

Obsah

1	Úvod do problematiky	3
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 koprocessor 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 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 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 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 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