Лабораторна робота 6Програмування арифметичних операцій із застосуванням FPU

Архітектура IA32
Інструментальні засоби - MASM, x32Dbg
Час виконання — 4 академічних години
Формування звіту
Захист із демонстрацією результатів

Мета роботи і постановка задачі

Мета роботи: набуття практичних навичок дослідження методики програмування мовою асемблера перетворень даних у форматі з рухомою комою із застосуванням арифметичного співпроцесору FPU x87.

Початкові дані: чисельні значення у відповідному форматі і вказаному діапазоні.

Необхідно: Згідно за варіантом розробити мовою асемблера програму обчислення одного з виразів та надати пояснення щодо стану елементів арифметичного співпроцесору у контрольних точках виконання програми.

Послідовність виконання завдання

- 1. Розробити алгоритм обчислення виразу.
- 2. Виконати контрольний розрахунок.
- 3. Розробити мовою асемблера програму реалізації алгоритму.
- 4. Пояснити формування ознак відповідно до результатів виконання команд на прикладах з програми.
- 5. Вказати в таблиці результати фактичного виконання арифметичних операцій у співпроцесорі та формування ознак.
- 6. Оформити звіт з виконання завдання.

Пояснення щодо виконання завдання

- 1. При програмуванні необхідно враховувати розрядність і діапазон значень чисел, що задано.
- 2. Дії виконувати в циклі.
- 3. Застосовувати процедури і макроси.
- 4. Після налагодження програми необхідно повторно виконати декілька розрахунків з початковими числами (вказати самостійно), при яких формуються одиничні значення ознак особливих ситуацій.
- 5. Для занесення в таблицю фактичних показників необхідно використовувати стан елементів на інформаційно значущих етапах обчислень.
- 6. Результати обчислення виразу завантажити у пам'ять.
- 7. Передбачити видачу повідомлень щодо результатів обчислень і наявності ознак з можливістю вибору подальших дій (OK/Cancel).

Зміст звіту

- 1. Постановка задачі.
- 2. Контрольний розрахунок.
- 3. Лістинг програми з коментарем та описом роботи.
- 4. Print screen екрану налагоджувача з програмою.
- 5. Графічне пояснення вмісту комірок пам'яті і регістрів стеку у контрольних точках виконання програми та по завершенні обчислень.
- 6. Пояснення формування ознак відповідно до результатів виконання команд на прикладах з програми.
- 7. Таблиця фактичних значень даних.
- 8. Висновки за результатами роботи.

Приклад завдання

Дослідити виконання команд співпроцесору при розрахунку координат розташування точок зображення після повороту на заданий кут. Формули для розрахунку координат:

$$X = x \cdot cos(a) + y \cdot sin(a);$$

$$Y = -x \cdot sin(a) + y \cdot cos(a).$$

Масив початкових координат – [x1, y1; x2, y2; x3, y3 ...]. Масив кінцевих координат – [X1, Y1; Y2, Y2; X3, Y3; ...].

Координати:

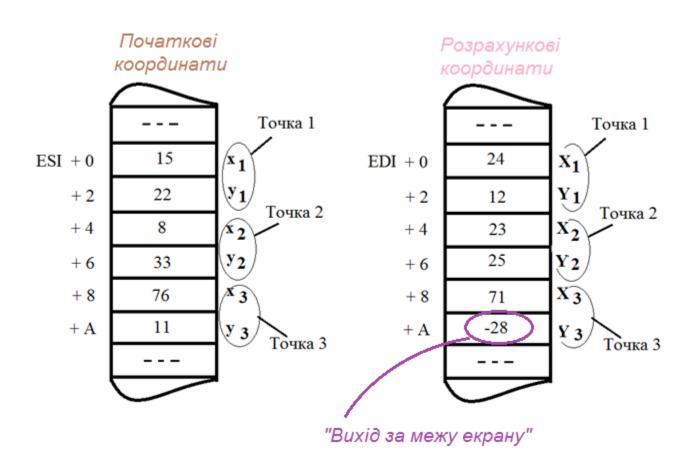
- формат ціле додатне,
- розрядність 2 байт.

Кут повороту:

- формат з рухомою комою,
- розрядність 32 біт,
- значення від 0 до 45 град (до 0.782 рад).

Мінімальна кількість координат – 3.

