CALCULATRICE PROGRAMMABLE

:1-5/



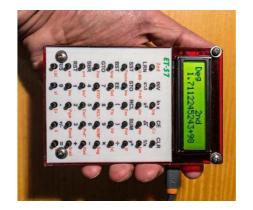
Manuel de l'Utilisateur

Calculatrice programmable ET-57 Manuel de l'Utilisateur

Calculatrice version 201101

Mars 2023

d'après le manuel original de Miroslav Nemecek traduction et adaptation de Pierre Houbert



site Internet: http://www.breatharian.eu/hw/et57/

Page 2

																		14	13	12	11	10	9	∞	7	6	ज	4	ω	2	ப
28 sin	27 P->R	26 D.MS	25 1/x	24 Vx	23 x^2	22 x<>t	21 LRN	20 tan	19 C.t	18 log	15 CLR	14 CE	13 Inx	12 INV	11 2 nd	10 OFF	0 09	Touches	Périphé	La prog	Adressa	Express	Éditeur	Indicate	Clavier	Format	Écarts p	Comme	Description	Caracté	Disposit
Sinus	Conversion polaire/cartésien	Conversions minutes/secondes	Inverse d'un nombre	Racine carrée d'un nombre	Carré d'un nombre	Echange des registres X et T	Programmation	Tangente	Effacer le registre T	Logarithme décimal et exposant	Effacement de l'affichage	Correction d'erreur de saisie	Logarithme népérien et exposant	Inverse de fonction	Fonction alternative	Éteindre la calculatrice (ET-57B)	Chiffres de base	Fouches et instructions	Périphériques et ports externes	_a programmation	Adressage des Registres	Expressions numériques	Éditeur de nombre	ndicateurs à l'écran		Format des nombres	Écarts par rapport à la TI-57	Comment utiliser la calculatrice	otion	Caractéristiques	Disposition du clavier
34	34	33	32	32	32	32	32	31	31	31	31	30	30	30	29	29	29	29	24	22	18	17	16	15	14	12	11	10	9	&	6
66 x=t	65 -	61 SBR	60 Rad	59 SUM *	58 RCL *	57 STO *	56 Dsz	55 x	51 GTO	50 Deg	49 Int	48 Fix	47 Del	46 Nop	45 :	44)	43 (42 EE	41 BST	40 x 	39 Prd	38 Exc	37 ins	36 Pause	35 y^x	34 SUM	33 RCL	32 STO	31 SST	30 pi	29 cos
Test égalité	Soustraction	Appel sous-programme	Radians	Addition indirecte dans un registre	Rappel indirect d'un registre	Stockage indirect dans un registre	Boucle de programme	Multiplication	Saut Saut vers label (ou adresse)	Degrés	Partie entière	Nombre de décimales	Suppression du pas courant	Aucune opération	Division	Parenthèse droite	Parenthèse gauche	Mode exposant	Recul d'un pas dans le programme	Valeur absolue	Multiplier/diviser dans un registre	Échange X avec un registre	Insertion d'un pas dans le programme	Délai d'attente	Puissance et racine	Addition dans un registre	Rappel du contenu d'un registre	Enregistrement dans un registre	Avance d'un pas dans le programme	Nombre de Ludolf	Cosinus

ET-57 Page 3 ET-57 Page 4

								15																			
8 Determi	/ Approxi	6 Approxi	5 Nombre	4 Calcul d	3 Serpent	2 Lancez l	1 Lancer l	Exemple	89 Mean	88 Stat	87 x!	86 Lbl	85 II	84 +/-	83.	81 R/S	80 Var	79 Rand	78 Pgm	77 Inc	76 x>=t	75 +	71 RST	70 Grd	69 Prd *	68 Exc*	67 Inc *
8 Determination des zeros d'une fonction	/ Approximation de Stirling de la factorielle In(x!)	6 Approximation de Ramanujan de la factorielle x !	5 Nombres complexes	4 Calcul du polynôme	Serpent lumineux LED	2 Lancez les dés (Version TI-57)	Lancer les dés (Version ET-57)	Exemples de programmes	Moyenne	Statistiques	Factorielle	Labels	Effectuer le calcul	Changement de signe	Point décimal	Démarrage et arrêt du programme	Dispersion	Générateur de nombres aléatoires	Sélection de l'espace de programme	Incrémente / décrémente un registre	Supérieur ou égal à	Ajout	Réinitialisation	Grades	Produit indirect dans registre	Échange indirect X avec un registre	Incrément/décrément de registre indirect
66	n 0	61	55	53	52	51	50	50	49	48	48	47	47	47	47	46	46	45	44	44	44	43	43	43	43	43	42

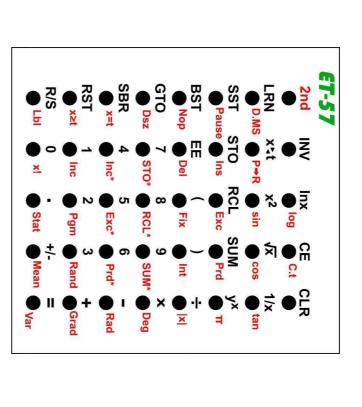
1. Disposition du clavier

Pour chaque touche, la signification de base est indiquée sur la 1ère ligne et la signification alternative sur la 2ème ligne de l'écran.

(après avoir appuyé sur la touche 2nd).

[81]	[71]	[69] [T9]	[56] [51]	[41] [46]	[36]	[21]	
R/S	RST	SBR x=t	GTO Dsz	Nop	SST	LRN D.MS	2nd
[00] [87]	[77]	[04] [67]	[07] [57]	[42] [47]	[32] [37]	[22] [27]	
× o	Inc 1	Inc*	7	田田	STO Ins	×△▷t P->R	Z
[88]	[02] [78]	[68]	[58]	[43] [48]	[33]	[23] [28]	[18]
Stat	2 Pgm	Exc*	RCL*	Fix	RCL	x^2	log
[84] [89]	[03] [79]	[69] [90]	[09] [59]	[44] [49]	[34] [39]	[24] [29]	[14]
+/- Mean	3 Rand	Prd*	*MUS	= ~	SUM	√x Cos	Ct CE
[85] [88]	[75] [70]	[65]	[55] [57]	[45] [40]	[35] [30]	[25] [20]	[10]
Var	Grad +	Rad	Deg	<u>×</u> +	y^x π	1/x	OFF

Page 5 ET-57 Page 6



2. Caractéristiques

ARmega8, écran LCD. mantisse affichés. 80 registres (RAM), 500 pas de programme (EEPROM), processeur Résumé: Précision de calcul de 17 chiffres de mantisse (code DCB), 11 chiffres de

- Processeur ATmega8 (8 MHz, 8 Ko de ROM, 1 Ko de RAM, 512 B d'EE-
- Tension d'alimentation 5 V (à partir d'un chargeur USB ou d'un port USB)
- Calculs en code DCB
- Clavier 40 touches
- Écran LCD à deux lignes (2 x 16 caractères alphanumériques)
- Précision de calcul de 17 chiffres
- Précision des registres de base 15 chiffres
- Précision des registres étendus 13 chiffres
- Affichage des données à 11 chiffres significatifs
- Mode d'affichage scientifique avec exposant sur 2 chiffres, de 99 à +99
- 10 espaces programme
- 50 pas de programme par espace (500 pas au total)
- 10 labels par espace de programme
- Appels de fonction et sauts entre les espaces de programme
- Programme utilisateur stocké en EEPROM (sans pile)
- 10 registres de base (accessibles par adressage direct)
- 70 registres étendus (accessibles par adressage d'indirect)
- Indexation accès aux variables

Fonctions exponentielles et logarithmiques

Fonctions statistiques

Fonctions trigonométriques

- Factorielle
- Générateur de nombres aléatoires
- Matériel et logiciel entièrement open source
- Contröle d'un appareil externe via le connecteur ISP
- Code de la calculatrice entièrement écrit en assembleur AVR

Page 7 **ET-57** Page 8

3. Description

La calculatrice **ET-57** est conceptuellement basée sur la célèbre calculatrice **TI-57**, développée en 1977 par *Texas Instruments*.

Elle essaie de maintenir la compatibilité avec les programmes écrits pour la **TI-57** tout en élargissant les fonctionnalités en utilisant les capacités du processeur utilisé.

La fonctionnalité est étendue par plus d'espaces de programme (10 espaces pour un total de 500 pas), plus de registres de données (80), adressage direct et indirect, factoriel, générateur de nombres aléatoires....

La calculatrice est destinée aux anciens utilisateurs de la calculatrice **TI-57**, à ceux qui s'intéressent à la technologie rétro, et comme aide pédagogique pour se familiariser avec les principes d'utilisation et de programmation de la calculatrice.

Pour cette raison, ils s'efforcent de simplifier au maximum la conception, composée uniquement de micro-interrupteurs, d'un processeur, d'un écran LCD, d'un connecteur pour l'alimentation externe et de quelques petits composants.

La **ET-57** est un outil fait pour expérimenter, enseigner, ou être utilisée au bureau avec une alimentation externe à partir d'un chargeur USB ou d'un port USB.

En plus de la variante de base **ET-57** avec un processeur ATmega8, la calculatrice peut aussi être également disponible dans la variante matérielle de la calculatrice **ET-58**, avec les processeurs ATmega88, ATmega168 ou ATmega328.

Cette variante **ET-57B** diffère de la variante de base en ce qu'elle permet d'éteindre la calculatrice (bouton OFF) et de contrôler le contraste de l'écran LCD, mais n'offre pas d'accès aux périphériques externes (la calculatrice **ET-58** n'inclut pas un connecteur ISP).

4. Comment utiliser la calculatrice

La calculatrice **ET-57** est équipée d'un écran LCD alphanumérique à 2 lignes, de 40 micro-interrupteurs et d'un processeur.

Etant donné que la calculatrice n'est pas alimentée par une batterie (elle est destinée à une utilisation de bureau avec une alimentation externe à partir d'un chargeur USB ou d'un port USB), elle ne comprend pas d'interrupteur d'alimentation.

Le programme utilisateur est stocké dans la mémoire EEPROM dont le contenu est conservé même sans alimentation.

En débranchant l'alimentation, la calculatrice est réinitialisée, les registres, le contenu de l'afficheur et les opérations démarrées sont effacés, seul le contenu du programme utilisateur (dans l'EEPROM) reste.

Après avoir branché l'alimentation, le nom de la calculatrice s'affichera sur l'écran de la calculatrice pendant 1 seconde, ainsi qu'un code à 6 chiffres représentant la date de la version du micrologiciel de la calculatrice.

Par exemple. "ET-57 201101" signifie la date du firmware (build) 11/1/2020.

La calculatrice dans la variante **ET-57B** (processeur de calculatrice **ET-58** reprogrammé) peut être éteinte en appuyant sur **2nd CLR** (fonction **OFF**) et allumée en appuyant sur **CLR**.

En appuyant sur **INV 2nd CLR** (fonction LCD) suivi d'un chiffre de **0** à **9**, le contraste de l'affichage peut être contrôlé.

ET-57 Page 9 **ET-57** Page 10

5. Écarts par rapport à la **TI-57**

Bien que le logiciel de la calculatrice **ET-57** s'efforce d'obtenir une compatibilité maximale avec la calculatrice **TI-57** d'origine, des écarts peuvent se produire et certains programmes peuvent devoir être modifiés lors de l'importation.

Voici les écarts connus qui pourrait devoir être pris en compte :

Plus grande précision

La calculatrice **TI-57** originale fonctionne avec une précision interne de 11 chiffres (11 chiffres DCB de la mantisse, 2 chiffres de l'exposant, 1 chiffre du signe, 7 octets au total) et affiche un maximum de 8 chiffres de la mantisse.

La calculatrice **ET-57** calcule en interne avec une précision de mantisse de 17 chiffres (10 octets par nombre).

Elle stocke le résultat du calcul dans des registres de base (c'est-à-dire les registres **RO..R9** et **X**) avec une précision de 15 chiffres (9 octets). Lorsqu'elles sont stockées dans un registre étendu (**R10..R79**), les données sont arrondies à 13 chiffres (8 octets).

La calculatrice **TI-57** d'origine utilise la méthode CORDIC pour les calculs de fonctions, qui permet des calculs relativement rapides et faciles en utilisant uniquement des opérations de base (décalage, addition, soustraction) et des valeurs de table.

La méthode CORDIC est utilisée dans les calculatrices et en interne dans les proces seurs.

En revanche, la calculatrice **ET-57** utilise la série Taylor pour les calculs, ce qui est plus adapté au type de processeur utilisé.

En conséquence de ce qui précède, la fonction **TI-57** d'origine calcule avec une précision de 9 à 10 chiffres, les 1 à 2 chiffres supplémentaires de la mantisse incluent des imprécisions de calcul. **ET-57** calcule des fonctions avec une précision de 15 chiffres (en interne, il calcule à 17 chiffres, en stockant dans le registre le résultat est arrondi à 15 chiffres valides).

Une plus grande précision n'est généralement pas un problème, elle peut apparaître, par exemple, avec un générateur de nombres aléatoires ou lors de la comparaison des résultats de calculatrices.

Répétition du calcul

La calculatrice **ET-57**, après avoir appuyé sur la touche — , répète la dernière opération arithmétique entrée, tandis que sur la **TI-57** d'origine, appuyer à plusieurs reprises sur la touche — provoque une indication d'erreur, que certains programmes utilisent pour indiquer une erreur. Dans de tels cas, il est nécessaire de fournir une indication d'erreur d'une autre manière, par exemple avec la séquence **CLR** 1/x .

6. Format des nombres

Dans la calculatrice **TI-57** d'origine, un nombre est stocké dans des registres de 14 chiffres DCB D13 à D0. Un seul chiffre peut prendre des valeurs de 0 à 9. Les deux chiffres inférieurs, D1 et D0, contiennent l'exposant non signé, compris entre 00 et 99. Les 11 chiffres supérieurs, D12 à D2, contiennent les chiffres de la mantisse. La mantisse est toujours alignée à gauche afin que le chiffre D12 ne contienne pas de zéro. Le chiffre le plus élevé D13 contient les drapeaux de signe. Le bit 0 indique une mantisse négative, le bit 1 un exposant négatif et le bit 2 une mantisse inversée (signe de retenue du chiffre le plus élevé, mantisse sous forme négative). Cette méthode d'interprétation des nombres utilise le support du processeur pour les opérations DCB.

La calculatrice **ET-57** utilise également une interprétation DCB de la mantisse d'un nombre. Le format DCB assure un arrondi plus approprié des résultats pour une interprétation humaine. Par exemple. le nombre 0,1 est stocké dans le code DCB sous la forme du chiffre '1' avec un exposant de -1, sans perte de précision. En code binaire, un tel nombre s'exprimerait avec la mantisse 4CCCC... (nombre infini de chiffres), quand la simple écriture du nombre crée une petite erreur.

La mantisse n'est pas stockée dans la calculatrice **ET-57** sous forme absolue avec un signe séparé (comme dans la calculatrice d'origine), mais conserve la forme signée, avec une extension au chiffre le plus significatif. Un chiffre signé contient la valeur 0 (indiquant un nombre non négatif) ou 9 (indiquant un nombre négatif). La négation d'un nombre signifie le "complément décimal" des chiffres de la mantisse, ou le "complément à neuf" (= inversion) augmenté de 1.

L'exposant exprime à nouveau un exposant décimal, mais il est stocké dans le premier octet du nombre en tant que nombre binaire avec un biais de 128. Un exposant avec une valeur de 0 (ordre des uns) est symbolisé par la valeur binaire 128. Un l'exposant de 1 (dizaines) a une valeur de 129, un exposant de -1 (dixièmes) a la valeur de 127. L'exposant a une plage de valeurs binaires valides de 29 à 227, ce qui correspond à un exposant décimal de -99 à +99.

