

ODEJMOWANIE  
I DODAWANIE

## Algorytm dodawania i odejmowania pozycyjnego

*Problem:* Obliczyć reprezentację  $S = \{..., s_{i+1}, s_i, s_{i-1}, ...\}_\beta$  sumy  $X+Y$  i różnicy  $X-Y$  liczb

$X = \{..., x_{i+1}, x_i, x_{i-1}, ...\}_\beta$ ,  $Y = \{..., y_{i+1}, y_i, y_{i-1}, ...\}_\beta$  danych w notacji pozycyjnej.

Jeśli zbiór cyfr jest **standardowy**,  $D = \{0, 1, \dots, \beta-1\}$  a podstawa naturalna, to

### Algorytm odejmowania:

1. Oblicz na pozycji  $i$ :  $u_i = x_i - y_i - c_i$
2. Jeśli  $u_i \geq 0$ , to  $s_i = u_i$  oraz  $c_{i+1} = 0$ , w przeciwnym razie: ( $u_i < 0$ )  $s_i = u_i + \beta$  oraz  $c_{i+1} = 1$ ,  
albo:  $x_i - y_i - c_i = -\beta c_{i+1} + s_i$ , gdzie  $x_i, y_i, s_i \in \{0, 1, \dots, \beta-1\}, c_i \in \{0, 1\}$

### Algorytm dodawania:

1. Oblicz na pozycji  $i$ :  $u_i = x_i + y_i + c_i$
2. Jeśli  $u_i < \beta$ , to  $s_i = u_i$  oraz  $c_{i+1} = 0$ , w przeciwnym razie: ( $u_i \geq \beta$ )  $s_i = u_i - \beta$  oraz  $c_{i+1} = 1$ .  
albo:  $x_i + y_i + c_i = \beta c_{i+1} + s_i$ , gdzie  $x_i, y_i, s_i \in \{0, 1, \dots, \beta-1\}, c_i \in \{0, 1\}$

- wynik działania na pozycji nie zależy od wartości cyfr z wyższych pozycji
- przeniesienie  $c_{i+1}$  jest jedynym powiązaniem pozycji bieżącej z poprzednią, dla reprezentacji (prawostronnie) skończonych na pozycji „ $-m$ ” jest  $c_{-m} = 0$

## Odejmowanie i dodawanie

### Odejmowanie

- tworzy system pełny:
  - umożliwia **proceduralne** wytworzenie  $0$  ( $0 = X - X$ ),
  - umożliwia **proceduralne** wytworzenie liczby przeciwnej ( $\underline{X} = 0 - X$ ),
- **dodawanie** przez odejmowanie liczby przeciwnej:  $X + Y =_{df} X - ((X - X) - Y)$ .

**Dodawanie** – działanie arytmetyczne  *powszechnie uznawane za podstawowe, chociaż:*

- jest **łączne i przemienne**
- **odejmowanie** przez dodawanie liczby przeciwnej:  $X - Y =_{df} X + (\underline{Y})$  wymaga **utworzenia** reprezentacji  $\underline{Y}$  liczby przeciwnej do  $Y$ , ale:
  - **proceduralne wytworzenie „-Y” przez dodawanie nie jest możliwe**
  - **proceduralne wytworzenie „0” przez dodawanie nie jest możliwe**
  - w systemach *uzupełnieniowych* (ang. *radix-complement*)

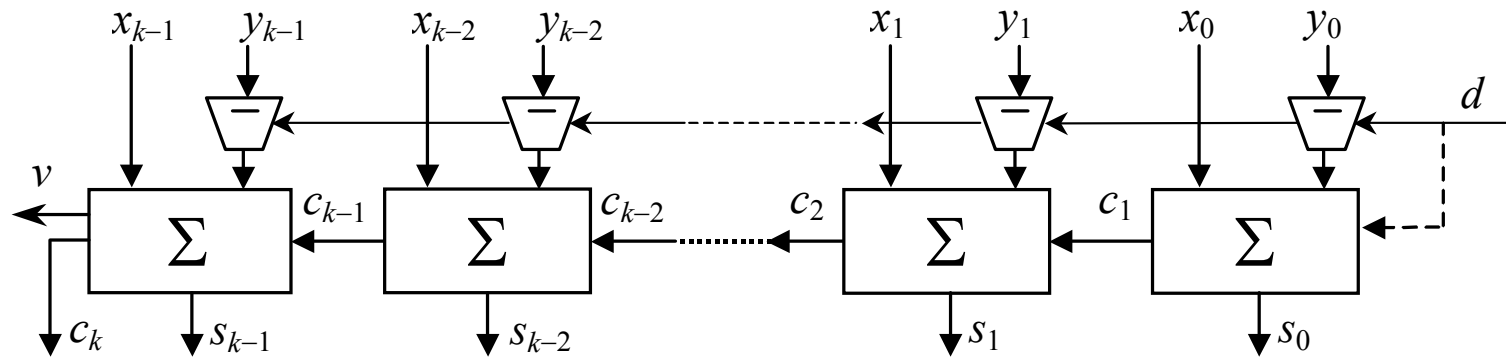
$$\underline{X} = 0 - X = \underline{Q} + Q - X = \underline{Q} + \bar{X}$$

gdzie  $Q = \{..., \beta - 1, \beta - 1, \beta - 1, ...\}$ ,  $\bar{X} = \{..., \bar{x}_{i+1}, \bar{x}_i, \bar{x}_{i-1}, ...\}_\beta = Q - X$  to dopełnienie

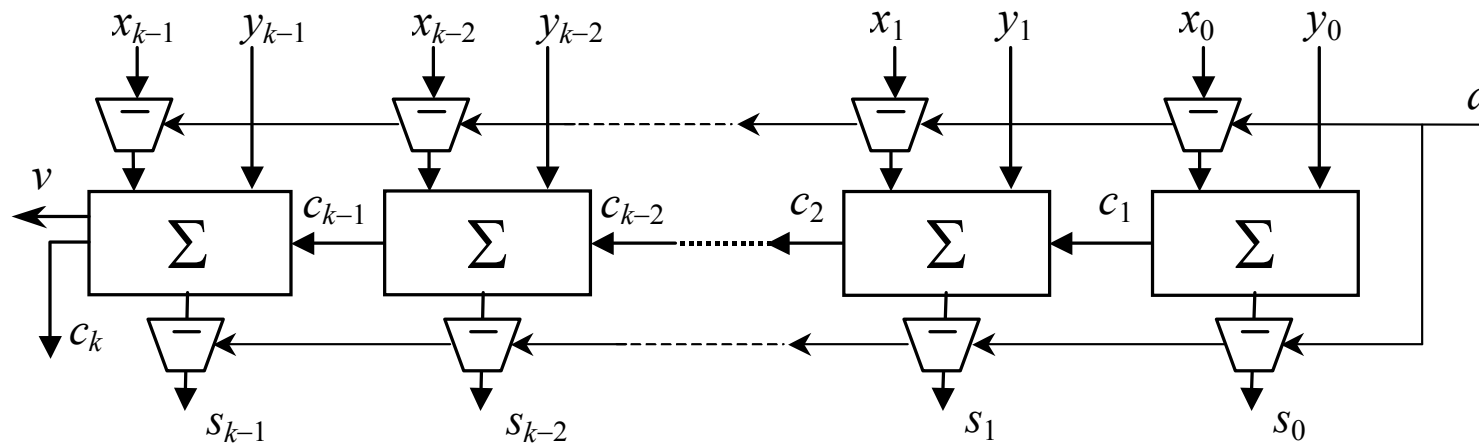
liczby  $X$ , a  $\underline{Q} = \mathbf{ulp} = [0, ..., 0, 1]$  dla reprezentacji (prawostronnie) **skończonych**

albo  $\underline{Q} = 0$  dla reprezentacji **nieskończonych** (np. *ułamki okresowe*).

## Uniwersalny schemat dodawania i odejmowania

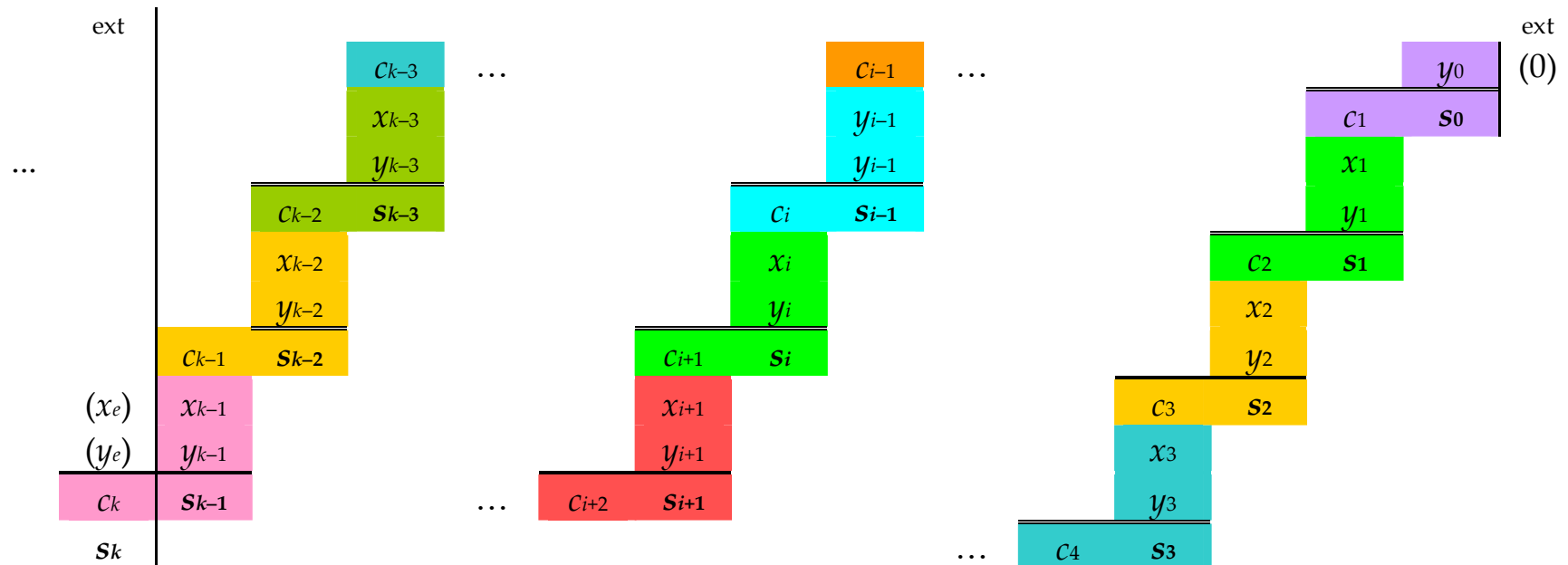


Zamienność dodawania i odejmowania w systemach uzupełnieniowych ( $X - Y = X + \underline{Y}$ )

