**BÁO CÁO CODE DEMO CHAPTER 23**

Chương trình C++ này trình bày cách kiểm soát chế độ làm tròn cho các hoạt động dấu phẩy động trong trình biên dịch Microsoft Visual C++.

Chương trình bắt đầu bằng cách bao gồm các file header iostream và float.h. Tệp tiêu đề float.h xác định các hằng số và hàm khác nhau liên quan đến các hoạt động của dấu phẩy động.

Chỉ thị #pragma fenv\_access(on) yêu cầu trình biên dịch cho phép truy cập vào môi trường dấu phẩy động. Điều này là cần thiết để sử dụng chức năng \_controlfp\_s, được sử dụng để đặt chế độ làm tròn cho các hoạt động dấu phẩy động.

Sau đó, chương trình vào hàm chính, hàm này nhận hai đối số: argc (số lượng đối số dòng lệnh) và argv (một mảng các con trỏ tới đối số dòng lệnh).

Chương trình khai báo hai biến a và b và khởi tạo chúng lần lượt là 1.75f và 1e-6f. Hậu tố f chỉ ra rằng các giá trị này là các ký tự động.

Sau đó, chương trình đặt các cờ ios::fixed và ios::floatfield cho luồng cout và đặt độ chính xác thành 10 chữ số thập phân. Điều này chỉ định rằng các giá trị dấu phẩy động sẽ được in với một số vị trí thập phân cố định.

Sau đó, chương trình gọi hàm \_controlfp\_s để đặt chế độ làm tròn cho các phép tính dấu phẩy động thành "hướng xuống". Điều này có nghĩa là khi một giá trị dấu phẩy động được làm tròn, nó sẽ được làm tròn xuống giá trị có thể biểu thị gần nhất.

Sau đó, chương trình in kết quả cộng và trừ a và b, sử dụng các toán tử + và -.Sau đó, chương trình đặt chế độ làm tròn thành "hướng lên" và in lại kết quả cộng và trừ a và b.

Cuối cùng, chương trình đặt chế độ làm tròn thành "gần nhất" và in lại kết quả cộng và trừ a và b.

Sau đó, chương trình trả về 0 để cho biết rằng nó đã hoàn tất thành công.