# Микропроект 1

#### Пояснительная записка

## Текст задания:

Разработать программу, вычисляющую с помощью степенного ряда с точностью не хуже 0,1% значение функции tan(x) для заданного параметра x (использовать FPU)

# Описание расчётного алгоритма программы:

Изначально вычисляется  $X = (x \pm 2 \pi k)$  для экономии памяти во время вычисления рядов.

После этого вычисляются приблизительные значения sin(x) и cos(x) относительно текущего n (номера текущего цикла (см. counter)) с помощью рядов Маклорена для sin и cos, затем вычисляется tan(x) = sin(x)/cos(x) и сравнивается с предыдущим значением при n-1. В случае если разница между предыдущим значением и текущим tan(x) не превышает 0.1% текущий тангенс является ответом, иначе повтор цикла при n+1. Роль n в программе выполняет переменная counter (см. Описание элементов программы).

# Список используемых источников для решения задачи:

Учебник fasm: http://flatassembler.narod.ru/fasm.htm#2-1-13

Система команд сопроцессора: <a href="https://prog-cpp.ru/asm-coprocessor-command/">https://prog-cpp.ru/asm-coprocessor-command/</a>

Более подробное описание команд: https://www.club155.ru/x86cmdfpu/

Материалы c SoftCraft: <a href="http://www.softcraft.ru/edu/comparch/practice/asm86/05-fpu/">http://www.softcraft.ru/edu/comparch/practice/asm86/05-fpu/</a>

Учебные материалы с семинаров/лекций:

https://drive.google.com/drive/folders/1tmsLo00iJsL2dSmxBuuFiWTv GWTdPu

Собственные проекты в качестве шаблонов для некоторых фрагментов кода:

https://github.com/MAGGen-hub/FASM-Projects-and-Tests

# Описание файлов в папке проекта:

- 1) microproject1.docx исходник для пояснительной записки.
- 2) microproject1.pdf пояснительная записка.
- 3) microproject1.ASM файл с исходным кодом программы, пригодным для компиляции и запуска.
- 4) microproject1.EXE готовая скомпилированная программа.
- 5) calculate.inc файл с макросом "calculate".
- 6) screen.png скриншот работы программы с проверкой значений

## Описание элементов программы:

1) Переменные из сектора Data:

#### Source:

StrX db 'Enter x in rad:', 0

StrCor db 'Your value: %If is it correct? [y/n]:', 0

StrRez db 'Answer: %lf', 0

strRepeat db 10,13, 'Repeat? [y/n]:', 0

### Description:

Строковые переменные размером в 1 байт каждая для вывода соответствующих строк в консоль по мере надобности.

#### Source:

enterStr db 10,13,0 scfprmlf db '%lf',0

#### Description:

Переменная формата для сканирования входного значения, и строка, имитирующая нажатие клавиши Enter.

х dq 0; - переменная размером 8 байт для считывания входного значения counter dd 2; - переменная счётчик (4 байта) для вычисления факториала и степени х.

fact dq?; - переменная (8 байт) для хранения факториала от counter powx dq?; - переменная (8 байт) для хранения х в степени counter sin dq?; - переменная (8 байт) для хранения sin(x) для текущего значения counter {n}

cos dq 1.0; - аналогична sin, только для cos tan dq?; - (8 байт) для вычисления tan(x) для текущего значения counter persent dq 0.001; - константа (8 байт) для хранения значения точности.

2) Методы (секции кода) из сектора Code:

Start: - точка входа в программу. Инициирует FPU и задаёт значения некоторых переменных на случай повтора порграммы.

GetValue: - запрашивает у пользователя значение переменной х и считывает его.

CheckValue: - запрашивает у пользователя подтверждение правильности введённого им значения и дайт возможность вернуться к GetValue:.

Program: - "основная часть программы", место с которого начинается обработка переменной х.

DivToPi: - "вызывается" из Program: если модуль х превышает  $2*\pi$ . Используется для получения остатка от  $x/(2*\pi)$ . (Находит X см. описание алгоритма программы)

RmvAbs: - "вызывается" из Program: если DivToPi: не требуется (x = X в этом случае)

LastPrepare: - идёт после DivToPi: и RmvAbs: выполняет подготовку оставшихся переменных для вычисления рядов: x = X, powx = X, sin = X, fact = 1, в верхушку стека FPU записывается -1 для контроля знака в рядах.

GetCos: - начало цикла для вычисления рядов, вычисляет ряд cos от текущего значения counter (прибавляет эл-т к уже существующему ряду в cos) (counter ++).

GetSin: - вычисляет ряд sin от текущего значения counter (прибавляет эл-т к уже существующему ряду в sin) (counter ++).

GetTan: - получает tan от текущего counter и определяет, стоит ли продолжать вычисления или желаемая точность уже достигнута. В случае её достижения переходит к Finalize: иначе запускает GetCos: снова. В этой секции происходит смена знака в верхушке стека FPU поставленного ранее в секции LastPrepare:.

Finalize: - завершает вычисление tan и выводит результат на экран консоли. Чистит стек FPU от оставшихся в нём значений, а также предлагает пользователю перезапустить программу для вычисления нового значения, в случае положительного ответа переходит к Start:

Exit: - выход из программы. Вызывает [ExitProcess].

#### 3) Описание макроса calculate

Данный макрос был создан только для сокращения кода в GetCos: и GetSin: так как большая часть вычислений в них одинаковая.

