Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования «Национальный исследовательский университет «Высшая школа экономики»

Факультет компьютерных наук

Ахаладзе Мария Мерабиевна, БПИ193(2)

ПОЯСНИТЕЛЬНАЯ ЗАПИСКА К МИКРОПРОЕКТУ ПО ДИСЦИПЛИНЕ «АРХИТЕКТУРА ВЫЧИСЛИТЕЛЬНЫХ СИСТЕМ»

студента образовательной программы «Программная инженерия» по направлению подготовки <u>09.03.04 Программная инженерия</u>

Руководитель:

профессор департамента программной инженерии Легалов А. И.

Постановка задания

Разработать программу численного интегрирования функции $y = a \cdot x + b \cdot x^3$ (задаётся целыми числами a, b) в определённом диапазоне целых (задаётся так же) методом трапеций (шаг 1).

Описание расчетных методов

Согласно [1], интеграл функции f(x) методом трапеций вычисляется по формуле (1):

$$\int_{a}^{b} f(x)dx \approx h \cdot \left(\frac{f_{1} + f_{N}}{2} + f_{2} + \dots + f_{N-1}\right),\tag{1}$$

где h – размер шага,

 $f_1 = f(a)$,

 $f_N = f(b)$.

По условию задания, h = 1. В таком случае задача сводится к тому, чтобы вычислить сумму значений функции в точках, принадлежащих промежутку (a; b) с шагом 1, и сложить ее со средним арифметическим f(a) и f(b).

Частным случаем является равенство границ интегрирования, тогда без вычислений можно считать, согласно свойству 6 из [2], интеграл равным нулю.

Другим частным случаем является равенство а и b нулю, тогда функция, как и ее интеграл, тоже всегда равны нулю.

В общем случае задача решается следующим образом:

- 1. Определяется количество итераций цикла как b-a-1, т.к. в цикле вычисляется сумма значений функции в точках, находящихся в диапазоне от a+1 до b-1 включительно. Если оно равно нулю, переход в пункт 4.
- 2. Стартовое значение аргумента равно b.
- 3. В цикле на каждой итерации повторяются следующие операции:
 - 3.1. Значение аргумента к уменьшается на 1.

- 3.2. К переменной sum, отведенной под сумму значений функции в точках интервала (a; b), прибавляется f(k).
- 4. В переменную limitSum, отведенную под сумму значений функции в крайних точках, прибавляются значения f(a) и f(b).
- 5. В переменную result, отведенную под вычисление результирующего значения, добавляется limitSum, после чего ее значение делится на 2.
- 6. К переменной result прибавляется sum.

Описание переменных

Входные данные хранятся в следующих переменных:

- значение параметра a B a;
- значение параметра b в b;
- значение нижнего предела интегрирования в lowerLimit;
- значение верхнего предела интегрирования в upperLimit.

Областью допустимых значений для параметров а и b являются целые числа, принадлежащие отрезку [-1000; 1000].

Областью допустимых значений для пределов интегрирования lowerLimit и upperLimit являются целые числа, принадлежащие отрезку [-50; 50], причем upperLimit ≥ lowerLimit.

Границы допустимых значений хранятся в следующих переменных:

- минимально допустимое значение для а и b в minParameterValue (равно -1000);
- максимально допустимое значение для а и b в maxParameterValue (равно 1000);
- минимально допустимое значение для lowerLimit и upperLimit в minLimitValue (равно -50);
- минимально допустимое значение для lowerLimit и upperLimit в maxLimitValue (равно 50).

Промежуточные данные хранятся в следующих переменных:

• счетчик цикла – в loopCounter;

- значение аргумента для возведения в степень (в процедуре вычисления значения функции) в temp;
 - сумма значений функции в крайних точках в limitSum;
 - сумма значений функции в точках интервала (a; b) в sum;
 - делитель limitSum, равный 2 в fivisor.

Выходными данными является вещественное число, хранящееся в переменной result – сумме площадей всех трапеций.

Реализация программы

В программе используются следующие процедуры без параметров: ParameterAInput, ParameterBInput, LowerLimitInput, UpperLimitInput, CheckZero, IntegralCalculation, CheckParameterInput, CheckLimitInput, FunctionValue.