De plus, 3 cas particuliers de valeurs d'exposants sont utilisés : 0 indique zéro, 28 indique un dépassement vers les exposants négatifs (nombre trop petit) et 228 indique un dépassement vers les exposants positifs (nombre trop grand).

La calculatrice utilise 3 formats de nombres, différant par la précision de la mantisse :

1) Des nombres de 10 octets (précision de 17 chiffres) sont utilisés lors des calculs. Le premier octet est l'exposant sous forme binaire avec un biais de 128. Les 9 octets suivants contiennent la mantisse sous forme signée, des chiffres supérieurs aux chiffres inférieurs. Cela signifie 1 chiffre significatif et 17 chiffres significatifs. En affichant la mantisse sous forme HEX, le chiffre est affiché sous une forme lisible par l'homme, sous forme de nombres de gauche à droite.

ET-57 Page 11 **ET-57** Page 12

La mantisse est normalisée de sorte que le premier chiffre (signe) contienne 0 (un nombre non négatif) ou 9 (un nombre négatif). Le deuxième chiffre (le chiffre le plus élevé de la mantisse) contient un nombre différent du chiffre signé - c'est-à-dire que la mantisse est alignée à gauche.

- 2) Les registres de base (**R0** à **R9**, ainsi que les registres **X** et LAST) occupent 9 octets (précision de 15 chiffres). Le premier octet est l'exposant, les 8 octets suivants contiennent 15 chiffres de mantisse et 1 chiffre de signe.
- 3) Les registres étendus (**R10** à **R79**) occupent 8 octets (précision 13 chiffres), avec une mantisse de 7 octets, soit 13 chiffres de mantisse et 1 chiffre de signe.

La mantisse du résultat peut être affichée à des fins de débogage avec les touches **INV** + (désactivée avec **INV** -). Les 16 chiffres du registre **X** sont affichés, sans l'exposant.

Exemples de nombres (au format HEX, incluant un exposant avec un biais de 128):

Un test de trigonométrie célèbre peut être utilisé pour tester la précision de la calculatrice :



Si le calcul est correct, le résultat devrait être à nouveau le nombre 9. Le calcul perd rapidement de sa précision et les écarts sont courants avec les calculatrices.

Pour la calculatrice **TI-57** d'origine, le résultat est 9,0047464 (précision à 3 chiffres), pour la calculatrice **ET-57**, le résultat du test est 8,999999976 (précision à 9 chiffres).

Plus d'informations sur la précision des calculatrices :

http://www.datamath.org/Forensics.htm

7. Clavier

La calculatrice peut fonctionner soit en mode direct (exécution), lorsque les codes des touches sont exécutés immédiatement, soit en mode programmation, lorsque les codes des touches sont uniquement enregistrés dans le programme, mais pas exécutés.

La calculatrice est contrôlée par un ensemble de 40 touches disposées en 8 lignes et 5 colonnes.

Les lignes sont numérotées de haut en bas, dans l'ordre de 1 à 8.

Les colonnes sont numérotées de gauche à droite, avec des numéros de 1 à 5. C'est avec cette numérotation, que les codes des touches sont stockés dans programme.

Après avoir appuyé sur la touche 2nd, la fonction alternative de la touche suivante est utilisée, indiquée par le numéro de colonne 6 à 10 (le numéro 10 est remplacé par le numéro 0 dans le code).

Lors de l'écriture du programme dans la mémoire (à l'aide de la touche **LRN**), le code de la touche enfoncée est écrit dans le programme sous la forme d'une paire de chiffres, où le premier chiffre représente la rangée de la touche (généralement 1 à 9) et le second chiffre représente la colonne de la touche (typiquement 1 à 5 pour la fonction de base ou 6 à 0 pour une fonction alternative).

Les codes de touches numériques de **lo à l9** ne sont pas stockés dans le programme en utilisant la coordonnée de la touche, mais sous forme de valeur décimale de 00 à 09.

Remarque : Dans le texte du manuel, les noms des touches sont donnés sans aucun deuxième préfixe qui peut être nécessaire pour appeler la fonction de la touche. Par exemple. le code bouton Rand (numéro aléatoire) est appelé en appuyant sur les touches 2nd et 3.

ET-57 Page 13 **ET-57**

Page 14

8. Indicateurs à l'écran

saisi et le résultat de l'opération. La première ligne sert à afficher les indicateurs, la deuxième ligne à afficher le nombre L'afficheur LCD contient 2 lignes de 16 caractères alphanumériques.



Deg/Rad/Grd :

 $360^{\circ} = 2*Pl radians = 400 grades.$ indication de l'unité d'angle en degrés, radians ou grades

Le commutateur peut être changé avec les touches | Deg |,

Fix 0 à Fix 8

touches indique l<u>'arrondi sélectionné d</u>e<u>s nom</u>bres de 0 à 8 décimales. Il est réglé avec les Fix o a

La séquence | INV | l'arrondi du résultat affiché. Dans ce cas, l'arrondi n'est pas indiqué sur l'afficheur (il est remplacé par des espaces) Fix Fix 9 également la même signification) désactive

indique le mode exposant

de mantisse et d'exposant. Après avoir appuyé sur **EE** le nombre s'affiche sous forme scientifique, sous forme

Si le mode exposant est désactivé, rien n'est indiqué à l'écran. Le mode peut être annulé en appuyant sur **CLR** ou Z Ħ

2nd :

indique que vous avez appuyé sur la touche de fonc<u>tion alternative</u> 2nd

Si une touche est enfoncée après une pression sur (affichée dans la deuxième rangée du clavier) sera exécutée à la place de sa fonctior 2nd , sa fonction alternative

alternative n'est pas active, la fonction de base du bouton est exécutée Si la touche 2nd n'est pas enfoncée, ou si elle est enfoncée deux fois, la fonction

L'état de base n'est pas indiqué sur l'affichage (des espaces sont affichés à la position)

indique que vous avez appuyé sur la touche \mid INV \mid activant la fonction d'inversion

Operation :

ET-57

active : + addition, - soustraction, * multiplication, : division, \ modulo... la dernière position de la 1ère ligne est destinée à indiquer l'opération arithmétique

9. Editeur de nombre

l'écran. La mantisse est affichée avec un maximum de 11 chiffres Le nombre entré, ainsi que les résultats du calcul, seront affichés sur la 2ème ligne de

nombres négatifs, un espace sera laissé pour les nombres positifs 1 position est réservée au signe avant la mantisse. Un '-' apparaîtra ici pour les

L'exposant est affiché après la mantisse (si le mode exposant est actif). L'exposant est séparé de la mantisse par un signe + ou -. L'exposant est affiché sous forme de 2

mode exposant n'est pas actif, un point décimal s'affiche après le chiffre des unités. (mantisse et exposant), le point décimal apparaît toujours après le premier chiffre. Si le Un point décimal fait partie de la mantisse. En mode exposant en notation scientifique

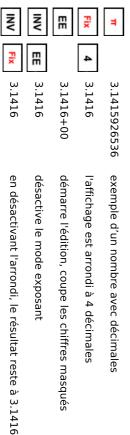
La touche CE supprime le dernier caractère de la mantisse ou de l'exposant (selon l'endroit où les chiffres sont actuellement écrits)

La touche **EE** commence à saisir l'exposant.

0 N /ez revenir à la saisie de la mantisse en appuyant sur la touche opint)

l'opération. Cela peut être utilisé pour supprimer les chiffres cachés d'un nombre. La touche **EE** est également utilisé pour commencer à éditer le résultat affiché de

Exemple : arrondir un nombre sur 4 décimales



Page 15 **ET-57** Page 16

10. Expressions numériques

Lors des calculs, le calculateur maintient la priorité des opérations en 3 étapes :

- ①. ^ puissance, √ racine carrée
- ②. * multiplication, : division, \ modulo
- 3. + addition, soustraction

tiplication et division, et enfin ${\bf @}$ addition et soustraction. Les calculs sont d'abord évalués au niveau ${\mathbb O}$ puissance et racine carrée, puis ${\mathbb O}$ mul-

niveau 7. N'importe quel nombre de parenthèses peut être utilisé dans une expression, jusqu'au

appuyant à nouveau sur la touche Après avoir effectué le calcul, vou<mark>s pou</mark>vez répéter le calcul du niveau le plus bas er

Entrez un nombre et appuyez sur = pour répéter l'opération. Le nombre saisi est utilisé comme premier opérande de l'opération, le deuxième opérande reste d'origine

stockant le résultat dans le registre X, le résultat est arrondi à 15 chiffres. Remarque : Les calculs sont effectués en interne avec une précision de 17 chiffres. En

- 3 + 2 = 5
- 4 = 6
- 10 = 12
- $10 + 2 * 3 \text{ y} \times 4 = 172 \text{ [identique à } 10 + (2*(3^4)) = 172\text{]}$

ET-57 Page 17

ET-57

Page 18

Adressage des Registres

additionnels (marqués R10 à R79), pour un total de 80 registres de données (R0 à La calculatrice contient 10 registres de base (marqués R0 à R9) et 70 registres

par adressage direct, à l'aide des instructions registres de base sont utilisés comme registres de travail principaux. Ils sont adressés Les registres de base R0 à R9 ont une précision de mantisse de 15 chiffres. Les

STO RCL SUM Exc Prd Inc suivies des index de registre 0 à 9

Les registres de base sont également adressables par les opérations inverses

INV SUM INV Prd INV Inc

adressent les registres additionnels R10 à R19 Les instructions INV STO , les instructions sans Ž , mais au lieu des registres de base **R0** à **R9**, elles INV | RCL , | INV | Exc | ont la même fonction que

La plupart des registres de base ont une fonction supplémentaire :

R0 ... nombre d'éléments N (Statistiques), compteur de boucle **Dsz**

R1 ... somme de y (Statistiques)

R2 ... somme de y^2 (Statistiques)

R3 ... somme de x (Statistiques) **R4** ... somme de x^2 (Statistiques)

R5 ... somme de x*y (Statistiques) **R6**

R7 ... registre T

R8 ... registre d'index pour l'adressage indirect

R9 ... registre d'index alternatif pour l'adressage indirect

chiffres. En les utilisant, les données stockées sont raccourcies de 2 chiffres. Les registres de données additionnels R10 à R79 ont une précision réduite à 13

direct, il est nécessaire d'utiliser l'adressage indirect : Les registres additionnels (R10 à R79) ne peuvent pas être adressés par adressage

STO* RCL* SUM* Exc* , Prd* et Inc*

En adressage indirect, le numéro de registre ne fait pas partie de l'instruction, mais est même manière lu dans le registre R8 (registre d'adressage indirect). Les inverses sont traités de la

Opérations d'adressage indirect précédées de INV :

Les instructions







ont la même fonction que les mêmes instructions sans INV, mais, dans ce cas, le registre d'index alternatif **R9** est utilisé à la place du registre d'index **R8**.

adressage indirect. Remarque : Les registres de base R0 à R9 peuvent également être adressés par

Exemple, inverser l'ordre du contenu du registre :

1) Remplissage des registres R10 à R79 avec les numéros 0 à 69

15	14	13	10	09	08	07	06 	04	입	00		
N	GTO	Dsz	+	STO*	Inc	LbI	CLR	9	7	Б	LRN	Pgm
SBR	9		_		8	9		STO	0	1		1
			II					8	STO			
									0			
fin de programme	continuer la boucle si R0 n'est pas encore égal à 0	décrémente R0 et saute l'instruction suivante si R0=0	incrémentation du registre X	stocke la valeur de X dans le registre indexé par R8	incrémentation R8 (registre d'index)	étiquette de début de boucle	mise à zéro registre X	préparation du registre d'index - 1 (pointeur vers R10-1)	préparation du compteur de registres (70 registres)	étiquette sous-programme 1 (remplissage des registres)	activation du mode de programmation	passage à l'espace programme 1 (et raz pointeur)

2) Inversion du contenu des registres (R10<->R79, R11<->R78,...)

33	32	31	30	29	28	27	26	25	22	20	17	16
N	GTO	Dsz	STO*	NN	RCL*	N	Inc	ГРІ	8	9	ယ	LbI
SBR	8			Exc*		Inc	8	8	0	STO	5	2
						9			STO	8	STO	
									9		0	
fin de programme	continuer la boucle si R0 n'est pas encore égal à 0	décrémente R0 et saute l'instruction suivante si R0=0	stocke la valeur dans le registre indexé par R8	échange avec le contenu du registre indexé R9	lire la valeur du registre indexé par le registre R8	décrémentation R9 (deuxième registre d'index)	incrémentation R8 (premier registre d'index)	étiquette de début de boucle	préparation du deuxième registre d'index + 1	préparation du premier registre d'index - 1	préparation du compteur de registres (70 registres / 2)	étiquette sous-programme 2 (inversion des registres)

ET-57 Page 19 **ET-57** Page 20

3) Affichage du contenu des registres R10 à R79

4) Test du programme

SBR	N	SBR	SBR	N	SBR	LRN
ω	RCL	2	ယ	RCL	_	
	9			9		
vérifier le contenu des registres : les nombres 69 à 0	afficher le contenu du registre R19 (60)	inversion des contenus des registres	vérifier le contenu des registres : les nombres 0 à 69 s'affichent	afficher le contenu du registre R19 (9)	remplir les registres R10 à R79 avec le numéro 0 à 69	quitter le mode de programmation

s'affichent

12. La programmation

programme. Le programme transforme la calculatrice en un outil puissant. L' écriture d'une séquence de touches dans la mémoire programme s'appelle un

commutées par des instructions equal avec les paramètres 0 à 9 La mémoire de programme se compose de 10 zones de programme indépendantes

de programme sont disponibles. Chaque zone de programme contient 50 pas de programme, donc un total de 500 pas

10 étiquettes 🕒 , numérotées de 📗 à 📗 , peuvent être utilisées dans chaque

change pas d'espace de programme de façon permanente, mais seulement pour une commande **GTO** ou **SBR** de programme en utilisant l'instruction le programme, cette l'instruction ne Des sous-programmes peuvent être appelés ou des sauts effectués entre les espaces espace de programme.

est conservé même après la déconnexion de l'alimentation de la calculatrice. Les programmes sont stockés dans la mémoire EEPROM du processeur dont le contenu

Le mode de programmation est lancé avec la touche |LRN|

pointeur courant dans le programme, c'est-à-dire l'adresse 00 à 49. partir de la gauche indique l'espace programme courant (**Pgm0** à **Pgm9**), suivi du Le contenu du programme est affiché sur deux lignes de l'afficheur. La ligne du bas à

L'adresse est suivie du code numérique de l'instruction.

avec les touches 1 à 8, le deuxième chiffre est la colonne avec les touches 1 à 5 ou, avec le code 00 à 09 pour la fonction alternative, la colonne 6 à 0. Les touches numériques sont affichées Ce code d'instruction se compose de 2 chiffres. Le premier chiffre représente la ligne

La ligne supérieure affiche le format "texte" de l'instruction. peut aussi être précédé du signe moins '-' signifiant la fonction inverse INV Le code d'instruction peut être suivi d'un paramètre de 0 à 9. Le code de l'instructior



ET-57 Page 21 **ET-57**

Page 22

Touches utiles à la programmation :

SST

(Single Step) Incrémente le pointeur de programme de 1 ("pas suivant")

La touche SST peut également être utilisé en mode normal l'instruction courante est exécuté et le pointeur de programme se (exécution). Dans ce mode, après avoir appuyé sur SST, le code de oositionne sur le pas suivant.