## Приложение

Код программы

```
entry Start
include 'win32a.inc'
include 'calculate.inc'
                 Data:
section '.data' data readable writable
  ;programm strings
  StrX db 'Enter x in rad:', 0
  StrCor db 'Your value: %If is it correct? [y/n]:', 0
  StrRez db 'Answer: %lf', 0
  strRepeat db 10,13, 'Repeat? [y/n]:', 0
  enterStr db 10,13,0
  scfprmlf db '%lf',0
  ;usable variables:
  x dq 0; starter value
  counter dd 2; for pow and fact string
  fact dq?; for factorial
  powx dq ?; x in conter pow
  sin dq?; sinus of counter
  cos dq 1.0; cosinus of counter
  tan dq?; tangens of counter -1
  persent dq 0.001; only for 0.1\%
                 Code:
section '.code' code readable executable
Start: ; program start
  finit; init FPU
  fld1; init variabler (for repeat function)
  fstp [cos]
  mov eax,2
  mov [counter],eax
  fldz ; add "zero"
GetValue:
  fst [x];x to zero
  push StrX
  call [printf]
  push x
  push scfprmlf
  call [scanf]
CheckValue: ;user check value
  invoke printf, StrCor,dword[x],dword[x+4]
  invoke printf, enterStr
  call [getch]; user input
  cmp eax, 121;121 <=> y
```

```
je Program
  cmp eax, 173;173 <=> í
    je Program
  jmp GetValue; not y or í key
; region start: main program
Program:
  fstp [tan]; (delete st(0) throw useles trash into tan till it unused)
  fld [x]; x to st(0) (zero deleted)
  fabs; st(0) = abs(st0)
  fldpi; pi to st(0) (x to st(1))
  fild [counter]; 2 ro st(0)
  fmulp; st(0) = 2*pi st(1) = x
  fcomi st1; cmp 2*pi,x
    ja RmvAbs; if (x < 2*pi) jump to normal prog
DivToPi: ; if x \ge 2*pi div to 2*pi
  fxch; x <-> 2*pi (st(0)=x,st(1)=2*pi)
  fprem; get st(0) = st(0)- Q*st(1) (get new x (x%(2*pi)))
  fxch ; st(0) <-> st(1)
  fstp [tan]; throw away 2*pi from stack (st(0) = x\%(2*pi)) (stack (without st(0)) is empty) <tan still unused>
  fld [x]; fld real x st(0)=x st(1)= abs(x\%2*pi)
  fcomip st1; remove st(0)=x from stack (only st(0) = abs(x\%(2*pi)))
    jae LastPrepare; if (st(0) >= st(1)) => (x >= abs(x%(2*pi))) => x > 0 => jmp to normal program without RmvAbs
  ; else (x < 0) change sign
  fchs; st(0) = -st(0) = -abs(x\%(2*pi)) = -abs(x\%(2*pi)) (case of x sign)
  jmp LastPrepare ; sign changed => go to normal prog
RmvAbs:
  fstp [tan]; (i don't use fincstp case it ALLWAYS broke my program)
  fstp [tan];clear stack
  fld[x]; if this code is runing => abs(x) < 2*pi => x is normal for program (st(0)= right x)
LastPrepare: ;iterating all variables
  fst[x]; now x = x\%(2*pi)
  fst [powx] ; powx = x^1
  fstp [sin]; start sin string with x (stack empty)
  fld1; to control the sign
  fst [fact]
  fchs; st(0) = -1
  fld[sin]
  fld[cos]
  fdivp
  fstp [tan]; first "tangens"
;LOOP starts here
GetCos: ; getting cosinus value of curent counter value (input => x < 2*pi for easy calculating)
  calculate
  fld [cos]
  faddp; st(1)= cutent sign; st(0) = cur_cos*cur_sign + last_cos_value
  fstp [cos]
GetSin: ; getting sinus value of curent counter value
  calculate
  fld [sin]
```

```
fstp [sin]
GetTan: ; getting tangens value of curent counter value to compere with last value
  fld [sin]
  fld [cos]
  fdivp ;get curent tangens st(0) = sin/cos st(1) = cur\_sign (st(0) = new tan)
  fld [tan] ;old tan
 fsub st0, st1; differense betwen new tan and old tan st(0) = dif st(1) = new tan st(2) = cur_sign
  fabs; abs (diff)
  fld [persent]
  fmul st0,st2;0.001*new tan st(0) = needed diff st(1) = diff st(2) = new tan st(3) = cur sign
  fabs; abs(needed diff)
  fcomip st1;
    jae Finalize; if (needed_diff >= diff) jump to finish (LOOP ends here)
  ;else
 fstp [tan];trash (diff)
 fstp [tan]; new tangens (st(0)= cur_sign)
  fchs; st(0) = cur_sign (change cur sign)
 jmp GetCos
; region end: main program
Finalize: ; get tangens value and go to exit
  fstp [tan]; trash (diff)
  fstp [tan]; new tangens
 fstp [counter]; clear stack from any values
  invoke printf, StrRez,dword[tan],dword[tan+4] ;answer
  invoke printf, strRepeat; repeat function
  invoke printf, enterStr
  call [getch]
  cmp eax, 121 ;121 <=> y
    je Start
  cmp eax, 173;173 <=> í
    je Start
Exit: ; exit form program
  push 0
  call [ExitProcess]
                  Import:
section '.idata' import data readable
    library kernel, 'kernel32.dll',\
         msvcrt, 'msvcrt.dll'
    import kernel,\
        ExitProcess, 'ExitProcess'
```

faddp; st(1)= cutent sign; st(0) = cur\_sin\*cur\_sign + last\_sin\_value

```
import msvcrt,\
    printf, 'printf',\
    scanf, 'scanf',\
    getch, '_getch'
```