

# MATHEZ VOTRE AMSTRAD

## LES FONCTIONS ARCSINUS ET ARCCOSINUS

**Vous avez pu remarquer que quel que soit l'ordinateur ou sa marque, il n'existe pas de fonctions mathématiques telles que Arcsinus et Arccosinus. Il est évident que ces fonctions n'ont pas beaucoup d'utilité et ne sont pas employées dans des classes inférieures à la terminale. Or justement à partir de ce niveau, ces fonctions peuvent devenir importantes (physique, maths, électronique, etc.). Voici donc deux de ces fonctions que nous avons redéfinies en RSX. Attention ce programme tel qu'il est donné, ne fonctionne que sur 464. Adaptez-le vous-même en fournissant les adresses équivalentes données à la fin selon les modèles.**

Le procédé n'est pas sorcier puisque nous pouvons obtenir ces deux fonctions grâce à l'arctangente. Il suffit pour cela de quelques transformations mathématiques résultant des calculs suivants.

$$\text{Tg} (\text{Arccos}(x)) = \frac{\sqrt{1-x^2}}{x}$$

en composant par Arctangente on obtient

$$\text{Arccos}(x) = \frac{\text{atn} \left( \frac{\sqrt{1-x^2}}{x} \right)}{x}$$

(Attention au signe de  $\times$ ). Pour obtenir Arcsinus (x) on a

$$\text{Tg} (\text{Arcsin}(x)) = \frac{x}{\sqrt{1-x^2}}$$

en composant par Arctangente on obtient

$$\text{Arcsin}(x) = \text{Atn} \left( \frac{x}{\sqrt{1-x^2}} \right)$$

Commentaires : les deux organigrammes suivants ont été directement adaptés en langage machine. Pour les deux fonctions,  $\times$  doit être compris entre  $-1$  inclus et  $1$  inclus. On a choisi d'indiquer 255 en cas d'erreur. Les calculs sont réalisés en degrés.

Organigrammes : pour l'arccosinus : comme

on ne peut pas diviser par 0 et que Arccosinus (0) = 90 on l'affiche directement. Si  $\times$  est différent de 0, on applique directement la formule (1). Puis on teste le signe de  $\times$ . Si  $\times$  est positif, on affiche directement le résultat. Si par contre il est négatif on ajoute 180 ou on fait résultat = 180 - ABS (a). Pour l'arcsinus on ne peut pas non plus diviser par 0 (obtenu pour les deux  $\times = -1$  et  $\times = 1$ ) on a choisi, d'indiquer directement le résultat ; pour Arcsin (1) = 90 deg et Arcsin (-1) = -90 deg. Pour le reste on applique la formule (2).

Les deux organigrammes permettent d'entrevoir que l'on peut utiliser les mêmes parties de programmes pour les deux. Le sous-programme à l'étiquette ZOU n'est que pour l'arcsinus. Avant de continuer précisons la méthode d'appel de ces routines. Du basic, après avoir assemblé le programme, on fera memory & 8fff : load "nomprog" : call & 9000. Puis pour un calcul on tapera par exemple : b=0.2 : | arcs, àb : print b. Vous obtiendrez alors la valeur de Arccos (0.2). Cela peut paraître bizarre de prendre b puis de le réafficher. En fait b se voit attribuer par la machine une adresse arbitraire que l'on fournit (sans toutefois la connaître) par la fameuse à. Une fois le calcul fini,

on fournit au programme l'adresse de b (que l'on a sauvegardé) à la routine chargée de l'affichage : Print. Pour plus de clarté, expliquons le programme en assembleur.

(1) : Le registre IX possède l'adresse du contenu de la variable b. Avec le à on fournit une adresse. Donc le contenu de l'adresse IX+0, IX+1 sera l'adresse de la variable b. On charge alors dans HL cette adresse que l'on sauve aussi dans la pile.

(2) : attention aux manipulations de la pile. Il est fort déconseillé de l'utiliser dans un sous-programme parce que justement la machine s'en sert pour mémoriser l'adresse de départ du sous-programme. Donc, lors d'un POP vous risquez d'avoir des surprises, c'est-à-dire une tout autre donnée. C'est la raison pour laquelle on a répété les lignes #901E à #9024 aux adresses #9060 à #9066.

(3) : on charge dans DE la première adresse d'une zone de 5 octets (mem1) qui servira de mémoire de calcul. Puis on met le contenu de b dans mem1. Comme l'on veut conserver le nombre de départ pour le tester, on le sauve également dans mem0. Une fois ce travail fait, on teste le signe de mem1 (#9099) et on revient.

