

# Fonctions élémentaires par matériel



Alain GUYOT

Concurrent Integrated Systems  
TIMA



(33) 04 76 57 46 16



Alain. Guyot @imag .fr

<http://tima-cmp.imag.fr/~guyot>

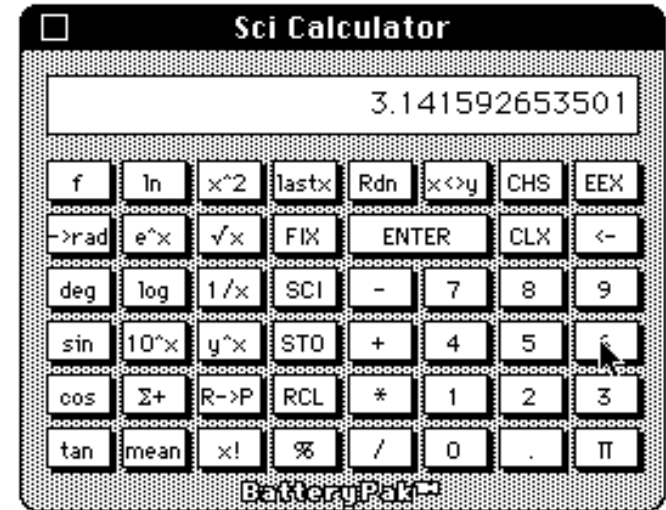
Techniques de l'Informatique et de la Microélectronique  
pour l'Architecture. Unité associée au C.N.R.S. n° B0706

But  
Réaliser des fonctions  
( log, exp, sin, cos, arctg..

Optimiser la surface et la  
vitesse par rapport au calcul  
par développement limité

Moyens:

- Conversion de notation additive à multiplicative
- Conversion de notation multiplicative à additive
- Changement de base de numération

