestaciones de los computadores. De hecho, se utiliza como base en la lista de los 500 computadores más rápidos del mundo (el Top500 Report). El núcleo de este programa es una rutina denominada DAXPY (*Double precision- real Alpha X Plus Y*) que multiplica un vector por una constante y los suma a otro vector (Lección 3/Tema 1):

```
for (i=1;i<=N,i++) y[i]= a*x[i] + y[i];
```

2.1. Genere los programas en ensamblador para cada una de las opciones de optimización del compilador (-O0, -O2, -O3) y explique las diferencias que se observan en el código justificando las mejoras en velocidad que acarrearán. Incorpore los códigos al cuaderno de prácticas y destaque las diferencias entre ellos.

2.2. (Ejercicio EXTRA) Para la mejor de las opciones, obtenga los tiempos de ejecución con distintos valores de N y determine para su sistema los valores de Rmax (valor máximo del número de operaciones en coma flotante por unidad de tiempo), Nmax (valor de N para el que se consigue Rmax), y N1/2 (valor de N para el que se obtiene Rmax/2). Estime el valor de la velocidad pico (Rpico) del procesador (consulte en [4] el número de ciclos por instrucción punto flotante para la familia y modelo de procesador que está utilizando) y compárela con el valor obtenido para Rmax. -Consulte la Lección 3 del Tema 1.

CÓDIGO FUENTE: daxpy.c**(ADJUNTAR CÓDIGO FUENTE AL .ZIP)**

```
// Compilar con -O2 y -fopenmp
#include <stdlib.h>
#include <stdio.h>
#include <omp.h>

main()
{
    const float a = 10000000000;
    int tama = 4000000;
    int *X,*Y;
    Y = (int*) malloc(tama*sizeof(int));
    X = (int*) malloc(tama*sizeof(int));
    int i;
    double t1, t2, total;

    for(i=0; i< tama; i++)
    {
        X[i] = 2;
        Y[i] = 2;
    }
    t1 = omp_get_wtime();

    for(int i=0; i < tama; i++)
    {
        Y[i] = a*X[i]+Y[i];
    }

    //Medida de tiempo
    t2 = omp_get_wtime();

    total = t2 - t1;
    //Imprimir el resultado y el tiempo de ejecución
    printf("Tiempo(seg.):%11.9f\t \n", total);
    free(X);
    free(Y);
}
```

| | -O0 | -O2 | -O3 |
|----------------------|-----------------|-----------------|-----------------|
| Tiempos ejec. | 0.0211 78915 | 0.0067 47928 | 0.002932 128 |

CAPTURAS DE PANTALLA:**COMENTARIOS SOBRE LAS DIFERENCIAS EN ENSAMBLADOR:****CÓDIGO EN ENSAMBLADOR (ADJUNTAR AL .ZIP):**

(PONER AQUÍ SÓLO LA ZONA DEL CÓDIGO ENSAMBLADOR DONDE ESTÁ EL CÓDIGO EVALUADO, USE COLORES PARA DESTACAR LAS DIFERENCIAS)