(4) : on sauve le résultat contenu dans A (PUSH AF). Il a été obtenu comme suit : si le contenu de mem1 est négatif, on a l'accumulateur A égal à 255 ; si le contenu de mem1 est nul on a A=0 ; si le contenu de mem1 est positif A=1. On restitue ensuite le contenu de la pile dans A (POP AF).

(5) : si mem1=0 on va à AFF. AFF qui a la particularité de transcrire 90 (#5a) en flottant et de le mettre dans mem1.

(5 bis) : (call #bd40) convertit un nombre entier (dans HL) en un nombre au format réel 5 octets dont le premier est pointé par le registre DE.

(6) : une fois que 90 est traduit en flottant on va à RESU (c'est la raison pour laquelle on restitue dans l'accumulateur A la réponse au test de la ligne #9099).

(7) : on met dans DE l'adresse de la variable b (que l'on ne connaît toujours pas) qui est dans la pile. On charge dans HL la première adresse de mem1 et on transfère le contenu de mem1 à l'adresse contenu dans DE qui sert de référence à la fonction basic Print. En effet Print va chercher la première adresse d'une zone de 5 octets (pour des nombres réels) dans le registre DE.

(8) : toujours par rapport au test effectué auparavant : si le contenu de mem1 est négatif on forme sa valeur absolue. Puis on met #ff dans la variable système à l'adresse #b8ff qui indique que le calcul est en degré. Ensuite on charge l dans l'accumulateur que l'on traduit en réel pour le mettre dans mem3. Ensuite on compare (#BD64) le contenu de mem1 (x) avec 1 en mem3. L'accumulateur A contient le résultat.

(9) : si la valeur absolue de x est supérieure à 1 le calcul est impossible ; on affiche 255 (sous prog RETO).

(10) : on transcrit deux en flottant puis on élève x au carré (#BD7C) ; on met un signe moins devant x au carré (#BD6D) et on l'ajoute à mem3 -1 en flottant - (#BD58). On fait la racine carré du tout (#BD79).

(11) : on divise le tout par x (#BD64) puis on en prend l'arctangente (#BD91).

(12) : on prend la valeur de départ x ; on teste son signe (#BD70). S'il est négatif (A = #ff), on prend 180 que l'on convertit en flottant et que l'on ajoute au résultat obtenu en (11). ATTENTION : Vous voyez qu'une fois traduit en flottant, on inverse le signe de 180 (#BD6D en ligne #9052). En effet l'opération s'effectue en binaire signé. Il faut donc inverser le signe obtenu après conversion de tout nombre positif dépassant

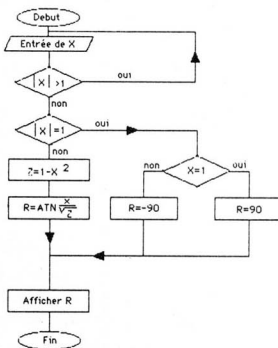
127. A partir de 128 on a le bit 7 de l'octet à 1 qui signale à l'ordinateur (en opérations signées) que le nombre est négatif. Donc prudence avec la routine #BD40. Une fois l'addition faite on saute à RESU qui affiche le résultat.

(13) : si x <= est positif, on affiche directement le résultat obtenu en (11).

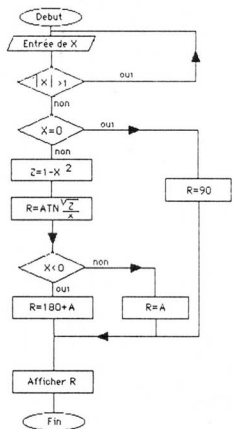
(14) : pour ce qui est de l'arcsinus, on se sert à peu près des mêmes sous-programmes

selon les besoins de l'organigramme. Le sous-programme ZOU teste la valeur absolue de x puis si x est égal à 1 ou -1 on affichera 90 ou -90 degrés.

