

۳.۱ استاندارد IEEE برای حساب ممیز شناور

اولین کامپیوتر بنام Z3 در سال ۱۹۴۱ توسط کُنراد تسوزه^۱ در برلین ساخته شد. Z3 یک کامپیوتر الکترومکانیکی با دستگاه اعدادش دودویی بود که در سال ۱۹۴۳ در جریان بمبارانهای جنگ جهانی دوم نابود شد. گفته می‌شود اولین کامپیوتر کاملاً الکترونیکی، اینیاک^۲ است که در سال ۱۹۴۵ در دانشگاه پنسیلوانیا ساخته شد و دارای دستگاه اعداد دهدهی بود.

اولین استفاده‌هایی که از کامپیوتر در دهه‌ی ۱۹۵۰ می‌شد، محاسبات عددی در کاربردهای علمی بود اما در دهه‌ی ۱۹۶۰ استفاده‌ی اصلی آن‌ها در تجارت بود و نه برای محاسبات عددی. امروزه بیشتر کاربران از کامپیوترها برای پردازش اطلاعاتی چون متن، تصویر و فیلم، فایل‌های صوتی و سایر انواع اطلاعات استفاده می‌کنند بدون آن‌که اطلاع داشته باشند که پردازش چنین اطلاعاتی نیاز به حجم بزرگی از محاسبات عددی دارد.

در ابتدای عصر محاسبات، حساب ممیز شناور در هر کامپیوتر بصورت خاص همان کامپیوتر پیاده‌سازی شده بود. در نتیجه حاصل هر محاسبه بستگی به نوع خاص کامپیوتر در حال استفاده داشت و همچنین امکان انتقال برنامه‌های نوشته‌شده در یک کامپیوتر به کامپیوترهای دیگر بسیار محدود بود یعنی برنامه‌ای که بسیار خوب در یک کامپیوتر اجرا می‌شد، می‌توانست در کامپیوتر دیگری غیر قابل اجرا باشد. در آن دوره هم پیاده‌سازی حساب ممیز شناور در کامپیوترها متفاوت بود یعنی مثلاً تعداد بیت‌های اختصاص داده‌شده به مانتیس و نما در پیاده‌سازی‌های مختلف حساب ممیز شناور تفاوت داشت، علاوه بر اینکه مبنای دستگاه اعداد کامپیوترهای مختلف متفاوت بود. جدول زیر را ببینید.

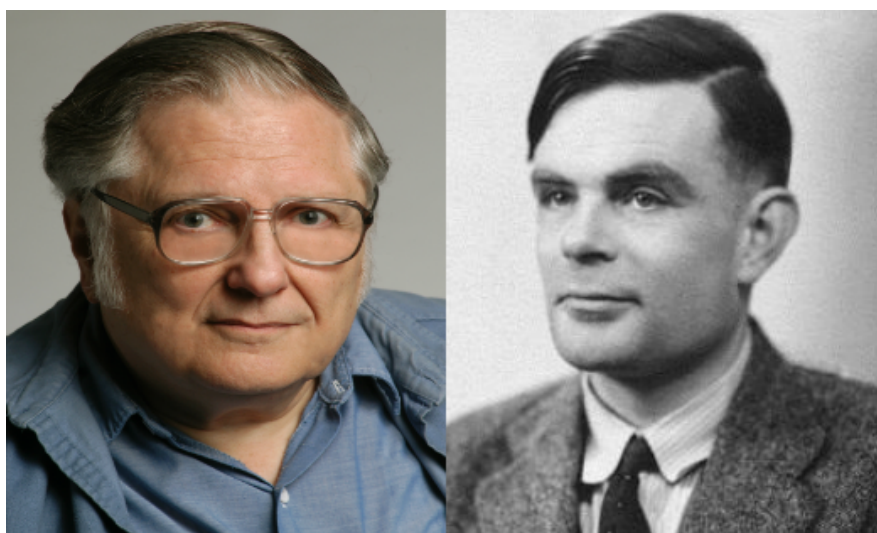
| کامپیوتر | β | p | $U = -L$ |
|-----------------------|---------|-----|----------|
| IBM 7090 | 2 | 27 | 2^7 |
| Borroughs 5000 Series | 8 | 13 | 2^6 |
| IBM 360/370 | 16 | 6 | 2^6 |
| DEC 11/780 VAX | 2 | 24 | 2^7 |
| Hewlett Packard 67 | 10 | 10 | 99 |