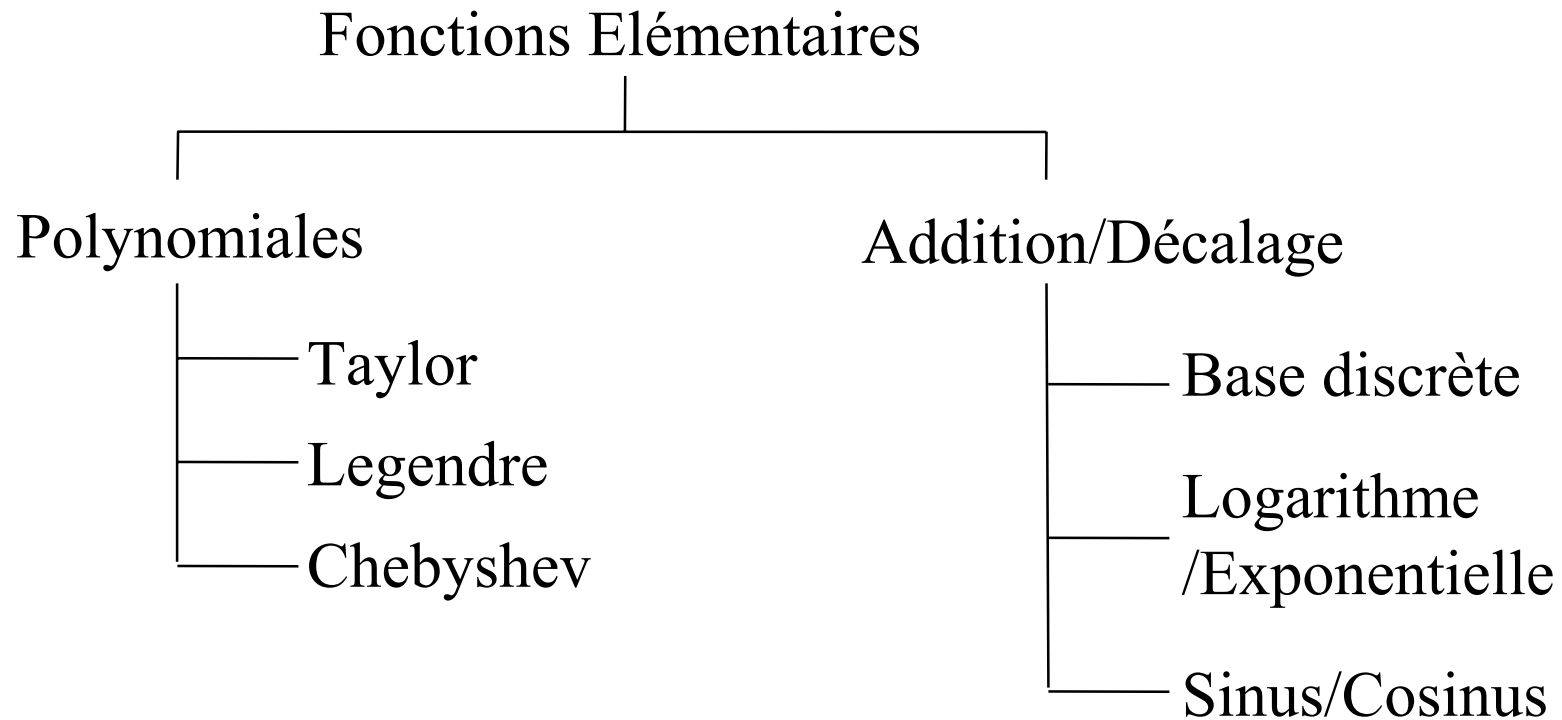


fonction élémentaire

algorithme

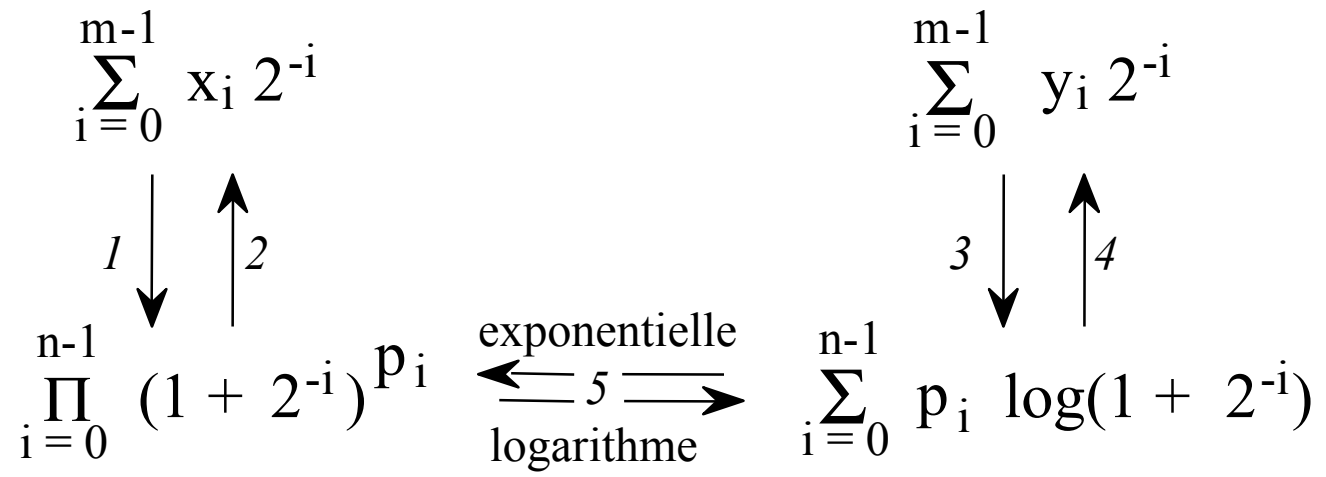
implémentation

# Généralités / Plan



# Calcul du logarithme et de l'exponentielle

$$X = \prod_{i=0}^{n-1} (1 + 2^{-i})^{p_i} \iff \log(X) = \sum_{i=0}^{n-1} p_i \log(1 + 2^{-i})$$

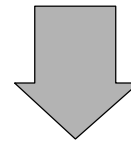


- 1 - passage de notation additive à multiplicative
  - 2 - passage de notation multiplicative à additive
  - 3 - passage de la base  $2^{-i}$  à la base  $\log(1 + 2^{-i})$
  - 4 - passage de la base  $\log(1 + 2^{-i})$  à la base  $2^{-i}$
  - 5- change la valeur mais pas la représentation
- (pseudo division)  
(pseudo multiplication)  
(pseudo division)  
(pseudo multiplication)

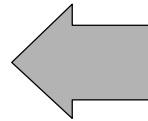
# Conversion de notation additive à multiplicative

$$X = 1 + \sum_{i=1}^n x_i 2^{-i}$$

1    $x_1$   $x_2$   $x_3$  .....  $x_n$



```
R := 1 ;  
pour i := 1 jusqu'à n faire  
  si R + R * 2-i ≤ X alors  
    début R := R + R * 2-i ; pi := 1 fin  
  sinon pi := 0 ;
```



$$X = \prod_{i=1}^n (1 + 2^{-i})^{p_i}$$

$p_1 p_2 p_3 \dots p_n$

La conversion ne change pas la valeur de X mais seulement sa représentation sous forme de chaîne de bits

