



**AGH**

**Akademia Górniczo-Hutnicza**  
**Wydział Elektrotechniki, Automatyki,**  
**Informatyki i Inżynierii Biomedycznej**



*Adrian Horzyk*

# **WSTĘP DO INFORMATYKI**

## **SYSTEMY KODOWANIA ORAZ**

## **REPREZENTACJA I ARYTMETYKA LICZB**



# SYSTEMY KODOWANIA LICZB

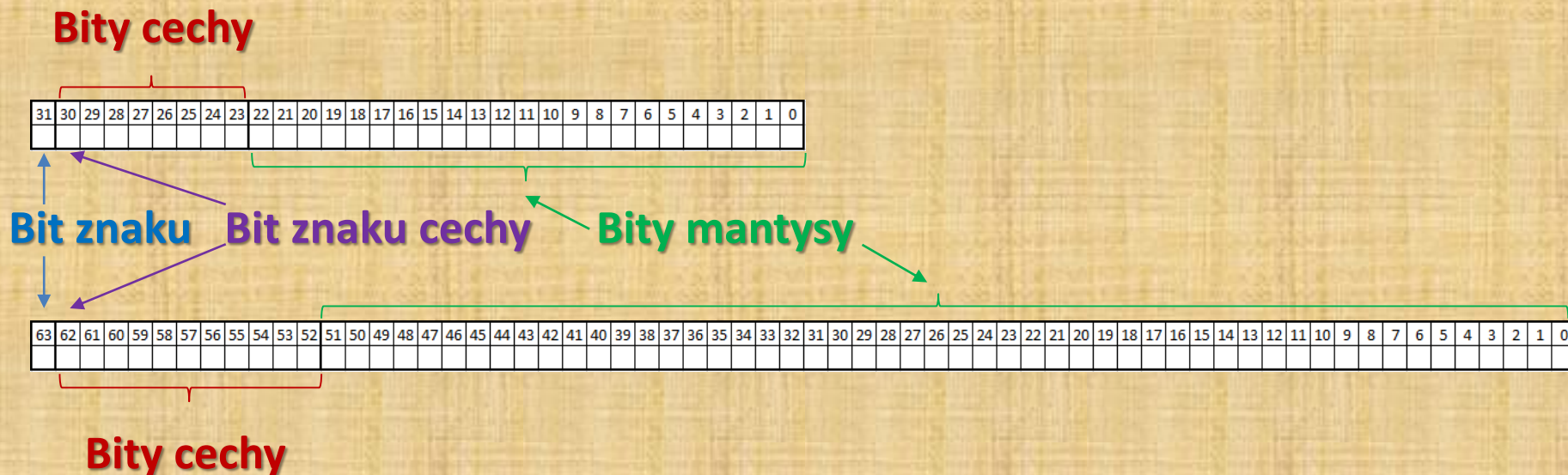


W celu ujednoczenia obliczeń numerycznych na różnych platformach sprzętowych wprowadzono standard IEEE 754 dla zapisu liczb zmiennoprzecinkowych (o zapisie zmiennopozycyjnym).

Standard ten definiuje dwa rodzaje liczb zmiennoprzecinkowych:

- o pojedynczej precyzji (32-bitowe)
- o podwójnej precyzji (64-bitowe)

Kod binarny tych liczb podzielony jest na 3 części:



# SYSTEMY KODOWANIA LICZB



**Bit znaku  $z$**  przyjmuje wartość:

**0** – dla liczb dodatnich

**1** – dla liczb ujemnych

**Bit znaku cechy  $s$**  przyjmuje wartość:

**0** – dla liczb o wykładniku dodatnim (dużych liczb  $2^c$ )

**1** – dla liczb o wykładniku ujemnym (małych liczb  $2^{-c}$ )

**Bity cechy określają:**

wykładnik potęgowy dla podstawy dwójkowej

**Bity mantysy:**

Zawierają tylko bity ułamkowe (po przecinku dziesiętnym)