در سال ۱۹۸۵ در نتیجه‌ی همکاری دانشمندان علوم کامپیوتر از دانشگاه‌ها و متخصصان سخت‌افزار از صنعت، یک استاندارد برای نمایش اعداد ممیز شناور دودویی و حساب ممیز شناور آن‌ها بوجود آمد. این

^۱Konrad Zuse

^۲ENIAC: Electronic Numerical Integrator and Computer

استاندارد که IEEE p754 نام دارد با حمایت انجمن مهندسين برق و الكترونيك^۱ كه ((آی-تریپل-ای)) خوانده می‌شود، ارائه شد. سرپرستی دانشمندان دانشگاهی علوم کامپیوتر به عهده‌ی ویلیام کاهان^۲ استاد دانشگاه کالیفرنیا در برکلی بود و کارخانجات کامپیوتری هم‌چون Intel، Hp، Motorola و Apple نیز درگیر ایجاد این استاندارد بودند.



شكل ۶.۱: راست: آلن تورینگ، چپ: ویلیام کاهان. تورینگ ریاضیدان بریتانیایی فارغ‌التحصیل دانشگاه‌های کیمبریج و پرینستون و از پیشگامان علوم کامپیوتر و تحلیل خطای محاسبات عددی بود. مدل ریاضی وی از محاسبه بنام ((ماشین تورینگ)) از اساسی‌ترین مفاهیمی است كه امروزه در درس نظریه‌ی اتوماتا در دوره‌ی کارشناسی رشته‌ی علوم کامپیوتر و بعضاً در جبر مجرد تدریس می‌شود. وی تاثیر مستقیمی در شکستن رمز دستگاه‌های ارتباطی نازی‌ها و پایان جنگ جهانی دوم داشت. کاهان بخاطر تلاش‌های خستگی‌ناپذیرش در به نتیجه‌رساندن استاندارد آی-تریپل-ای برای حساب ممیز شناور كه اهمیت بسیاری در زندگی انسان امروزی دارد، جایزه‌ی تورینگ را دریافت كرد. (عكس‌ها از اینترنت)

این استاندارد تاثیر شگرفی بر صنعت کامپیوتر داشته و ویلیام کاهان در سال ۱۹۸۹ بخاطر سرپرستی استاندارد، جایزه‌ی معتبر تورینگ را كه از انجمن ماشین‌آلات محاسباتی^۳ دریافت كرد. در سال ۱۹۸۵، استاندارد دیگری بنام IEEE p854 برای هر دو مبنای ۲ و ۱۰ ابداع شد.

استاندارد آی-تریپل-ای دو نوع پایه‌ای از اعداد ممیزشناور را معین می‌کند: یگانه^۴ و دوگانه^۵. (نوع دیگری بنام چهارگانه^۶ نیز در استاندارد معرفی شده كه در مورد آنها بحث نخواهیم كرد). در استاندارد، تعدادی

^۱ Institute of Electrical and Electronics Engineers

^۲ William Kahan

^۳ Association of Computing Machinery (ACM)

^۴ single

^۵ double

^۶ quad

نماد خاص معرفی شده‌اند. برخی از آن‌ها عبارتند از NaN^۱، -Inf و +Inf. دو نماد -Inf و +Inf مقادیر مشابه با مفاهیم ریاضی $\pm\infty$ بوده و نماد NaN برای مواقعی هم‌چون $\text{Inf} - \text{Inf}$ که حاصل یک عمل ممیزشناور تعریف نشده باشد، پیش‌بینی شده است. کمیت دیگری که بصورت خاص در استاندارد مشخص می‌شود، عدد صفر است. استاندارد آی-تریپل-ای چگونگی انجام اعمال حساب ممیزشناور در سبک‌های مختلف گردکردن را نیز مشخص می‌کند.