# Valeurs numérique

$n = 8$  bits

$$\begin{aligned}\log(2) &= 0,69314718 \\ \log(1,5) &= 0,40546511 \\ \log(1,25) &= 0,22314355 \\ \log(1,125) &= 0,11778304 \\ \log(1,0625) &= 0,06062462 \\ \log(1,03125) &= 0,03077166 \\ \log(1,015625) &= 0,01550419 \\ \log(1,0078125) &= 0,00778214 \\ \log(1+\epsilon) &\approx \epsilon\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}X &= (1 + p_0 * 1) \\ &* (1 + p_1 * 0,5) \\ &* (1 + p_2 * 0,25) \\ &* (1 + p_3 * 0,125) \\ &* (1 + p_4 * 0,0625) \\ &* (1 + p_5 * 0,03125) \\ &* (1 + p_6 * 0,015625) \\ &* (1 + p_7 * 0,0078125) \\ &* (1 + R_8)\end{aligned} \quad \Leftrightarrow \quad \begin{aligned}\log(X) &= p_0 * 0,69314718 \\ &+ p_1 * 0,40546511 \\ &+ p_2 * 0,22314355 \\ &+ p_3 * 0,11778304 \\ &+ p_4 * 0,06062462 \\ &+ p_5 * 0,03077166 \\ &+ p_6 * 0,01550419 \\ &+ p_7 * 0,00778214 \\ &+ R_8\end{aligned}$$

# Exemple de calcul

$  \begin{aligned}  X = & (1 + p_0 * 1) \\  & * (1 + p_1 * 0,5) \\  & * (1 + p_2 * 0,25) \\  & * (1 + p_3 * 0,125) \\  & * (1 + p_4 * 0,0625) \\  & * (1 + p_5 * 0,03125) \\  & * (1 + p_6 * 0,015625) \\  & * (1 + p_7 * 0,0078125) \\  & * (1 + R_8)  \end{aligned}  $	$\longleftrightarrow$	$  \begin{aligned}  Y = \log(X) = & p_0 * 0,69314718 \\  & + p_1 * 0,40546511 \\  & + p_2 * 0,22314355 \\  & + p_3 * 0,11778304 \\  & + p_4 * 0,06062462 \\  & + p_5 * 0,03077166 \\  & + p_6 * 0,01550419 \\  & + p_7 * 0,00778214 \\  & + R_8  \end{aligned}  $
--	-----------------------	---

## Exemple: calcul de $X = \exp(1,236)$

$  \begin{aligned}  1,236 = & 1 * 0,69314718 \\  & + 1 * 0,40546511 \\  & + 0 * 0,22314355 \\  & + 1 * 0,11778304 \\  & + 0 * 0,06062462 \\  & + 0 * 0,03077166 \\  & + 1 * 0,01550419 \\  & + 0 * 0,00778214 \\  & + 0,00410048  \end{aligned}  $	$  \begin{aligned}  R_0 = & 1,23600000 \\  R_1 = & 0,54285282 \\  R_2 = & 0,13738771 \\  R_3 = & 0,13738771 \\  R_4 = & 0,01960467 \\  R_5 = & 0,01960467 \\  R_6 = & 0,01960467 \\  R_7 = & 0,00410048 \\  R_8 = & 0,00410048  \end{aligned}  $	$  \begin{aligned}  \exp(1,236) = & (1 + 1 * 1) \\  & * (1 + 1 * 0,5) \\  & * (1 + 0 * 0,25) \\  & * (1 + 1 * 0,125) \\  & * (1 + 0 * 0,0625) \\  & * (1 + 0 * 0,03125) \\  & * (1 + 1 * 0,015625) \\  & * (1 + 0 * 0,0078125) \\  & * (1 + 0,00410048)  \end{aligned}  $	$  \begin{aligned}  X_0 = & 1,00000000 \\  X_1 = & 2,00000000 \\  X_2 = & 3,00000000 \\  X_3 = & 3,00000000 \\  X_4 = & 3,37500000 \\  X_5 = & 3,37500000 \\  X_6 = & 3,37500000 \\  X_7 = & 3,42773437 \\  X_8 = & 3,42773437 \\  & 3,44178808  \end{aligned}  $
--	--	---	---

# Exemple de calcul

$  \begin{aligned}  X = & (1 + p_0 * 1) \\  & * (1 + p_1 * 0,5) \\  & * (1 + p_2 * 0,25) \\  & * (1 + p_3 * 0,125) \\  & * (1 + p_4 * 0,0625) \\  & * (1 + p_5 * 0,03125) \\  & * (1 + p_6 * 0,015625) \\  & * (1 + p_7 * 0,0078125) \\  & * (1 + R_8)  \end{aligned}  $	$\longleftrightarrow$	$  \begin{aligned}  Y = \log(X) = & p_0 * 0,69314718 \\  & + p_1 * 0,40546511 \\  & + p_2 * 0,22314355 \\  & + p_3 * 0,11778304 \\  & + p_4 * 0,06062462 \\  & + p_5 * 0,03077166 \\  & + p_6 * 0,01550419 \\  & + p_7 * 0,00778214 \\  & + R_8  \end{aligned}  $
--	-----------------------	---