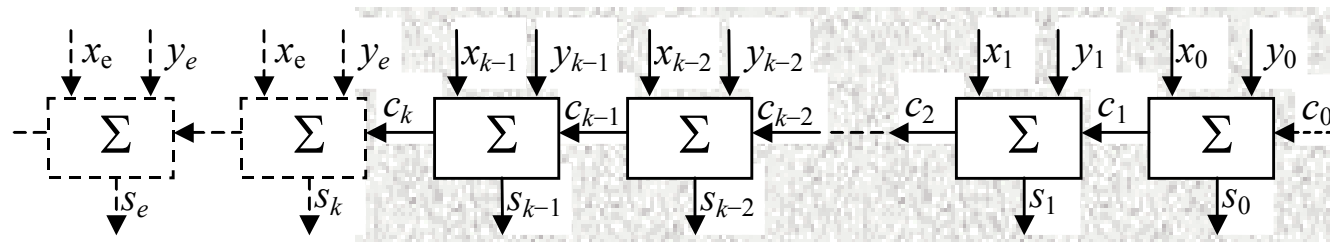


Zamienność dodawania i odejmowania w systemach uzupełnieniowych ( $X - Y = \overline{\overline{X}} + \overline{Y}$ )

## Schemat dodawania i odejmowania w systemach pozycyjnych



$(x_e), (y_e)$  – ciąg cyfr rozszerzenia lewostronnego (0 w systemach naturalnych)



Jeśli  $s_k$  nie jest cyfrą rozszerzenia dla  $S = \{s_{k-1}, \dots, s_1, s_0\}_\beta$ , to zakres jest przekroczony

## Poprawność wytworzonej sumy lub różnicy

$$\left| \{(x_e), x_{k-1}, \dots, x_1, x_0\} \right|_{\beta} = -\sigma(x_e)\beta^k + \sum_{i=0}^{k-1} x_i \beta^i,$$

gdzie  $\sigma(z) = \frac{1}{2}(1 + \text{sgn}(2z - \beta + 1))$  ( $\sigma(0)=0$ ,  $\sigma(\beta-1)=1$ ).

Suma lub różnica liczb  $X = \left| \mathbf{X} = \{(x_e), x_{k-1}, \dots, x_1, x_0\} \right|_{\beta}$  oraz  $Y = \left| \mathbf{Y} = \{(y_e), y_{k-1}, \dots, y_1, y_0\} \right|_{\beta}$  może być zawsze zapisana poprawnie przy użyciu jednej dodatkowej cyfry:

$$X \pm Y = \left| \mathbf{X} \pm \mathbf{Y} = \mathbf{S} = \{(s_e), s_k, s_{k-1}, \dots, s_1, s_0\} \right|_{\beta}$$

Jeśli  $s_k \neq s_e$ , to wynik jest poza zakresem ustalonym dla argumentów, a wskaźnikiem *nadmiaru stałoprzecinkowego* lub *przepętnienia* jest  $\sigma(s_k) \neq \sigma(x_k) \pm \sigma(\bar{y}_k) \pm c_{k+1}$ .

## Odejmowanie liczb w systemie naturalnym przez dodanie uzupełnienia

Odejmowanie liczb  $\left| \{x_{k-1}, \dots, x_1, x_0\} \right|_{\beta}$  i  $\left| \{y_{k-1}, \dots, y_1, y_0\} \right|_{\beta}$  jest równoważne dodawaniu

$\left| \{(0), x_{k-1}, \dots, x_1, x_0\}_{\cup\beta} \right|$  oraz  $\left| \{(\beta-1), \bar{y}_{k-1}, \dots, \bar{y}_1, \bar{y}_0\}_{\cup\beta} \right| + 1$  w systemie uzupełnieniowym.

Ponieważ  $\bar{y}_k = \beta - 1$ ,  $x_k = 0$ , więc różnica jest poprawna ( $s_k = 0$ ) jeśli  $c_{k+1} = 1$ .

## Praktyczne aspekty wykrywania nadmiaru

W systemie pozycyjnym o podstawie  $\beta$  lewostronne rozszerzenie rozmiaru liczby o 1 pozycję daje  $\beta$ -krotne rozszerzenie zakresu, a ponieważ

$$-2 \min(|X|, |Y|) \leq X \pm Y \leq 2 \max(|X|, |Y|), \text{ więc:}$$

WNIOSEK 1: W rozszerzonej lewostronnie o 1 pozycję reprezentacji naturalnej lub uzupełnieniowej suma nie więcej niż  $\beta$  liczb musi być poprawna.

WNIOSEK 2: Aby wykryć nadmiar w dodawaniu (odejmowaniu) należy dodać operandy rozszerzone lewostronnie o 1 pozycję  $x_e = \sigma(x_{k-1})(\beta - 1)$ ,  $y_e = \sigma(y_{k-1})(\beta - 1)$  i sprawdzić dodatkową pozycję sumy (różnicy)  $s_e$ .

test poprawności		zakres dodawania/ odejmowania								rozszerzenie		
$\pm$	?	$x_e$	$x_{k-1}$	$x_{k-2}$	...	$x_{i+1}$	$x_i$	$x_{i-1}$	...	$x_0$	$0 \dots$	$\emptyset$ ( $\emptyset$ )
		$y_e$	$y_{k-1}$	$y_{k-2}$	...	$y_{i+1}$	$y_i$	$y_{i-1}$	...	$y_0$	$0 \dots$	$\emptyset$ ( $\emptyset$ )
		$c_k$	$c_{k-1}$	$c_{k-2}$	...	$c_{i+1}$	$c_i$	$c_{i-1}$	...	0	$0 \dots$	$\emptyset$ ( $\emptyset$ )
		$s_e$	$s_{k-1}$	$s_{k-2}$	...	$s_{i+1}$	$s_i$	$s_{i-1}$		$s_0$	$0 \dots$	$\emptyset$ ( $\emptyset$ )

Jeśli  $s_e$  nie jest cyfrą rozszerzenia dla  $s_{k-1}$ , czyli  $s_e \neq \sigma(s_{k-1})(\beta - 1)$ , to w dodawaniu (odejmowaniu) ustalonego zakresu ( $k$ -pozycyjnym) wystąpił nadmiar.

## Reprezentacja liczby przeciwnej w systemie uzupełnieniowym

W zapisie uzupełnieniowym nieskończony ciąg cyfr rozszerzenia lewostronnego  $(\beta-1)$  reprezentuje wartość  $-1$ , więc  $(\beta-1)+1=(0)$ , a zatem  $(x_e - \text{cyfra rozszerzenia})$

	(0)	0	0	...	0	0	1	[1]
+	$(\beta-1)$	$\beta-1$	$\beta-1$	...	$\beta-1$	$\beta-1$	$\beta-1$	$+[-1]$
-	$(x_e)$	$x_{k-1}$	$x_{k-2}$	...	$x_2$	$x_1$	$X_0$	$-[X]$
=	$(\bar{x}_e)$	$\bar{x}_{k-1}$	$\bar{x}_{k-2}$	...	$\bar{x}_2$	$\bar{x}_1$	$\bar{x}_0$	$=[\bar{X}]$
+	(0)	0	0	...	0	0	1	$+ [1]$

*Podjęcie formalne (rozwiniecie prawostronnie skończone) potwierdza powyższy wynik:*

Mamy  $-1 = -\beta^k + (\beta^{k-1} + \dots + \beta^1 + \beta^0)(\beta-1)$  i  $\sigma(y_{k-1}) = 1 - \sigma(\bar{y}_{k-1})$ , więc

$$\begin{aligned}
 (1-1) - \left[ -\sigma(y_{k-1})\beta^k + \sum_{i=0}^{k-1} y_i \beta^i \right] &= \sigma(y_{k-1})\beta^k + \sum_{i=0}^{k-1} [(\beta-1) - y_i] \beta^i - \beta^k + 1 = \\
 &= \sigma(\bar{y}_{k-1})\beta^k + \sum_{i=0}^{k-1} \bar{y}_i \beta^i + 1
 \end{aligned}$$

czyli  $0 - Y = \bar{Y} + \mathbf{ulp}$ , gdzie  $\mathbf{ulp} = \{\dots 001\}$  (jedyńska na najniższej pozycji).



## Systemy dwójkowe

Reprezentacja liczby przeciwnej w dwójkowym systemie uzupełnieniowym (rozwiniecie skończone)

W szczególnym przypadku  $\beta=2$  otrzymujemy dla reprezentacji  $k$ -pozycyjnej:

$$\underline{X} = (-1 - X) + 1 = [-2^{k-1} + (2^{k-2} + \dots + 2^1 + 2^0) - (-x_{k-1}2^{k-1} + \sum_{i=0}^{k-2} x_i 2^i)] + 1, \text{ więc}$$

$$\underline{X} = [-(1 - x_{k-1})2^{k-1} + \sum_{i=0}^{k-2} (1 - x_i)2^i] + 1 = \overline{X} + 1$$

*Uwaga:* Jeśli  $\mathbf{X} = \{100\dots 0\}$  operacja jest niewykonalna (wystąpi nadmiar)

*algorytmy mnemotechniczne:* („1” – jednostka na najniższej pozycji, *ulp*)

- zaneguj bity oryginału i do uzyskanego kodu dodaj pozycyjnie „1”
- zaneguj bity oryginału, oprócz prawostronnego ciągu zer i poprzedzającej go „1” (*propagacja dodawanej „1” kończy się na pozycji najniższej „1” oryginału*)

### Wykrywanie nadmiaru w systemach dwójkowych uzupełnieniowych

W zapisie uzupełnieniowym rozszerzeniem lewostronnym jest kopia wiodącego bitu, w zapisie naturalnym 0. Na pozycji wiodącej obliczoną sumą lub różnicą jest

$$s_{k-1} = x_{k-1} \pm y_{k-1} \pm c_{k-1} \mp 2c_k, \text{ na pozycji rozszerzenia } s_k = x_{k-1} \pm y_{k-1} \pm c_k \mp 2c_{k+1}, \text{ co}$$

oznacza, że  $s_k = s_{k-1}$  tylko wtedy, gdy  $c_k = c_{k-1}$ , bo ostatni składnik jest parzysty.