ساختار کلی هر دو نوع پایه‌ای یگانه و دوگانه در مبنای دو یکی بوده و تنها در تعداد بیت‌های اختصاص‌یافته به مانتیس و همچنین تعداد بیت‌های اختصاص‌یافته به توان متفاوتند. در قالب یگانه کلاً ۳۲ بیت داریم که اولی به علامت عدد^۲، هشت بیت بعدی به توان و نهایتاً ۲۳ بیت پایانی به مانتیس اختصاص یافته‌اند. پس به کمک ایده بیت پنهان در این قالب، دقت برابر است با $p = 23 + 1$ و در نتیجه اپسیلون ماشین برابر است با

$$\varepsilon_M = 2^{-(p-1)} = 2^{-23} \approx 1.2 \times 10^{-7}.$$

استاندارد مملو از جزئیات دیگری است که به آن‌ها نپرداخته‌ایم از جمله اینکه به منظور ذخیره‌ی توان اعداد نرمال در هر دو قالب یگانه و دوگانه از ایده‌ای به نام توان اریب استفاده می‌شود تا جلوی اختصاص یکی از بیت‌های توان به علامت توان گرفته شود. محدوده‌ی توان دودویی اعداد نرمال در قالب یگانه بین -126 و +127 است. کوچک‌ترین عدد نرمال مثبت در این قالب عبارت است از

$$N_{\min} = (1.00 \dots 0)_2 \times 2^{-126} = 2^{-126} \approx 1.2 \times 10^{-38}$$

و بزرگترین عدد نرمال مثبت در قالب یگانه برابر است با

$$N_{\max} = (1.11 \dots 1)_2 \times 2^{+127} \approx 1.7 \times 10^{+38}.$$

به قالب دوگانه (که پیش‌فرض در بسیاری از نرم افزارهای محاسبات علمی همچون متلب است) دو برابر کل قالب یگانه یعنی ۶۴ بیت اختصاص داده‌شده که اولی برای ذخیره‌سازی علامت عدد، ۱۱ بیت بعدی برای توان و نهایتاً ۵۲ بیت پایانی ویژه‌ی مانتیس هستند. با توجه به ایده‌ی بیت پنهان داریم $p = 52 + 1$

^۱ Not a Number
^۲ sign bit

و در نتیجه

$$\varepsilon_M = 2^{-(p-1)} = 2^{-52} \approx 2.2 \times 10^{-16}.$$

محدوده‌ی توان دودویی اعداد نرمال در قالب دوگانه بین -1022 و $+1023$ بوده و کوچک‌ترین و بزرگ‌ترین اعداد نرمال مثبت عبارتند از:

$$N_{\min} = (1.00 \dots 0)_2 \times 2^{-1022} = 2^{-1022} \approx 2.2 \times 10^{-308},$$

$$N_{\max} = (1.11 \dots 1)_2 \times 2^{+1023} \approx 1.8 \times 10^{+308}.$$

دستورهای eps، realmin و realmax در نرم افزار متلب به ترتیب با ε_M ، N_{\min} و N_{\max} در نمادهای بالا (به طور پیش فرض در قالب دوگانه) متناظر هستند^۱.