## Exemple: calcul de $X = \exp(Y)$

$  \begin{aligned}  Y = & \boxed{\phantom{0}} * 0,69314718 \\  & + \boxed{\phantom{0}} * 0,40546511 \\  & + \boxed{\phantom{0}} * 0,22314355 \\  & + \boxed{\phantom{0}} * 0,11778304 \\  & + \boxed{\phantom{0}} * 0,06062462 \\  & + \boxed{\phantom{0}} * 0,03077166 \\  & + \boxed{\phantom{0}} * 0,01550419 \\  & + \boxed{\phantom{0}} * 0,00778214 \\  & + \phantom{\boxed{\phantom{0}}} 0,00410048  \end{aligned}  $	$  \begin{aligned}  R_0 = & Y \\  R_1 = & \boxed{\phantom{0}} \\  R_2 = & \boxed{\phantom{0}} \\  R_3 = & \boxed{\phantom{0}} \\  R_4 = & \boxed{\phantom{0}} \\  R_5 = & \boxed{\phantom{0}} \\  R_6 = & \boxed{\phantom{0}} \\  R_7 = & \boxed{\phantom{0}} \\  R_8 = & \boxed{\phantom{0}}  \end{aligned}  $	$  \begin{aligned}  \exp(Y) = & (1 + \boxed{\phantom{0}} * 1) \\  & * (1 + \boxed{\phantom{0}} * 0,5) \\  & * (1 + \boxed{\phantom{0}} * 0,25) \\  & * (1 + \boxed{\phantom{0}} * 0,125) \\  & * (1 + \boxed{\phantom{0}} * 0,0625) \\  & * (1 + \boxed{\phantom{0}} * 0,03125) \\  & * (1 + \boxed{\phantom{0}} * 0,015625) \\  & * (1 + \boxed{\phantom{0}} * 0,0078125) \\  & * (1 + \phantom{\boxed{\phantom{0}}} 0,00410048)  \end{aligned}  $	$  \begin{aligned}  X_0 = & 1 \\  X_1 = & \boxed{\phantom{0}} \\  X_2 = & \boxed{\phantom{0}} \\  X_3 = & \boxed{\phantom{0}} \\  X_4 = & \boxed{\phantom{0}} \\  X_5 = & \boxed{\phantom{0}} \\  X_6 = & \boxed{\phantom{0}} \\  X_7 = & \boxed{\phantom{0}} \\  X_8 = & \boxed{\phantom{0}}  \end{aligned}  $
--	---	---	---



# Calcul du sinus et du cosinus

$$\alpha = \sum_{i=0}^{n-1} a_i 2^{-i} \quad a_i \in \{0, +1\}$$



$$\alpha = \sum_{i=0}^{n-1} \alpha_i \operatorname{arctg}(2^{-i}) \quad \alpha_i \in \{-1, +1\}$$



$$\begin{pmatrix} \sin \alpha \\ \cos \alpha \end{pmatrix} = \prod_{i=0}^{n-1} \begin{pmatrix} \cos(\alpha_i \operatorname{arctg}(2^{-i})) & -\sin(\alpha_i \operatorname{arctg}(2^{-i})) \\ \sin(\alpha_i \operatorname{arctg}(2^{-i})) & \cos(\alpha_i \operatorname{arctg}(2^{-i})) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

1 - changement de base de l'angle  $\alpha$

2 - rotation de l'angle  $\alpha$

# Réécriture de la rotation de l'angle $\alpha$

$$\begin{pmatrix} \sin \alpha \\ \cos \alpha \end{pmatrix} = \prod_{i=0}^n \begin{pmatrix} \cos(\alpha_i \operatorname{arctg}(2^{-i})) & -\sin(\alpha_i \operatorname{arctg}(2^{-i})) \\ \sin(\alpha_i \operatorname{arctg}(2^{-i})) & \cos(\alpha_i \operatorname{arctg}(2^{-i})) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

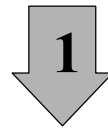
$$\prod_{i=0}^n \cos(\alpha_i \operatorname{arctg}(2^{-i})) \begin{pmatrix} 1 & -\operatorname{tang}(\alpha_i \operatorname{arctg}(2^{-i})) \\ \operatorname{tang}(\alpha_i \operatorname{arctg}(2^{-i})) & 1 \end{pmatrix}$$

$$\prod_{i=0}^n \cos(\operatorname{arctg}(2^{-i})) \begin{pmatrix} 1 & -\alpha_i \operatorname{tang}(\operatorname{arctg}(2^{-i})) \\ \alpha_i \operatorname{tang}(\operatorname{arctg}(2^{-i})) & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} \sin \alpha \\ \cos \alpha \end{pmatrix} = \prod_{i=0}^n \sqrt{1+2^{-2i}} \prod_{i=0}^n \begin{pmatrix} 1 & -\alpha_i 2^{-i} \\ \alpha_i 2^{-i} & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