Процедуры ParameterAInput, ParameterBInput, LowerLimitInput, UpperLimitInput используются для ввода значений параметров а, b нижнего и верхнего пределов соответственно. После ввода значение записывается в регистр еах и вызывается соответствующая процедура проверки корректности значения. В процедуре UpperLimitInput перед этим еще происходит сравнение верхнего и нижнего пределов интегрирования, если первый меньше второго, то ввод считается некорректным и программа завершает выполнение.

Процедуры CheckParameterInput и CheckLimitInput проверяют, находится ли значение параметра и предела интегрирования соответственно в допустимых диапазонах. Регистр еах поочередно сравнивается с крайними допустимыми значениями параметра и предела интегрирования соответственно, в случае некорректности программа завершает выполнение.

Процедура CheckZero проверяет, равны ли нулю оба параметра функции (в таком случае интеграл тоже равен нулю, частный случай). Значения параметров а и в записываются поочередно в регистр еах, который сравнивается с нулем.

Процедура FunctionValue вычисляет значение функции с заданным аргументом. Его значение хранится в регистре ebx, значение функции сохраняется в него же.

Процедура IntegralCalculation вычисляет значение интеграла функции с помощью цикла (если итераций больше нуля), в котором вызывается FunctionValue для всех точек диапазона (a;b) и еbх прибавляется к переменной sum, и отдельного вызова FunctionValue для точек а и b, после чего полученные значения суммируются в переменную limitSum. После этого с помощью средств FPU к переменной result прибавляется limitSum, значение делится на divisor (равный двум) и прибавляется sum.

Значение result выводится с одним знаком после запятой, т.к. sum – целое число; в случае четности limitSum результат деления на 2 и result не имеет дробной части, а в случае нечетности – имеет дробную часть 0,5, поэтому большей точности и не требуется.

Программа была реализована с использованием информации (об инструкциях loop, cdq, работе с FPU, esp) из [3]. Листинг программы представлен в приложении A.

Тестирование программы

Результат тестирования случая, когда а и в принадлежат промежутку (-1000; 1000) (неграничный случай), границы пределов принадлежат промежутку (-50; 50) (неграничный случай), а результат является дробным числом, приведен на рисунке 1.



Рисунок 1 – Результат тестирования

Результат тестирования случая, когда а = 1000 (граничный случай), b = 1000 (граничный случай), нижний предел равен -50 (граничный случай), верхний предел равен 50 (граничный случай), приведен на рисунке 2.

```
    □ H:\fasmw17325\practice\Integral.EXE

Input parameter a: 1000

Input parameter b: 1000

Input a lower integral limit: -50

Input an upper integral limit: 50

Integral value: 100000.0
```

Рисунок 2 – Результат тестирования

Результат тестирования случая, когда a = -1000 (граничный случай), b = -1000 (граничный случай), приведен на рисунке 3.

Рисунок 3 – Результат тестирования

Результат тестирования случая, когда a = -1000 (граничный случай), b = -1000 (граничный случай), нижний предел равен -50 (граничный случай), верхний предел равен 50 (граничный случай), приведен на рисунке 4.

Рисунок 4 – Результат тестирования

Результат тестирования случая, когда нижний и верхний предел одновременно равны -50 (граничный случай) приведен на рисунке 5.

```
Input parameter a: 1
Input parameter b: 2
Input a lower integral limit: -50
Input an upper integral limit: -50
Integral value: 0.0
```

Рисунок 5 – Результат тестирования

Результат тестирования случая, когда нижний и верхний предел одновременно равны 50 (граничный случай) приведен на рисунке 6.

```
Input parameter a: 1
Input parameter b: 2
Input a lower integral limit: 50
Input an upper integral limit: 50
Integral value: 0.0
```

Рисунок 6 – Результат тестирования

Результат тестирования случая, когда a=0 ($f(x)=bx^3$), приведен на рисунке 7.

Рисунок 7 – Результат тестирования

Результат тестирования случая, когда b=0 (f(x)=a), приведен на рисунке 8.