همانگونه که دیدیم هر چه از صفر دورتر می‌شویم فاصله‌ی بین اعداد ممیز شناور نیز بیشتر می‌شود. در مورد استاندارد آی-تریپل-ای می‌توان این موضوع را در متلب به کمک دستور eps(x) که همان ulp(x) است و فاصله‌ی بین عدد x و نزدیک‌ترین عدد مجاور x در دستگاه اعداد ممیز شناور را مشخص می‌کند مشاهده کرد:

```
>> eps
ans =
    2.2205e-16
>> eps(1)
ans =
    2.2205e-16
>> eps(10)
ans =
    1.7764e-15
>> eps(100000)
```

^۱ دقت کنید که realmin در قالب دوگانه کوچک‌ترین عدد ((نرمال)) مثبت است و نه کوچک‌ترین عدد مثبت. مقدار کوچک‌ترین عدد مثبت در قالب دوگانه تقریباً برابر است با 10^{-324} . این عدد، زیرنرمال می‌باشد.

```
ans =  
1.4552e-11  
>> eps(realmin)  
ans =  
4.9407e-324  
>> eps(realmax)  
ans =  
1.9959e+292
```

این تفاوت‌ها بسیار چشم‌گیر است. با این حال فاصله‌ی نسبی اعداد ممیزشناور در سرتاسر خط اعداد ماشین تقریباً یکنواخت است:

```
>> eps(realmin)/realmin  
ans =  
2.2205e-16  
>> x = 10000; eps(x)/x  
ans =  
1.8190e-16  
>> eps(realmax)/realmax  
ans =  
1.1103e-16
```

می‌توان دید که فاصله‌ی نسبی بین اعداد ماشین تقریباً برابر است با اپسیلون ماشین.

۱.۳.۱ حساب ممیز شناور

مجموعه‌ی اعداد حقیقی تحت هر چهار عمل اصلی بسته است اما یکی از مهم‌ترین مشکلات حساب ممیز شناور بسته نبودن مجموعه‌ی اعداد ماشین تحت عملیات حسابی است. یعنی اگر $x, y \in F_{\beta,p}^{L,U}$ و $\{+, -, \times, /\}$ آنگاه ممکن است $x * y \notin F_{\beta,p}^{L,U}$. بعنوان مثال تقسیم یک بر سه را در نظر بگیرید که حاصل آن، در مبنای دو یا ده، دارای بینهایت رقم بوده و در نتیجه نمایش آن در دستگاه‌هایی با دقت متناهی هم‌چون $F_{2,p}^{L,U}$ یا $F_{10,p}^{L,U}$ قطعاً منجر به مقداری خطا خواهد بود^۱.

پس راهی که برای انجام محاسبات روی مجموعه‌ی اعداد ماشین به ذهن می‌رسد، این است که جواب عمل ممیز شناور را که به طور کلی عددی در \mathbb{R} است، گرد کرده و با عددی متعلق به $F_{\beta,p}^{L,U}$ تقریب بزنیم. فرض کنید $* \in \{+, -, \times, /\}$ یکی از چهار عمل اصلی ریاضی بوده و $\otimes \in \{\oplus, \ominus, \otimes, \oslash\}$ عمل متناظر با $*$ در $F_{\beta,p}^{L,U}$ باشد. خوشبختانه استاندارد آی-تریپل-ای برای حساب ممیز شناور تضمین زیر را که به خاصیت بیشترین کیفیت معروف است برای چهار عمل اصلی ارائه می‌کند:

$$x, y \in F_{\beta,p}^{L,U}, * \in \{+, -, \times, /\} \implies x \otimes y = fl(x * y).$$

به بیان دیگر حاصل عمل ممیز شناور با دقت متناهی $x \otimes y$ با سناریویی که ابتدا $x * y$ به صورت ریاضی با دقت بینهایت محاسبه شده و پاسخ کاملاً درست ریاضی آن که عددی در \mathbb{R} است تنها یک‌بار به عدد ممیز شناور همسایه گرد شود مطابقت خواهد داشت.