# Calcul du sinus et du cosinus (1)

$$\alpha = \sum_{i=0}^{n-1} a_i 2^{-i} \quad a_i \in \{0, +1\}$$



Cette conversion change la représentation de  $\alpha$   
mais pas la valeur de  $\alpha$   
(à l'erreur de conversion près)

$$\alpha = \sum_{i=0}^{n-1} \alpha_i \operatorname{arctg}(2^{-i}) \quad \alpha_i \in \{-1, +1\}$$

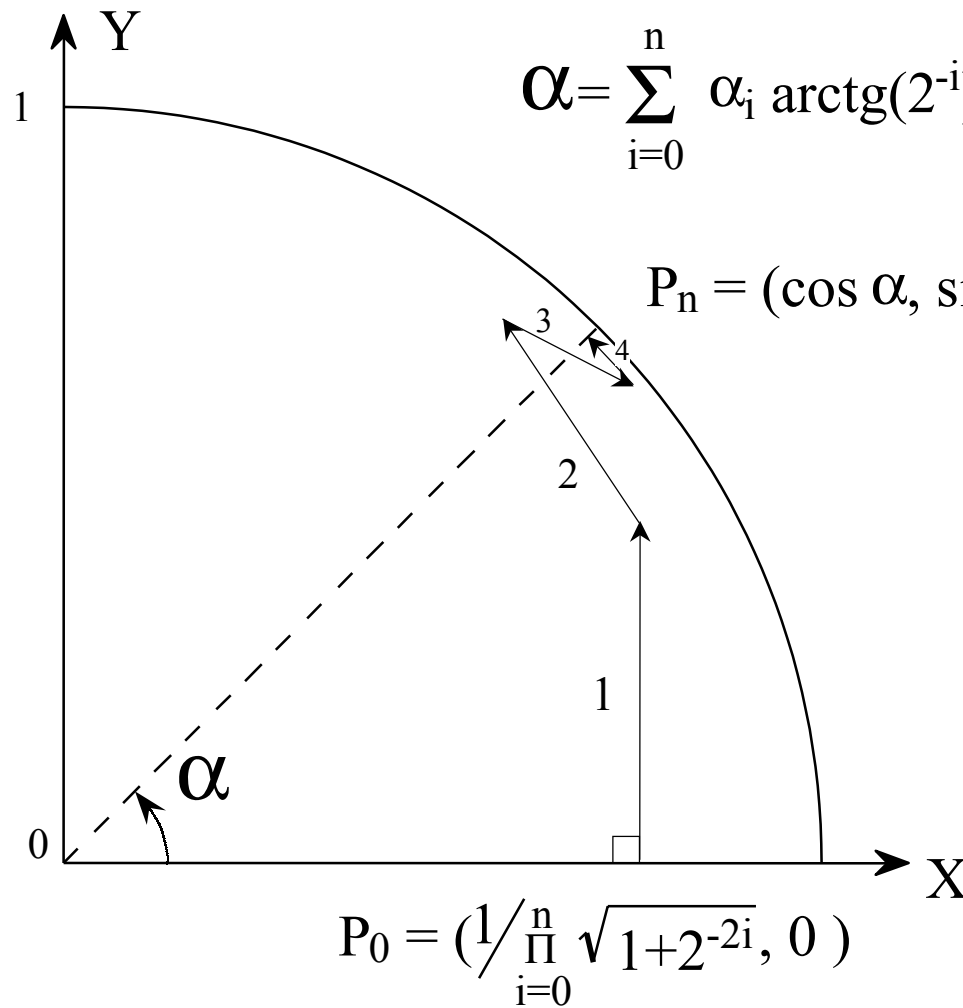


$$\begin{pmatrix} \sin \alpha \\ \cos \alpha \end{pmatrix} = \prod_{i=0}^n \begin{pmatrix} 1 & -\alpha_i 2^{-i} \\ \alpha_i 2^{-i} & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 / \prod_{i=0}^n \sqrt{1+2^{-2i}} \end{pmatrix}$$

*valeur initiale* ↙

- 1 - changement de base de l'angle  $\alpha$  (pseudo division)
- 2 - conversion de multiplicative à additive (pseudo multiplications)