BST (Back Step)

Décrémente le pointeur de programme de 1 ("pas précédent")

Ins (Insert)

Del

(Delete)

gramme et décale le reste du programme Insère une instruction Nop vide à la position actuelle du pro-

Supprime l'instruction à la position courante du programme "remonte" la partie suivante du programme et

Quitte le mode d'édition de programme et ramène la calculatrice en mode d'exécution

GTO

(Go To)

LRN

(Learn)

à 9 et revenir en mode programmation en appuyant sur LRN appuyant sur LRN, effectuer un saut GTO vers le label spécifié 0 le programme. Il faut donc quitter le mode programmation en déplacer le pointeur, car le code correspondant serait stocké dans mode "programmation", l'instruction ne peut pas être utilisée pour teur de programme vers l'étiquette spécifiée de 0 à 9. Dans le L'instruction **GTO** est normalement utilisé pour déplacer le poin-

sée dans le programme, elle sert uniquement à déplacer le poinappuyant sur | INV | GTO |, suivi des 2 chiffres de l'adresse 00 à 49. exécution et en programmation. teur lors de la programmation et peut donc être saisie à la fois en L'instruction de saut à l'adresse absolue ne peut pas être mémoriune adresse absolue dans le programme. Le saut s'effectue en En plus de sauter à une étiquette, GTO vous permet de sauter à

a été enfoncée en premier, puis la touche **INV** et enfin les 2 ET-57 et la TI-57 d'origine. Sur la TI-57 d'origine, la touche GTO chiffres de l'adresse. Pour l' ET-57, il faut d'abord appuyer sur nière différente (avec une séquence de touches différente) sur l' **Remarque** : Le saut vers une adresse absolue se fait d'une ma-INV, puis GTO et enfin les 2 chiffres de l'adresse

RST (Reset)

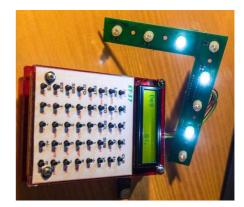
de programmation, mais peut être utilisé en mode d'exécution Semblable à GTO, ne peut pas être utilisé directement en mode pace de programme actuel pour ramener le pointeur de programme à l'adresse 00 dans l'es-

R/S (Run/Stop)

ET-57

Démarre le programme ou arrête le programme (utilisé en mode

13. Périphériques et ports externes



connecteur KONPC-SPK-8 à 8 broches avec l'affectation des broches suivante : trice. La communication s'effectue via le protocole SPI. Le connecteur ISP est un connecteur ISP, qui est autrement utilisé pour programmer le processeur de la calcula-La calculatrice ET-57 permet la connexion d'un périphérique externe à l'aide du

- 1 SCK (horloge série, transmise par calculateur)
- 2 MISO (entrée de données dans la calculatrice, sortie de données de l'appareil)
- 3 MOSI (sortie de données de la calculatrice, entrée de données dans l'appareil)
- 4 clé d'orientation, broche manquante, aveuglée dans le connecteur de sorte qu'elle ne peut pas être insérée
- 5 /RESET (réinitialisation du processeur pendant la programmation ISP)
- 6 GND (masse, 0V)
- 7 VCC (alimentation, +5V)
- 8 inutilisé, connecté au +5V dans la calculatrice, mais à l'avenir il ne sera peut-être pas utilisé ou pourra être utilisé pour le signal SS

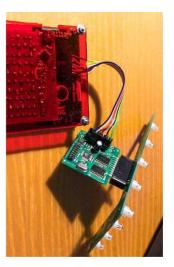
Le câble de connexion connecte les mêmes broches à la fois dans la calculatrice et dans l'appareil (pas de croisement de signaux).

Remarque : Le signal SS du côté esclave doit être connecté à GND

Page 23 **ET-57** Page 24

L'appareil peut être contrôlé à l'aide d'un réseau de ports adressables de 256 octets. Un nombre négatif -1 à -256 représentant l'adresse du port 0 à 255 est stocké dans le registre **R8** du calculateur L'instruction **STO*** envoie le nombre 0 à 255 au port sélectionné.

Inversement, l'instruction **RCL*** lit la valeur du port sélectionné sous la forme d'un nombre compris entre 0 et 255.



De même, les instructions **INV STO*** et **INV RCL*** peuvent être utilisées, dans lesquelles le registre **R9** avec l'adresse du port est utilisé à la place du registre **R8**. Les instructions autres que STO* et RCL* n'autorisent pas l'accès aux ports de l'appareil.

Si l'appareil n'est pas connecté ou dans un autre cas d'erreur de communication, lors de l'utilisation des instructions **STO*** et **RCL***, le programme s'arrêtera et indiquera une erreur (**F**' clignotant). Pour les instructions **INV STO*** et **INV RCL***, l'erreur de communication est ignorée, le programme n'indique pas l'erreur et continue à fonctionner. En règle générale, lors de la mise au point du programme, les instructions **STO*** et **RCL*** sont utilisées en premier pour s'assurer que les problèmes de communication sont signalés. Après le débogage du programme, des instructions avec **INV** sont utilisées pour garantir que le programme fonctionnera sans interruption pendant une longue période, même en cas de pannes d'équipement à court terme.

La communication s'effectue à l'aide du protocole de communication SPI, avec une fréquence d'horloge de 250 kHz. Le calculateur agit comme un maître (unité de contrôle), l'appareil externe est un esclave (unité subordonnée). Le maître (calculateur) envoie des données série sur la ligne MOSI, du bit supérieur au bit inférieur. Il envoie un signal d'horloge à la ligne SCK, avec échantillonnage des données sur le front montant.

En même temps, l'esclave (appareil) renvoie des données sur la ligne MISO. Le transfert d'un octet (8 bits) prend 32 us. Le maître ajoute un délai de 10 us après l'envoi de chaque octet afin que l'esclave ait le temps d'évaluer l'octet reçu.

La synchronisation de la communication entre maître et esclave n'est pas contrôlée par le signal SS, mais par logiciel, en réinitialisant la réception côté esclave. Au début de chaque transmission, le maître envoie l'octet de synchronisation 0x53 (la lettre 'S', au niveau du bit 01010011b). Si le transfert n'est pas synchronisé, les données côté esclave sont décalées et l'esclave reçoit une valeur autre que 0x53. Dans un tel cas, l'esclave envoie l'octet 0x55 comme indication d'une erreur de synchronisation, réinitialise la connexion et après un délai de 50 us initialise une nouvelle connexion. Si l'esclave reçoit l'octet de synchronisation correct 0x53, il répond avec la même valeur de 0x53 et continue la comunication.

Le maître envoie plusieurs fois les octets de synchronisation 0x53. S'il reçoit une réponse 0x53 correcte de l'esclave, il continue la communication. S'il reçoit un octet de 0xff ou 0x00, il le traite comme un indicateur de périphérique non connecté et interrompt la communication avec une indication d'erreur. En cas d'autres réponses, il ajoute un délai de 100 us et retente la tentative de synchronisation.

Après une synchronisation réussie, le maître continue en envoyant la commande 0x52 (lettre 'R') pour lire le port de l'appareil ou 0x57 (lettre 'W') pour écrire le port sur l'appareil. Après la commande, le maître envoie un octet avec l'adresse de port de 0 à 255. Après avoir envoyé l'adresse, le maître envoie le troisième octet de la commande - données. Dans le cas d'une écriture sur le port, il enverra les données 0 à 255 pour écrire sur le port. Dans le cas d'une lecture depuis le port, le maître envoie un octet 0xFF, tandis que l'esclave envoie un octet, il répond avec un octet des données lues depuis le port.

Dans tous les autres cas, lorsque l'octet de l'esclave n'est pas spécifié, l'esclave répond en répétant l'octet reçu du maître (écho).

Page 25 **ET-57** Page 26

Exemple de communication (maître/esclave):

- Le maître écrit l'octet 0x24 sur le port 0x01

0x53 / 0x ?? ... le maître envoie 5x commandes SYNC pour la synchronisation, la réponse de l'esclave est initialement indéfinie, elle est ignorée 0x53 / 0x53 ... l'esclave répond correctement avec 0x53, mais le maître ignore la réponse pour l'instant, car cela peut être le reste de la communication précédente 0x53 / 0x53

0x53 / 0x53

0x53 / 0x53 ... le maître détecte la réponse correcte 0x53, continue

0x57 / 0x53 ... le maître envoie une commande pour écrire 0x57, l'esclave continue d'écho

0x01 / 0x57 ... le maître envoie l'adresse de port 0x01, l'esclave a détecté une commande d'écriture, envoie l'écho de l'octet précédent et lit l'adresse

0x24 / 0x01 ... le maître envoie les données 0x24 à écrire sur le port

Le maître relit les données du port 0x01

0xFF / 0x24 ... le maître envoie 0xFF et lit les données esclaves 0x24

Exemple de code source pour gérer la communication Esclave :

```
u8 SPIInx;
u8 SPICmd;
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              u8 SPIData[256]; " Command
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             ISR(SPI_STC_vect)
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      #define SPICMD_READ
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                         #define SPICMD_SYNC
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      #define SPICMD WRITE
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           u8 SPIAddr;
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                               #define SPICMD_ERR
                                                                                                                             else
                                                                                                                                                                                                                                                                                               else if (SPIInx == 1)
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                        u8 d = SPDR; // read data byte
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                if (SPIInx == 0) // receive command
                                                                                                                                                                                                                                                     SPIAddr = d; // save address
if (SPICmd == SPICMD_WRITE) SPIData[SPIAddr] = d;
                        // write data
                                                               SPIInx = 0;
                                                                                  // next index = command
                                                                                                                             // receive data
                                                                                                                                                                // read data
if (SPICmd == SPICMD_READ) SPDR = SPIData[d];
                                                                                                                                                                                                                                 SPIInx = 2; // next index = data
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                         // shift to next byte of the command if (d != SPICMD_SYNC)
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           // check known commands
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           // 2nd byte - SPI address
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            // 1st byte - SPI command
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            // SPI interrupt
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      SPICmd = d;
SPIInx = 1; // next index = address
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                        (d != SPICMD_SYNC) &&
(d != SPICMD_READ) &&
(d != SPICMD_WRITE))
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                        SPI_Term(); // terminate SPI
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             // error, try to re-synchronize
SPDR = SPICMD_ERR; // report error to master
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              return;
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                               SPI_SlaveInit(); // re-initialize SPI
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      delay_us(50); // short delay 50 us
                                                                                                                                                                                                                                                                                                 // receive address
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  0x53
0x52
0x57
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 0x55
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                               // invalid synchronization ('U')
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                        // synchro command ('S')
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      // write command ("W")
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      // read command ('R')
```

ET-57 Page 27 **ET-57**

Page 28

14. Touches et instructions

Chaque intruction a un code DCB de programme, un intitulé et une séquence d'appuis sur une ou plusieurs touches pour l'exprimer.

00...09 0 9 0...9 - Chiffres de base

Les chiffres de base sont utilisés pour entrer des chiffres dans la plage de 0 à 9. Ils sont utilisés pour entrer la mantisse d'un nombre, entrer l'exposant, le numéro de registre de mémoire, le numéro d'étiquette et autres.

Les numéros sont stockés dans le programme avec le code 00 à 09.

10 2nd CLR OFF - Éteindre la calculatrice (ET-57B)

La séquence 2nd CLR (OFF) sert à éteindre la calculatrice.

La calculatrice peut être rallumée en appuyant sur la touche CLR seule

En spécifiant le préfixe **INV** avant l'instruction **OFF**, le contraste de l'affichage LCD peut être réglé.

L'instruction demande comme paramètre un code numérique de 0 à 9.

0 définit le contraste d'affichage le plus faible (police claire sur fond clair), **9** définit le contraste d'affichage le plus élevé (police sombre sur fond sombre).

Les fonctions **OFF** et **INV OFF** ne sont disponibles que pour la variante **ET-57B** de la calculatrice.

La calculatrice **ET-57** ne peut pas être éteinte avec un bouton, et le contraste de l'affichage ne peut pas non plus être contrôlé.

11 2nd 2nd - Fonction alternative

La touche **2nd** est utilisé pour changer la signification de la touche suivante en une fonction alternative.

Après avoir appuyé sur **2nd**, la fonction alternative du bouton suivant est alors exécutée.

Un deuxième appui sur **2nd** revient aux fonctions de base. (annule le premier appui sur **2nd**).

Le code de la touche **2nd** (**11**) n'est pas enregistré dans le programme, c'est le code alternatif de la touche suivante qui est alors enregistré.

Exemple:

ET-57

- **2 lnx** ... calcule le logarithme naturel du nombre 2 [0.6931...]
- 2 2nd lnx ... logarithme décimal du nombre 2 (instruction log) [0.3010...]

INV - Inverse de fonction

La touche ${\bf INV}$, pressée avant une autre touche, fera que cette autre touche aura sa fonction inversée.

Dans certains cas particuliers, **INV** n'entrainera pas l'inverse de la fonction suivante mais une fonction alternative supplémentaire.

Un deuxième appui sur **INV** ramène aux fonctions de base.

(annule le premier appui sur INV).

Le code du bouton **INV** n'est pas enregistré dans le programme. Il est stocké sous la forme d'un indicateur d'instruction par le signe moins (-) avant le code d'instruction. Certaines instructions n'acceptent pas le préfixe **INV**, celui-ci est alors ignoré et le code de l'instruction est stocké sans le préfixe dans le programme.

Exemple:

1 0 sin ... calcule le sinus de 10 [0,1736...]

0.12 INV sin ... calcule l'arcsinus de 0.12 [0.3464...]

Inx - Logarithme népérien et exposant

13

Inx calcule le logarithme népérien du nombre affiché. Ce logarithme naturel utilise la constante d'Euler comme base avec la valeur 2,718281828459. Si le bouton **INV** est enfoncé en premier, la fonction inverse, l'exposant naturel, est exécutée.

L'argument de la fonction **Inx** doit être un nombre positif non nul. Dans le cas de zéro l'affichage clignotera avec la valeur -9.9999+99, comme indication d'erreur.

Pour un nombre négatif, la valeur absolue du nombre est calculée et l'affichage clignote à nouveau avec une indication d'erreur.

L'argument de la fonction **INV inx** peut être un nombre positif ou négatif, compris entre -227 et +227 environ. Un nombre en dehors de cette plage entraînera un débordement des données et indiquera une erreur.

Exemple:

- **5 lnx** ... calcule le logarithme népérien de 5 [1.6094...]
- 5 INV inx ... calcule l'exposant naturel de 5 [148.413...]

CE - Correction d'erreur de saisie

14

CE peut être utilisé pour annuler l'indication d'erreur '**E**', manifestée par le clignotement de l'affichage.

Lors de la saisie d'un nombre, le dernier caractère saisie est supprimé en appuyant sur la touche **CE**.

En notation scientifique, si la mantisse est en cours de saisie, le dernier caractère de la mantisse est supprimé. Si l'exposant est en cours de saisie, le dernier caractère de l'exposant est supprimé. Si un exposant avec une valeur de 0 est supprimé, l'exposant est annulé et la saisie revient à la mantisse.

Page 29 **ET-57** Page 30

15 CLR **CLR - Effacement de l'affichage**

CLR effectue plusieurs opérations d'initialisation.

nouveau nombre avec une valeur par défaut à 0. désactive le mode exposant **EE**, réinitialise le registre ${\bf X}$ et commence à éditer un Il réinitialise les opérations arithmétiques démarrées, réinitialise l'indication d'erreur,

La touche **CLR** ne réinitialise pas le registre **T** ni les registres de données

éteindre) la calculatrice. Dans la variante de calculatrice **ET-57B**, la touche **CLR** est utilisée pour allumer (ou

18 2nd lnx log - Logarithme décimal et exposant

log permet de calculer le logarithme décimal du nombre affiché

en premier, la fonction inverse, l'exposant décimal, est exécutée Le logarithme décimal utilise comme base le nombre 10. Si la touche INV est enfoncée

l'affichage clignotera avec la valeur -9.9999+99, comme indication d'erreur L'argument de la fonction **log** doit être un nombre positif non nul. Dans le cas de zéro

à nouveau avec une indication d'erreur. Pour un nombre négatif, la valeur absolue du nombre est calculée et l'affichage clignote

négatif, compris entre -99 et +99. Un nombre en dehors de cette plage entraînera un L'argument de la fonction **INV log** peut être à la fois un nombre positif et un nombre débordement des données et une indication d'erreur.