## Dodawanie i odejmowanie w dwójkowych systemach spolaryzowanych

Gdy  $N = 2^{k-1}$  jest  $X_{+N} = \sum_{i=0}^{k-1} x_i 2^i - 2^{k-1} = -(1 - x_{k-1})2^{k-1} + \sum_{i=0}^{k-2} x_i 2^i$ ,

$$(ii) \quad \Rightarrow \left| \{x_{k-1}, x_{k-2}, \dots, x_0\}_{U2} \right| = \left| \{\bar{x}_{k-1}, x_{k-2}, \dots, x_0\}_{+2\uparrow(k-1)} \right|$$

Gdy  $N = 2^{k-1} - 1$ , to ponieważ  $(2^{k-1} - 1) = \sum_{i=0}^{k-2} 2^i$ , więc otrzymamy

$$X_{+N} = \sum_{i=0}^{k-1} x_i 2^i - (2^{k-1} - 1) = x_{k-1} 2^{k-1} + \sum_{i=0}^{k-2} (x_i - 1) 2^i = - \left( -x_{k-1} 2^{k-1} + \sum_{i=0}^{k-2} (1 - x_i) 2^i \right)$$

$$(ii) \Rightarrow - \left| \{x_{k-1}, x_{k-2}, \dots, x_0\}_{U2} \right| = \left| \{x_{k-1}, \bar{x}_{k-2}, \dots, \bar{x}_0\}_{+2\uparrow(k-1)-1} \right|$$

Łatwa konwersja (bitowa) na i z kodu U2 uzasadnia celowość algorytmu:

### ALGORYTM

1. Wykonaj konwersję argumentów na U2 zgodnie z formułą (i) (lub (ii))
2. Wykonaj działanie w U2 i sprawdź poprawność (nadmiar)
3. Wykonaj konwersję sumy/różnicy zgodnie z formułą (i) (lub (ii))

## Logika dodawania i odejmowania w systemie dwójkowym\*

Arytmetyczny algorytm dodawania/odejmowania:  $x_i \pm y_i \pm c_i = \pm 2c_{i+1} + s_i$  definiujący funkcje sumy/różnicy i przeniesienia, prowadzi do następujących wyrażeń logicznych:

- sumy arytmetycznej  $s_i$  operandów dwójkowych  $x_i, y_i, c_i$  na pozycji  $i$ -tej

$$s_i = x_i \oplus y_i \oplus c_i,$$

- przeniesienia  $c_{i+1}$  na wyższą pozycję

$$c_{i+1} = x_i y_i + (x_i \oplus y_i) c_i = x_i y_i + (x_i + y_i) c_i$$

definiujące *sumator pełny* (full adder, FA), albo

- różnicy arytmetycznej  $s_i$  operandów dwójkowych  $x_i, y_i, c_i$  na pozycji  $i$ -tej

$$\bar{s}_i = \bar{x}_i \oplus y_i \oplus c_i,$$

- pożyczki  $c_{i+1}$  z wyższej pozycji

$$c_{i+1} = \bar{x}_i y_i + (\bar{x}_i \oplus y_i) c_i = \bar{x}_i y_i + (\bar{x}_i + y_i) c_i$$

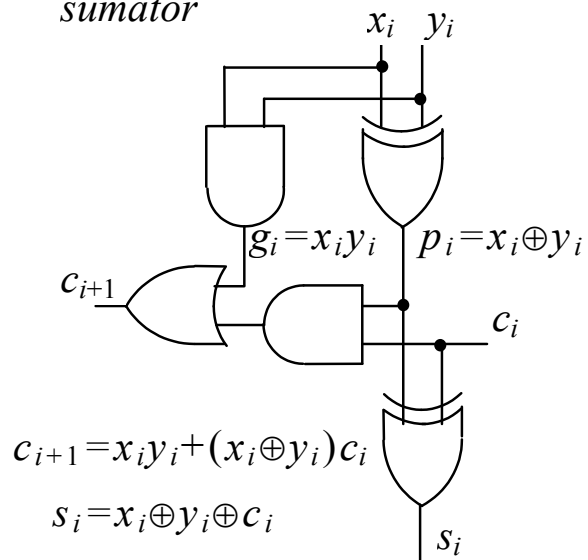
definiujące *subtraktor pełny* (full subtracter, FS)

*półsumator* (half adder, HA) – realizuje funkcje  $s_i = x_i \oplus c_i, \quad c_{i+1} = x_i c_i$

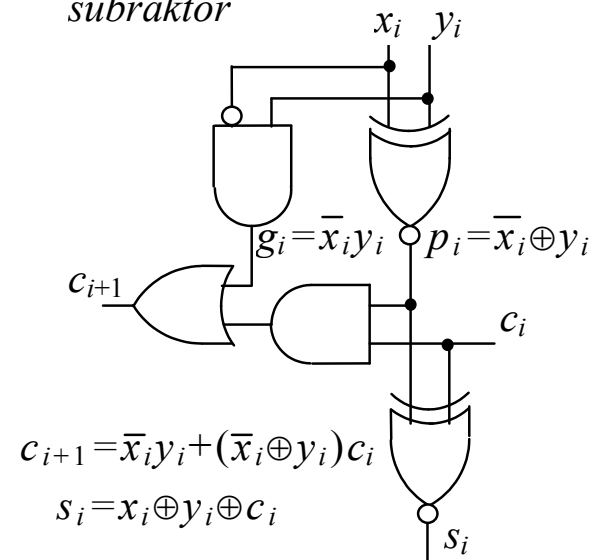
*półsubtraktor* (half subtracter, HS) – realizuje funkcje  $s_i = x_i \oplus c_i, \quad c_{i+1} = \bar{x}_i c_i$

# Sumator, subtraktor, półsumator

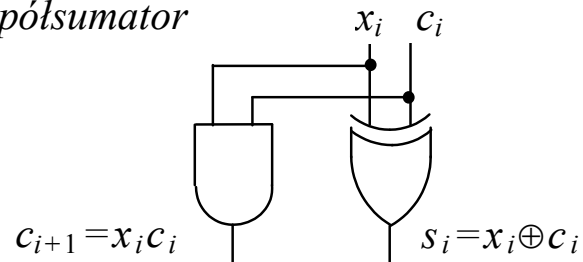
sumator



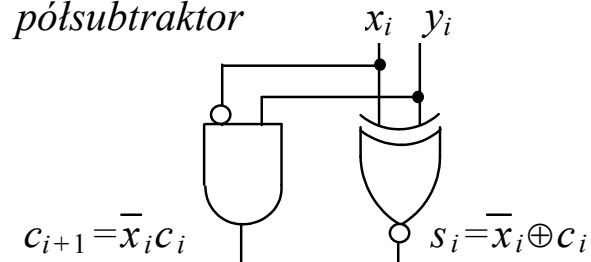
subtraktor



półsumator



półsubtraktor



## Dodawanie wieloargumentowe w systemach naturalnych (1)

- dodawanie jest przemienne i łączne, więc:

$$X + Y + Z + \dots = \sum_{i=0}^{n-1} x_i \beta^i + \sum_{i=0}^{n-1} y_i \beta^i + \sum_{i=0}^{n-1} z_i \beta^i + \dots = \sum_{i=0}^{n-1} (x_i + y_i + z_i \dots) \beta^i$$

- każda suma wartości cyfr na każdej pozycji  $i$  może być zapisana jako liczba wielocyfrowa o wadze takiej jak waga pozycji ( $\beta^i$ ):

$$x_i + y_i + \dots + z_i = \dots + \beta^2 r_{i+2} + \beta v_{i+1} + u_i$$

przy tym  $x_i, y_i, \dots, z_i, u_i, v_{i+1}, r_{i+2} \in \{0, 1, \dots, \beta - 1\}$

- przekształcenie redukuje  $m$  składników do  $1 + \log_\beta m$  składników

$$X + Y + \dots = \sum_{i=0}^{n-1} (u_i + v_{i+1} + r_{i+2} \dots) \beta^i = \sum_{i=0}^{n-1} u_i \beta^i + \sum_{i=1}^n v_i \beta^i + \sum_{i=2}^{n+1} r_i \beta^i + \dots$$

- redukcja może być wykonana równolegle na poszczególnych pozycjach, co pozwala szybko zredukować sumowanie  $m$  liczb  $n$ -pozycyjnych do sumowania dwóch liczb o rozmiarze  $m + \log_\beta m$  pozycji każda
- procedurę **można powtarzać rekurencyjnie**.

## Dodawanie wieloargumentowe w systemach naturalnych (2)

Jeśli jest  $\leq \beta+1$  składników jednocyfrowych, to ich suma jest dwucyfrowa:

$$\{v_{i+1}, u_i\} = \{k, x_i + y_i + \dots + z_i - k\beta\} \text{ gdy } 0 \leq x_i + y_i + \dots + z_i - k\beta < \beta,$$

Jeśli składników jest więcej procedurę **można powtarzać rekurencyjnie**, sumując cyfry o tej samej wadze w grupach małej liczności ( $\leq \beta+1$ )

Dodawanie liczb można wykonać etapami:

- niezależnie obliczyć sumę cyfr o tej samej wadze (na każdej pozycji),
- dodać otrzymane liczby dwucyfrowe, a jeśli tych liczb jest więcej niż  $\beta+1$ , powtórzyć procedurę .