Рисунок 8 – Результат тестирования

Результат тестирования случая, когда пределы интегрирования равны, приведен на рисунке 9.

```
Input parameter a: 2
Input parameter b: 3
Input a lower integral limit: 45
Input an upper integral limit: 45
Integral value: 0.0
```

Рисунок 9 – Результат тестирования

Результат тестирования случая, когда a=b=1000, нижний предел равен 0, верхний предел равен 50 (максимально возможное значение функции при данных ограничениях входных данных), приведен на рисунке 10.

```
Input parameter a: 1000
Input parameter b: 1000
Input parameter b: 1000
Input a lower integral limit: 0
Input an upper integral limit: 50
Integral value: 1563175000
```

Рисунок 10 – Результат тестирования

Результат тестирования случая, когда a = b = -1000, нижний предел равен 0, верхний предел равен 50 (минимально возможное значение функции при данных ограничениях входных данных), приведен на рисунке 11.

Рисунок 11 – Результат тестирования

Результат тестирования случая, когда оба параметра равны нулю (f(x) = 0), приведен на рисунке 12.

Рисунок 12 – Результат тестирования

Результат тестирования случая, когда a > 1000 (некорректный ввод), приведен на рисунке 13.

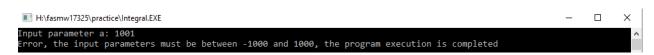


Рисунок 13 – Результат тестирования

Результат тестирования случая, когда а < -1000 (некорректный ввод), приведен на рисунке 14.

Рисунок 14 – Результат тестирования

Результат тестирования случая, когда b > 1000 (некорректный ввод), приведен на рисунке 15.

Рисунок 15 – Результат тестирования

Результат тестирования случая, когда b < -1000 (некорректный ввод), приведен на рисунке 16.

Рисунок 16 – Результат тестирования

Результат тестирования случая, когда нижний предел больше 50 (некорректный ввод), приведен на рисунке 17.

Рисунок 17 – Результат тестирования

Результат тестирования случая, когда нижний предел меньше -50 (некорректный ввод), приведен на рисунке 18.

```
■ H:\fasmw17325\practice\Integral.EXE — □ X

Input parameter a: 1

Input parameter b: 1

Input a lower integral limit: -51

Error, the input parameters must be between -50 and 50, the program execution is completed
```

Рисунок 18 – Результат тестирования

Результат тестирования случая, когда верхний предел больше 50 (некорректный ввод), приведен на рисунке 19.

```
Input parameter a: 1
Input parameter b: 1
Input a lower integral limit: -50
Input an upper integral limit: 51
Error, the input parameters must be between -50 and 50, the program execution is completed
```

Рисунок 19 – Результат тестирования

Результат тестирования случая, когда верхний предел меньше -50 (некорректный ввод), приведен на рисунке 20.

```
Input parameter a: 1
Input parameter b: 1
Input a lower integral limit: 1
Input an upper integral limit: -51
Error, an upper limit must be greater than a lower limit, the program execution is completed
```

Рисунок 20 – Результат тестирования

Результат тестирования случая, когда верхний предел больше нижнего, приведен на рисунке 21.

Рисунок 21 – Результат тестирования

Библиографический список

- [1] Учебное пособие по курсу "Численные методы в оптике" // Университет ИТМО URL: http://aco.ifmo.ru/el_books/numerical_methods/lectures/glava2_2.html (дата обращения: 29.10.2020).
- [2] Свойства интегралов // Томский политехнический университет URL: https://portal.tpu.ru/SHARED/k/KONVAL/Sites/Russian_sites/Calc1-ru/12/05.htm (дата обращения: 29.10.2020).
- [3] Programmer's Manual // flat assembler URL: https://flatassembler.net/docs.php?article=manual (дата обращения: 29.10.2020).