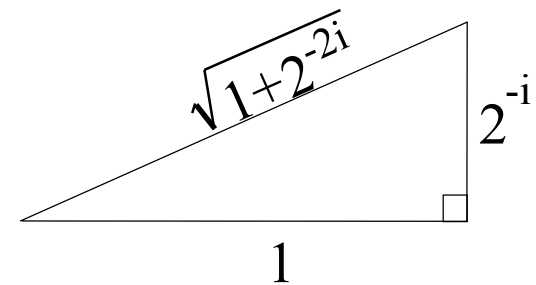
# Calcul du sinus et du cosinus (2)



( environ 0,607 252 935... )

vecteurs  
perpendiculaires

$$\begin{aligned}
 x_{i+1} &:= x_i - \alpha_i y_i 2^{-i} \\
 y_{i+1} &:= y_i + \alpha_i x_i 2^{-i}
 \end{aligned}$$



# Valeurs numériques

i	$2^{-i}$	$\arctan(2^{-i})$
0	1.00000 00000	0.110 001 000 000 000
1	0.10000 00000	0.011 010 100 100 001
2	0.01000 00000	0.001 110 000 010 010
3	0.00100 00000	0.000 111 001 000 000
4	0.00010 00000	0.000 011 100 100 000
5	0.00001 00000	0.000 001 110 101 100
6	0.00000 10000	0.000 000 111 001 010
7	0.00000 01000	0.000 000 011 100 101
8	0.00000 00100	0.000 000 001 110 010
9	0.00000 00010	0.000 000 000 111 001
10	0.00000 00001	0.000 000 000 011 100

La précision est significativement augmenté en normalisant les constantes  $\arctan(2^{-i}) * 2^i$ . Pour n bits de précision il faut calculer avec  $n + \log_2(n) + 2$  bits

# Bases discrètes

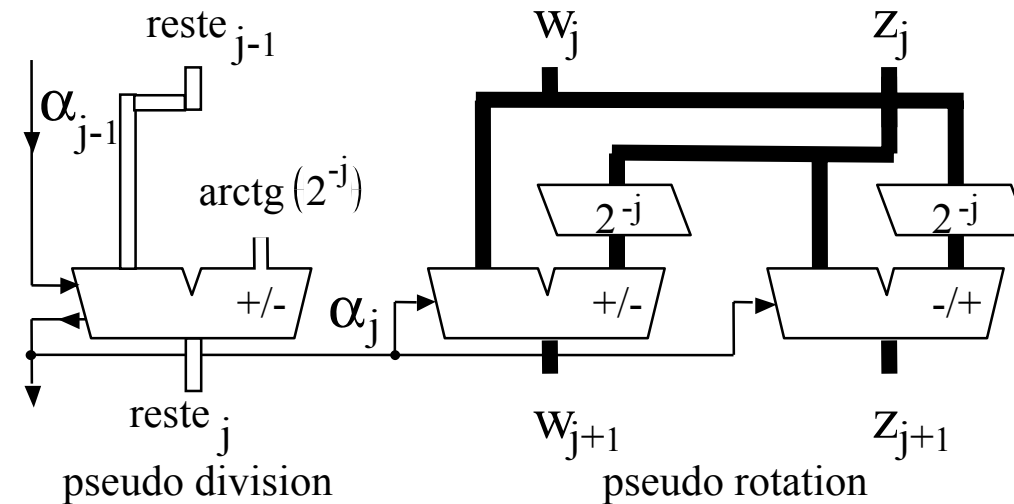
Quels nombres peut-on écrire en base:

$$\log(1+2^i)$$

$$\text{ArcTg}(2^i)$$

Cette question détermine le domaine des algorithmes de calcul de logarithme et fonctions de trigonométrie.