Exemple:

- **5 log** ... calcule le logarithme décimal de 5 [.69897...]
- 5 INV log ... calcule l'exposant décimal de 5 [100000]

19 2nd SE C.t - Effacer le registre T

La touche **C.t** peut être utilisée pour effacer le registre **T** (c'est-à-dire le registre **R7**).

La saisie du préfixe INV avant la touche C.t efface tous les registres R0 à R79 (y compris le registre **T**)

1/x tan - Tangente

La fonction **tan** calcule la tangente d'un angle. L'angle est saisi dans les unités définies par les commutateurs Deg, Rad ou Grad

La saisie du préfixe **INV** avant l'instruction **tan** exécutera la fonction opposée

Le résultat est un angle dans la mesure angulaire actuellement définie

Exemple:

- **5 0 tan** ... calcule la tangente de 50 [1.19175...]
- **5 0 INV tan** ... calcule l'arctangente de 50 [88.85423...]

ET-57

LRN **LRN** - Programmation

LRN active ou désactive le mode de programmation.

ţ; x<>t - Echange des registres X et T

utilisé pour comparer des nombres et pour convertir des coordonnées polaires et cartésiennes. Le registre ${f T}$ est un registre auxiliaire (temporaire), correspond au registre ${f R07}$. Il est Le registre **X** est le registre de travail et également le contenu de l'affichage Avec la touche x <>t, il est possible de commuter les registres X et T

Le registre X est réinitialisé par la touche CLR

Le registre **T** est réinitialisé par la touche **C.t.**

23 ×2 x^2 - Carré d'un nombre

La fonction x^2 calcule le carré d'un nombre, ou le multiple d'un nombre par lui-même

Я Vx - Racine carrée d'un nombre

nombre est calculée et l'indication d'erreur 'E' est activée (l'affichage clignote) négatif. Si un nombre négatif est calculé, la racine carrée de la valeur absolue du 👿 permet de calculer la racine carrée d'un nombre. Le nombre ne doit pas être

***** 1/x - Inverse d'un nombre

activée (l'affichage clignote). La fonction $\mathbf{1/x}$ permet de calculer l'inverse d'un nombre. Si le nombre est zéro, la valeur 9,999+99 s'affiche et l'indication d'erreur ' \mathbf{E} '

l'indication d'erreur et pour signaler un fonctionnement anormal du programme Cette application de 0 1/x est souvent utilisé dans les programmes pour activer

Page 31 **ET-57** Page 32

2nd LRN D.MS - Conversions minutes/secondes

L'instruction **D.MS** est utilisée pour convertir le temps exprimé en heures/minures/ secondes ou l'angle exprimé degrés/minutes/secondes en un nombre décimal. Le nombre d'origine *HH.MMSS* ou *DD.MMSS*, est saisi avec le nombre d'heures, ou de degrés, dans la position entière, puis avec le nombre de minutes dans les deux premières décimales et enfin avec le nombre de secondes dans les deux décimales suivantes.

Le résultat de la fonction est un nombre décimal représentant le nombre d'heures, ou de degrés, exprimé sous forme d'un nombre décimal **DD.DDD**.

En spécifiant le préfixe **INV** avant l'instruction **D.MS**, l'opération inverse est effectuée - le temps ou l'angle exprimé à l'aide d'un nombre décimal est converti en heures/minures/secondes ou degrés/minutes/secondes.

Le nombre décimal **DD.DDD** représentant les heures ou les degrés sera restitué sous la forme **HH.MMSS** ou **DD.MMSS**, avec le nombre d'heures, ou de degrés, dans la partie entière, et le nombre de minutes dans les deux premières décimales suivi du nombre de secondes dans les deux décimales suivantes. Si le résultat n'est pas un nombre entier de secondes, les décimales des secondes sont complétées par des chiffres décimaux supplémentaires.

Exemple:

- **1 2 . 3 0 2 3 D.MS** ... conversion en décimales [12.50638...]
- + 3 . 4 5 1 2 D.MS ... conversion en décimales [3.75333...]
- **= INV D.MS** ... temps résultant [16.1535]

Somme de temps :

- 12 heures, 30 minutes et 23 secondes
- + 3 heures, 45 minutes et 12 secondes
- = 16 heures, 15 minutes et 35 secondes

ET-57 Page 33

nd xt P->R - Conversion polaire/cartésien

27

P--R convertit les coordonnées de l'expression polaire (rayon/angle) en coordonnées cartésiennes (abscisse et ordonnée).

Avant l'opération, le registre **T** (c'est-à-dire le registre auxiliaire **R7**) contient le rayon et le registre **X** (contenu de l'affichage) contient l'angle. L'angle est donné dans la mesure angulaire sélectionnée (**Deg, Rad** ou **Grad**).

Après l'opération, le registre \mathbf{T} (registre auxiliaire $\mathbf{R7}$) contient l'abscisse X, le registre \mathbf{X} (contenu d'affichage) contient l'ordonnée Y.

En spécifiant le préfixe **INV** avant l'instruction **P->R**, l'opération inverse est effectuée la conversion des coordonnées cartésiennes en polaires.

Avant l'opération, le registre ${\bf T}$ contient l'abscisse ${\bf X}$, le registre ${\bf X}$ (affichage) contient l'ordonnée ${\bf Y}$.

Après l'opération, le registre ${\bf T}$ contient le rayon et le registre ${\bf X}$ (affichage) contient l'angle. L'angle est donné dans la mesure angulaire sélectionnée.

Exemple :

- 1 0 x<>t ... saisie du rayon 10 dans le registre T
- 30 ... saisie de l'angle de 30° dans le registre X
- **P->R** ... conversion des coordonnées polaires en cartésiennes. Y = 5
- x <> t ... échange X et T affiche les coordonnées X = 8.6602...
- **8.6602** ... x<>t saisie abscisse X
- 5 ... saisie ordonnée Y
- **INV P->R** ... conversion cartésien en polaire, angle = 30°
- x<>t ... échange X et T, affiche le rayon 10

28 2nd x² sin - Sinus

La fonction **sin** calcule le sinus d'un angle. L'angle est saisi dans les unités définies par les commutateurs **Deg, Rad** ou **Grad**.

La saisie du préfixe **INV** avant l'instruction **sin** exécutera la fonction opposée arcsinus Le résultat est un angle dans la mesure angulaire définie.

L'angle calculé par la fonction arcsinus est compris entre -90° et +90°. La valeur d'entrée de la fonction arc sinus doit être comprise entre -1 et +1. S'il est en dehors de la plage spécifiée, l'affichage est limitée à la plage valide et une erreur "**E**" est indiquée (l'affichage clignote).

ET-57 Page 34

9 2nd 😿 cos - Cosinus

La fonction **cos** calcule le cosinus d'un angle. L'angle est saisi dans l' unité définie **Deg.** Rad ou **Grad**.

Rad ou Grad.

La saisie du préfixe **INV** avant l'instruction **cos** exécute la fonction opposée arccosinus. Le résultat est un angle dans la mesure angulaire définie.

L'angle calculé par la fonction arccosinus est compris entre 0° et +180°. La valeur d'entrée de la fonction arccosinus doit être comprise entre -1 et +1. S'il est en dehors de la plage spécifiée, l'affichage est limitée à la plage valide et une erreur "**E**" est indiquée (l'affichage clignote).

30 2nd y^x PI - Nombre de Ludolf

La touche **pi** est utilisée pour entrer la constante "nombre de Ludolf", qui a une valeur de 3,14159265358979.

31 SST - Avance d'un pas dans le programme

La touche \mathbf{SST} ($Single\ Step$) augmente le pointeur d'adresse de programme de 1 en mode de programmation.

En mode exécution, l'instruction de programme, sur laquelle le pointeur est positionné, est exécutée, ce qui permet d'exécuter le programme pas à pas à des fins de débogage.

Attention : dans ce cas de test pas à pas du programme si un sous-programme est appelé, le retour du sous-programme ne peut pas se produire correctement (la calculatrice ne mémorise pas l'adresse de retour du sous-programme).

32 STO STO - Enregistrement dans un registre

STO (*Store*) permet de stocker le nombre affiché dans le registre de données **RO** à **R9**. Un numéro de registre de 0 à 9 est entré comme paramètre d'instruction.

Le préfixe **INV** avant l'instruction **STO** remplit une fonction similaire, mais au lieu des registres **R0** à **R9**, le nombre est stocké dans les registres **R10** à **R19**. Les registres **R10** à **R19** appartiennent au groupe des registres étendus avec une précision réduite à 13 chiffres. L'enregistrement supprime les 2 derniers chiffres de la mantisse.

33 RCL RCL - Rappel du contenu d'un registre

RCL (*Recall*) est utilisé pour rappeler un nombre du registre de données **R0** à **R9** vers l'affichage. Un numéro de registre de 0 à 9 est entré comme paramètre d'instruction. Placer le préfixe **INV** avant l'instruction **RCL** exécute une fonction similaire, mais au lieu du registre **R0** à **R9**, le nombre est lu à partir du registre **R10** à **R19**. Les registres **R10** à **R19** appartiennent au groupe des registres étendus avec une précision réduite à 13 chiffres. La mantisse est complétée par 2 chiffres 0 à la fin.

Page 35 **ET-57**

Page 36

ET-57

SUM - Addition dans un registre

SUM permet d'ajouter le nombre affiché (registre **X**) au registre **R0** à **R9**. Un numéro de registre de 0 à 9 est entre comme paramètre d'instruction.

En spécifiant le préfixe **INV** avant l'instruction **SUM**, la fonction opposée est effectuée en soustrayant un nombre du registre de données **RO** à **R9**.

35 y^x y^x - Puissance et racine

L'instruction $\mathbf{y}^{\sim}\mathbf{x}$ élève le nombre Y (le premier opérande, dans la pile d'opérations) à la puissance exprimée par un autre nombre X (le deuxième opérande, le nombre sur l'affichage).

Si le préfixe **INV** est pressé en premier, l'opération inverse, la racine Xième, est effectuée. Le premier opérande de Y doit être un nombre non négatif. S'il s'agit du niveau le plus bas de l'expression, le calcul peut être répété pour un autre premier opérande en appuyant plusieurs fois sur =.

Exemple:

3 y^x 7 ... élévation de 3 à la puissance 7 [2187]

2187 INV y^x 7 ... racine 7ème de 2187 (2187^(1/7)) [3]

36 2nd SST Pause - Délai d'attente

La commande **Pause** arrête l'exécution du programme pendant 0,25 secondes et affiche le contenu du registre **X**.

37 2nd STO Ins - Insertion d'un pas dans le programme

La touche **Ins**, utilisée en mode programmation, insère une instruction **Nop** vide à la position du pointeur du programme. Les pas suivants sont décalés.

38 | 2nd | RCL | Exc - Echange X avec un registre

Exc permet d'échanger le nombre affiché (registre **X**) avec le contenu du registre de données **R0** à **R9**. Un numéro de registre de 0 à 9 est entré comme paramètre d'instruction.

Placer le préfixe **INV** avant l'instruction **Exc** exécute une fonction similaire, mais au lieu d'utiliser les registres **R0** à **R9**, le nombre est permuté avec les registres **R10** à **R19**. Les registres **R10** à **R19** appartiennent au groupe des registres étendus avec une précision réduite à 13 chiffres. Lors de la sauvegarde, les 2 derniers chiffres sont supprimés de la mantisse, et lors du chargement, la mantisse est complétée par 2 chiffres 0 à la fin.

39 | 2nd | SUM | Prd - Multiplier/diviser dans un registre

Prd permet de multiplier les registres de données **R0** à **R9** par le nombre affiché (registre **X**). Un numéro de registre de 0 à 9 est entré comme paramètre d'instruction. En entrant le préfixe **INV** avant l'instruction **Prd**, la fonction inverse est effectuée en divisant le registre de données **R0** à **R9** par le nombre affiché.

40 2nd ÷ IxI - Valeur absolue

La fonction **IxI** ajuste le nombre à la valeur absolue (supprime le signe négatif du nombre).

Si le préfixe **INV** est spécifié avant d'appuyer sur **IXI**, la valeur absolue n'est pas appliquée mais un test de signe est effectuée sur le nombre. Si ce nombre est inférieur à 0, le résultat de l'opération est -1, si ce nombre est supérieur à 0, le résultat est +1. Si le nombre est 0, il reste 0.

41 BST - Recul d'un pas dans le programme

La touche **BST** (*Back Step*) en mode programmation décrémente le pointeur d'adresse de programme de 1.

42 EE EE - Mode Exposant

Appuyer sur **EE** pour activer le mode exposant.

Si la touche est enfoncée lors de la saisie d'un nombre, il passe à la saisie de l'exposant. En même temps, le mode d'affichage en notation scientifique avec un exposant est activé.

Si la touche est enfoncé en dehors de la saisie d'un nombre, le mode d'affichage en notation scientifique avec un exposant est activé et la saisie de l'exposant du nombre est lancée. Cette fonction est souvent utilisée pour supprimer les chiffres masqués d'un nombre, car lorsque vous commencez à saisir, seuls les chiffres affichés sont écrits dans l'afficheur, et non la valeur exacte complète du nombre.

Appuyez sur le préfixe **INV** avant d'appuyer sur **EE** pour quitter le mode d'affichage des exposants. Une autre façon de quitter le mode d'affichage des exposants consiste à appuyer sur la touche **CLR**.

Exemple:

pi Fix 4 EE INV EE INV Fix ... arrondit le nombre Pl à 4 décimales [3.1416]

43 (- Parenthèse gauche

Le caractère (ouvre le calcul d'une partie de l'expression. Les parenthèses peuvent être utilisées jusqu'à 7 niveaux.

44)) - Parenthèse droite

Le caractère) ferme le calcul d'une partie de l'expression.

ET-57

+ :- Division

Le signe : permet de diviser le premier opérande par le deuxième opérande. S'il s'agit du niveau le plus bas de l'expression, le calcul peut être répété pour un autre premier opérande en appuyant plusieurs fois sur =.

Appuyer sur le préfixe **INV** avant d'appuyer sur : exécute la fonction inverse soit l'opération modulo mod qui restitue le reste après division. L'opération modulo divise le premier opérande Y (dans la pile) par le deuxième opérande X (sur l'affichage), convertit le résultat en un entier, multiplie le deuxième opérande X par celui-ci et soustrait du premier opérande Y. Le résultat est le reste après la division. Le résultat a le même signe que le premier opérande.

Exemple:

- **2.2:0.5** = ... division de 2.2 par 0.5 [4.4]
- **2.2 INV: 0.5** = ... calcul du reste de 2,2 divisé par 0,5 [0,2]
- **2.2** +/- INV: **0.5** = ... calcul du reste de -2,2 divisé par 0,5 [-0,2]
- **2 . 2 INV : 0 . 5 +/- =** ... calcul du reste de 2,2 divisé par -0,5 [0,2]
- 2.2+/- INV:0.5+/- = ... calcul du reste de -2,2 divisé par -0,5 [-0,2]

46 | 2nd | BST | Nop - Aucune opération

La commande **Nop** (*No Operation*) est une commande vide qui n'effectue aucune opération. Elle sert uniquement à remplir un pas inutilisé dans le programme.

