

# Obsah

<b>1 Úvod do problematiky</b>	<b>3</b>
1.1 Úvod	3
1.1.1 Základní definice	3
1.1.2 Definice	4
1.2 Motivační příklad	4
1.2.1 Triviální algoritmus	5
1.2.2 Strassenův algoritmus	5
1.2.3 Coppersmith-Winogradův algoritmus	5
1.2.4 Srovnání algoritmů	6
1.3 Fourier-Motzkinova eliminace	6
1.3.1 Algoritmus FME	8
1.4 Krátký úvod do hlavních součástí architektury počítačů	13
1.4.1 CPU	13
1.4.2 Hlavní paměť	15
1.4.3 Virtuální paměť	15
1.4.4 Skrytá paměť ( <i>cache</i> )	16
1.4.5 Sekundární paměť a sběrnice	17
1.5 Matematický koprocesor x87	17
1.5.1 Důvod vzniku x87	17
1.5.2 Vnitřní architektura x87	17
1.5.3 Reprezentace čísel v x87	18
1.5.4 Časování FPU instrukcí	18
1.5.5 Instrukce x87 (příklady)	19
1.5.6 Nevýhody výpočtů na FPU	19
1.6 Vektorizace výpočtů na procesorech x86	20
1.6.1 Technologie MMX	20
1.6.2 Technologie 3DNow!	22
1.6.3 Technologie SSE	23
1.6.4 Instrukční sada SSE3 a další	27
1.6.5 AVX	28
1.6.6 Ukázky použití vektorové sady SSE	28
1.6.7 Zjištění procesorem podporovaných vektorových sad	30
1.6.8 Zhodnocení přínosu vektorových sad	32
1.7 Postup optimalizace	33
1.7.1 Pokračování motivačního příkladu	33
1.7.2 Postup při optimalizaci	35

<b>2</b>	<b>Transformace zdrojových kódů</b>	<b>37</b>
2.1	Datové závislosti . . . . .	37
2.1.1	Legalita transformace cyklů . . . . .	44
2.2	Modely chování skryté (cache) paměti . . . . .	45
2.2.1	Paměťový subsystém x86 . . . . .	45
2.2.2	Typy výpadků ve skryté paměti . . . . .	47
2.2.3	Vztah úrovní skrytých pamětí . . . . .	47
2.2.4	Modely pro chování skryté paměti . . . . .	48
2.2.5	Model využívající přístupový interval . . . . .	49
2.2.6	Zobecněný model využívající přístupový interval (GRD) I . . . . .	51
2.2.7	Pravděpodobnostní model . . . . .	52
2.3	Optimalizační techniky . . . . .	53
2.3.1	Obecné optimalizace . . . . .	54
2.3.2	Optimalizace zaměřené na cykly . . . . .	55
<b>3</b>	<b>Paralelní zpracování</b>	<b>59</b>
3.1	Paralelní systémy a mechanismy . . . . .	59
3.1.1	Flynnova taxonomie paralelních architektur . . . . .	60
3.1.2	Metody programování paralelních systémů . . . . .	62
3.1.3	Vykonávání paralelních úloh . . . . .	62
3.1.4	Hodnocení kvality paralelních programů . . . . .	65
3.1.5	Vícevláknové programování . . . . .	66
3.2	OpenMP . . . . .	67
3.2.1	Základy OpenMP . . . . .	67
3.2.2	Paralelizace cyklů . . . . .	69
3.2.3	Další rysy OpenMP . . . . .	75
3.2.4	Základní OpenMP operace . . . . .	77
3.2.5	Operace flush . . . . .	77
3.2.6	Operace s OpenMP zámky . . . . .	78
3.2.7	Kritické sekce . . . . .	79
3.2.8	Funkční paralelismus v OpenMP . . . . .	79
3.2.9	Efektivita OpenMP kódů . . . . .	84
3.2.10	Proměnné prostředí . . . . .	86
<b>4</b>	<b>Případové studie optimalizace různých kódů a praktické rady</b>	<b>89</b>
4.1	Případové studie optimalizace algoritmů . . . . .	89
4.1.1	Výpočet histogramu . . . . .	89
4.1.2	Výpočet diferenciálního operátoru . . . . .	90
4.1.3	Gaussova eliminace . . . . .	91
4.1.4	Násobení řídké matice vektorem . . . . .	92
4.2	Praktické rady . . . . .	96
4.2.1	Použití vektorizace v C/C++ . . . . .	96
4.2.2	Vložená část v JSA . . . . .	96
4.2.3	Použití MMX, SSE, AVX intrinsic funkcí . . . . .	97
4.2.4	Automatická podpora vektorizace . . . . .	97

<b>A</b>	<b>Nastavení kompilátoru GCC</b>	<b>99</b>
A.1	Automatická vektorizace v GCC . . . . .	99
A.2	Třífázová optimalizace . . . . .	99
A.3	Generování kódu . . . . .	99
A.3.1	Použití FPU . . . . .	99
A.3.2	Nastavení cílové architektury . . . . .	100
A.3.3	Předání parametrů . . . . .	101

1.1	Tabulka adresy řádek nastavy libeem eliminace pro zkrácení případ . . . . .	11
1.2	Význam jednotliček 32bit registrů eax a edx po zavření instrukce opud a nastavení režimu 32bit . . . . .	12
1.3	Význam jednotliček 32bit registrů eax a edx po zavření instrukce opud a nastavení režimu 32bit. Jedná se o rozdílné typy pro AMD procesory. . . . .	12
2.1	Počet řádků, které odpovídá výpis k bloku v dané úrovni slyše použití v procesoru Intel . . . . .	19