Liczba określona jest więc w następujący sposób:  $l = (-1)^z \cdot m \cdot 2^{(-1)^s \cdot c}$

# KODOWANIE STAŁO i ZMIENNOPOZYCYJNE



Kodowanie stałopozycyjne służy do zapisu liczb całkowitych l:

$$l = s \sum_{i=0}^n e_i 2^i, \quad (e_n \neq 0 \text{ dla } l \neq 0)$$

Kodowanie zmiennopozycyjne służy do zapisu liczb wymiernych x:  $rd(x) = s \cdot m_t \cdot 2^c$

$$m_t = \sum_{i=1}^t e_{-i} \cdot 2^{-i} + e_{-(t+1)} \cdot 2^{-t}$$

ograniczone do reprezentacji tylko t najistotniejszych bitów tych liczb w systemie binarnym. Powstaje więc pewien **błąd reprezentacji**  $\tilde{\varepsilon} = rd(x) - x$

na skutek obcięcia najmniej znaczących bitów i zaokrąglenia mantysy do t bitów:

$$\left| \frac{rd(x) - x}{x} \right| \leq 2^{-t} \quad \Leftrightarrow \quad rd(x) = x \cdot (1 + \varepsilon) \quad |\varepsilon| \leq 2^{-t}$$

Możemy więc reprezentować liczby z pewnego ograniczonego zakresu:

$$\frac{1}{2} \cdot 2^{c_{\min}} \leq |x| < 2^{c_{\max}} \quad c_{\min} = -2^{d-t} + 1 \quad c_{\max} = 2^{d-t} - 1$$

Mniejsze będą zastępowane zerem, co nazywamy **błędem niedomiaru**, a większe będą powodować **błąd nadmiaru**, powodującym przerwanie obliczeń.

# PRZYKŁAD



Obliczania modułu z liczby zespolonej:  $z = a + bi \neq 0, i = \sqrt{-1}$

klasycznym algorytmem:

$$|z| = \sqrt{a^2 + b^2}$$

przekształconym algorytmem:

$$|z| = \begin{cases} a\sqrt{1 + \frac{b^2}{a^2}} & \text{gdy } a \geq b \\ b\sqrt{1 + \frac{a^2}{b^2}} & \text{gdy } a < b \end{cases}$$

W klasycznym algorytmie wystąpi nadmiar,

jeśli  $a$  lub  $b$  są co do modułu większe od  $2^{c_{\max}/2}$

niedomiar, jeśli  $a$  lub  $b$  są co do modułu mniejsze od  $\frac{1}{2} \cdot 2^{c_{\min}/2}$

zaś przekształcony algorytm pozwala na obliczenie modułu z liczby zespolonej z dla dowolnych  $a$  i  $b$  z zakresu reprezentowanych liczb.



# Liczenie na 10 palcach?



## A dlaczego właśnie na 10?

1	2	3	4	5	6	7	8	9
2	4	6	8	10	12	14	16	18
3	6	9	12	15	18	21	24	27
4	8	12	16	20	24	28	32	36
5	10	15	20	25	30	35	40	45
6	12	18	24	30	36	42	48	54
7	14	21	28	35	42	49	56	63
8	16	24	32	40	48	56	64	72
9	18	27	36	45	54	63	72	81

A może by tak  
na dwóch jak  
komputery?

