关于计算的报告

CORDIC 算法原理介绍

刘行远(1900012482)

摘要:介绍了用于计算三角函数的 CORDIC 算法的原理,主要阐述了其与加法公式有关的数学原理。说明了 CORDIC 算法相对于其他算法的优势,以及其产生的背景因素。指出 CORDIC 算法在数学上起源于坐标系的旋转变换,而本质上是三角函数加法公式的引申。阐明了如何利用 CORDIC 算法计算其他函数,并指出过程的共性。说明了传统 CORDIC 算法的局限性。

关键词: CORDIC 算法、三角函数、加法公式

1 引言

CORDIC 算法(Coordinate Rotation
Digital Computer),意为坐标旋转数字算
法,是一种 J.D.Volder1 于 1959 年首次提出
的,用于对三角函数进行计算的方法。
CORDIC 算法的核心是基于平面坐标系的旋转变换公式,其与三角函数的加法公式密切相关。同时,CORDIC 算法在具体的运算过程中做出了一定的优化,以与计算机各类运算的效率相匹配。与查表法以及其他利用三角函数性质的算法相比,CORDIC 算法原理简单,且无需储存大量的数据以进行运算,同时效率较高,因此有广泛的应用。

三角函数的运算,在历史上对天文学有着重要的影响。托勒密的《天文学大成》中,就有一张关于弦角关系的弦表,被认为是最早的弦表。到了15世纪后,航海业的发展推进了对三角学研究的需求,

更加细致的三角函数表被制作出来以供应用。直至上世纪下半叶,我国科研工作者 仍常通过各类纸质三角函数表进行三角函数的运算。

上世纪中叶的电子计算机这一发明,使得复杂计算的工作能够交给机器运行。三角函数的计算有多种方法,如二分法、级数展开法。但由于传统算法涉及开平方、乘除等对于计算机来说效率较低的运算,并不完全适合计算机应用。而查表法虽然较为快捷,但需要存储大量的数据,且不能实现较高的精度。而 CORDIC 算法的提出,大大提高了三角函数的计算速度。同时,CORDIC 算法能够推广至其他函数,如双曲三角函数、指数函数等。这使得这种算法成为了这一系列函数较常用的算法。

2 CORDIC 算法原理

CORDIC 算法来源于平面直角坐标系中的坐标旋转变换式:

$$\begin{cases} x' = x\cos\theta - y\sin\theta \\ y' = x\sin\theta + y\cos\theta \end{cases}$$

上式将点(x,y)绕原点 O 旋转 θ 角(逆时针为正,顺时针为负),变换到点(x',y'),变换过程中点到原点 O 的距离不变。

以上变换式常作为 CORDIC 算法的基本原理进行推导,但未说明 CORDIC 算法作为三角函数的算法的本质。CORDIC 算法的核心在于三角函数的加法公式:

$$tan(\varphi + \theta) = \frac{tan\varphi + tan\theta}{1 - tan\varphi tan\theta}$$

假设有一个数列 $t_i = tan\theta_i$,则当 $\theta_i \rightarrow$

heta时有 $t_i o tan heta$,因此,只需构造出 $heta_i$ 使得 $\lim_{n o\infty} heta_i = heta$ 即可。假设 $heta_n = \sum_{i=0}^n arphi_i$,

则

$$t_{i+1} = \frac{t_i + tan\varphi_i}{1 - t_i tan\varphi_i}$$

由此得到了收敛于待求函数值的数列的递推公式。此时,若数列 ϕ_i 的构造方法是固定的,那么只需计算各个 $tan\phi_i$ 的值

以及每部递推的四则运算,问题得到初步 化简。但对于运算中的乘除法的化简,则 依赖于φ_i的选取。

CORDIC 算法另一关键在于,选取 $\{arctan(2^{-i})|i=0,1,...\}$ 中的元素作为 ϕ_i 的值或者相反值。此时,递推式的形式 可化为

$$t_{i+1} = \frac{t_i \pm 2^{-k}}{1 \mp t_i 2^{-k}}$$

其中每一步递推式中 k 与正负号的取值由 θ_i 与 θ 的差值决定。上式中的乘法运算,由于计算机的二进制特性,在实际操作中转化为了对浮点数的移位操作,大大减少了运算量。