Guillaume PONTICELLI



ORGANIGRAMME ARCSINUS



ORGANIGRAMME ARCCOSINUS

.COPYRIGHT 1985 MICRO-APPLICATION.  
.DAMS.

```

ORG #9000
LD h1,tampon
LD bc,comext
CALL #bcd1
RET
comext DEFW table
JP acos
JP asin
table DEFM ARCO
DEFB "S"+#80
DEFM ARCSI
DEFB "N"+#80
DEFB #00
acos LD h,(ix+1) ; (1)
LD l,(ix+0)
PUSH h1 ; (2)
CALL bu
PUSH af ; (4)
CALL z,aff ; (5)
POP af ; (4)
JP z,resu ; (6)
CALL cont ; (8)
JP z,reto ; (9)
CALL didi ; (10)
CALL #bd64 ; (11)

```

```

CALL #bd91
LD h1,mem0 ; (12)
CALL #bd70
CP #ff
JP nz,resu ; (13)
LD a,#b4 ; (12)
CALL cef
LD h1,mem2
CALL #bd6d
LD h1,mem1
LD de,mem2
CALL #bd58
JR resu
LD h,(ix+1) ; (14)
LD l,(ix+0)
PUSH h1
CALL bu
CALL cont
JP z,reto
CP 0
JP z,zou
CALL didi
EX de,h1
CALL #bd64
CALL #bd91
LD de,mem1
CALL trans
JR resu

```

# TRUCS ET BIDOUILLES

```
bu      LD de,mem1      ; (3)
        CALL trans
        LD hl,mem1
        LD de,mem0
        CALL trans
        LD hl,mem1
        CALL #bd70
        RET
```

```
CALL cef
LD hl,mem2
CALL #bd6d
LD de,mem1
CALL trans
JR resu
```

Text:26869 End:27891 1022 Bytes  
Hmem:36153

```
cont    CP #ff          ; (8)
        CALL z,abs
        LD hl,#b8f7
        LD (hl),#ff
        LD a,1
        CALL cef
        LD de,mem3
        LD hl,mem2
        CALL trans
        LD hl,mem1
        LD de,mem3
        CALL #bd6a
        CP 1
        RET
```

```
didi    LD a,2          ; (10)
        CALL cef
        LD hl,mem1
        LD de,mem2
        CALL #bd7c
        CALL #bd6d
        LD de,mem3
        CALL #bd58
        CALL #bd79
        LD de,mem0
        RET
```

```
resu    POP de         ; (7)
        LD hl,mem1
        CALL trans
        RET
```

```
abs     LD hl,mem1     ; (8)
        CALL #bd6d
        RET
```

```
aff     LD a,#5a       ; (5 bis)
        CALL cef
        LD hl,mem2
        LD de,mem1
        CALL trans
        RET
```

```
trans   LD bc,5
        LDIR
        RET
```

```
cef     LD l,a         ; (5 bis)
        LD h,0
        LD de,mem2
        CALL #bd40
        RET
```

```
zou     CALL aff
        LD hl,mem0
        LD de,mem3
        CALL #bd6a
        JR z,resu
        LD hl,mem1
        CALL #bd6d
        JR resu

mem0    DEFS 5
mem1    DEFS 5
mem2    DEFS 5
mem3    DEFS 5
tampon  DEFS 4
reto    LD a,#ff      ; (9)
```

## TABLEAU D'EQUIVALENCE ASSEMBLEUR

464	664	6128
#BD64	#BD64	#BD88
#BD91	#BD82	#BD85
#BD70	#BD91	#BD94
#BD58	#BD79	#BD7C
#BD6A	#BD88	#BD8E
#BD7C	#BD9D	#BD40
#BD6D	#BD8E	#BD91
#BD79	#BD9A	#BD9D
#BD40	#BD61	#BD64

Au renvoi (\*), remplacer par :  
Pour 664 : LD a,#ff  
          Call #BD94  
Pour 6128: LD a,#ff  
          Call #BD97

## Corrections du listing 464 pour 664

Lignes	464	664
150	91	(1er) B2
160	70	91
180	6D	8E
200	58	79
250	91	B2
300	70	94
320	--	3E FF CD 94 BD
360	6A	88
390	7C	9D
400	58	79
410	79	9A
440	6D	8E
490	40	61
510	6A	88
520	6D	8E
590	6D	8E

## CHARGEUR CPC 464

```
1 REM version 464 [917]
2 REM----- [998]
10 MEMORY &8FFF [207]
20 FOR t=&9000 TO &914D [850]
30 READ s#:=VAL("&"+s#);POKE t,s; [1935]
NEXT t
40 CALL &9000:END [420]
50 DATA 21,37,91,01,0a,90 [853]
60 DATA cd,d1,bc,c9,12,90 [1093]
70 DATA c3,1e,90,c3,60,90 [1142]
80 DATA 41,52,43,4f,d3,41 [877]
90 DATA 52,43,53,49,ce,00 [1321]
```