	$x_{k-1}$	$x_{k-2}$	$x_{k-3}$	...	$x_{-m+3}$	$x_{-m+2}$	$x_{-m+1}$	$x_{-m}$
	$y_{k-1}$	$y_{k-2}$	$y_{k-3}$	...	$y_{-m+3}$	$y_{-m+2}$	$y_{-m+1}$	$y_{-m}$
	...	...	...	...	...	...	...	...
$\pm$	$z_{k-1}$	$z_{k-2}$	$z_{k-3}$	...	$z_{-m+3}$	$z_{-m+2}$	$z_{-m+1}$	$z_{-m}$
	$u_{k-1}$	$u_{k-2}$	$u_{k-3}$	...	$u_{-m+3}$	$u_{-m+2}$	$u_{-m+1}$	$u_{-m}$
	$v_k$	$v_{k-1}$	$v_{k-2}$	...	$v_{-m+4}$	$v_{-m+3}$	$v_{-m+2}$	$v_{-m+1}$
$s_k$	$s_{k-1}$	$s_{k-2}$	...	...	$s_{-m+3}$	$s_{-m+2}$	$s_{-m+1}$	$s_{-m}$

## Rekurencyjne dodawanie wieloargumentowe

→ jeśli liczba argumentów  $k > \beta + 1$ , to dodawanie można wykonać etapami

$>\beta+1$ argumentów	0	0	$a_{k-1}$	$a_{k-2}$	...	$a_3$	$a_2$	$a_1$	$a_0$	
	0	0	$b_{k-1}$	$b_{k-2}$	...	$b_3$	$b_2$	$b_1$	$b_0$	
	0	0	$c_{k-1}$	$c_{k-2}$	...	$c_3$	$c_2$	$c_1$	$c_0$	
	0	0	$d_{k-1}$	$d_{k-2}$	...	$d_3$	$d_2$	$d_1$	$d_0$	
	...	...	...	...	...	...	...	...	...	
+	0	0	$p_{k-1}$	$p_{k-2}$	...	$p_3$	$p_2$	$p_1$	$p_0$	
$\leq\beta+1$ arg.	...	...	...	...	...	...	...	...	...	
	...	...	...	...	...	...	...	...	...	
	0	0	$(0)x_{k-1}$	$(0)x_{k-2}$	...	$(0)x_3$	$(0)x_2$	$(0)x_1$	$(0)x_0$	
	0	$(1)x_{k-1}$	$(1)x_{k-2}$	...	$(1)x_3$	$(1)x_2$	$(1)x_1$	$(1)x_0$	0	
	$(2)x_{k-1}$	$(2)x_{k-2}$	...	$(2)x_3$	$(2)x_2$	$(2)x_1$	$(2)x_0$	0	0	
+	...	...	...	...	...	...	...	...		
2 arg	...	$(0)u_{k+1}$	$(0)u_k$	$(0)u_{k-1}$	$(0)u_{k-2}$	...	$(0)u_3$	$(0)u_2$	$(0)u_1$	$(0)x_0$
	...	$(1)u_k$	$(1)u_{k-1}$	$(1)u_{k-2}$	...	$(1)u_3$	$(1)u_2$	$(1)u_1$	0	
	...	$S_{k+1}$	$S_k$	$S_{k-1}$	$S_{k-2}$		$S_3$	$S_2$	$(0)u_1$	$(0)x_0$

## Dodawanie wieloargumentowe w systemach uzupełnieniowych

W dodawaniu  $m$  argumentów zakres wyniku jest o  $\log_2 m$  bitów większy, więc

- jeśli liczba argumentów  $m > \beta + 1$  dodawanie należy wykonać rekurencyjnie
- należy użyć co najmniej  $\lceil \log_\beta m \rceil$  cyfr lewostronnego rozszerzenia

Dodawanie można wykonać dwuetapowo (z użyciem cyfr rozszerzenia):

- na każdej pozycji obliczyć wielopozycyjne (wektorowe) sumy argumentów jednocyfrowych (w dowolnej kolejności – są niezależne)
- dodać wielocyfrowe sumy z uwzględnieniem ich wag

...	$(x_e)$	$(x_e)$	$x_{k-1}$	$x_{k-2}$	...	$x_3$	$x_2$	$x_1$	$x_0$
...	$(y_e)$	$(y_e)$	$y_{k-1}$	$y_{k-2}$	...	$y_3$	$y_2$	$y_1$	$y_0$
...	...	...	...	...	...	...	...	...	...
+	$(z_e)$	$(z_e)$	$z_{k-1}$	$z_{k-2}$	...	$z_3$	$z_2$	$z_1$	$z_0$
<hr/>									
	...	...	...	...		...	...	...	...
	$(...)$	$(...)$	$u_{k-1}$	$u_{k-2}$		$u_3$	$u_2$	$u_1$	$u_0$
	$(...)$	$v_k$	$v_{k-1}$	$v_{k-2}$	...	$v_3$	$v_2$	$v_1$	0
$(s_e)$	$(...)$	$s_k$	$s_{k-1}$	$s_{k-2}$		$s_3$	$s_2$	$s_1$	$s_0$



## Dodawanie wieloargumentowe w systemach uzupełnieniowych

W zapisie **uzupełnieniowym** należy użyć  $\lceil \log_{\beta} m \rceil$  cyfr **lewostronnego rozszerzenia** każdego argumentu (suma ma zakres  $\lceil \log_{\beta} m \rceil$  razy większy niż argument).

Alternatywą jest przekodowanie argumentów i korekcja sumy:

- dodanie do  $k$ -cyfrowej liczby całkowitej w zapisie uzupełnieniowym wartości  $\frac{1}{2}\beta^k$  zamienia każdy argument na liczbę dodatnią
- suma tak otrzymanych  $m$  liczb dodatnich wymaga korekcyjnego odjęcia wartości  $\frac{1}{2} m\beta^k$ , czyli liczby o wartości  $\frac{1}{2} m\beta$  i wadze  $\beta^{k-1}$
- zapis liczby  $\frac{1}{2} m\beta$  wymaga użycia tylko  $1 + \lceil \log_{\beta} m/2 \rceil$  cyfr

W **dwójkowym systemie uzupełnieniowym (U2)**

wyeliminowanie cyfr (bitów) lewostronnego rozszerzenia w dodawaniu  $m$  liczb można wykonać jako **zanegowanie wiodącego bitu** każdego operandu, bo:

$$|\mathbf{X}| = -x_{k-1}2^{k-1} + \sum_{i=0}^{k-1} x_i 2^i = -2^{k-1} + [(1-x_{k-1})2^{k-1} + x_{k-2}2^{k-2} + x_{k-3}2^{k-3} + \dots + x_0]$$

więc  $|\mathbf{X}| = \{x_{k-1}, x_{k-2}, \dots, x_0\}_{U2} = \{\bar{x}_{k-1}, x_{k-2}, \dots, x_0\}_2 = \mathbf{X}' - 2^{k-1}$ , oraz odjęcie liczby  $m2^{k-1}$ .

MNOŽENIE

## Skalowanie w systemach naturalnych i uzupełnieniowych

Skalowanie („przesuwanie przecinka”) – mnożenie przez całkowitą potęgę podstawy  $\beta^k$

- skalowania można składać ponieważ  $\beta^k X = \beta \dots \beta \beta X$
- mnożenie przez całkowitą potęgę podstawy powoduje cykliczne przemieszczenie cyfr w lewo (potęga dodatnia), lub w prawo (potęga ujemna), ponieważ

$$\beta^r \sum x_i \beta^i = \sum x_i \beta^{i+r} = \sum x_{i-r} \beta^i$$

W reprezentacji ograniczonej, jeśli *najwyższą pozycją* liczby *nie jest* cyfra rozszerzenia

$x_k = \sigma(x_{k-1})(\beta - 1)$ , to w wyniku skalowania przez  $\beta$  wystąpi *nadmiar*:

$$\mathbf{X}_e = \{\sigma(x_{k-1})(\beta - 1), x_{k-1}, x_{k-2}, \dots, x_0\} \Rightarrow \beta \mathbf{X}_e = \{x_{k-1}, x_{k-2}, \dots, x_0, 0\},$$

Wynik skalowania odwrotnego (mnożenia przez  $\beta^{-1}$ ) jest zawsze poprawny:

$$\mathbf{X} = \{x_{k-1}, x_{k-2}, \dots, x_1, x_0\} \Rightarrow \beta^{-1} \mathbf{X} = \{\sigma(x_{k-1})(\beta - 1), x_{k-1}, x_{k-2}, \dots, x_1\}$$

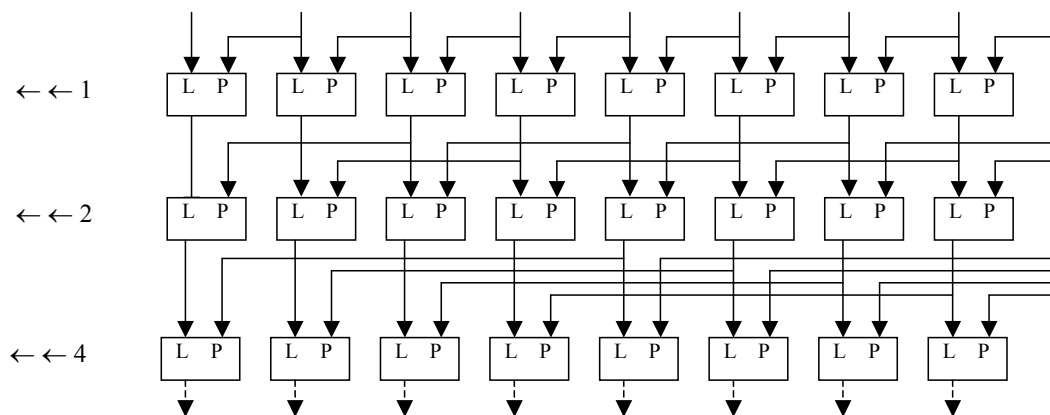
W systemie *dwójkowym* (U2)  $\sigma(x_{k-1}) = x_{k-1}$ , więc

$$\mathbf{X} = \{x_{k-1}, x_{k-2}, \dots, x_1, x_0\}_{U2} \Rightarrow 2^{-1} \mathbf{X} = \{x_{k-1}, x_{k-1}, x_{k-2}, \dots, x_1\}$$

W reprezentacji *prawostronnie skończonej* każdą liczbę można wyrazić jako *skalowaną liczbę całkowitą*:  $X = \sum_{i=-s} x_i \beta^i = \beta^{-s} \sum_{i=0} x_{i+s} \beta^i = \beta^{-s} X_C$ ,  $x_i \in \{0, 1, \dots, \beta - 1\}$ .