Приложение А

Листинг программы

```
; Ахаладзе Мария, БПИ193
     ; Разработать программу численного интегрирования функции у=а+b*x3
(задаётся целыми числами а,b)
     ; в определённом диапазоне целых (задаётся так же) методом трапеций
(шаг 1)
     format PE console
     entry start
     include 'win32a.inc'
     <u>;-----</u>
     section '.data' data readable writable
         stringA db 'Input parameter a: ', 0
         stringB db 'Input parameter b: ', 0
         stringLowerLimit db 'Input a lower integral limit: ', 0
         stringUpperLimit db 'Input an upper integral limit: ', 0
          stringScanningInteger db '%d', 0
          stringOutput db 'Integral value:%1 %.1f', 0
```

stringInputError db 'Error, the input parameters must be between %d and %d, the program execution is completed', 10, 0

stringLimitError db 'Error, an upper limit must be greater than a lower limit, the program execution is completed', 10,0

lowerLimit dd 0 ; Нижний предел интегрирования

upperLimit dd 0 ; Верхний предел интегрирования

loopCounter dd 0 ; Счетчик цикла

temp dd 0 ; Временная переменная для вычислений

значения функции $ax + bx^3$

sum dd 0 ; Сумма значений функции $ax + bx^3 B$

точках интервала (lowerLimit; upperLimit)

limitSum dd 0 ; Сумма значений функции ах + bx^3 в

lowerLimit и upperLimit

divisor dq 2.0 ; Делитель для вычисления значения (f1

+ fN) / 2

result dq 0.0 ; Результат вычисления

а dd 0 ; Параметр а функции

b dd 0 ; Параметр b функции

maxParameterValue dd 1000 ; Максимально допустимое

значение параметра

minParameterValue dd -1000; Минимально допустимое

значение параметра

maxLimitValue dd 50; Максимально допустимое значение

предела интегрирования

minLimitValue dd -50; Минимально допустимое значение

предела интегрирования

section '.code' code readable exstart: call ParameterAInput call ParameterBInput call LowerLimitInput call UpperLimitInput call CheckZero call IntegralCalculation	; Ввод параметра а ; Ввод параметра b ; Ввод нижнего предела интегриро
call ParameterAInput call ParameterBInput call LowerLimitInput call UpperLimitInput call CheckZero	; Ввод параметра b ; Ввод нижнего предела интегриро ; Ввод верхнего предела интегриро
call ParameterBInput call LowerLimitInput call UpperLimitInput call CheckZero	; Ввод параметра b ; Ввод нижнего предела интегриро ; Ввод верхнего предела интегриро
call LowerLimitInput call UpperLimitInput call CheckZero	; Ввод нижнего предела интегриро ; Ввод верхнего предела интегриро
call UpperLimitInput call CheckZero	; Ввод верхнего предела интегриро
call CheckZero	
	; Проверка случая, когда а и в равны
call IntegralCalculation	
	; Вычисление значения интеграла
<pre>push dword[result+4] push dword[result]</pre>	; Вывод значения интеграла
<pre>push stringOutput call [printf]</pre>	
finish: ; M	етка окончания программы
call [getch]	

;	
proc ParameterAI	приt ; Ввод параметра а
push stringA	; Вносим в стек строку, уведомляющую о вводе
параметра а	
call [printf]	; Выводим строку
add esp, 4	; Удаление аргумента со стека
push a	; Вносим в стек переменную-параметр а
push stringScar	nningInteger; Вносим в стек строку, в которую вводится
значение а	
call [scanf]	; Считываем значение
add esp, 8	; Удаление аргументов со стека
mov eax, [a]	; Заносим значение а в регистр для проверки
корректности значения	
call CheckPar	rameterInput ; Проверка корректности значения
параметра, записанного	о в еах
ret	
endp	
;	
proc ParameterBIr	nput ; Ввод параметра b

	push stringB	; Вносим в стек строку, уведомляющую о вводе
парамет	гра b	
	call [printf]	; Выводим строку
	add esp, 4	; Удаление аргумента со стека
	push b	; Вносим в стек переменную-параметр в
	push stringScannir	ngInteger; Вносим в стек строку, в которую вводится
значени	ие b	
	call [scanf]	; Считываем значение
	add esp, 8	; Удаление аргументов со стека
	mov eax, [b]	; Заносим значение в в регистр для проверки
коррект	гности значения	
11		eterInput ; Проверка корректности значения
парамет	гра, записанного в	
•		
re	et	
eı	ndp	
	_	
	-	
pı	roc LowerLimitInpu	t; Ввод нижнего предела интегрирования
	push stringLowerI	Limit ; Вносим в стек строку, уведомляющую о
вводе н	ижнего предела ин	
	call [printf]	; Выводим строку
	add esp, 4	; Удаление аргумента со стека