47 2nd EE Del - Suppression du pas courant

La touche **Del** (*Delete*), utilisée en mode programmation, supprime un pas de la position courante du programme. Les pas suivants sont alors remontés.

2nd (Fix - Nombre de décimales

A l'aide de la touche **Fix**, le nombre affiché à l'écran est arrondi au nombre de décimales spécifié. Le nombre 0 à 8 est saisi en paramètre, représentant le nombre de décimales après la virgule 0 à 8.

En mode arrondi, le nombre est complété à partir de la droite par des zéros, jusqu'au nombre spécifié de décimales. La saisie de la séquence **INV Fix** ou **Fix 9** désactive l'arrondi. Dans ce cas, le nombre est affiché en toute précision et les zéros non significatifs à la fin sont supprimés.

L'arrondi n'affecte que l'affichage du nombre. En interne, le nombre (registre **X**) continue a être mémoriser en entier. S'il est nécessaire de supprimer réellement les chiffres cachés, cela peut être fait en utilisant la touche **EE** (voir 42 Mode exposant, **EE**). Le mode d'arrondi défini affecte également la manière dont les très petits nombres sont affichés. Si l'arrondi est activé et que le mode exposant n'est pas activé, l'écran affiche des zéros pour les petits nombres, même si les chiffres valides ont dépassé le bord droit de l'écran. Si l'arrondi n'est pas activé, la calculatrice passera à l'affichage de l'exposant si l'exposant est inférieur à -3.

Page 37 **ET-57** Page 38

49 2nd) Int - Partie entière

La touche **Int** est utilisée pour supprimer les chiffres après la virgule décimale du nombre ou pour réduire le nombre à un nombre entier.

La fonction a la même signification que l'arrondi vers zéro.

Si le préfixe **INV** est utilisé avant la commande **Int**, la fonction inverse est exécutée (**Frac**) en supprimant la partie entière du nombre et en ne conservant que la partie décimale.

Exemple:

- **2. 3 int** ... partie entière de 2.3 [2]
- 2. 3 +/- Int ... partie entière de -2.3 [-2]
- **2. 3 INV Int** ... partie décimale de 2.3 [0.3]
- 2. 3 +/- INV Int ... partie décimale de -2.3 [-0.3]

50 2nd × Deg - Degrés

La touche **Deg** commute les calculs des fonctions trigonométriques en degrés (un angle plein est de 360°).

GTO

GTO - Saut vers label (ou adresse

GTO permet d'effectuer un saut inconditionnel dans un programme. Il a comme paramètre un code numérique de 0 à 9 correspondant à un label (**LbI**) du programme. En entrant la commande **Pgm** dans le programme avant la commande **GTO**, un saut à l'étiquette dans une autre zone de programme peut être effectué.

Lorsque l'instruction **GTO** est utilisée en mode exécution, le pointeur de programme est positionné sur l'étiquette sélectionnée.

En appuyant sur le préfixe **INV** avant l'instruction **GTO**, le pointeur dans le programme peut être déplacé vers une adresse absolue, qui est entrée sous la forme d'un code numérique à 2 chiffres de 00 à 49. Cette fonction ne peut pas faire partie du programme, elle est exécutée immédiatement, et permet de déplacer le pointeur du programme aussi bien en mode exécution qu'en mode programmation.

La touche **GTO** a une autre fonction spéciale : si vous la maintenez enfoncée pendant que le programme est en cours d'exécution, l'affichage fera défiler le contenu de l'affichage (registre **X**) sur la ligne du bas, et l'adresse du pas exécutée sur la ligne supérieure. Cependant, ce suivi ralentit considérablement le programme.

55 × x - Multiplication

La touche \mathbf{x} permet de multiplier un premier opérande par un deuxième opérande. S'il s'agit du niveau le plus bas de l'expression, le calcul peut être répété pour un autre premier opérande en appuyant plusieurs fois sur =.

ET-57

2nd GTO Dsz - Boucle de programme

L'instruction **Dsz** est utilisée pour exécuter une séquence de programme itérativement en utilisant une boucle selon un nombre de passages précisé dans le registre **RO**.

La fonction **Dsz** consiste dans le fait qu'elle décrémente (diminue de 1) le registre **R0** et arrête de boucler dès qu'il atteint zéro, elle ignore la commande suivante et continue l'opération au pas d'après. Si zéro n'est pas atteint (c'est-à-dire que la boucle n'est pas encore terminée), la commande suivant la commande **Dsz** est exécutée. En règle générale, **Dsz** est suivi de la commande **GTO**, qui renvoie au début de l'étiquette de la boucle.

Si le préfixe **INV** est donné avant l'instruction **Dsz**, le sens opposé de l'instruction est exécuté - l'instruction suivante est ignorée si le résultat de décrémentation n'est pas nul. Cette variante est généralement utilisée au début de la boucle. Lorsque le compteur de boucle atteint zéro, l'instruction suivante, qui est généralement une instruction de boucle **GTO**, est exécutée,

Dsz gére le registre **R0** et fonctionne plus précisément de la manière suivante :

Si la valeur contenue dans le registre **R0**

- est supérieure à 0 avant l'opération, la valeur du registre est diminuée de 1.
- est inférieure à 0, la valeur est augmentée de 1.
- est égale à 0, la valeur reste inchangé.

Si le résultat de l'opération est zéro ou si l'opération a franchi la limite zéro, l'opération pour zéro est effectuée selon la fonction sélectionnée.

Ce qui signifie que si le résultat de décrémentation/incrémentation n'a pas atteint zéro, la boucle se répète (l'instruction suivante est exécutée). Avec le préfixe **INV**, un saut est effectué au contraire si le résultat de l'opération atteint zéro (ou le dépasse).

Exemple (factorielle d'un nombre):

_	LRN	11	09	04	03	02	01	00	RST
2		N	Dsz	_	Lbl	1	STO	ГРІ	LRN
SBR		SBR	сто	CE	9		0	_	Z
1 test, factorielle de 12 [479001600]	sortie du mode de programmation	fin de programme	9 décrémente RO , teste si zéro et boucle sinon	X RCL 0) multiplie le registre X par R0	label du début de la boucle	initialisation pour le calcul du produit	stocke le nombre saisi dans le registre R0	Label de début de programme	activation du mode de programmation

Page 39 **ET-57** Page 40

2nd 7 STO* - Stockage indirect dans un registre

57

STO* stocke le contenu du registre **X** (affichage) dans un registre de données de la même manière que l'instruction **STO**.

Par contre, au lieu d'utiliser un paramètre d'instruction comme numéro de registre destinataire, le numéro de registre destinataire est contenu dans le registre **R8**.

Tous les registres de données **RO** à **R79** peuvent être adressés indirectement de cette manière.

Si le préfixe **INV** est donné avant l'instruction, le numéro de registre destinataire est contenu dans le registre **R9** (index alternatif).

Les registres **R10** à **R79** appartiennent au groupe des registres étendus avec une précision réduite à 13 chiffres.

L' enregistrement supprime les 2 derniers chiffres de la mantisse

La saisie de l'adresse -1 à -256 (nombre négatif) dans le registre **R8** (ou **R9**) avec l'instruction **STO*** (ou **INV STO***) envoie un octet de valeur 0 à 255 (nombre de l'afficheur) au port 0 à 255 (selon le contenu du registre **R8**, **R9**) vers le dispositif externe connecté. (Voir Périphériques et ports externes).

Cette fonction ne peut pas être utilisée avec la variante de calculatrice ET-57B.

58 2nd 8 RCL* - Rappel indirect d'un registre

RCL* rappelle un nombre d'un registre de données de la même manière que l'instruction **RCL**.

Par contre, au lieu d'utiliser un paramètre d'instruction comme numéro du registre d'origine du nombre à récupérer, le numéro du registre d'origine est contenu dans le registre **R8**.

Tous les registres de **R0** à **R79** peuvent être adressés indirectement de cette manière. Si le préfixe **INV** est donné avant l'instruction, le numéro de registre d'origine est contenu dans le registre **R9** (index alternatif).

Les registres **R10** à **R79** appartiennent au groupe des registres étendus avec une précision réduite à 13 chiffres.

La mantisse est complétée par 2 chiffres 0 à la fin.

La saisie de l'adresse -1 à -256 (nombre négatif) dans le registre **R8** (ou **R9**) avec l'instruction **RCL*** (ou **INV RCL***), lit un octet avec la valeur 0 à 255 du port 0 à 255 (selon le contenu du registre **R8**, **R9**) d'un appareil externe connecté. (Voir Périphériques et ports externes).

Cette fonction ne peut pas être utilisée avec la variante de calculatrice ET-57B.

59 2nd 9 SUM* - Addition indirecte dans un registre

L'instruction **SUM*** ajoute (ou soustrait avec **INV**) un nombre au registre destinataire de la même manière que l'instruction **SUM**, seulement au lieu du paramètre d'instruction, le numéro de registre destinataire est contenu dans le registre **R8**.

Les registres **R10** à **R79** appartiennent au groupe des registres étendus avec une précision réduite à 13 chiffres.

La mantisse est complétée par 2 chiffres 0 à la fin.

ET-57

60 | 2nd | - | Rad - Radians

La touche **Rad** commute les calculs des fonctions trigonométriques en radians (un angle plein est de 2*pi rad).

SBR - Appel sous-programme

La touche **SBR** (*Subroutine*) est utilisé pour appeler un sous-programme en utilisant en paramètre le code numérique de 0 à 9 du label appelé.

En spécifiant la commande **Pgm** dans le programme avant la commande **SBR**, un sous-programme d'un autre espace programme est appelé.

Si l'instruction **SBR** est utilisée en mode exécution, le sous-programme est exécuté immédiatement.

Lors de l'appel d'un sous-programme, l'adresse de l'instruction suivant le code d'insruction **SBR** est d'abord stockée dans la pile d'adresses. La pile d'adresses a une capacité limitée à 7 sous-programmes.

Le sous-programme se termine par l'instruction **INV SBR** qui assure le retour du sous-programme vers le programme appelant grâce à l'adresse d'origine qui est reprise de la pile d'adresses.

Si le sous-programme a été lancé à partir d'un autre espace de programme, le contrôle revient à l'espace de programme d'origine. Si le sous-programme a été démarré à partir du clavier, l'exécution s'arrête.

5 - - Soustraction

Le signe - permet de soustraire l'opérande saisi après le signe de l'opérande saisi avant le signe.

S'il s'agit du niveau le plus bas de l'expression, le calcul peut être répété pour un autre premier opérande en appuyant plusieurs fois sur =

La saisie du préfixe **INV** avant le signe - désactive le mode débogage (affichage de la mantisse du nombre). Le mode débogage est activé par l'instruction **INV** +.

2nd SBR x=t - Test égalité (EQ)

L'instruction $\mathbf{x=t}$ permet de comparer le registre \mathbf{X} (contenu d'affichage) avec le registre auxiliaire \mathbf{T} (chargé par la touche $\mathbf{x<>t}$, correspond au registre $\mathbf{R7}$). Si les registres correspondent, l'instruction suivante est exécutée. Sinon, le programme saute à l'instruction d'après.

Si le préfixe **INV** est spécifié avant le code $\mathbf{x}=\mathbf{t}$, la fonction inverse est exécutée l'exécution de la commande suivante si le registre \mathbf{X} est différent du registre \mathbf{T} .

2nd 4 Inc* - Incrémente/décrémente un registre

L'instruction **Inc*** permet d' incrémente/décrémente le contenu d'un registre de données de la même manière que l'instruction **Inc**, seulement au lieu du paramètre d'instruction précisant le numéro de registre, ce numéro de registre est contenu dans le registre **R8**.

En plaçant le préfixe **INV** avant l'instruction **Inc***, au lieu de l'incrément de 1 du registre visé, le décrément de -1 est effectué.

Page 41 **ET-57** Page 42

38 | 2nd | 5 | Exc* - Échange indirect X avec un registre

L'instruction **Exc*** est utilisée pour échanger le nombre affiché avec le contenu d'un registre de données de manière similaire à l'instruction **Exc**.

Par contre, au lieu d'utiliser un paramètre d'instruction comme numéro du registre contenant la valeur à échanger, le numéro de ce registre est contenu dans le registre **R8**.

Tous les registres de données **RO** à **R79** peuvent être adressés indirectement de cette manière.

Si le préfixe **INV** est donné avant l'instruction **Exc***, le numéro de registre est extrait du registre de données **R9** (index alternatif).

69 2nd 6 Prd* - Produit indirect dans registre

L'instruction **Prd*** est utilisée pour multiplier ou diviser (avec le préfixe **INV**) le contenu d'un registre de données par le nombre saisi de la même manière que l'instruction **Prd.** Par contre, au lieu d'utiliser un paramètre d'instruction comme numéro du registre contenant la valeur à multiplier, le numéro de ce registre est contenu dans le registre **R8**.

Tous les registres de **R0** à **R79** peuvent être adressés indirectement de cette manière.

70 2nd + Grd - Grades

La touche **Grd** commute les calculs des fonctions trigonométriques en grades (un angle plein est de 400 gon).

71 RST - Réinitialisation pointeur de pas

La touche **RST** permet de réinitialiser le pointeur de programme, c'est-à-dire de remettre le pointeur sur 0 (pas 00). La zone de programme sélectionnée reste inchangée.

75 + + - Addition

Le signe + permet d'ajouter l'opérande saisi après le signe à l'opérande saisi avant le signe.

S'il s'agit du niveau le plus bas de l'expression, le calcul peut être répété pour un autre premier opérande en appuyant plusieurs fois sur =.

La saisie du préfixe **INV** avant le signe + active le mode débogage (affichage de la mantisse du nombre). Le mode débogage peut être désactivé par l'instruction **INV** -.

2nd RST x>=t - Supérieur ou égal (GE)

L'instruction x>=t permet de comparer le registre X (contenu d'affichage) avec le registre auxiliaire T (chargé par la touche x<>t, correspond au registre R7). Si le registre X est supérieur ou égal au registre T, l'instruction suivant l'instruction x>=t est exécutée. Sinon, la commande suivante est ignorée.

Si le préfixe **INV** est spécifié avant le code **x>=t**, la fonction inverse est exécutée · l'exécution de la commande suivante si le registre **X** est plus petit que le registre **T**.

7 | 2nd | 1 | Inc. - Incrémente/décrémente un registre

L'instruction **Inc** incrémente (augmente de 1) le contenu d'un registre de données **R0** à **R9**, dont le numéro 0 à 9 est donné en paramètre de l'instruction. Si le préfixe **INV** est donné avant l'instruction **Inc**, l'opération inverse est effectuée - décrémentation du registre (diminution de 1).

2 | 2nd | 2 | Pgm - Sélection de l'espace programme

Une zone de programme peut être sélectionnée avec la touche **Pgm**. La zone de programme est sélectionnée par la saisie du numéro 0 à 9 en paramètre de l'instruction **Pam**.

II y a un total de 10 zones de programme indépendantes disponibles dans la calcula trice, marquées par des chiffres de 0 à 9.

Chaque zone de programme a 50 pas de programme, c'est-à-dire un total de 500 pas de programme en tout.

Lors de la commutation de la zone de programme en mode exécution (à partir du clavier), le pointeur de programme est simultanément réinitialisé au début de la zone de programme nouvellement sélectionnée (pas 00).

L'entrée de la commande **Pgm** dans un programme ne change pas l'espace du programme de façon permanente, mais seulement temporairement pour une instruction **GTO** ou **SBR** ultérieure. De cette manière, des sous-programmes peuvent être appelés ou des sauts entre les zones de programme peuvent être effectués.

Les instructions **GTO** et **SBR** n'ont pas à suivre immédiatement l'instruction **Pgm**.