## Skalowanie jako złożenie przesunięć

Ponieważ  $\beta^{k=\sum x_i 2^i} = \beta^{x_0} \beta^{2x_1} \beta^{4x_2} \dots$  więc mnożenie przez  $\beta^k$  jest złożeniem przesunięć w lewo gdy  $k > 0$ , albo w prawo gdy  $k < 0$



W systemie dwójkowym mnożenie przez podstawę jest sumą liczby i jej samej:

$$x_i + x_i + c_i = 2c_{i+1} + s_i \Rightarrow c_{i+1} = x_i, s_i = c_i \Rightarrow s_{i+1} = x_i$$

W systemie uzupełnieniowym, przesunięcie logiczne (logical shift):

$$\mathbf{X}_e = \{x_{k-1}, x_{k-1}, x_{k-2}, \dots, x_1, x_0\} \Rightarrow \mathbf{X}_e + \mathbf{X}_e = \{x_{k-1}, x_{k-2}, \dots, x_1, x_0, 0\},$$

a przesunięcie arytmetyczne (arithmetic shift) (mnożenie przez  $2^{-1}$ ) daje w wyniku:

$$\mathbf{X}_e = \{x_{k-1}, x_{k-2}, \dots, x_1, x_0\} \Rightarrow \frac{1}{2} \mathbf{X}_e = \{x_{k-1}, x_{k-1}, x_{k-2}, \dots, x_1\}$$

## Skalowanie iloczynu

W reprezentacji *prawostronnie skończonej* każdą liczbę można wyrazić jako skalowaną liczbę całkowitą:  $Z = \sum_{i=-s} z_i \beta^i = \beta^{-s} \sum_{i=0} z_{i+s} \beta^i = \beta^{-s} Z_C$ ,  $z_i \in \{0, 1, \dots, \beta - 1\}$ , gdzie  $s$  określa położenie przecinka pozycyjnego ( $s$  pozycji w lewo od najniższej). Iloczynem  $\mathbf{A} = \{\dots, a_{i+1}, a_i, \dots, a_{-s}\}_\beta$  i  $\mathbf{X} = \{\dots, x_{j+1}, x_j, \dots, x_{-r}\}_\beta$  jest

$$AX = (\beta^{-s} A_C)(\beta^{-r} X_C) = \beta^{-(s+r)} A_C X_C.$$

Iloczynem liczb całkowitych  $A = \{a_{s-1}, \dots, a_1, a_0\}_\beta$  oraz  $X = \{x_{k-1}, \dots, x_1, x_0\}_\beta$  jest

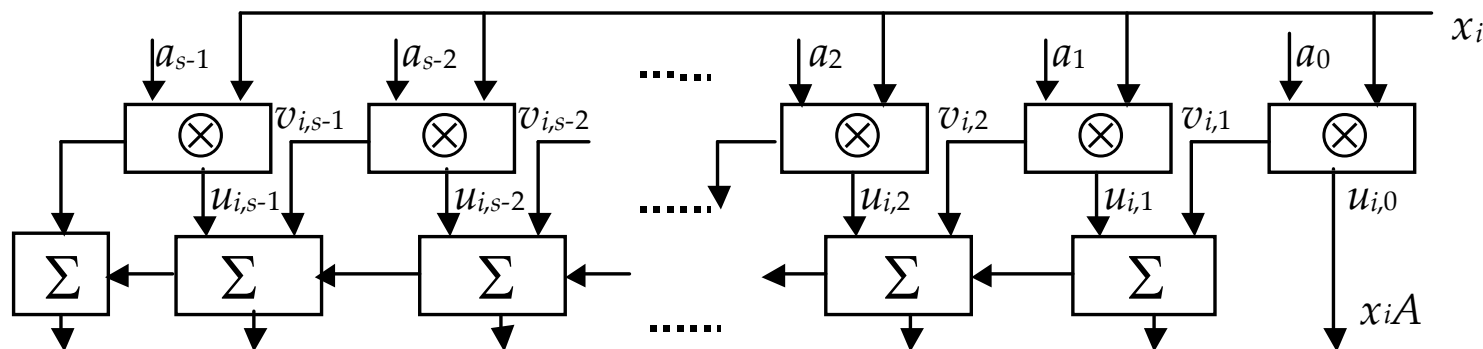
$$A \cdot X = A \cdot \left( \sum_{i=0}^{k-1} x_i \beta^i \right) = \sum_{i=0}^{k-1} \beta^i (x_i A)$$

Iloczyn częściowy  $x_i A = x_i a_0 \beta^0 + x_i a_1 \beta^1 + x_i a_2 \beta^2 + \dots + x_i a_{s-1} \beta^{s-1}$  jest wielokrotnością mnożnej (ang. *multiplicand*) przez wartość cyfry mnożnika (ang. *multiplier*) i jaki taki jest sumą skalowanych iloczynów elementarnych  $x_i a_j$ , z których każdy może być liczbą dwucyfrową  $x_i a_j = u_{i,j} + v_{i,j+1} \beta$ , gdzie  $u_{i,j} = x_i a_j \bmod \beta$ ,  $v_{i,j} = x_i a_j \text{ int } \beta$

Algorytm pisemny – akumulacja skalowanych iloczynów częściowych ( $S_0 = 0$ )

$$S_{i+1} = S_i + \beta^i (x_i A), \quad i=0, 1, \dots, k-1, \quad S_k = A \cdot X$$

## Sekwencyjny algorytm mnożenia w systemie naturalnym



Iloczyn elementarny  $x_i a_j = u_{i,j} + v_{i,j+1} \beta$  można interpretować jako dwa wektory cyfr reprezentujących liczby w zapisie pozycyjnym  $\{u_{i,s-1}, \dots, u_{i,1}, u_{i,0}\}$ ,  $\{v_{i,s}, \dots, v_{i,2}, v_{i,1}\}$ .

Algorytm *dodaj-przesuń* (*add-and-shift*) – skalowanie sum częściowych

$$P_i = \beta^{-i} S_i$$

i wtedy

$$P_{i+1} = \beta^{-1} (P_i + x_i A)$$

$$\beta^k P_k = P_0 + A \left\{ \sum_{i=0}^{k-1} x_i \beta^i \right\} = A \cdot X$$

Dodawanie iloczynów częściowych jest dodawaniem wieloargumentowym.

## Mnożenie sekwencyjne w systemach uzupełnieniowych

Wartością mnożnika w systemie uzupełnieniowym jest

$$X = -\sigma(x_{k-1})\beta^k + \sum_{i=0}^{k-1} x_i \beta^i,$$

$\sigma(x_{k-1}) = \frac{1}{2}(1 + \text{sgn}(2x_{k-1} + 1 - \beta))$  – funkcja znaku (1 gdy  $X < 0$  albo 0 gdy  $X \geq 0$ ). Zatem:

$$A \cdot X = A \cdot \left( -\sigma(x_{k-1})\beta^k + \sum_{i=0}^{k-1} x_i \beta^i \right) = \sigma(x_{k-1})(-A)\beta^{k-1} + \sum_{i=0}^{k-1} \beta^i (x_i A)$$

WNIOSKI:

W mnożeniu w systemach uzupełnieniowych rozszerzenie mnożnika zapewnia, że wartością najwyższej cyfry jest zawsze 0 albo  $-1$  („ $\beta-1$ ”).

W mnożeniu przez  $k$ -cyfrowy mnożnik należy użyć  $k$  cyfr lewostronnego rozszerzenia mnożnej (akumulacja iloczynów jest na  $k+m$  pozycjach)

Inny sposób:

Funkcja  $z_{k-1} = x_{k-1} - \beta\sigma(x_{k-1})$  opisuje przekształcenie zbioru  $\mathbf{D} = \{0, 1, \dots, \beta-1\}$  na nieredundantny zbiór cyfr znakowanych  $\mathbf{D}_s = \{-\frac{1}{2}\beta, \dots, -1, 0, 1, \dots, \frac{1}{2}\beta-1\}$

## Mnożenie pisemne w dziesiętnym systemie uzupełnieniowym – przykład

bez rozszerzenia mnożnika

$$\begin{array}{r}
 A = -124 \\
 X = -231 \\
 \hline
 x_0 = 9 \\
 x_1 = 6 \\
 x_2 = -3 \quad -3A \\
 \hline
 X \cdot A
 \end{array}
 \quad
 \begin{array}{r}
 9\ 9\ 9\ 9\ 9\ 8\ 7\ 6 \\
 \phantom{9\ 9\ 9\ 9\ 9\ 8\ 7\ 6} 7\ 6\ 9 \\
 \hline
 9\ 9\ 9\ 9\ 8\ 8\ 8\ 4 \\
 9\ 9\ 9\ 9\ 2\ 5\ 6 \\
 0\ 0\ 0\ 3\ 7\ 2 \\
 \hline
 0\ 0\ 0\ 2\ 8\ 6\ 4\ 4
 \end{array}$$

$$\begin{array}{r}
 A = 124 \\
 X = -231 \\
 \hline
 x_0 = 9 \\
 x_1 = 6 \\
 x_2 = -3 \quad -3A \\
 \hline
 X \cdot A
 \end{array}
 \quad
 \begin{array}{r}
 \phantom{0\ 0\ 0\ 0\ 0\ 1\ 1\ 1\ 6} 0\ 1\ 2\ 4 \\
 \phantom{0\ 0\ 0\ 0\ 0\ 1\ 1\ 1\ 6} 7\ 6\ 9 \\
 \hline
 0\ 0\ 0\ 0\ 1\ 1\ 1\ 6 \\
 0\ 0\ 0\ 0\ 7\ 4\ 4 \\
 9\ 9\ 9\ 6\ 2\ 8 \\
 \hline
 9\ 9\ 9\ 7\ 1\ 3\ 5\ 6
 \end{array}$$

z rozszerzeniem mnożnika

$$\begin{array}{r}
 A = -124 \\
 X = -231 \\
 \hline
 x_0 = 9 \\
 x_1 = 6 \\
 x_2 = 7 \\
 x_3 = -1 \quad -A \\
 \hline
 X \cdot A
 \end{array}
 \quad
 \begin{array}{r}
 9\ 9\ 9\ 9\ 9\ 8\ 7\ 6 \\
 \phantom{9\ 9\ 9\ 9\ 9\ 8\ 7\ 6} 9\ 7\ 6\ 9 \\
 \hline
 9\ 9\ 9\ 9\ 8\ 8\ 8\ 4 \\
 9\ 9\ 9\ 9\ 2\ 5\ 6 \\
 9\ 9\ 9\ 1\ 3\ 2 \\
 0\ 0\ 1\ 2\ 4 \\
 \hline
 0\ 0\ 0\ 2\ 8\ 6\ 4\ 4
 \end{array}$$

$$\begin{array}{r}
 A = 124 \\
 X = -231 \\
 \hline
 x_0 = 9 \\
 x_1 = 6 \\
 x_2 = 7 \\
 x_3 = -1 \quad -A \\
 \hline
 X \cdot A
 \end{array}
 \quad
 \begin{array}{r}
 0\ 0\ 0\ 0\ 0\ 1\ 1\ 2\ 4 \\
 \phantom{0\ 0\ 0\ 0\ 0\ 1\ 1\ 2\ 4} 9\ 7\ 6\ 9 \\
 \hline
 0\ 0\ 0\ 0\ 1\ 1\ 1\ 6 \\
 0\ 0\ 0\ 0\ 7\ 4\ 4 \\
 0\ 0\ 0\ 8\ 6\ 8 \\
 9\ 9\ 8\ 7\ 6 \\
 \hline
 9\ 9\ 9\ 7\ 1\ 3\ 5\ 6
 \end{array}$$