push lowerLimit ; Вносим в стек переменную-нижний предел интегрирования push stringScanningInteger; Вносим в стек строку, в которую вводится значение call [scanf] ; Считываем значение add esp, 8 ; Удаление аргументов со стека mov eax, [lowerLimit] ; Заносим значение lowerLimit в регистр для проверки корректности значения call CheckLimitInput ; Проверка корректности значения предела интегрирования, записанного в еах ret endp proc UpperLimitInput ; Ввод верхнего предела интегрирования push stringUpperLimit ; Вносим в стек строку, уведомляющую о вводе верхнего предела интегрирования call [printf] ; Выводим строку add esp, 4 ; Удаление аргумента со стека push upperLimit ; Вносим в стек переменную-верхний предел интегрирования push stringScanningInteger; Вносим в стек строку, в которую вводится значение call [scanf] ; Считываем значение

; Удаление аргументов со стека

add esp, 8

```
mov eax, [upperLimit] ; Заносим значение upperLimit в регистр
       cmp eax, [lowerLimit]
                                ; Сравниваем еах со значением нижнего
предела интегрирования
       il Error
                        ; Верхний предел интегрирования должен быть не
меньше нижнего
       call CheckLimitInput ; Проверка корректности значения предела
интегрирования, записанного в еах
       ret
     Error:
       push stringLimitError ; Вносим в стек строку, уведомляющую об
ошибке
       call [printf]
                         ; Выводим строку
       jmp finish
                         ; Переходим к метке окончания программы
     endp
     proc CheckParameterInput
                                     ; Проверка, что введенное значение
параметра находится в допустимом диапазоне
       cmp eax, [maxParameterValue] ; Сравниваем eax с максимальным
допустимым значением параметра
       jg Parameter Value Error ; Переход к метке об ошибке, если еах
больше
```

```
cmp eax, [minParameterValue] ; Сравниваем еах с минимальным
допустимым значением параметра
       jl ParameterValueError
                                  ; Переход к метке об ошибке, если еах
меньше
     ret
     ParameterValueError:
       push [maxParameterValue]
                                      ; Помещаем в стек максимально
допустимое значение параметра
       push [minParameterValue]
                                       ; Помещаем в стек минимально
допустимое значение парметра
       push stringInputError ; Помещаем в стек строку, уведомляющую
об ошибке
       call [printf]
                            ; Выводим строку
       jmp finish
                            ; Переходим к метке окончания программы
     endp
     proc CheckLimitInput ; Проверка, что введенное значения предела
интегрирования находится в допустимом диапазоне
       cmp eax, [maxLimitValue] ; Сравниваем eax с максимальным
допустимым значением предела интегрирования
```

ig LimitValueError ; Переход к метке об ошибке, если еах больше

```
cmp eax, [minLimitValue] ; Сравниваем eax с минимальным
допустимым значением предела интегрирования
       jl LimitValueError ; Переход к метке об ошибке, если еах меньше
     ret
     LimitValueError:
        push [maxLimitValue] ; Помещаем в стек максимально допустимое
значение предела интегрирования
        push [minLimitValue]
                               ; Помещаем в стек минимально допустимое
значение предела интегрирования
        push stringInputError
                             ; Помещаем в стек строку, уведомляющую об
ошибке
        call [printf]
                         ; Выводим строку
       jmp finish
                         ; Переходим к метке окончания программы
     endp
                            ; Проверка частного случая, когда f(x) = 0
     proc CheckZero
                          ; Заносим в стек значение параметра а
        mov eax, [a]
        cmp eax, 0
                          ; Сравниваем с нулем
       jne exitCheck
                            ; Если равенство не выполняется, функция не
имеет вид f(x) = 0
```

