

```
1: //=====
2: //=====
3: // PROGRAMA           : pe27.cpp
4: // FUNCION            : Conversion de coordenadas polares a rectangulares.
5: //                    : processor: x86
6: // REALIZADO POR      : Prof. Juan Ju?rez Fuentes
7: // COMPILADOR EN EL QUE SE EJECUTO: MDev-C++ version 5.5.2
8: // FECHA              : 20240605114143
9: //=====
10: // LIBRERIAS
11: //=====
12: #include <stdio.h>
13: #include <math.h>
14: //=====
15: // PROTOTIPO DE FUNCIONES
16: //=====
17: void polar_a_rectangular(double r, double theta, double *x, double *y);
18: //=====
19: // PRINCIPAL
20: //=====
21: int main()
22: {
23:     double r ;
24:     double theta;
25:     double x;
26:     double y;
27:
28:     printf("\n");
29:     printf("=====\\n");
30:     printf(" \t\tPROGRAMA HIBRIDO C-ENSAMBLADOR \\n");
31:     printf(" \t\tQUE CONVIERTE COORDENADAS POLARES A RECTANGULARES\\n");
32:     printf("=====\\n\\n");
33:
34:     // Dar datos.
35:     printf("\tDar el valor de r: ");
36:     scanf("%lf",&r);
37:     printf("\tDar el valor de theta (en radianes): ");
38:     scanf("%lf",&theta);
39:
40:     // Convertir a coordenadas rectangulares
41:     polar_a_rectangular(r, theta, &x, &y);
42:
43:     // Imprimir el resultado
```

```
44:     printf("\n\tCoordenadas rectangulares: \n\tx = %lf \n\ty = %lf\n", x, y);
45:
46:     return 0;
47: }
48: //=====
49: // FUNCIONES
50: //=====
51: // Funci3n para convertir coordenadas polares a rectangulares
52: void polar_a_rectangular(double r, double theta, double *x, double *y)
53: {
54:     double cos_theta, sin_theta;
55:
56:     // Usar ensamblador inline para calcular cos(theta) y sin(theta)
57:     asm (
58:         "fsincos"           // Calcula cos(theta) y sin(theta)
59:         : "=t"(cos_theta), "=u"(sin_theta)
60:         : "0"(theta)
61:     );
62:
63:     // Usar ensamblador inline para calcular x = r * cos(theta) y y = r * sin(theta)
64:     asm (
65:         "movq %2, %%xmm0;"           // Mueve r a xmm0
66:         "movq %3, %%xmm1;"           // Mueve cos_theta a xmm1
67:         "mulsd %%xmm1, %%xmm0;"      // xmm0 = xmm0 * xmm1 (x = r * cos_theta)
68:         "movq %%xmm0, %0;"           // Mueve el resultado a x
69:         : "=m"(*x)
70:         : "m"(*x), "m"(r), "m"(cos_theta)
71:         : "%xmm0", "%xmm1"
72:     );
73:
74:     asm (
75:         "movq %2, %%xmm0;"           // Mueve r a xmm0
76:         "movq %3, %%xmm1;"           // Mueve sin_theta a xmm1
77:         "mulsd %%xmm1, %%xmm0;"      // xmm0 = xmm0 * xmm1 (y = r * sin_theta)
78:         "movq %%xmm0, %0;"           // Mueve el resultado a y
79:         : "=m"(*y)
80:         : "m"(*y), "m"(r), "m"(sin_theta)
81:         : "%xmm0", "%xmm1"
82:     );
83: }
84: //=====
85: //=====
86: //=====
```

```
87: //=====
```