## Algorytm mnożenia sekwencyjnego w systemach uzupełnieniowych

Algorytm mnożenia *dodaj-przesuń* (*add-and-shift*) –  $[x_{k-1} = (\beta - 1)\sigma(x_{k-1})]$

0.  $x_k = (\beta - 1)\sigma(x_{k-1})$  ; dopisz pozycję rozszerzenia
1.  $P_0 = 0, i = 0$
2.  $M_i = x_i A$  ; oblicz iloczyn częściowy
3.  $P_{i+1} = \beta^{-1}(P_i + M_i)$  ; przeskaluj (przesuń) sumę częściową
4.  $i++$  ; zwiększ  $i$
5. **if**  $i < k$  **goto** 3 ; powtarzaj do przedostatniego
6.  $P_{k+1} = P_k + \sigma(x_k)(-A)$  ; dodaj dopełnienie mnożnej lub 0
7.  $A \cdot X = \beta^k P_{k+1}$  ; iloczyn

**!! UWAGA:** Wszystkie sumy częściowe są przesuwane w prawo  
 więc muszą być obliczane z lewostronnym rozszerzeniem

## Mnożenie „dodaj-przesuń” w dziesiętnym systemie uzupełnieniowym

$A = -124$		9	9	8	7	6	
$X = -231$				7	6	9	
$x_0 = 9$	$+9A$	9	8	8	8	4	
	$\rightarrow$	9	9	8	8	8	4
$x_1 = 6$	$+6A$	9	9	2	5	6	
	$\rightarrow$	9	9	1	4	4	4
	$\rightarrow$	9	9	9	1	4	4 4
$x_2 = -3$	$-3A$	0	0	3	7	2	
	$\rightarrow$	0	0	2	8	6	4 4
$X \cdot A$	$\rightarrow$	0	0	0	2	8	6 4 4

	$\rightarrow$	9	9	9	1	4	4 4
$x_2 = 7$	$+7A$	9	9	1	3	2	
	$\rightarrow$	9	9	0	4	6	4 4
	$\rightarrow$	9	9	9	0	4	6 4 4
$x_3 = -1$	$-A$	0	0	1	2	4	
$X \cdot A$	$\rightarrow$	0	0	0	2	8	6 4 4

$A = 124$							
$X = -231$							
$x_0 = 9$	$+9A$						
	$\rightarrow$						
$x_1 = 6$	$+6A$						
	$\rightarrow$						
$x_2 = -3$	$-3A$						
$X \cdot A$	$\rightarrow$						

	$\rightarrow$						
$x_2 = 7$	$+7A$						
	$\rightarrow$						
$x_3 = -1$	$-A$						
$X \cdot A$	$\rightarrow$						

		0	1	2	4		
				7	6	9	
		0	1	1	1	6	
		0	0	1	1	1	6
		0	0	7	4	4	
		0	0	8	5	5	6
		0	0	0	8	5	5 6
		9	9	6	2	8	
		9	9	7	1	3	5 6
		9	9	9	7	1	3 5 6

		0	0	0	8	5	5 6
		0	0	8	6	8	
		0	0	9	5	3	5 6
		0	0	0	9	5	3 5 6
		9	9	8	7	6	
		9	9	9	7	1	3 5 6

## Mnożenie maszynowe w dwójkowych systemach uzupełnieniowych

W dwójkowych systemach uzupełnieniowych  $\sigma(x_{k-1}) = x_{k-1}$ , więc

$$X = -x_{k-1}2^{k-1} + \sum_{i=0}^{k-2} x_i 2^i$$

1.  $P_0 = 0, i = 0$
2.  $M_i = x_i A$  ; oblicz iloczyn częściowy
3.  $S_{i+1} = P_i + M_i$  ; oblicz sumę częściową
4.  $P_{i+1} = 2^{-1} S_{i+1}$  ; przeskaluj sumę (przesuń w prawo)
5.  $i++$  ; zwiększ  $i$
6. **if**  $i < k-1$  **goto** 3 ; powtarzaj do przedostatniego
7.  $P_k = P_{k-1} + x_{k-1}(-A)$  ; dodaj dopełnienie mnożnej lub 0
8.  $A \cdot X = 2^{k-1} P_k$  ; iloczyn

- działania na wszystkich pozycjach sum częściowych

## Mnożenie w dwójkowym systemie uzupełnieniowym (U2)

$A = -7$		1 1 1 1	1 0 0 1
$X = -5$			1 0 1 1
$x_0 = 1$		1 1 1 1	1 0 0 1
$x_1 = 1$		1 1 1	1 0 0 1
$x_2 = 0$		0 0	0 0 0 0
$x_3 = 1$	(-A)	0	0 1 1 1
$X \cdot A = 35$		0	0 1 0 0 0 1 1

$A = -7$			1 0 0 1
$X = -5$			1 0 1 1
$P_0 = 0$		0	0 0 0 0 0
$x_0 = 1$	+A	+	1 1 0 0 1
			1 1 0 0 1
	(Shr) →		1 1 1 0 0 1
$x_1 = 1$	+A	+	1 1 0 0 1 0
			1 0 1 0 1 1
	→		1 1 0 1 0 1 1
$x_2 = 0$	→		1 1 1 0 1 0 1 1
$x_3 = 1$	-A	+	0 0 1 1 1 0 0 0
$X \cdot A = 35$		0	0 1 0 0 0 1 1

$A = +5$			0 1 0 1
$X = -3$			1 1 0 1
$x_0 = 1$		0 0 0 0	0 1 0 1
$x_1 = 0$		0 0 0	0 0 0 0 0
$x_2 = 1$		0 0	0 1 0 1
$x_3 = 1$	(-A)	1	1 0 1 1 0 0 0
$X \cdot A = -15$		1	1 1 1 1 0 0 0 1

Mnożenie pisemne

Mnożenie maszynowe

$A = +5$			0 1 0 1
$X = -3$			1 1 0 1
$P_0 = 0$		0	0 0 0 0 0
$x_0 = 1$	+A	0	0 1 0 1
		0	0 1 0 1
	→	0	0 0 1 0 1
$x_1 = 0$	→	0	0 0 0 1 0 1
$x_2 = 1$	+A	+	0 0 1 0 1 0 0
		0	0 1 1 0 0 1
	→	0	0 0 1 1 0 0 1
$x_3 = 1$	-A	+	1 1 0 1 1 0 0 0
$X \cdot A = -15$		1	1 1 1 1 0 0 0 1

## Uproszczenie mnożenia w dwójkowym systemie uzupełnieniowym

W dwójkowym systemie uzupełnieniowym

$$\left[ -x_{k-1}2^{k-1} + \sum_{i=0}^{k-2} x_i 2^i \right] + 2^{k-1} = (1 - x_{k-1})2^{k-1} + \sum_{i=0}^{k-2} x_i 2^i \geq 0$$

Iloczyn można więc przedstawić jako sumę przekształconych iloczynów częściowych  $(x_i A + 2^{k-1}) 2^i$  pomniejszoną o sumę  $(2^{k-1} + 2^{k-1} + \dots + 2^{k+m-1})$ :

$$AX = -2^{m-1} x_{m-1} A + \sum_{i=0}^{m-1} 2^i x_i A = 2^{m-1} (x_{m-1} (-A)^+ - 2^{k-1}) + \sum_{i=0}^{m-1} 2^i (x_i A^+ - 2^{k-1}).$$

a zatem:

$$AX = [2^{m-1} (x_{m-1} (-A)^+) + \sum_{i=0}^{m-1} 2^i (x_i A^+)] + [-2^{m+k-1} + 2^{k-1}]$$

→ algorytm (Baugh'a-Wooley'a)

- zastąpić bit wiodący iloczynu częściowego (mnożnej, jej uzupełnienia lub zera) jego dopełnieniem (zero → 10...00)
- dodać stałą korekcyjną  $2^{k-1} - 2^{m+k-1}$  („1” na pozycji najwyższego bitu mnożnej i pozycjach wyższych od najwyższego bitu ostatniego iloczynu)

## Schemat dodawania iloczynów częściowych w kodzie U2

a)

	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
*	*	*	*	*	*	*	0	0	0	0	0
*	*	*	*	*	*	0	0	0	0	0	
*	*	*	*	*	0	0	0	0	0		
*	*	*	*	0	0	0	0	0			
*	*	*	0	0	0	0	0				
*	*	0	0	0	0						
<hr/>											

b)

	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
						•	0	0	0	0	0
					•	0	0	0	0	0	
				•	0	0	0	0	0		
			•	0	0	0	0	0			
		•	0	0	0	0	0				
	•	0	0	0	0						
+	(1)	0	0	0	0	1					
<hr/>											

Matryca iloczynów częściowych: a) z rozszerzeniem (\* – bit najwyższy i jego kopia), b) bez rozszerzeń (• – dopełnienie najbardziej znaczącego bitu)

1	1	1	1	1	0	1	1	0	1
0	0	0	0	0	0	0	0	0	
1	1	1	0	1	1	0	1		
1	0	1	0	0	1	1			
<hr/>									
	0	0	0	1	1	1	0	0	1

			0	0	1	1	0	1
		1	0	0	0	0	0	
	0	0	1	1	0	1		
1	1	0	0	1	1			
(1)	0	0	0	1				
(0)	0	0	0	1	1	1	0	1

## Schemat mnożenia binarnego metodą „dodaj-przesuń”

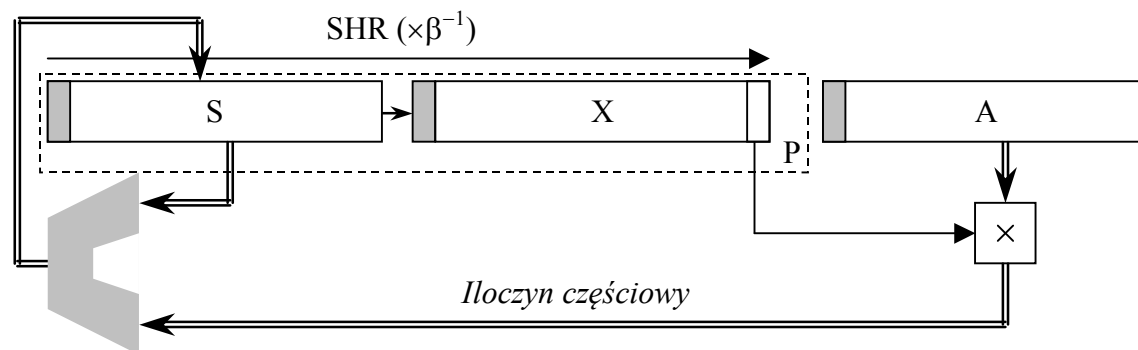
$A \leftarrow \mathbf{A}, X/P \leftarrow \mathbf{X}, S/P \leftarrow \mathbf{0}, i=1.$

Krok 1.  $S/P \leftarrow (S/P) + x_i(A)$

Krok 2.  $S/P || X/P \leftarrow \beta^{-1}(S/P || X/P) = S-R(S/P || X/P)$

Krok 3.  $i=i+1$ . Jeśli  $i < k+m$ , wróć do kroku 1.