پس تنها خطایی که در هر تک مرحله از اجرای یکی از چهار عمل اصلی در حساب ممیز شناور با دقت متناهی وجود خواهد داشت همان خطای پایانی گرد کردن در $F_{\beta,p}^{L,U}$ می‌باشد. نتیجه‌ی مهم این که لزومی ندارد جزییات الگوریتم‌های پیاده‌سازی عملیات ممیز شناور پایه‌ای در مبنای دو را (که بیشتر مبحثی علوم کامپیوتری است تا ریاضی) بدانیم تا بتوانیم در مورد میزان درستی جوابی که از آنها می‌گیریم مطلع شویم! قضیه‌ی زیر نتیجه‌ی مستقیم قضیه‌ی ۱.۲.۱ و خاصیت بیشترین کیفیت حساب ممیز شناور است.

قضیه ۱.۳.۱. فرض کنید x و y دو عدد ممیز شناور نرمال باشند. در این صورت میزان خطای نسبی چهار عمل اصلی ممیز شناور به یکی از دو صورت زیر کران‌دار می‌شود:

^۱ چنانچه دستگاه اعدادی با مبنای سه داشتیم، جواب را می‌شد بدون خطا نمایش داد! چراکه $\frac{1}{3} = (0.1)_3 \times 3^0$.

- اگر از یکی از دو سبک گردکردن به پایین یا بالا استفاده شود آنگاه

$$\frac{|x * y - x \circledast y|}{|x * y|} < \varepsilon_M.$$

- اگر از سبک گردکردن به نزدیک‌ترین استفاده شود آنگاه

$$\frac{|x * y - x \circledast y|}{|x * y|} \leq \frac{\varepsilon_M}{2}.$$

□

تاکنون دو قضیه‌ی مهم را آموخته‌ایم که به ترتیب حداکثر میزان خطای گردکردن در نمایش یک عدد حقیقی و میزان خطای گردکردن در هر دفعه اجرای یکی از چهار عمل اصلی در محدوده‌ی نرمال را مشخص می‌کرد. در مورد اول دیدیم که

$$\frac{|fl(x) - x|}{|x|} \leq u \quad (۶.۱)$$

که در سبک گردکردن به نزدیک‌ترین $u = \varepsilon_M/2$ و در سبک‌های گردکردن به پایین و بالا $u = \varepsilon_M$ می‌باشد. اکنون قرار دهید

$$\delta := \frac{fl(x) - x}{x}. \quad (۷.۱)$$

پس δ می‌تواند کمیتی مثبت، منفی یا صفر باشد و طبق (۶.۱) داریم: $|\delta| \leq u$. از رابطه‌ی (۷.۱) داریم:

$$fl(x) = x\delta + x = x(1 + \delta).$$

پس رابطه‌ی (۶.۱) را می‌توان به صورت معادل زیر نیز بیان کرد:

$$fl(x) = x(1 + \delta), \quad |\delta| \leq u.$$

از سوی دیگر فرض کنید x و y دو عدد ماشین عضو دستگاه ممیزشناور $F_{\beta,p}^{L,U}$ باشند، $*$ $\in \{+, -, \times, /\}$ یکی از چهار عمل اصلی ریاضی بوده و $\circledast \in \{\oplus, \ominus, \otimes, \oslash\}$ عمل متناظر با $*$ در $F_{\beta,p}^{L,U}$ باشند. با توجه

به این که طبق خاصیت بیشترین کیفیت (که بعنوان نمونه در استاندارد آی-تریپل-ای تضمین شده) داریم

$$x \circledast y = fl(x * y)$$

و طبق قضیه‌ی قبل هم دیدیم که

$$\frac{|x * y - x \circledast y|}{|x * y|} \leq u.$$

پس برای هر دو عدد ماشین x و y به طرز مشابه با قبل داریم:

$$x \circledast y = (x * y)(1 + \delta), \quad |\delta| \leq u.$$

به بیان سردستی، فرمول‌های بالا چیزی نیستند جز بازنویسی رابطه‌ی

$$\text{مقدار درست} - \text{مقدار تقریبی} = \frac{\text{خطای مطلق}}{\text{مقدار درست}} = \text{خطای نسبی}$$

به صورت

$$(\text{خطای نسبی} + 1) \times (\text{مقدار درست}) = \text{مقدار تقریبی}.$$