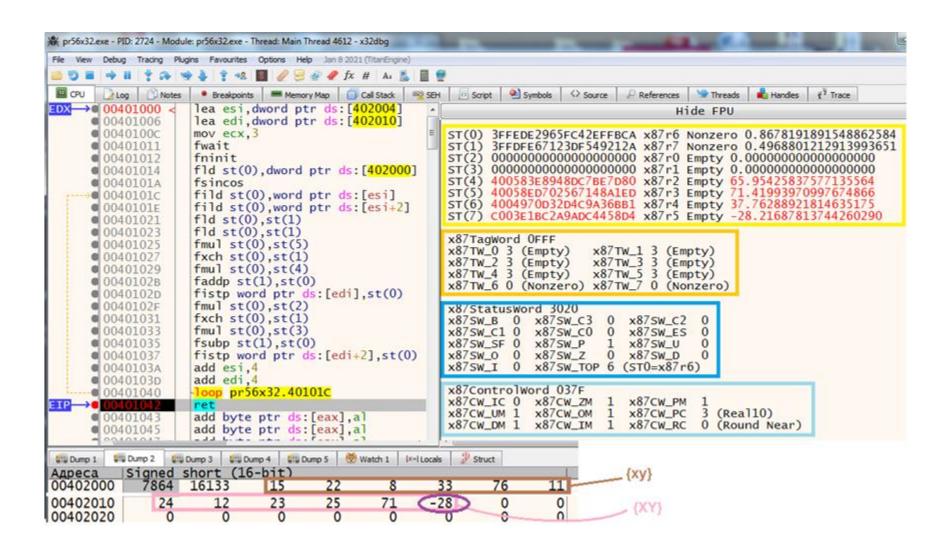
Контрольний розрахунок координат



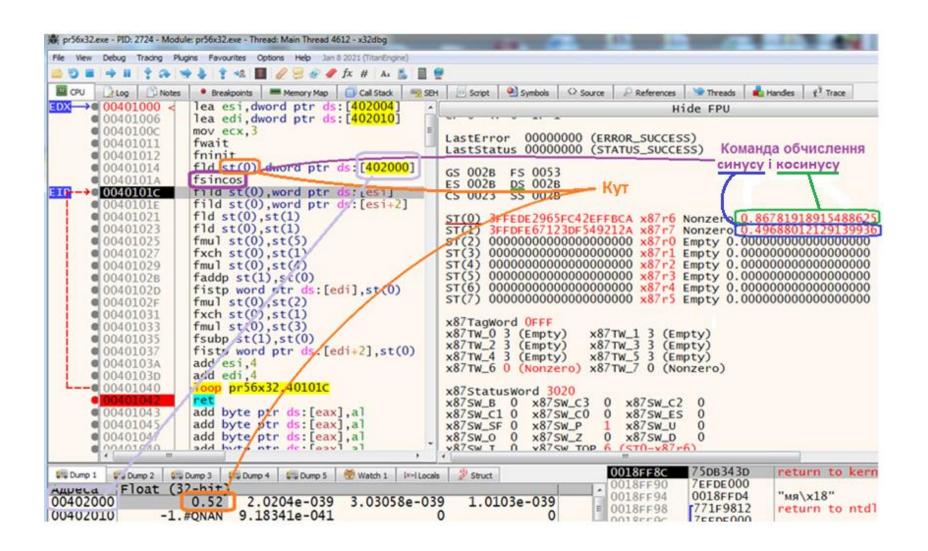
Приклад програми

```
TITLE <Поворот зображення на кут до 45 град (до 0.782 рад)>
      ; pr56x32.exe
.686
.model flat, stdcall
option casemap: none
.data
alpha real4 0.52 ; кут в радіанах (0.52 рад = 29.8 град )
xysrc word 15, 22, 8, 33, 76, 11 ; початкові коордінати ху (цілі додатні !)
numxy EQU (LENGTHOF xysrc)/(TYPE xysrc)
xydst word LENGTHOF xysrc DUP(@FFFFh)
.code
start:
  lea ESI, xysrc
 lea EDI, xydst
 mov ECX, numxy ; кількість точок
  finit
  fld dword ptr alpha
  fsincos
rotat:
   fild word ptr [ESI] ; x
  fild word ptr [ESI+2] ; y
   fld ST(1)
                 ; сору х
   fld ST(1)
                      ; сору у
   fld ST(1) ; copy y
fmul ST, ST(5) ; y*sin(a)
   fxch
                       ; ST(0) <-> ST(1)
   fmul ST, ST(4)
                        ; x*cos(a)
   faddp ST(1), ST
                         ; X
   fistp word ptr [EDI]
   fmul ST, ST(2)
                         ; y*cos(a)
   fxch
                         ; ST(0) <-> ST(1)
   fmul ST, ST(3)
                       ; x*sin(a)
                        ; Y
   fsubp ST(1), ST
  fistp word ptr [EDI+2]
  add ESI, 4
   add EDI, 4
 loop rotat
 ret
 end start
```

Стан по завершенні роботи програми



Стан після виконання команди fsincos



Література

Навчально-методичні матеріали попередніх лекцій.