; Заносим в стек значение параметра в

mov eax, [b]

```
cmp eax, 0
                          ; Сравниваем с нулем
       jne exitCheck
                             ; Если равенство не выполняется, функция не
имеет вид f(x) = 0
                        ; Функция имеет вид f(x) = 0, значит, интеграл равен
        push 0
нулю
        push stringOutput
                             ; Вносим в стек строку, выводящую результат
        call [printf]
                         ; Выводим значение интеграла
       jmp finish
                          ; Переходим к метке окончания программы
     exitCheck:
         ret
     endp
     proc Function Value ; Вычисление значения функции ax + bx^3, где
значение х записано в еbх
        mov [temp], ebx ; Помещаем ebx в значение temp для того, чтобы
корректно посчитать возведение в степень
        imul ebx, [temp]
                         ; Умножаем ebx на значение temp (получается
значение выражения вида х * х)
        imul ebx, [temp]
                         ; Умножаем ebx на значение temp (получается
значение выражения вида (x * x) * x)
        imul ebx, [b] ; Умножаем ebx на значение параметра b (получается
значение выражения вида b * x^3
        add ebx, [a]
                             ; Складываем ebx со значением параметра а
(получается значение выражения вида a + b * x^3)
```

endp
;
proc IntegralCalculation; Вычисление значения интеграла методом грапеций
mov ecx, [upperLimit] ; Помещаем значние нижнего предела интегрирования в есх
стр есх, [lowerLimit] ; Сравниваем есх со значением верхнего предела интегрирования
je exitCalculation ; Если пределы интегрирования равны, то интеграл равен нулю и нет необходимости вычислять значение кодом ниже
sub ecx, [lowerLimit]; Количество итераций вычислим как разность
верхнего и нижнего пределов интегрирования, sub ecx, 1; после чего вычтем 1 (т.к. в цикле считаются
значения функции строго внутри границ)

mov ebx, [upperLimit] ; Помещаем значение верхнего предела интегрирования в ebx, чтобы приравнять через него upperLimit и loopCounter mov [loopCounter], ebx

сразу перейти к вычислению значений функции в граничных точках

је calculateLimitValues ; Если есх = 0, то в цикле 0 итераций, нужно

calculationLoop: ; Цикл, в котором вычисляется сумма значений функции на промежутке (lowerLimit; upperLimit)

хог ebx, ebx ; Очистка ebx

sub [loopCounter], 1 ; С каждой итерацией берем аргументом функции число, на 1 меньшее предыдущего (начиная с upperLimit - 1) mov ebx, [loopCounter] ; Помещаем это значение в ebx

call FunctionValue ; Вызываем процедуру для вычисления значения функции, аргумент которой равен loopCounter, значение записывается в ebx

add [sum], ebx

loop calculationLoop

calculateLimitValues:

mov ebx, [lowerLimit] ; Помещаем в ebx значение нижнего предела интегрирования

call FunctionValue ; Вызываем процедуру для вычисления значения функции, аргумент которой равен lowerLimit, значение записывается в ebx

add [limitSum], ebx ; Прибавляем ebx к сумме значений функции в граничных точках limitSum

xor ebx, ebx

mov ebx, [upperLimit] ; Помещаем в ebx значение верхнего предела интегрирования

	call FunctionVal	ue ; Вызываем процедуру для вычисления
значения	функции, аргумен	т которой равен upperLimit, значение записывается
в евх		
	add [limitSum], e	bx ; Прибавляем ebx к сумме значений функции
в граничн	ых точках limitSu	um
•		
	mov ebx, 2	; Помещаем в ebx 2 для того, чтобы далее поделить
на 2 значе	ение limitSum	
		; Помещаем ebx в значение temp
	mov [temp], cox	, Howemach cox B sha femre temp
	FINIT	. Илиниодиродина допронодород
	TINII	; Инициализация сопроцессора
	ELD [magnital	. 20
(FLD [result]	; Загружаем значение result типа qword
(изначаль	но равное нулю)	
	FIADD [limitSur	
limitSum,	т.к. limitSum – це	лое число
	FDIV [divisor]	; Делим значение limitSum на 2
	FIADD [sum]	; Производим целочисленное сложение с sum,
т.к. sum –	целое число	
	FSTP [result]	; Запись в result
exit	Calculation:	; Выход из процедуры вычисления интеграла
ret		
100		
end	า	
-	•	
;		

section '.idata' import data readable

```
library kernel, 'kernel32.dll',\
msvcrt, 'msvcrt.dll',\
user32,'USER32.DLL'

import kernel,\
ExitProcess, 'ExitProcess'

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