Page 43 **ET-57** Page 44

79 2nd 3 Rand - Générateur de nombres aléatoires

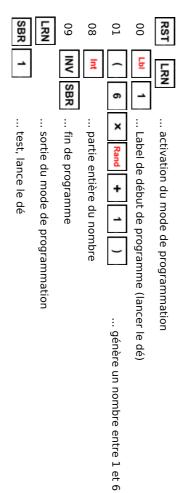
La fonction **Rand** calcule un nombre aléatoire supérieur ou égal à 0 et inférieur à 1. Le générateur **LCG** (*Linear Congruential Generator*) et la formule

Rand = (Seed - (Seed * 214013 + 2531011) mod 4294967296) / 4294967296 sont utilisés pour calculer le nombre aléatoire.

La graine du générateur a une plage de 32 bits. Le nombre généré est converti en flottant en divisant par 2^3 . Cela garantit que le nombre aléatoire résultant est compris entre 0 et 1, y compris zéro mais excluant la valeur 1.

Le générateur de nombres aléatoires continue de compter chaque fois qu'il est utilisé, ce qui garantit que la séquence de nombres générés ne se répète pas (plus précisément - l'intervalle de répétition est très grand, 2^32 nombres). Chaque fois que la calculatrice est allumée, la graine du générateur est lue à partir de l'EEPROM et une nouvelle valeur est enregistrée. Cela garantit que les séquences générées ne se répètent pas après la mise sous tension de la calculatrice.

Exemple:



Le test peut être complété d'un test de comptage du nombre de sorties de chaque numéro (1 à 6) et du comptage de nombre de lancés à la seconde.

Suite Exemple :

LRN SBR LRN RCL R/S ₹ 13 12 11 10 14 STO SBR GTO 0 Ī, 0 N N œ N RCL ... démarrage du test de comptage ... boucle pour continuer à compter ... stocke le numéro de dé dans R8 pour utilisation comme index ... Label de début de programme (nombre de lancés cumulés) ... attendre plusieurs minutes pour arrêter le programme ... initialisation de tous les registres de données ... sortie du mode de programmatior ... appelle le programme de lancé de dé ... activation du mode de programmation ... incrément du registre indexé par le numéro de dé (**R8**) 7 vérifier lle contenu des registres **R0** à **R7**

Après 10 minutes de test, les registres **R1** à **R6** contiennent des nombres à peu près similaires (nombres de cas similaire), les registres **R0** et **R7** doivent contenir 0. (par exemple : 0, 2762, 2727, 2834, 2701, 2671, 2763, 0, ce qui correspond à l'hypothèse d'une vitesse de génération est de 27 lancers de dés par seconde et d'une répartition assez homogène entre 1 et 6.)

80 | 2nd | = | Var - Dispersion

L'instruction **Var** calcule la variance des valeurs 'x' et 'y' saisies à l'aide de la fonction statistique **Stat**. Appuyer sur **Var** permet d'afficher la variance des valeurs 'y', et utiliser **INV** avant l'instruction **Var** permet d'afficher la variance des valeurs 'x'. La variance est calculée par la formule :

 $var = sum(y^2)/N - (sum(y)/N)^2$

La racine carrée de la variance donne l'écart type 's'.

R/S - Démarrage/arrêt du programme

La touche **R/S** peut être utilisé pour démarrer ou arrêter un programme en cours. Au démarrage, le programme commence à s'exécuter à partir du pointeur de programme en cours (l'adresse en cours peut être trouvée en passant au mode de programmation **LRN**).

Après l'arrêt, le programme peut ne pas toujours être en mesure de continuer à s'exécuter - l'adresse de retour du sous-programme pouvant être perdue.

Page 46

ET-57 Page 45 **ET-57**

. - Séparateur décimal

83

En notation scientifique, si cette touche est utilisée lors de la saisie de l'exposant d'un Le point (,) est le séparateur des chiffres entiers et des chiffres décimaux d'un nombre. nombre, l'édition revient à la saisie de la mantisse du nombre

<u></u> +/- - Changement de signe

La touche +/- change le signe du nombre sur l'affichage

Son utilisation pendant la saisie de l'exposant d'un nombre en notation scientifique change le signe de cet exposant.

85 II = - Résultat du calcul

exécuter les calculs. Le signe = est utilisé pour fermer les opérations arithmétiques ouvertes et pour

opérande est le nombre entré pendant l'opération comme deuxième opérande (ou plus bas peut être répétée. Le premier opérande est le nombre affiché, le deuxième En appuyant plusieurs fois sur la touche =, la dernière opération effectuée du niveau le deuxième résultat du calcul intermédiaire)

de résoudre ce cas une erreur. Lors de l'importation d'un programme, il peut être nécessaire de vérifier et répétitives ne sont pas autorisées, utilisent la touche = plus d'une fois pour entraîner Avertissement : Certains programmes **TI-57** originaux, pour lesquels les opérations

Exemple:

- 9:3= 7 = 5 × 6 = 12= [30] [42] [3] [4] ... 12/3 = 4 le deuxième opérande (3) est réutilisé $7 \times 6 = 42$ le deuxième opérande (6) est réutilisé $5 \times 6 = 30$ 9/3 = 3
- 2nd |R/S | Lbl - Label (étiquette)

L'instruction Lbl peut être utilisée pour marquer une début de séquence dans programme comme une étiquette.

Dans chaque zone de programme, 10 étiquettes peuvent être utilisées, notées Lbl 0 à l'instruction Lbl. **Lbl** 9. Le numéro de l'étiquette est spécifié comme paramètre numérique 0 à 9 de

Vous pouvez sauter à l'endroit du programme marqué d'une étiquette en utilisant l'instruction de saut **GTO** ou l'Instruction d'appel de sous-programme **SBR**

Avec l'utilisation de l'instruction de sélection d'espace de programme Pgm, des sauts et des appels de sous-programme peuvent également être effectués entre les espaces de

2nd x! - Factorielle

87

en multipliant les valeurs successives 1, 2, 3, \dots jusqu'au nombre spécifié. Le nombre saisi est un nombre entier compris entre 1 et 69. La touche x! est utilisé pour calculer la factorielle. La factorielle d'un nombre s'obtient

7279754140647424000000000000000 [99 chiffres]) 17112245242814131137246833888127283909227054489352036939364804092325

Exemple:

6 x! ... factorielle du nombre 6 [6! = 1*2*3*4*5*6 = 720]

Stat - Statistiques

statistiques (moyenne, variance). L'instruction **Stat** est utilisée pour saisir des données utilisables pour des calculs

L'instruction utilise les registres de données RO à R5 pour stocker le calcul intermé

commande INV C.t, qui réinitialise tous les registres de données R0 à R79 Avant utilisation, il est conseillé de réinitialiser au préalable les registres avec la

Utilisation des registres de données :

- · R0 ... nombre d'éléments N
- R1 ... la somme de y
- R2 ... la somme de y^2
- **R**4 ... la somme de x^2

• R3

... la somme de *x*

- R5 ... la somme de x*y
- et R7 ... registre T

Lors de la saisie de données statistiques par paires (x, y), la valeur x' est saisie

еn

enregistrees. Ensuite, la valeur 'y' est saisie et en appuyant sur Stat, les valeurs 'x' et 'y' sont premier et en appuyant sur **x<>t** elle est transférée au registre **T** (registre **R7**).

y), entrez simplement la valeur 'y'. uniquement les valeurs 'y'. S'il n'est pas nécessaire d'évaluer des paires de valeurs (xinsérer, il suffit d'insérer la valeur initiale de 'x' dans le registre **T**, puis écrivez Stat, car si les valeurs de 'x' doivent s'incrémenter de 1, il n'est pas nécessaire de les présent. Le contenu du registre \mathbf{T} (la valeur de 'x') est augmenté de 1 avec l'instruction L'affichage (dans le registre X) indiquera le nombre d'éléments 'n' insérés jusqu'à

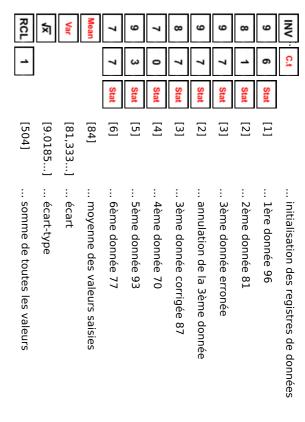
erronées, appuyez sur **x<>t**, entrez la valeur 'y' des données erronées et appuyez sur ainsi que vous pouvez corriger une valeur erronée - entrez la valeur 'x' des données Si le préfixe INV est utilisé avant l'instruction Stat, la valeur saisie sera soustraite. C'est INV Stat pour supprimer les données erronées. Le contenu du registre T (avec la valeur

pas nécessaire d'évaluer des paires de valeurs (x, y), il suffit de saisir uniquement la Ensuite, la saisie des nouvelles données correctes peuvent être poursuivies. S'il n'est valeur 'y' de la donnée erronée

'x') est alors décrémenté de 1.

Page 47 **ET-57** Page 48

Exemple:



2nd +/-Mean - Moyenne

89

fonction statistique **Stat**. L'instruction **Mean** calcule la moyenne des valeurs 'x' et 'y' saisies à l'aide de la

Après avoir appuyé sur **Mean**, l'écran affiche la moyenne des valeurs 'y'.

La saisie du préfixe **INV** avant l'instruction **Mean** calcule la moyenne des valeurs x.

15. Exemples de programmes

1. Lancez les dés (version ET-57)

Le programme utilise le générateur de nombre aléatoire interne.

Utilisation:

SBR 1 ... génère un nombre entier aléatoire compris entre 1 et 6

R/S ... nombre suivant

Programme:

GTO 1 numéro suivant avec R/S	GTO 1	51 1	10
fin de sous-programme	INV SBR	-61	9
partie entière du nombre	Int	49	80
	_	44	07
	1	_	90
	+	75	05
nombre aléatoire de 0 à 0.99999	Rand	79	04
	×	55	03
	6	6	02
calcule de (6 x Rand $+$ 1), nombre aléatoire 16.9999	_	43	01
étiquette de début de sous-programme	Lbl 1	86 1	00

ET-57 Page 50

2. Lancez les dés (version TI-57)

La **TI-57** d'origine ne possédant pas de fonction **Rand** (générateur de nombre aléatoire) le programme de lancé de dé de cette dernière coûte le double de nombre de pas plus l'utilisation d'un registre.

(ce programme est aussi applicable, avec quelques variantes mineures, aux modèles successeurs de la **TI-57**, soit les **TI-57 LCD**, **TI-57 II** et **TI-62**)

Registre :

R0 ... Semence du générateur de nombre aléatoire (Seed)

Utilisation:



Programme:

19 20	18	17	16	15	14	13	12	11	10	09	80	07	90	05	04	03	02	01	00
-61 51 1	49	44	ப	75	6	55	32 0	-49	43	44	∞	35	44	30	75	33 0	43	43	86 1
GTO 1	Int	_	Ъ	+	6	×	0 OTS	INV Int	_	_	œ	y^x	_	҆ <u>¤</u> .	+	RCL 0	^	_	Lbl 1
numéro suivant avec R/S				> Valeur du dé de 1 à 6			Stocke la nouvelle semence (Seed)					> Calcul de frac((Seed + pi)^8)				Rappel de la semence (Seed)			étiquette de début de sous-programme

3. Serpent lumineux avec des LED

Le programme contrôle un appareil externe - le cadre d'effet ERAM100. En écrivant un octet sur le port 0, 8 LED sont contrôlées. L'octet écrit est une combinaison de bits éclairant des LED individuelles, comme la somme des poids des bits :

•	•	•	•
bit 3 poids 8	bit 2 poids 4	bit 1 poids 2	bit 0 poids 1
LED 4	LED 3	LED 2	LED 1
•	•	•	•
	• bit 6 poids 64 LED 7	 bit 5 poids 32 LED 6 	 bit 4 poids 16 LED 5

Utilisation:

RST R/S ... dé

... démarre le serpent :

3 LED lumineuses circulent le long du bandeau de LED

Registres :

R5 ... sauvegarde position du serpent

R8 ... index, -1 est l'index du port 0 (sortie vers LED)

Programme :

ן באבנונטון מבום סטמנוב	0109	U T	7
SÁSSÁTITIOS AO TO TO COCCACO		E 0	ו כ
netite nause de 0.25 seconde	Pause	36	24
le stockage à l'adresse -1 envoie l'octet au port 0	*OTS	57	23
stocke la nouvelle position du serpent	STO 5	32 5	22
	Lbl 8	868	21
rotation : - 256 (enlever le bit 7) + 1 (ajouter le bit 0)	II	85	20
	σ	ъ	19
	σ	ъ	18
	2	2	17
	ı	65	16
pas de débordement de position, passez à Lbl 8	GTO 8	51 8	15
NV x>=t position < 256 ?	INV x>=t	-76	14
(position x 2) correspond à un décalage de 1 bit vers la gauche	II	85	13
	2	2	12
	×	55	11
rappelle la position du serpent	RCL 5	33 5	10
étiquette du début du cycle	Lbl 9	86 9	9
stocke 256 dans T pour le test de débordement de modèle	× ^ > t	22	80
	6	6	07
	U	σ	90
	2	2	05
définit l'index de R8 sur -1, qui est l'adresse du port 0	STO 8	32 8	04
	+/-	84	03
	1	1	02
Stocke la position du serpent	STO 5	32 5	01
Valeur des bits d'apparition du serpent (LED 1,2,3 s'allume)	7	7	00
			١

Page 51 **ET-57** Page 52

4. Calcul du polynôme

d'ordre n pour le x donné, si les coefficients a0 à an sont entrés. Le programme calcule la valeur du polynôme $P(x) = a0 + a1*x + a2*x^2 + ... \ an*x^n$

Registres:

R0 ... compteur d'itération Dsz R6 ... nombre de coefficients N (= ordre du polynôme n + 1) R8 ... registre d'index R9 ... entrée x

R10 et suivants ... coefficients polynomiaux a0, a1, ... an (N coefficients)

Utilisation:

Exemple, polynôme $P(x) = 2 - 3x + x^2$:

RST R/S ... commencer à saisir les coefficients

R/S ... saisir le coefficient a0 = 2

+ R/S ... entrée du coefficient a1 = -3

1 R/S ... entrée du coefficient a2 = 1

SBR _ ... calcul de la valeur du polynôme P(2) = 0

+ R/S ... calcul de la valeur du polynôme P(-1) = 6

5 R/S ... calcul de la valeur du polynôme P(15) = 182

Programme:

	0.0		Ç
GTO 9 continuer avec le coefficient suivant	6TO 9	51 9	09
incrémentant le nombre de coefficients N	Inc 6	77 6	80
stocker le coefficient	*OTS	57	07
incrémentation du registre d'index R8	Inc 8	77 8	90
arrêt du programme, attente du coefficient suivant	R/S	81	05
étiquettes de boucle pour la saisie de coefficients	Lbl 9	86 9	04
paramètres de registre d'index	8 OTS	32 8	03
indice du premier coefficient $10 - 1 = 9$	9	9	02
mise à zéro du nombre de coefficients N	STO 6	32 6	01
remise a zero	CE	77	0

			Ü
	GTO 7	44 51 7	3 2
L* ajout d'un autre coefficient ai (issu de l'indice R8)	RCL*	58	31
	+	75	30
_ 9 Calcul Affichage * 'x' saisi	RCL 9	33 9	29
	×	55	28
Restaure dernier registre X	Œ	14	27
	_	43	#
INV Inc 8 décrémente le registre d'index R8	INV Inc	-77 8	25
) 8 boucle si R0 diffère de 0 sinon fin de boucle	GTO 8	51 8	24
Dsz décrémenter R0 et sauter l'instruction quand > 0	INV Dsz	-56	23
7 étiquette de début de boucle	Lbl 7	86 7	22
L* rappel le dernier coefficient an	RCL*	58	21
) 8 réglage du registre d'index R8	8 OTS	32 8	20
	_	44	19
N + 9 = indice du dernier coefficient an	9	9	18
	+	75	17
0 préparation du compteur Dsz	STO 0	32 0	16
_6 nombre de coefficients N	RCL 6	33 6	15
	_	43	14
	STO 9	32 9	13
	Lbl 1	86 1	12
S afficher le résultat et attendre un autre 'x'	R/S	81	11
8 étiquette de répétition de calcul	P Iq1	868	10

Page 53 **ET-57** Page 54

5. Nombres complexes

sissez la partie imaginaire. Arithmétique des nombres complexes. Lorsque vous saisissez un nombre, saisissez la partie réelle, appuyez sur x<>t et sai-

Dans le registre T (registre R7) il y aura la partie réelle du nombre, et dans le registre X (affichage) la partie imaginaire.

après avoir appuyé une seconde fois sur x<>t vous lirez la partie imaginaire. Lors de la lecture du résultat, après avoir appuyé sur x <> t vous lirez la partie réelle,

Spécifiez ensuite le deuxième opérande (Y) et appelez la fonction Pour les fonctions à 2 opérandes, spécifiez le premier opérande (X) à l'aide de SBR 1.