Wynik:  $A \cdot X = (S/P || X/P)$



Schemat blokowy układu mnożącego metodą „dodaj-przesuń” (ang. *add-and-shift*) :  
 S – rejestr sum częściowych, X – rejestr mnożnika, A – rejestr mnożnej, P – rejestr iloczynu

## Zakres iloczynu w systemie naturalnym i uzupełnieniowym

Wynik mnożenia  $k$ -pozycyjnej mnożnej przez  $p$ -pozycyjny mnożnik można zawsze zapisać na  $k+p$  pozycjach iloczynu.

$$-2^{k-1} \leq A < 2^{k-1}, -2^{p-1} \leq X < 2^{p-1} \Rightarrow -2^{k+p-2} < AX \leq 2^{k+p-2}$$

( $A$  oraz  $X$  są argumentami przeskalowanymi do wartości całkowitych)

W układach cyfrowych wymaga się często,

aby operandy (argumenty i wynik działania) były takiego samego rozmiaru.

Przekroczenie zakresu odpowiadającego rozmiarowi operandu jest zwykle sygnalizowane jako nadmiar.

Wyróżnia się ponadto:

- mnożenie *dolne* – wynikiem jest niższa część (połowa bitów) iloczynu  
sygnalizacja nadmiaru jeśli wyższe bity nie są rozszerzeniem
- mnożenie *górne* – wynikiem jest wyższa część (połowa bitów) iloczynu,  
odpowiada mnożeniu ułamków z obcięciem niższych bitów,  
nadmiar nie może wystąpić
- mnożenie z *normalizacją* – ustalona liczba bitów części całkowitej



## Redukcja liczby iloczynów częściowych – przekodowanie Booth'a

(Andrew D. Booth, 1949)

- zastąpienie serii dodawań jednym odejmowaniem i jednym dodawaniem

$$2^{s-1} + 2^{s-2} + \dots + 2^{l+1} + 2^l = 2^s - 2^l$$

$$|\{ \dots 0[11\dots 11]0\dots \}_{U2}| = |\{ \dots 1[00\dots 00]0\dots \}_{U2}| - |\{ \dots 0[00\dots 01]0\dots \}_{U2}|,$$

$$|\{ \dots 0[11\dots 11]0\dots \}_{SD2}| = |\{ \dots 1[00\dots 0\underline{1}]0\dots \}_{SD2}|$$

→ reguła Booth'a  $\equiv$  przekodowanie mnożnika na kod SD

- reprezentacja w systemie NB lub U2 jest reprezentacją w systemie SD, ale

przekodowanie według reguły Booth'a:

- U2  $\rightarrow$  SD – wykonalne, bo  $[x1\dots 11]0\dots = [(1-x)0\dots 00]0\dots - [00\dots 01]0\dots$
- NB  $\rightarrow$  SD – niewykonalne bez rozszerzenia gdy  $\{1,1,\dots,1,0,x,\dots\}$ , bo

$$x \geq 0 \wedge z \neq 1 \Rightarrow |\{1,x,\dots,x,x\}_{SD}| > |\{z,y,y,\dots,y\}_{SD}|$$

$\Rightarrow$  konieczne rozszerzenie  $\{1,\dots,1,0,x,\dots\}_{NB} = \{0,1, \dots, 1,0,x,\dots\}_{U2}$

## Algorytm Booth'a

Uzasadnienie teoretyczne – równoważność  $X = 2X - X$  ( $x_{i>n-1} = x_e = x_{n-1}$ ,  $x_{i<0} = 0$ )

$$X = \left[ \sum_{i=n+1}^{\infty} x_{n-1} 2^i + \sum_{i=0}^{n-1} x_i 2^{i+1} \right] - \left[ \sum_{i=n}^{\infty} x_{n-1} 2^i + \sum_{i=0}^{n-1} x_i 2^i \right] = \sum_{i=0}^{n-1} (x_{i-1} - x_i) 2^i = 2 \sum_{i=0}^{n-2} (x_i - x_{i+1}) 2^i - x_0$$

			$(2^{n-1})$		$(2^{i+1})$	$(2^i)$	$(2^{i-1})$		$(2^1)$	$(2^0)$	
	$2X_{U2}$	$x_{n-1}$	$x_{n-2}$	...	$x_i$	$x_{i-1}$	$x_{i-2}$	...	$x_0$	0	$(x_{-1}=0)$
	$-X_{U2}$	$-x_{n-1}$	$-x_{n-1}$	...	$-x_{i+1}$	$-x_i$	$-x_{i-1}$	...	$-x_1$	$-x_0$	
proste	$Y_{SD2}$	(0)	$y_{n-1}$	...	$y_{i+1}$	$y_i$	$y_{i-1}$	...	$y_1$	$y_0$	$y_i = x_{i-1} - x_i \in \{\underline{1}, 0, 1\}$
przesunięte	$2Y_{SD2} + x_0$	(0)	$y_{n-2}$	...	$y_i$	$y_{i-1}$	$y_{i-2}$	...	$y_0$	$-x_0$	$y_i = x_i - x_{i+1} \in \{\underline{1}, 0, 1\}$

Wady:

– zmienna liczba działań arytmetycznych, zależna od kodu liczby,

– nieefektywne kodowanie izolowanych jedynek  $\dots 010101(0) \rightarrow \dots 1\underline{1}\underline{1}\underline{1}\underline{1}\underline{1}$ .

Sąsiednie cyfry  $y_{i+1}$ ,  $y_i$  są różne lub równe 00 (00, 01, 10, 01, 10, 11, 11), ale  $1\underline{1}=01$  i  $\underline{1}1=0\underline{1}$

WNIOSEK (przekodowanie Booth'a Mc Sorley'a):

Możliwe jest przekodowanie mnożnika, które zawiera co najmniej połowę zer.

Maksymalizacja liczby zer: przekodowanie kanoniczne (czasochłonne)

## Usprawnienie - algorytm Booth'a-McSorley'a

Wynik algorytmu Booth'a można przekodować tak, aby w *każdej parze* sąsiednich cyfr wystąpiło *najmniej jedno zero* (00,01,10,01,10).

Wynikiem przekodowania na kolejnych parach pozycji  $y_{i+1}, y_i$  jest:

			$(2^{k-1})$	$(2^{k-2})$		$(2^{i+1})$	$(2^i)$	$(2^{i-1})$	$(2^{i-2})$		$(2^2)$	$(2^1)$	$(2^0)$
	$2X_{U2}$	$x_{k-1}$ $x_{k-1}$	$x_{k-2}$	$x_{k-3}$	...	$x_i$	$x_{i-1}$	$x_{i-1}$	...	...	$x_1$	$x_0$	0
	$-X_{U2}$	$-x_{k-1}$ $-x_{k-1}$	$-x_{k-1}$	$-x_{k-2}$	...	$-x_{i+1}$	$-x_i$	$-x_i$	...	...	$-x_2$	$-x_1$	$-x_0$
<b>proste</b>	$Y_{SD2}$	(0)	$y_{k-1}$	$y_{k-2}$	...	$y_{i+1}$	$y_i$	$y_{i-1}$	$y_{i-2}$	...		$y_1$	$y_0$
<b>przesunięte</b>	$2Y_{SD2}+x_0$	(0)	$y_{k-2}$	$y_{k-3}$	...	$y_i$	$y_{i-1}$	$y_{i-2}$	$y_{i-3}$	...	$y_1$	$y_0$	$x_0$

$$2^{i+1}(x_i - x_{i+1}) + 2^i(x_{i-1} - x_i) = 2^i[-2x_{i+1} + x_i + x_{i-1}] = 2^i(2y_{i+1} + y_i) \in \{\underline{2}, \underline{1}, 0, 1, 2\}$$

Jeśli  $i$  jest parzyste ( $2s$ ), to  $z_s = 2y_{2s+1} + y_{2s}$  = wartość cyfry liczby  $Z$  w bazie  $2^2=4$ :

$$\sum_{i=0}^{n-1} (x_{i-1} - x_i) 2^i = \sum_{s=0}^{n/2} (2y_{2s+1} + y_{2s}) 2^{2s} = \sum_{s=0}^{n/2} z_s 4^s$$

Jeśli  $i$  jest nieparzyste ( $2s+1$ ), to  $z_s = 2y_{2s+2} + y_{2s+1}$  = wartość cyfry liczby  $2Z$  w bazie  $2^2=4$ :

$$\sum_{i=0}^{n-1} (x_{i-1} - x_i) 2^i = \sum_{s=0}^{n/2} (x_{2s} + x_{2s+1} - 2x_{2s+2}) 2^{2s+1} - x_0 = \sum_{s=0}^{n/2} (2y_{2s+2} + y_{2s+1}) 2^{2s+1} - x_0 = 2 \sum_{s=0}^{n/2} z_s 4^s - x_0$$

## Algorytm Booth'a i Booth'a-McSorley'a – przykłady

$X = \{(1), 1, 0, 1, 1, 0, 0, 1\}_{U2}$  – w bazie 2 –  $Y = \{\underline{1}, 1, 0, \underline{1}, 0, 1, \underline{1}\}_{SD2}$

– alternatywne w bazie 4 –  $Y = \{0\underline{1}, 10, \underline{1}0, 01\}_{SD4}$

$A = -19$	... .. 1 0 1 1 0 1	$A$	... .. 1 0 1 1 0 1
$X = -39$	<u>1 1 0 1 0 1 1</u>		<u>0 1 1 0 1 0 0 1</u>
$-A$	0 0 0 0 0 0 0 0 1 0 0 1 1	$A$	1 1 1 1 1 1 1 1 0 1 1 0 1
$+A$	1 1 1 1 1 1 1 0 1 1 0 1	$-2A$	0 0 0 0 0 1 0 0 1 1
0	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	$2A$	1 1 1 0 1 1 0 1
$-A$	0 0 0 0 0 1 0 0 1 1	$-A$	0 0 1 0 0 1 1
0	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0		<u>0 0 0 1 0 1 1 1 0 0 1 0 1</u>
$+A$	1 1 1 0 1 1 0 1		
$-A$	0 0 1 0 0 1 1		
$XA = 741$	<u>0 0 0 1 0 1 1 1 0 0 1 0 1</u>		

*Uwaga:* W polach zacienionych wpisano cyfry rozszerzenia znakowego.