对于递推式可进行进一步的简化。构造浮点数序列 x_i , y_i ,使得 $t_i = \frac{y_i}{x_i}$,则有

$$\frac{y_{i+1}}{x_{i+1}} = \frac{y_i \pm x_i 2^{-k}}{x_i \mp y_i 2^{-k}}$$

很自然地, 可令

$$\begin{cases} x_{i+1} = x_i \mp y_i 2^{-k} \\ y_{i+1} = y_i \pm x_i 2^{-k} \end{cases}$$

此时,递推式中仅涉及到加减法与移位运算,使得计算速度有了相当程度的提高。在 θ_i 与 θ 的差值达到给定精度要求时,

可停止递推操作,通过 $tan\theta = \frac{y}{x}$ 计算出正 sinh x, cosh x, tanh x。双曲三角函数的 切值。同时, 利用正切值与正余弦的转 换, 可得出所有的三角函数值。

在完成了主要的计算原理后, 重点在 于如何构造满足条件的 φ_i 。在经典 CORDIC 算法中,由等式arctan2x < 广至双曲三角函数上。令 2arctanx, 可令 $\varphi_i = \pm arctan(2^{-i})$, 此 $\varphi_i = \pm artanh(2^{-i})(i = 1,2...)$ 时 $|\varphi_{i+1}| < |\varphi_i| < 2|\varphi_{i+1}|$,可以证明,可 通过类似二进制的方式将 θ 表示为 $\sum_{i=0}^{\infty} \varphi_i$ 。但此过程中,需要对每一步的正 负号加以判别。已有许多方法对经典 CORDIC 算法进行改良,如平行 CORDIC 算法等,此处不作赘述。

3 对加法公式的利用

CORDIC 算法的重点。在干对三角函数 的加法公式的分析。正切函数的加法公式 的结构包括两个自变量、自变量的正切函 数、对函数值的初等运算,即

$$tan(\varphi + \theta) = \frac{tan\varphi + tan\theta}{1 - tan\varphi tan\theta}$$

在初等函数中,有一类函数的性质与 三角函数极其相似,即双曲三角函数:

加法公式的形式与三角函数极为相似,

如:

$$tanh(\varphi + \theta) = \frac{tanh\varphi + tanh\theta}{1 + tanh\theta tanh\theta}$$

因此,可以推想, CORDIC 算法也可推

$$\varphi_i = \pm \operatorname{artanh}\left(2^{-i}\right)(i=1,2...)$$

同样,也可构造递推列:

$$\begin{cases} x_{i+1} = x_i \pm y_i 2^{-k} \\ y_{i+1} = y_i \pm x_i 2^{-k} \end{cases}$$

值得注意的是, 双曲正切函数不仅可 以用于推导相应的双曲三角函数, 且有公 :.左

$$tanhx = \frac{e^x - 1}{e^x + 1}$$

$$e^x = \frac{1 + tanhx}{1 - tanhx} = \frac{2}{1 - tanhx} - 1$$

由此,可从双曲三角函数得到指数函 数的值。因此,通过 CORDIC 算法,可以 几乎得到所有基本初等函数的值。与知名 度更高的泰勒级数法相比, CORDIC 算法更 具有实际可操作性与高效率。

4 结语

本文对于 CORDIC 算法的基本原理进行了介绍,通过三角函数的加法公式导出了计算过程中的递推式,并且对于 CORDIC 算法如何利用电子计算机的运算特性对计算过程进行化简,作出了简单的解释。同时,又对于 CORDIC 算法的可行性进行了阐明,表明如何通过预先给定的量构造出自变量,完善了递推过程的细节。在讲完CORDIC 算法的原理后,又对其中作为核心原理的加法公式进行了解释,并说明了通过 CORDIC 算法求得其他超越函数的过程。

限于篇幅,本文未能具体说明 CORDIC 算法的各种特性,如收敛性、稳定性、复杂度等。本文仅阐述了 CORDIC 算法的数学原理与部分实现原理,对于算法的具体实现并没有涉及。对于非传统 CORDIC 算法,由于水平所限,没有给出完整的介绍。由于传统 CORDIC 算法每次迭代都需计算下次旋转的方向,算法的效率受到了

一定的影响。许多文献已给出了各类优化 改进的方法^{[1][3]},此处不作赘述。

参考文献:

[1]蔡权利,高博,龚敏.基于 FPGA 的 CORDIC 算法实现[J].电子器件,2018,41(05):1242-1246+1256.

[2]姚芳,刘晓婷.历史上最早构造的三角函数表——弦表[J].数学通报,2008,47(11):23-26. [3]李雪,徐洋洋,邱雅倩,姚亚峰.一种改进 CORDIC 算法的反正切计算[J].电视技术,2019,43(02):14-18.