| daxpy00.s | | daxpy02.s | | daxpy03.s | |
|-----------|----------------|-----------|---------------|-----------|---------------|
| call | omp_get_wtime | call | omp_get_wtime | .L6: | call |
| | movq | | movsd | | omp_get_wtime |
| | %xmm0, %rax | | %xmm0, | | movq |
| 24(%rbp) | movq | 8(%rsp) | xorl | | %rbx, %rax |
| | %rax, - | | %eax, %eax | | movsd |
| | movl | | movss | 8(%rsp) | %xmm0, |
| | \$0, -52(%rbp) | %xmm2 | .LC0(%rip), | | andl |
| .L5: | jmp .L4 | | .p2align | | \$15, %eax |
| | movl | 4,,10 | .p2align 3 | | shrq |
| %eax | -52(%rbp), | .L3: | | | \$2, %rax |
| | cltq | | pxor | | negq |
| | leaq | | %xmm0, %xmm0 | | %rax |
| %rdx | 0(,%rax,4), | | pxor | | andl |
| | movq | | %xmm1, %xmm1 | | \$3, %eax |
| %rax | -40(%rbp), | %xmm0 | cvtssi2ss | | je |
| | addq | | 0(%rbp,%rax), | | .L17 |
| | %rax, %rdx | %xmm1 | cvtssi2ss | %xmm0 | pxor |
| | movl | | (%rbx,%rax), | | %xmm1, %xmm1 |
| %eax | -52(%rbp), | | mulss | | movss |
| | cltq | | %xmm2, %xmm0 | | .LC1(%rip), |
| | leaq | | addss | | cml |
| %rcx | 0(,%rax,4), | | %xmm1, %xmm0 | %xmm1 | \$1, %eax |
| | movq | | cvtss2si | | cvtssi2ss |
| %rax | -32(%rbp), | %rax) | %xmm0, %edx | | 0(%rbp), |
| | addq | | movl | | movaps |
| | %rcx, %rax | | %edx, (%rbx, | | %xmm1, %xmm2 |
| | movl | %rax | addq | | pxor |
| | (%rax), %eax | | \$4, %rax | | %xmm1, %xmm1 |
| | pxor | | cmpq | | mulss |
| | %xmm0, %xmm0 | | \$16000000, | | %xmm0, %xmm2 |
| | cvtssi2ss | | jne | | cvtssi2ss |
| | %eax, %xmm0 | | .L3 | | (%rbx), %xmm1 |
| | movaps | | call | | addss |
| | %xmm0, %xmm1 | | omp_get_wtime | | %xmm2, %xmm1 |
| | mulss | | | | cvtss2si |
| %xmm1 | -48(%rbp), | | | | %xmm1, %edx |
| | movl | | | | movl |
| %eax | -52(%rbp), | | | | %edx, (%rbx) |
| | cltq | | | %xmm1 | je |
| | leaq | | | | .L18 |
| %rcx | 0(,%rax,4), | | | | pxor |
| | movq | | | | %xmm1, %xmm1 |
| %rax | -40(%rbp), | | | | cml |
| | addq | | | | \$3, %eax |
| | %rcx, %rax | | | | cvtssi2ss |
| | movl | | | | 4(%rbp), |
| | (%rax), %eax | | | | movaps |
| | pxor | | | %xmm1 | %xmm1, %xmm2 |
| | %xmm0, %xmm0 | | | | pxor |
| | cvtssi2ss | | | | %xmm1, %xmm1 |
| | %eax, %xmm0 | | | | mulss |
| | addss | | | | %xmm0, %xmm2 |
| | %xmm1, %xmm0 | | | | cvtssi2ss |
| | cvtss2si | | | | 4(%rbx), |
| | %xmm0, %eax | | | | addss |
| | movl | | | | %xmm2, %xmm1 |
| | | | | | cvtss2si |
| | | | | | %xmm1, %edx |
| | | | | | movl |
| | | | | | %edx, 4(%rbx) |
| | | | | | jne |
| | | | | | .L19 |

| | | |
|---|--|---|
| <pre> %eax, (%rdx) addl \$1, -52(%rbp) .L4: movl -52(%rbp), %eax cmpl -44(%rbp), %eax jl .L5 call omp_get_wtime </pre> | | <pre> pxor %xmm1, %xmm1 movl \$39999997, %r9d movl \$3, %r8d cvtsi2ss 8(%rbp), %xmm1 mulss %xmm0, %xmm1 pxor %xmm0, %xmm0 cvtsi2ss 8(%rbx), %xmm0 addss %xmm1, %xmm0 cvttss2si %xmm0, %edx movl %edx, 8(%rbx) .L9: movl \$40000000, %r10d movl %eax, %ecx movl \$39999996, %r11d subl %eax, %r10d movl \$9999999, %esi .L8: salq \$2, %rcx movaps .LC2(%rip), %xmm2 leaq 0(%rbp,%rcx), %rdi xorl %eax, %eax addq %rbx, %rcx xorl %edx, %edx .p2align 4,,10 .p2align 3 .L10: movdqu (%rdi,%rax), %xmm0 cvtdq2ps (%rcx,%rax), %xmm1 addl \$1, %edx cvtdq2ps %xmm0, %xmm0 mulps %xmm2, %xmm0 addps %xmm1, %xmm0 </pre> |
|---|--|---|

| | | |
|--|--|--|
| | | <pre> cvtttps2dq %xmm0, %xmm0 movaps %xmm0, (%rcx, %rax) addq \$16, %rax cml %esi, %edx jb .L10 subl %r11d, %r9d cml %r11d, %r10d leal (%r11,%r8), %eax je .L12 pxor %xmm1, %xmm1 movslq %eax, %rdx addl \$1, %eax leaq (%rbx, %rdx,4), %rcx movss .LC1(%rip), %xmm0 subl \$1, %r9d cvtssi2ss 0(%rbp, %rdx,4), %xmm1 movaps %xmm1, %xmm2 pxor %xmm1, %xmm1 mulss %xmm0, %xmm2 cvtssi2ss (%rcx), %xmm1 addss %xmm2, %xmm1 cvtstss2si %xmm1, %edx movl %edx, (%rcx) je .L12 pxor %xmm1, %xmm1 cltq leaq (%rbx, %rax,4), %rdx cvtssi2ss 0(%rbp, %rax,4), %xmm1 mulss %xmm0, %xmm1 pxor %xmm0, %xmm0 cvtssi2ss (%rdx), %xmm0 addss </pre> |
|--|--|--|

| | | |
|--|--|---|
| | | <pre>%xmm1, %xmm0 cvtts2si %xmm0, %eax movl %eax, (%rdx) .L12: call omp_get_wtime</pre> |
|--|--|---|