# Tranche pour le calcul du sinus et du cosinus



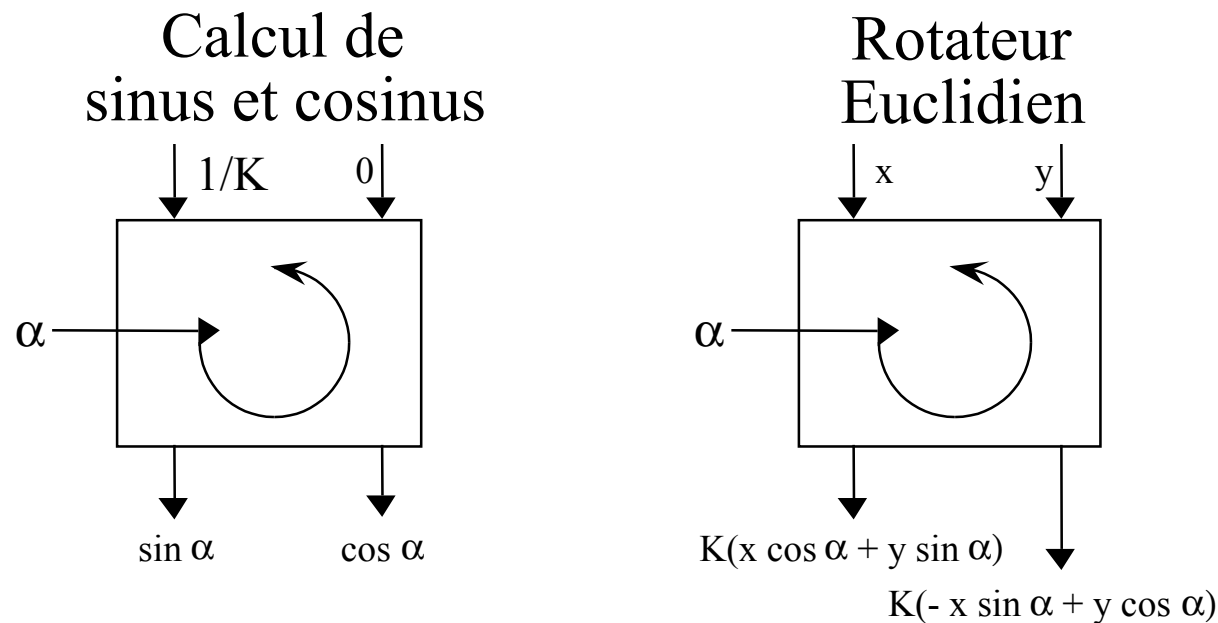
soit  $n$  = nombre de bits = nombre de pas  
 coût du  $j^{\text{eme}}$  décaleur:  $(n-j)$  fils \*  $j$  positions

Remarque: les calculs peuvent également se faire sans propagation de retenue

# Rotateur Euclidien (1)

( imagerie )

But: faire subir une rotation à un vecteur sans calcul explicite de sin et cos



Pour la rotation, il faut diviser le résultat par K

Solution 1: Ecrire  $1/K = \prod_{i=0}^n (1 + \varepsilon_i 2^{-i})$  avec  $\varepsilon_i \in \{-1, 0, +1\}$  et le minimum de  $\varepsilon_i \neq 0$

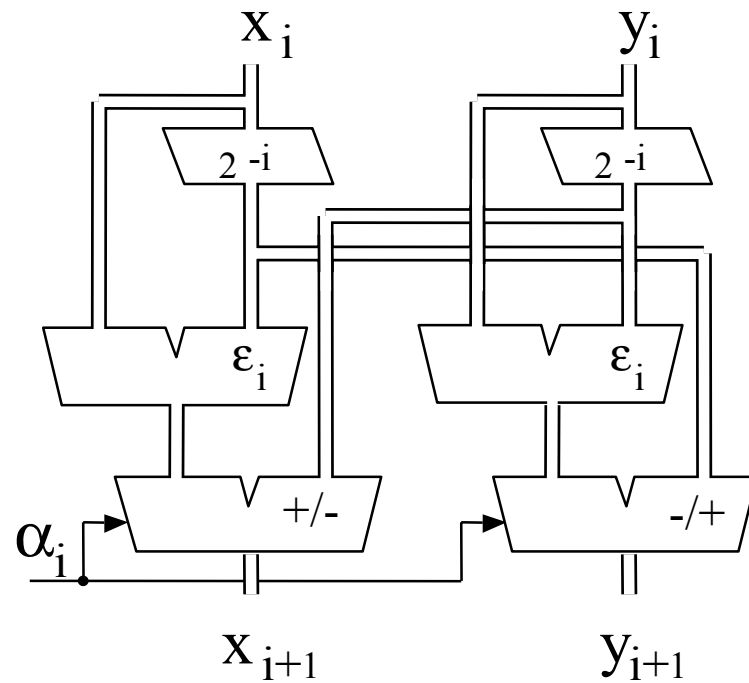
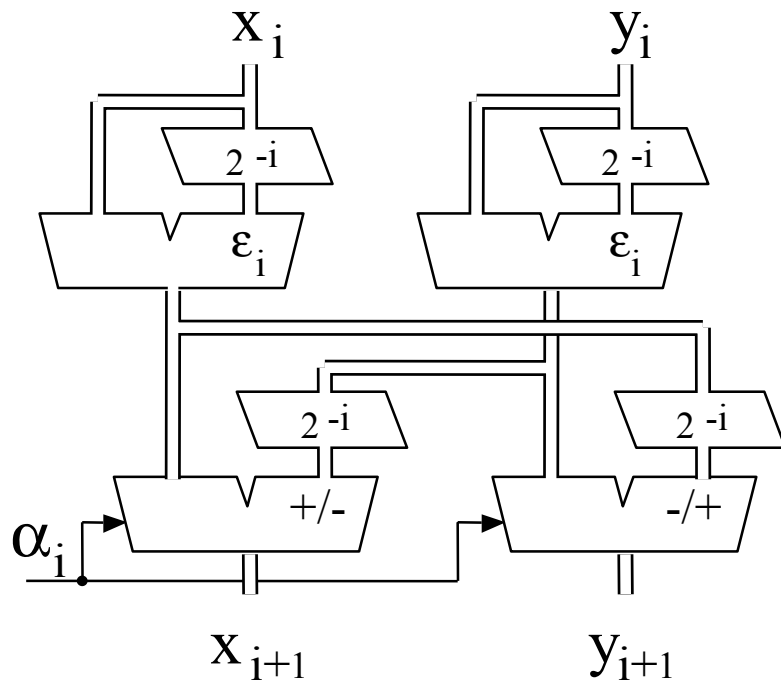
Solution 2: Décomposer  $\alpha$  dans la base  $\text{Arctg}(2^{-s_i} + 2^{-s'_i})$  tq.  $K = \prod_{i=0}^n \sqrt{1 + (2^{-s_i} + 2^{-s'_i})^2}$   
soit proche d'une puissance de 2