## Alternatywny algorytm Booth'a i Booth'a-McSorley'a – przykłady

Efektom przekodowania przesuniętego (alternatywnego) jest ustalenie początkowej wartości sumy iloczynów częściowych jako  $P_0 = -x_0 A$  zamiast  $P_0 = 0$ .

$X = \{1, 1, 0, 1, 0, 1\}_{U2}$  – w bazie 2 –  $Y = \{0, \underline{1}, 1, \underline{1}, 1\}_{SD2}$ ,

– alternatywnie w bazie 4 –  $Y = \{00, 0\underline{1}, 0\underline{1}\}_{SD4}$ ,  $P_0 = -x_0 A$

	$\mathbf{Y}^{(2R)}$		$\mathbf{Y}^{(4R)}$	
$A=-3$		.. 1 1 1 1 0 1	.. 1 1 1 1 0 1	
$X=-11$		0 <u>1</u> 1 <u>1</u> 1	0 0 0 <u>1</u> 0 <u>1</u>	
$P_0=$	$-x_0A$	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 1 1	$-x_0A$	0 0 0 0 0 0 0 0 1 1
	$+2A$	1 1 1 1 1 1 1 1 0 1	$-2A$	0 0 0 0 0 0 1 1
	$-2A$	0 0 0 <sup>0</sup> 0 0 0 1 1	$-2A$	0 0 0 0 1 1
	$+2A$	1 1 1 1 1 1 0 1		<sup>0</sup> 0 0 1 0 0 0 0 1
	$-2A$	0 0 0 <sup>0</sup> 0 1 1		
$XA=33$		0 <sup>0</sup> 0 0 0 1 0 0 0 0 1		

*Uwaga:* W polach zacienionych wpisano cyfry rozszerzenia znakowego.

REALIZACJA PROGRAMOWA

## Programowa realizacja działań rozszerzonej precyzji

Słowo procesora o rozmiarze  $n$  bitów reprezentuje  
jedną cyfrę systemu liczbowego o podstawie  $2^n$

**Wniosek:**

**W systemie naturalnym:**

działania rozszerzonej precyzji można opisać jako sekwencję  
powiązanych ze sobą działań jednopozycyjnych

**W systemie uzupełnieniowym:**

konieczne uwzględnienie cyfr rozszerzenia nieskończonego

**W dodawaniu i odejmowaniu – przeniesienie można interpretować jako cyfrę  
wyższej wagi o wartości 0 lub 1**

**W mnożeniu – iloczyn liczb 1-cyfrowych jest liczbą 2-cyfrową  
(wyjątek: system dwójkowy)  
iloczyn dolny – niższa cyfra iloczynu 2-cyfrowego  
iloczyn górny – wyższa cyfra iloczynu 2-cyfrowego**

## Dodawanie i odejmowanie rozszerzonej precyzji

- architektura IA-32, cyfra=słowo 32-bitowe, konwencja LE (*little endian*)
- wskaźniki i rozmiar argumentów i wyniku przekazywane przez stos

<code>.type exadd @function</code>	# definicja funkcji
<code>exsub: push %ebp</code>	# .....
<code>movl %esp, %ebp</code>	# wskaźnik parametrów wywołania
<code>movl 8(,%ebp,4), %ecx</code>	# rozmiar argumentów ze stosu
<code>movl 12(,%ebp,4), %edx</code>	# adres odjemnej ze stosu
<code>movl 16(,%ebp,4), %ebx</code>	# adres odjemnika ze stosu
<code>movl 20(,%ebp,4), %edi</code>	# adres różnicy/sumy ze stosu
<code>movl \$-1, %esi</code>	# wartość początkowa wskaźnika
<code>clic</code>	# ustawienie CF=0
<code>next: inc %esi</code>	
<code>movl (%ebx,%esi,4), %eax</code>	
<code>sbb %eax, (%edx,%esi,4)</code>	# w dodawaniu adc zamiast sbb
<code>movl (%ebx,%esi,4), %eax</code>	
<code>loop next</code>	# licznik pętli w %ecx
<code>movl %ebp, %esp</code>	# przywrócenie wskaźników
<code>pop %ebp</code>	
<code>ret</code>	# wskaźnik nadmiaru w OF lub CF



## Zmiana znaku i wartość bezwzględna liczby rozszerzonej precyzji

- architektura IA-32, cyfra=słowo 32-bitowe, konwencja LE (*little endian*)
- wskaźnik i rozmiar argumentu przekazywane przez stos

```

.type exabs @function                                # definicja funkcji
exabs:  push %ebp                                    # .....
        movl %esp, %ebp                             # wskaźnik parametrów wywołania
        movl 8(,%ebp,4), %ecx                       # rozmiar argumentu ze stosu
        movl 12(,%ebp,4), %ebx                      # adres argumentu ze stosu
        add $0, -4(%ebx,%ecx,4)                     # sprawdzenie znaku liczby
        jge end                                     # koniec, jeśli dodatnia
                                                # zmiana znaku
        movl $-1, %esi                             # wartość początkowa wskaźnika
        stc                                         # ustawienie CF=1 (ulp)
next:   inc %esi
        notl (%ebx,%esi,4)                         # dopełnienie (negacja bitów) cyfry
        adc $0, (%edx,%esi,4)                      # dodawanie ulp
        loop next                                  # licznik pętli w %ecx
end:    movl %ebp, %esp                             # przywrócenie wskaźników
        pop %ebp
        ret                                         # wskaźnik nadmiaru w OF

```

## Dekrementacja/inkrementacja liczby rozszerzonej precyzji

- architektura IA-32, cyfra=słowo 32-bitowe, konwencja LE (*little endian*)
- wskaźniki argumentów i wskaźnik wyniku przekazywane przez stos

```
.type exdec @function          # definicja funkcji
exdec: push %ebp                # .....
      movl %esp, %ebp          # wskaźnik parametrów wywołania
      movl 8(,%ebp,4), %ecx     # rozmiar argumentu ze stosu
      movl 12(,%ebp,4), %ebx    # adres argumentu ze stosu
      movl $-1, %esi           # wartość początkowa wskaźnika
      stc                      # ustawienie CF=1 (ulp)
next:  inc %esi                 # inkrementacja: adc zamiast sbb
      sbb $0, (%edx,%esi,4)     # licznik pętli w %ecx
      loop next
end:   movl %ebp, %esp          # przywrócenie wskaźników
      pop %ebp
      ret                      # wskaźnik nadmiaru w OF
```

albo:

```
      clc                      # dekrementacja przez dodanie -1
next:  inc %esi
      adc $-1, (%edx,%esi,4)    # -1=(1) ciąg „1” takiej długości
      loop next                #
```

## Mnożenie rozszerzonej precyzji – kontekst funkcji

- system naturalny
- architektura IA-32, cyfra=słowo 32-bitowe, konwencja LE (*little endian*)
- wskaźniki argumentów i wskaźnik wyniku przekazywane przez stos

<code>.type exadd @function</code>	<code># definicja funkcji</code>
<code>exmul: push %ebp</code>	<code># .....</code>
<code>movl %esp, %ebp</code>	<code># wskaźnik parametrów wywołania</code>
<code>movl 8(,%ebp, 4), %ecx</code>	<code># rozmiar mnożnej ze stosu</code>
<code>movl 12(,%ebp, 4), %esi</code>	<code># adres mnożnej ze stosu</code>
<code>movl 16(,%ebp, 4), %eax</code>	<code># rozmiar mnożnika ze stosu</code>
<code>movl 20(,%ebp, 4), %edi</code>	<code># adres mnożnika ze stosu</code>
<code>movl 24(,%ebp, 4), %ebx</code>	<code># adres iloczynu ze stosu</code>
 <code>call prod</code>	 <code># obliczenie iloczynu</code>
 <code>movl %ebp, %esp</code>	 <code># przywrócenie wskaźników</code>
<code>push %ebp</code>	
<code>ret</code>	

- mnożenie uzupełnieniowe przez przekodowanie na zapis znak-moduł

## Mnożenie rozszerzonej precyzji – algorytm

- system naturalny, architektura IA-32, cyfra=słowo maszynowe 32-bitowe

```

prod:  movl $0, (%ebx)           # zerowanie najniższych cyfr iloczynu
        movl $0, 4(%ebx)

accum:  push %eax                # licznik cyfr mnożnika (iloczynów częściowych)
        push %ebx               # bieżący indeks najniższej cyfry iloczynu
        movl 8(,%ebp,4), %ecx    # odtworzenie licznika cyfr mnożnej
partp:  movl (,%esi,4), %eax      # kolejna cyfra mnożnej
        movl (,%edi,4), %edx     # kolejna cyfra mnożnika
        mull %edx               # iloczyn częściowy w %edx:eax
        addl %eax, (,%ebx,4)     # aktualizacja niższej cyfry iloczynu częściowego
        adcl %eax, 4(,%ebx,4)    # aktualizacja wyższej cyfry iloczynu częściowego
        incl %esi               # wskaźnik kolejnej cyfry mnożnej
        loop partp              # zliczanie cyfr mnożnej
        pop %ebx                # przygotowanie obliczenia następnego
        inc %ebx                # iloczynu częściowego
        inc %edi                # wskaźnik kolejnej cyfry mnożnika
        pop %eax
        dec %eax                # zliczanie cyfr mnożnika
        jnz accum
        ret

```