Bản chất của giải thuật là các vòng lặp. Bản chất của các hàm toán là các khai triển đại số. Một khai triển Maclaurin hầu như giải quyết hết các bài toán về hàm số bao gồm cả hàm vô tỷ và hàm tuần hoàn. Tuy nhiên, việc xây dựng các hàm truyền trên các IDE, bộ giải mã thường chỉ sử dụng tới vô cùng bé bậc 5 hoặc bậc 7, điều này xuất phát từ việc xử lý tính toán của vi xử lý nhỏ thường không cần độ chính xác cao, thay vào đó là độ ổn định và tính toán nhanh, và điều này thường khiến hệ thống mất tính chính xác khi xử lý những giải tích lượng giác.

VD: một esp8266 32 bit có thể giải quyết một tính toán 2^32 bit, thế nhưng trong các vi xử lý, họ chỉ xây dựng đến vô cùng bé bậc 5, khoảng 8 ký tự, 16 bit rất nhỏ so với 2^32. Đó là nguyên nhân gây ảnh hưởng đến các tính toán tức thời, bao gồm tính số đo góc cánh tay robot, drone và các ứng dụng khác.

Update: Việc đại số hóa các hàm lượng giác cho ra kết quả chính xác hơn so với sử dụng hàm lượng giác mà IDE cung cấp. Có thể hiểu như thế này, khi bạn vẽ một đường cong trên cánh tay robot, bạn phải tính n đường cong tương đương với n bậc của cánh tay. Nhưng trong trường hợp đại số, ta dùng vô cùng bé bậc thứ n tương đương với bậc của cánh tay để xác định vị trí chính xác trên tọa độ, thay vì phụ thuộc vào sai số của hàm do liên quan đến số pi. Một cách dễ hình dung, ta vẽ các đường thẳng vuông góc nhau cho đến khi cánh tay chạm đến điểm chỉ định. Và đường thẳng dễ xác định hơn đường cong. Đó là cách maclaurin hoạt động.