# Rotateur Euclidien (2)

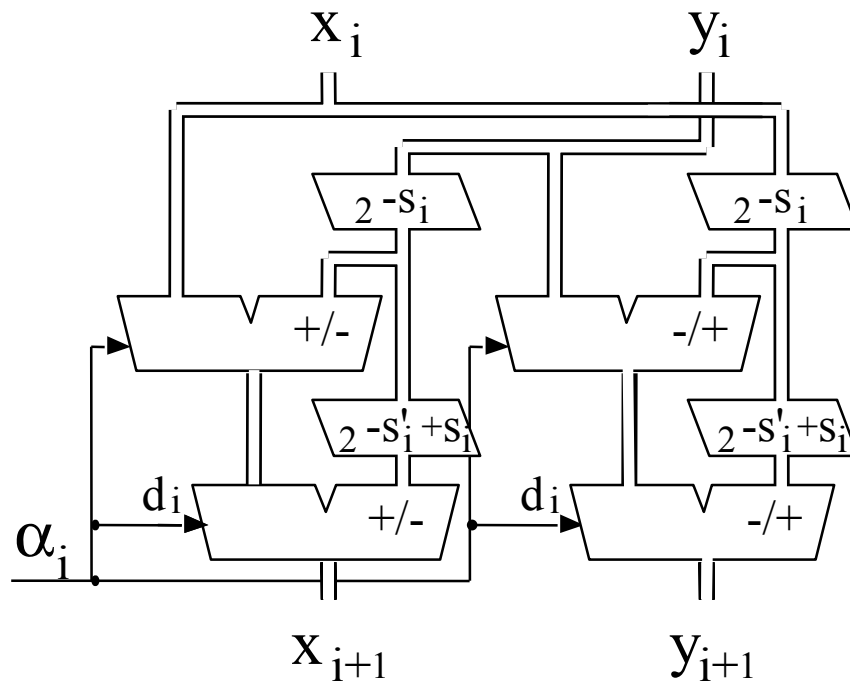
$$\begin{pmatrix} x_{i+1} \\ y_{i+1} \end{pmatrix} = (1 + \varepsilon_i 2^{-i}) \begin{pmatrix} 1 & \alpha_i 2^{-i} \\ -\alpha_i 2^{-i} & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_i \\ y_i \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} x_{i+1} &= x_i + (\varepsilon_i x_i + \alpha_i y_i) 2^{-i} + \varepsilon_i \alpha_i y_i 2^{-2i} \\ y_{i+1} &= y_i + (\varepsilon_i y_i - \alpha_i x_i) 2^{-i} + \varepsilon_i \alpha_i x_i 2^{-2i} \end{aligned}$$



# Rotateur Euclidien (3)

$$\alpha = \sum_{i=0}^{18} \text{arctg} (2^{-s_i} + d_i 2^{-s'_i})$$



$$K = \prod_{i=0}^{18} \sqrt{1 + (2^{-s_i} + d_i 2^{-s'_i})^2} = 0,5000096618$$

i	s <sub>i</sub>	s' <sub>i</sub>	d <sub>i</sub>	arctg
0	0	3	+1	0,844154
1	1	8	+1	0,466768
2	1	6	+1	0,476069
3	2	14	+1	0,245036
4	2	4	-	0,185348
5	4	6	1+	0,077967
6	4	10	1-	0,061446
7	5		1	0,031240
8	6		0	0,015624
9	7		0	0,007812
10	8		0	0,003906
11	9		0	0,001953
12	10		0	0,000977
13	11		0	0,000488
14	12		0	0,000244
15	13		0	0,000122
16	14		0	0,000061
17	15		0	0,000031
18	16		0	0,000015
			0	