Le résultat devient en même temps le nouveau premier opérande (X).

Pour les fonctions à 1 opérande, spécifiez l'opérande (Y) et appelez la fonction.

Le premier opérande d'origine (X) reste inchangé

Le programme occupe 2 espaces de programme, **Pgm 0** et **Pgm 1**

Remarque: Les fonctions ln(Y) et exp(Y) changent la mesure angulaire en radians.

Utilisation:

Espace programme **Pgm 0**

SBR ... entrée du premier opérande X

SBR

N

SBR

ω ... soustraction du deuxième opérande X-Y

... ajout du deuxième opérande X+Y

4 ... multiplication par le deuxième opérande X*Y

SBR

SBR 5 ... division par le deuxième opérande X/Y

SBR 6 ... négation -Y

Remarque : La fonction SBR 5 appelle la fonction SBR 1 à partir de Pgm 1.

Espace programme **Pgm 1**:

SBR ... inverse de 1/Y

2 ... carré de Y^2

SBR

SBR ယ ... racine carrée de sqrt(Y)

SBR SBR 5 4 ... exposant naturel exp(Y) ... logarithme népérien de ln(Y)

ET-57 Page 55 **ET-57**

Page 56

Exemple: calcul de exp(((2+3i) - (1-i)) / (4+5i))

1;x 1;x Υţ 1,t 1,t χţ Pgm Pgm 4 Υ×t SBR 5 1,t ĭ. ω SBR SBR ‡ SBR 5 [1.7314...] [0.5853...] ω [0.4760...] ... résultat (1.7314... + 0.4760..i) [0.2682...] Ξ [4] \dots résultat intermédiaire = (0.5853...+0.2682...i)... entrée du premier opérande (2+3i) ... soustraction du deuxième opérande (1-i) division par opérande (4+5i) sélection de l'espace programme 1 résultat intermédiaire = (1+4i) sélection de l'espace programme 0 exposant naturel exp (Y)

Registres :

R7 ... registre T R3 ... 'c', la partie réelle du deuxième opérande de Y R4 ... 'd', la partie imaginaire du deuxième opérande Y R2 ... 'b', la partie imaginaire du premier opérande de X **R1** ... 'a', la partie réelle du premier opérande de X

... sélection de l'espace programme 0

• calcul de la soustraction du deuxième opérande X-Y

01	00
61 6	86 3
SBR 6	Lbl 3
_appel la fonction de négation -Y	étiquette fonction X-Y

calcul du second opérande X+Y

$$X + Y = (a + c) + (b + d)*i$$

	× ^ ∨	22	80
. 1 rappel de la partie réelle de X	RCL 1	33 1	07
1 1 ajouter la partie réelle de Y à X	SUM 1	34 1	06
>t échange de parties réel <> imaginaire	× ^ >t	22	05
. 2 rappel de la partie imaginaire de X	RCL 2	33 2	04
12 ajouter la partie imaginaire de Y à X	SUM 2	34 2	03
2 étiquette fonction X+Y	Lbl 2	86 2	02

saisie du premier opérande X

7				
	60	86 1	Lbl 1	étiquette fonction X
	10	32 2	STO 2	stocker la partie imaginaire de X
	11	22	× ^ > t	échange de parties réel <> imaginaire
	12	32 1	STO 1	stocker la partie réelle de X
	13	22	× ^ > t	échange de parties réel <> imaginaire
	14	-61	INV SBR	

calcul de la division par le second opérande X/Y

appel de fonction inverse de	SBR 1	61 1	17
choix de l'espace de progra	Pgm 1	78 1	16
étiquette fonction X/Y	Lbl 5	86 5	15

calcul de la multiplication par le second opérande X*Y
 X * Y = (a*c - b*d) + (a*d + b*c)*i

40	39	38	37	36	35	34	33	32	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18
51 1	44	33 3	55	33 2	75	33 4	55	33 1	43	22	44	33 4	55	33 2	65	33 1	55	32 3	43	22	32 4	86 4
GTO 1		RCL 3	×	RCL 2	+	RCL 4	×	RCL 1	_	× * *	_	RCL 4	×	RCL 2		RCL 1	×	STO 3	_	× ^ > t	STO 4	Lbl 4
stockage du résultat dans X	calcul (a*d + b*c) partie imaginaire	rappel de la partie réelle de Y (=c)		rappel de la partie imaginaire X (=b)		rappel de la partie imaginaire de Y (=d)		rappel de la partie réelle de X (=a)		échange de parties réel <> imaginaire	calcul (a*c - b*d) partie réelle	rappel de la partie imaginaire de Y (=d)		rappel de la partie imaginaire de X (=b)		partie réelle de X (=a)		stockage de la partie réelle de Y (=c)		échange de parties réel <> imaginaire	stockage de la partie imaginaire Y (=d)	étiquette fonction X*Y

Changement signe de l'opérande -Y

46	45	44	43	42	41
-61	22	84	22	84	86 6
INV SBR	*<>t	+/-	× < > t	+/-	Lbl 6
	échange de parties réel <> imaginaire	négation de la partie réelle	échange de parties réel <> imaginaire	négation de la partie imaginaire	étiquette fonction -Y

ET-57 Page 57 ET-57 Page 58

inverse de l'opérande 1/Y

 $1/Y = (c - d*i)/(c^2 + d^2)$

	INV SBR	-61	16
échange de parties réel <> imaginaire	× >t	22	15
rappel de la nouvelle partie réelle	RCL 3	33 3	14
échange de parties réel <> imaginaire	× * *	22	13
fin calcul de la partie imaginaire	_	44	12
division c par ($c^2 + d^2$)	INV Prd 3	-39 3	11
calcul ($c^2 + d^2$)	<u> </u>	44	10
c^2	x^2	23	09
stockage de la partie réelle de Y (=c)	STO 3	32 3	80
	*<>t	22	07
	+	75	90
j^2	x^2	23	05
	<u> </u>	43	04
		45	03
(=d)			
change signe partie imaginaire de Y	+/-	84	02
	<u> </u>	43	01
étiquette de la fonction 1/Y	Lbl 1	86 1	00

élévation au carré opérande Y^2

23 24 25 26	23 24 25 26	23 24 25 26	23 24 25	23 24	23		22	21	20	19	18	17	
86 9 22 2 44	86 9 22 2 44	86 9 22 2 44	86 9 22 2	86 9 22	86 9		23	22	55	-27	43	86 2	
Lbl 9 x<>t 2)	Lbl 9 x<>t 2)	Lbl 9 x<>t 2)	Lbl 9 x<>t 2	X<>t	LbI 9		x^2	x<>t	×	INV P->R	^	Lbl 2	
échange de parties réel <> imaginaire angle * 2 (ou angle / 2) est calculé ici	échange de parties réel <> imaginaire angle * 2 (ou angle / 2) est calculé ici	échange de parties réel <> imaginaire angle * 2 (ou angle / 2) est calculé ici	échange de parties réel <> imaginaire	échange de parties réel <> imaginaire	elevation au carre layon	elevacion an carre rayon	かいきょうち シェークシェック ちょうのり	échange de parties réel <> imaginaire	l'angle sera multiplié par *2	INV P->R convertir en coordonnées polaires		étiquette de la fonction Y^2	

racine carrée opérande sqrt(Y)

35	34	33	32	31	30	29
51 9	24	22	45	-27	43	86 2
GTO 9	×	× ^ >t		INV P->R	_	Lbl 3
GTO 9 réalisation de la fonction	racine carrée du rayon	échange de parties réel <> imaginaire	l'angle sera divisible par /2	INV P->R conversion en coordonnées polaires		Lbl 3 étiquette de la fonction sqrt(Y)

ET-57

logarithme népérien de l'opérande ln(Y)

	INV SBR	-61	42	
échange de parties réel <> imaginaire	× ^ vt	22	41	
logarithme du rayon	lnx	13	40	
échange de parties réel <> imaginaire	× ^ ∨ t	22	39	
INV P->R convertit en coordonnées polaires	INV P->R	-27	38	
passer aux radians	Rad	60	37	
étiquette de la fonction In(Y)	LbI 4	86 4	36	

exposant naturel de l'opérande exp(Y)

	INV SBR	-61	49	
convertit en coordonnées cartésiennes	P->R	27	48	
passer aux radians	Rad	60	47	
échange de parties réel <> imaginaire	× ^ > t	22	46	
exposant exp(x)	INV Inx	-13	45	
échange de parties réel <> imaginaire	× ^ > t	22	44	
étiquette fonction exp(Y)	Lbl 5	86 5	43	

Page 59 ET-57 Page 60

Calcul de la factorielle (y compris les nombres décimaux) à l'aide de l'approximation de Ramanujan. Précision atteinte : Valeurs autour de 1 précision 3 chiffres, valeurs autour de 69 (maximum) précision 10 chiffres.

Formule : $x! = sqrt(pi) * (x/e)^x * (((8*x + 4)*x + 1)*x + 1/30)^(1/6).$

Utilisation:

x SBR ... calcule de la factorielle x!

x/ R/S ... calcul nombre suivant

Exemples:

1 SBR 1

 $\dots 1! = 1,00028...$, la valeur correcte doit être 1,0

R/S

2

R/S ... 1.2 ! = 1,101987..., doit être 1,101802...

 \dots 10 ! = 3628800.3116, doit être 3628800

R/S

 \dots 69 ! = 1,7112245244+98, doit être 1,7112245243+98

Registres:

R1 ... valeur saisie de x

Programme:

39	38	37	36	35	34	33	32	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	09	80	07	06	05	04	03	02	2 2
51 1	-61	44	6	-35	44	25	0	ω	75	33 1	55	44	1	75	33 1	55	44	4	75	33 1	55	ω	43	43	43	55	24	30	55	33 1	35	44	-13	1	45	32 1	43	73 1 98
GTO 1	INV SBR	<u> </u>	6	INV y^x	<u> </u>	1/x	0	ω	+	RCL1	×		Ъ	+	RCL 1	×	_	4	+	RCL 1	×	ω .	•	^	<u> </u>	×	×	₫.	×	RCL 1	∀ ×	<u> </u>	INV Inx	Ъ		STO 1	~ ~	, T
répéter le calcul pour une autre valeur					calcul de*x + 1/30)							calcul de $((8*x + 4)*x + 1)$					calcul de $(8*x + 4)$			calcul de 8 * x							calcul de racine carrée de pi			calcul de (x/e)^x			calcul de la constante e		,	stockage de la valeur saisie		deput de brograffille

Calcul de la factorielle (y compris les nombres décimaux) à l'aide de l'approximation de Stirling.

Précision atteinte : Valeurs autour de 1 précision 3 chiffres, valeurs autour de 69 (maximum \times !) précision 10 chiffres, valeurs autour de 200 précision à 15 chiffres.

Formule : $ln(x!) = x*ln(x)+ln(sqrt(2*pi))-x+ln(sqrt(x+1/6+1/72/x-31/6480/x^2)).$

Utilisation:

x SBR ... calcule du logarithme de la factorielle ln(x!)

X SBR x' R/S ... calcul nombre suivant

2

x' R/S ... calcule la factorielle x! ... calcul nombre suivant

Exemples:

1 SBR 2 ... 1! = 0.99990..., la valeur correcte doit être 1,0

2 R/S ... 1.2 ! = 1.10177..., doit être 1,101802...

 \dots 69! = 1.7112245243+98, valeur correcte

 \dots 10 ! = 3628800.1322, doit être 3628800

6

9 R/S

0 R/S

SBR 1 ... ln(1000!) = 5912.1281785, valeur correcte

Registres:

R1 ... valeur saisie de x

Programme:

calcul de ln(x!)

41 42 43	39	37	א ני	34 7	33	32	31	30	29	28	27	26 26	24	23	22	21	20	10	17	16	15	14	13	12	11	70	0	7	6	ъ	4	ω	2 -	0
44 -61 51 1	44 24 13	23	ئ د	<u>4</u> л	- ∞	4	6	45	1	ω	65 -	33 1	<u> </u>	2	7	75	25	n C	33 1 75	43	75	33 1	65	13	24	۵ <u>د</u>	55	2	43	75	13	55	32 1	81 1 43
INV SBR GTO 1		×^2	RC 1	. 0	· œ	4	6		Ъ	ω	. !	RCL 1	T/X	2	7	+	1/x	n +	RCL 1	^	+	RCL 1		lnx	< \	- ॻ	. ×	2	_	+	lnx	×	STO 1	/ Lbl 1
répéter le calcul pour une autre valeur	racine carrée du total	nombre - 31/6480/x^2										nombre + 1/72/x					nombre + 1/6		Rappel x			Rappel x		calcul de ln(sgrt(2*pi))							calcul de x*ln(x)		stockage de la valeur saisie de x	début de programme ln(x!)

calcul de x! [soit e^ln(x!)]

48	47	46	45	44
51 2	-61	-13	61 1	86 2
GTO 2	INV SBR	INV Inx	SBR 1	Lbl 2
répéter le calcul pour une autre valeur		exposant, $x! = e^{\ln(x!)}$	appel de la fonction ln(x!)	

8. Détermination des zéros d'une fonction

utiliser temporairement le registre **R7** (registre **T**) et les registres **R10** et supérieurs. dans l'espace de programme **Pgm 2** et marquée avec l'étiquette **LbI 0**. La fonction peut occupe les espaces de programme Pgm 0 et Pgm 1. La fonction utilisateur est entrée Le programme recherche les passages par zéro de la fonction utilisateur. Le programme

une grande valeur du pas dx, certains passages à zéro peuvent être sautés, une petite signe de y change. Il affine alors le lieu de passage en divisant l'intervalle par zéro l'adresse 27. La valeur eps affecte la précision de recherche de passage par zéro valeur de dx ralentit la recherche. L'amplitude de l'écart eps peut être définie à réalisable au prix d'un ralentissement de la recherche. jusqu'à l'écart eps = dx/100000. La taille du pas dx peut être fixée à l'adresse 22. Avec La fonction recherche d'abord un intervalle de pas dx = (xmax - xmin)/10 dans lequel le

Utilisation:

SBR 4	SBR 3	SBR 2	SBR 1	SBR 0
déterminer le prochain passage par zéro	déterminer le premier passage par zéro	saisie de la limite supérieure de xmax	saisie de la limite inférieure de xmin	fonction utilisateur : calcul de la valeur y pour le x donné

Exemples:

zéros de la fonction f(x) = 4*sin(x) + 1 - x

Le programme de cette fonction f(x) doit être créé dans l'espace $Pgm\ 2$ (voir pages suivantes).

