

# Implementierung des Sinh

## in x86-Assembly

Kevin Holm, Deniz Candas, Jakob Mezger

09.08.2017

① Aufgabe

② Verwendete Umgebung

③ Verwendeter Ansatz

④ Code Review

Pseudo Code

Markante Stellen im Code

- Implementierung des Sinus Hyperbolicus
- Erlaubte Befehle
  - x87 FPU-Befehle für Grundrechenarten, Negation
  - Speicherverwaltungsbefehle
- C-Rahmenprogramm
  - Validierung
  - Leistungsmessung
  - Vergleich mit Funktion der Standardbibliothek

# Verwendete Umgebung

- Betriebssystem: Linux Ubuntu 64-Bit LTS 16.04
- Assembly-Syntax: nasm

# Verwendeter Ansatz

## Und dessen Vor- und Nachteile

- Reihenentwicklung:  $\sinh(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{x^{2n+1}}{(2n+1)!}$
- Gesteigerte Effizienz durch Rekursion:  
 $term_0 = x, term_{n+1}(x) = term_n(x) \times \frac{x}{n+1} \times \frac{x}{n+2}$

Vorteile	Nachteile
Beliebige Genauigkeit	Viele Schleifendurchläufe für genaue Werte
Rekursion → Einfache Implementierung	Rekursion → Große Stack-Auslastung
Wenige Speicherzugriffe	Rechenintensiv

# Code Review

## Pseudo Code

### Sinh in Pseudocode

---

```
1  sinh(double x):
2  double i = 1
3  double result = x
4  double term = x
5
6  loop:
7  i = i + 1;
8  term = term / i
9  term = term * x
10
11 i = i + 1;
12 term = term / i
13 term = term * x
14
15 result = result + term;
16 if result is not precise enough jmp loop
17
18 return result
```

---

$$term_0 = x, \quad term_{n+1}(x) = term_n(x) \times \frac{x}{n+1} \times \frac{x}{n+2}$$

# Code Review

## Markante Stellen im Code

### sinh.asm vor Aufruf der Hauptschleife

---

```
22  fld  st0                ; st0 = x, st1 = x
23
24  fabs                   ; st0 = |x|
25
26  fdiv  st1, st0           ; st1 = x/|x|, either 1 or -1
```

---

$\forall x \in \mathbb{R} : \sinh(-x) = -\sinh(x)$ . Also kann man den sinh nur für positive Werte berechnen...

### sinh.asm nach Verlassen der Hauptschleife

---

```
82  fincstp
83  fincstp                ; st6= previous, st7 = i, st0 = result,
84                          ; st1 = 1, st2 = x, st3 = sign
85  fmul  st0, st3          ; st0 = result * sign
```

---

...und nach der Berechnung das Vorzeichen anpassen.