- Pgm 0 ω ယ SBR +/- SBR 2 1 ... saisie de la limite inférieure xmin = -3 ... saisie de la limite supérieure xmax = 3 ... sélection de l'espace programme 0
- SBR SBR SBR ယ ... quatrième introuvable = 9.999+99 ... trouver le troisième passage par zéro = 2.7020... ... trouver le premier passage par zéro = -2.2100... ... trouver le deuxième passage par zéro = -0.3421..
- **ET-57** Page 65 **ET-57** Page 66

SBR

... la valeur y de la fonction testée ... limite inférieure xmin ... limite supérieure de xmax

... x le début de l'intervalle

... x fin d'intervalle

... x courant

R0 R1 R2 R3 R4 R6 R7 ... registre T, temporairement disponible pour SBR 0

... écart eps (minimum dx)

... limite inférieure actuelle de xmin2

Programme:

Pgm 0

... sélection de l'espace programme 0

calcul de la valeur de la fonction utilisateur

	INV SBR	-61	03
appel de la fonction utilisateur	SBR 0	61 0	02
choix de l'espace programme 2	Pgm 2	78 2	01
Appel fonction	0 I9T	86 0	00

Saisie de la limite inférieure de xmin

06	05	04
-61	32 1	86 1
INV SBR	STO 1	Lbl 1
	enregistre la limite inférieure de xmin	saisie de la limite inférieure xmin

Saisie de la limite supérieure de xmax

	INV SBR	-61	09	
enregistre la limite supérieure de xmax	STO 2	32 2	80	
saisie de la limite supérieure de xmax	Lbl 2	86 2	07	

Affichage erreur : suivant introuvable

10	86 9	6 I9T	Affichage erreur
11	15	CLR	
12	25	1/x	provoque erreur 9.99999 99
13	86 8	Lbl 8	
14	-61	INV SBR	

Routine pour chercher le premier zéro

stocke écart eps	STO 8	32 8	30
calcul écart maximal eps	II	85	29
constante 100000	INV log	-18	28
<- amplitude de l'écart eps	U	ۍ	27
		45	26
stocke l'intervalle delta dx	STO 3	32 3	25
calcul $dx = intervalle / 10$	II	85	24
	0	0	23
<- taille du pas dx	1	1	22
		45	21
calcul différence (xmax - xmin)	II	85	20
stocke limite inférieure xmin	STO 9	32 9	19
rappel limite inférieure xmin	RCL 1	33 1	18
	1	65	17
rappel limite supérieure xmax	RCL 2	33 2	16
première recherche de zéro de la fonction	E IdT	86 3	15

Routine pour chercher le zéro suivant

Ī																			
	49	48	47	46	45	44	43	42	41	40	39	38	37	36	35	34	33	32	31
	51 9	78 1	610	32 6	33 4	32 0	61 0	32 5	32 9	85	33 3	75	32 4	51 9	76	33 9	22	33 2	86 3
	GTO 9	Pgm 1	SBR 0	STO 6	RCL 4	STO 0	SBR 0	STO 5	STO 9	II	RCL 3	+	STO 4	GTO 9	×>=t	RCL 9	× ^ > t	RCL 2	Lbl 4
	suite de la fonction dans l'espace 1	choix de l'espace de programme 1	calcul de y pour le nouveau x actualisé	stocke le nouveau x actualisé	rappel x au début de l'intervalle	stocke la valeur de y à la fin de l'intervalle	calcul de y à la fin de l'intervalle	stocke x à la fin d'intervalle	stocke nouvelle limite inférieure xmin		rappel intervalle delta dx		stocke x début d'intervalle	passage suivant introuvable	limite supérieure atteinte ?	rappel limite inférieure xmin actualisé	xmax dans T	rappel limite supérieure de xmax	autre recherche de zéro de la fonction

... sélection de l'espace programme 1

Poursuite de l'opération de recherche pour le zéro suivant

continuer avec l'intervalle suivant	GTO 4	51 4	10
passage à l'espace programme 0	Pgm 0	78 0	09
si zéro trouvée, affiner résultat	GTO 7	51 7	80
$ NV \times = t $ si multiple < 0, zéro trouvé	INV x>=t	-76	07
	II	85	06
y_actuel * y_initial	Exc 0	38 0	05
	×	55	04
valeur à zéro trouvé	GTO 8	51 8	03
la valeur de y est-elle égale à 0 ?	×=t	66	02
mise à zéro T	C.t	19	01
suite de la recherche du zéro suivant	Lbl 9	86 9	00

Page 67 **ET-57** Page 68

Page 70

• exemple de fonction utilisateur $f(x) = 4*\sin(x)+1-x$

boucle pour affiner le résultat

retour de fonction	Fgm 0 GTO 8	78 U 51 8	48 49
rappel résultat	RCL 6		47
résultat OK	Lbl 6	86 6	46
poursuite de la boucle affinage zéro	GTO 7	51 7	45
monter, le centre sera un nouveau départ	STO 4	32 4	44
rappel x actualisé (centre de l'intervalle)	RCL 6	33 6	43
étiquette pour passer à un x supérieur	Lbl 5	86 5	42
poursuite de la boucle affinage zéro	GTO 7	51 7	41
décaler vers le bas, le milieu sera la nouvelle fin	STO 5		40
rappel x actualisé (centre de l'intervalle)	RCL 6	33 6	39
	GTO 5	51 5	38
si produit > 0, pas de changement de signe)=<	76	37
zéro trouvé	GTO 6	51 6	36
y = 0 ?	×=t	66	35
mise à zéro T	C.t	19	34
	II	85	33
rappel y précédent	RCL 0	33 7	32
	×	55	31
calcul de y pour le nouveau x	SBR 0	61 0	30
choix de l'espace programme 2	Pgm 2	78 2	29
rappel x actualisé (centre de l'intervalle)	RCL 6	33 6	28
si intervalle < epsilon, zéro trouvé OK	GTO 6	51 6	27
intervalle < epsilon ?	INV x>=t	-76	26
calcul longueur de l'intervalle	П	85	25
rappel x au début de l'intervalle	RCL 4	33 4	24
	ı	65	23
rappel x à la fin de l'intervalle	RCL 5	33 5	22
stockage de l'écart eps dans T	x<>t	22	21
rappel déviation ps	RCL 8	33 8	20
	STO 6	32 6	19
calcul centre de l'intervalle x	II	85	18
	2	2	17
		45	16
	П	85	15
x à la fin de l'intervalle	RCL 5	33 5	14
	+	75	13
x au début de l'intervalle	RCL 4	33 4	12
	1117	000	1

`		INV SBR	-61	12
		J	44	11
		RCL 7	33 7	10
		1	65	09
,p		1	1	80
	> fonction utilisateur 4*sin(x)+1->	+	75	07
		4	4	90
		×	55	05
		sin	28	04
	passer aux radians	Rad	60	03
`	stocker X initial	STO 7	32 7	02
		^	43	01
Lbl 0 étiquette fonction utilisateur	étiquette fonction utilisateur	0 IqT	86 0	00

Page 69 ET-57

9. Intégrale de Simpson de la fonction.

tion de Simpson. Le programme est stocké dans l'espace programme Pgm 0, la Le nombre d'étapes spécifié n doit être un nombre pair. fonction utilisateur est créée dans l'espace programme Pgm 1 sous l'étiquette LbI 0. Le programme calcule l'intégrale numérique de la fonction utilisateur par l'approxima-

Utilisation:

xmin xmax R/S R/S R/S CLR RST ... initialiser les opérations et initialiser le pointeur de programme ... saisie du nombre d'étapes (un nombre pair !) et calcul ... saisie de la limite supérieure ... saisie de la limite inférieure

Exemples :

intégrale de la fonction $f(x) = 1/(\cos(x) + 2)$ dans l'intervalle 0 à pi/2 Pgm 1, sous l'étiquette Lbl 0 (voir pages suivantes). Le programme de cette fonction doit être créé dans l'espace

CLR RST R/S ·ŀ R/S R/S ... saisie de la limite supérieure ... saisie du nnombre d'étapes (pair !) et calcul [0.6046..] ... opérations d'initialisation et raz du ... sélection de l'espace programme 0 ... saisie de la limite inférieure pointeur (pas 00)

Résultat pour 10 étapes = Résultat pour 1000 étapes = Résultat pour 200 étapes = Résultat pour 100 étapes = Résultat pour 20 étapes = Résultat pour 4 étapes = Résultat de référence = Résultat pour 2000 étapes = Résultat pour 2 étapes = 0.604599788 (précision 13 chiffres) 0.604599788 (précision 13 chiffres) 0.604599788 (précision 11 chiffres) 0.604599788 (précision 10 chiffres) 0.604599815 (précision 7 chiffres) 0.604600227 (précision 6 chiffres) 0.604619709 (précision 4 chiffres) 0.604998903 (précision 3 chiffres)

Registres:

... nombre d'étapes n, compteur de boucles

_라 RO ... limite inférieure xmin

R2 ... incrément d'étapes dx

... perte du résultat de l'intégrale y

Programme:

	gm
0	0
32 1	sélectio
STO 1	n de l
stocke la limite inférieure de xmin	'espace programme 0

44	43	41	40	39	38	37	36 6	ω :	34	မ္	32	31	30	29	28	27	7 7	4 1 1) V	22	77	2 7) L	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	∞	7	6	σ	4	ω	2	၂ (0
51 0	78 1	33 2	55	33 0	75	33 1	86 7	81	85	33 3	55	ω	45	33 .	343	61 0	0 10	51 O	ט ט	ж У	ى ن	6T 9	51.7	-56	34 3	85	4	55	619	-77 0	868	32 3	61 9	-39 2	32 0	81	32 2	85	33 1	65		32 1
GTO 0	- Pam 1	RCL 2	×	RCL 0	+	RCL 1	6 IqT	R/S	11	RCL 3	×	ω		RCI 2	S MIS	SBD 0	- 6100	OTO O	S I I	1	J ×	UBR U	610 /	INV Dsz	S MUS	II	4	×	SBR 9	INV Inc 0	Lbl 8	STO 3		INV Prd 2	STO 0	R/S	STO 2	II	RCL 1	, ,	R/S	STO 1
	choix de l'espace programme 1			compteur de pas		limite inférieure xmin	affiche le calcul des x et v actuels	arrêt, affichage du résultat		perte de résultat v	•	calcul incrément dx / 3 * v		rannel intervalle dx	במובמו מביז > בר א בסמומוובי	Calcul des y et y courants	Es de la boucie	200	calcul de y · z			calcul des x et y courants	aller a fin de la boucle lorsque RO = 0	yr Si V		calcul de y * 4				décrémentation de l'index R0 de la boucle	début de la boucle de calcul	stocke résultat de l'intégrale l	calcul des x et y courants	calcul de l'incrément d'étape : intervalle / n.	stocke nombre d'étapes n	attente du nombre d'étapes	stocke l'intervalle	calcul intervalle (xmax - xmin)	rappel limite inférieure xmin	1	attente de la limite supérieure xmax	stocke la limite inférieure de xmin

ET-57 Page 71 **ET-57**

Page 72

Pgm 1 ... sélection de l'espace programme 1

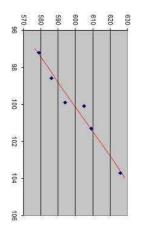
• exemple de fonction utilisateur $f(x) = 1/(\cos(x) + 2)$

07	06	05	04	03	02	01	00
-61	25	85	2	75	29	60	86 0
INV SBR	1/x	II	2	+	cos	Rad	LbI 0

10. Droite de régression linéaire.

Le programme calcule les coefficients de la droite de régression linéaire approximative en utilisant la méthode des moindres carrés. Le couple de valeurs (X,Y) est saisi à l'aide de la fonction statistique **Stat**. La droite de régression a la forme $y = m^*x + b$.

Le coefficient 'm', c'est-à-dire la pente de la droite, est calculé selon la formule $m = (sum(x^*y) - sum(x)^*sum(y)/N) / (sum(x^2) - somme(x)^2/N)$. Le coefficient 'b', c'est-à-dire le déplacement de la droite dans la direction Y, est calculé selon la formule $b = (somme(y) - m^*somme(x))/N$.



Utilisation:

Saisissez les paires (X,Y) à l'aide de la fonction stat

 CLR
 RST
 ... initialisation du pointeur de programme (pas 00)

 R/S
 ... calcul du coefficient 'm'

R/S ... calcul du coefficient 'm'

... calcul du coefficient 'b'

Les fonctions suivantes ne peuvent être appelées qu'après avoir calculé 'm' et 'b'.

- x SBR 1 ... calcul de y pour une valeur donnée de x
- SBR 2 ... calcul de x pour une valeur donnée de y

Page 74

CLR INV C.t

... effacement de tous les registres X, R0 à R79

3 x*t saisie point 1 (101.3, 609)

15x

0

ω

X*t 5

6

Stat

... saisie point 3 (98,6, 586)

... saisie point 2 (103.7, 626)

9

1;x 5 9

Stat

.... saisie point 4 (99.9, 594)

9

9

Υţ

Stat

6

.... saisie point 5 (97.2, 579)

1,2X

.... saisie point 6 (100.1, 605)

RST R/S

R/S

... initialisation du pointeur de programme

... calcul du coefficient b = -148.5063762

... calcul du coefficient m = 7.4734325186

... pour X = 97 Y = 576,41657811

... pour Y = 580 est X = 97,479488091... pour X = 104 Y = 628,73060574

0

SBR SBR

SBR

ω

0

SBR

2 ... pour Y = 630 est X = 104,16985425

Registres:

... nombre d'éléments N

... somme de y

... somme de y^2

... somme de x

... somme de x^2

... somme de x*y

... registre T

... coefficient calculé 'm'

... coefficient calculé 'b'

ET-57

Programme:

calcul de 'm'

18	17	16	15	14	13	12	11	10	09	80	07	06	05	04	03	02	01	00
81	32 8	85	33 0	45	23	33 3	65	33 4	43	45	85	33 0	45	33 1	55	33 3	65	33 5
R/S	8 OTS	II	RCL 0		x^2	RCL 3	1	RCL 4	^		II	RCL 0		RCL 1	×	RCL 3		RCL 5
arrêt du programme, affichage de m	mémorisation du coefficient m		rappel nombre d'articles N			rappel somme de x		rappel somme de x^2			(somme(x*y) - somme(x)*somme(y)/N)	rappel nombre d'articles N		rappel somme de y		rappel somme de x		rappel somme de x*y

calcul de 'b'

29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19
81	32 9	85	33 0	45	85	33 3	55	33 8	65	33 1
R/S	STO 9	II	RCL 0		II	RCL 3	×	RCL 8	1	RCL 1
arrêt du programme, affichage b	mémorisation du coefficient b		rappel nombre d'articles N			rappel somme de x		rappel coefficient m		rappel somme de y

Page 75 **ET-57** Page 76

calcul de y à partir de x

	ω	36	ω	ώ	ω	ω	ω	3
-61	44	33 9	75	33 8	55	14	43	86 1
INV SBR	<u> </u>	RCL 9	+	RCL 8	×	CE CE	^	Lbl 1
		rappel coefficient b		rappel coefficient m				

calcul
de x
a)
partir
de

											<u> </u>
49	48	47	46	45	44	43	42	41	40	39	le x à pa
-61	44	33 8	45	44	33 9	65	14	43	43	86 2	ul de x à partir de y
INV SBR	J	RCL 8		J	RCL 9	•	CE	^	_	Lbl 2	
		rappel coefficient m			rappel coefficient b						ı