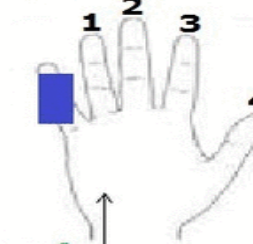
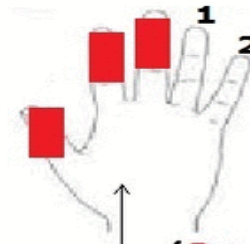


## Tabliczka mnożenia na palcach dla przykładów powyżej 5 razy

5

> 5 · 5

< 10 · 10



$$(3 + 1) = 4$$

$$5 + \boxed{3} = 8$$

$$5 + \boxed{1} = 6$$

$$\begin{array}{r} 4 \cdot 10 = 40 \\ 2 \cdot 4 = + 8 \\ \hline 48 \end{array}$$



Każdy uczeń musi nauczyć się tabliczki mnożenia do 10 razy 10. Jak można usprawnić proces nauki tej tabliczki? Wystarczy znać tylko 25% pierwszych przykładów, żeby można było sprawnie liczyć do 100. Tym wielkim uproszczeniem w nauce jest tabliczka mnożenia na palcach. Z czasem, jak już wyćwiczysz się wszystkie przykłady, to ta metoda nie będzie potrzebna. Jednak zawsze w razie potrzeby można sprawdzić dany przykład czy dobrze podałeś wynik.

# Liczenie zależy od systemu liczbowego



W systemie 16-kowym tabliczka mnożenia wygląda inaczej:

1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
2	4	6	8	A	C	E	10	12	14	16	18	1A	1C	1E
3	6	9	C	F	12	15	18	1B	1E	21	24	27	2A	2D
4	8	C	10	14	18	1C	20	24	28	2C	30	34	38	3C
5	A	F	14	19	1E	23	28	2D	32	37	3C	41	46	4B
6	C	12	18	1E	24	2A	30	36	3C	42	48	4E	54	5A
7	E	15	1C	23	2A	31	38	3F	46	4D	54	5B	62	69
8	10	18	20	28	30	38	40	48	50	58	60	68	70	78
9	12	1B	24	2D	36	3F	48	51	5A	63	6C	75	7E	87
A	14	1E	28	32	3C	46	50	5A	64	6E	78	82	8C	96
B	16	21	2C	37	42	4D	58	63	6E	79	84	8F	9A	A5
C	18	24	30	3C	48	54	60	6C	78	84	90	9C	A8	B4
D	1A	27	34	41	4E	5B	68	75	82	8F	9C	A9	B6	C3
E	1C	2A	38	46	54	62	70	7E	8C	9A	A8	B6	C4	D2
F	1E	2D	3C	4B	5A	69	78	87	96	A5	B4	C3	D2	E1

Ile jest  $8 * 9$  w systemie 16-kowym? 48!



# KONWERSJE POMIĘDZY SYSTEMAMI LICZBOWYMI



Tą samą liczbę możemy zapisać w różnych systemach liczbowych, np.:

$$\begin{aligned} 11111001011[2] &= 2201220[3] = 133023[4] = 30440[5] = 13123[6] = \\ &= 5550[7] = 3713[8] = 2656[9] = 1995[10] = 1554[11] = 11A3[12] = \\ &= BA6[13] = A27[14] = 8D0[15] = 7CB[16] \end{aligned}$$

Konwersje pomiędzy systemami liczbowymi dokonujemy przede wszystkim w związku z możliwością wykonywania operacji matematycznych i porównań w określonym systemie liczbowym przez komputer w systemie 2-kowym, a przez człowieka w systemie 10-nym.

Przekształcenie liczby z systemu 10-nego na system 2-kowy poprzez dzielenie:

$$\begin{aligned} 1995 : 2 &= 997 \text{ r } 1 \\ 997 : 2 &= 498 \text{ r } 1 \\ 498 : 2 &= 249 \text{ r } 0 \\ 249 : 2 &= 124 \text{ r } 1 \\ 124 : 2 &= 62 \text{ r } 0 \\ 62 : 2 &= 31 \text{ r } 0 \\ 31 : 2 &= 15 \text{ r } 1 \\ 15 : 2 &= 7 \text{ r } 1 \\ 7 : 2 &= 3 \text{ r } 1 \\ 3 : 2 &= 1 \text{ r } 1 \\ 1 : 2 &= 0 \text{ r } 1 \end{aligned}$$

$$(1995)[10] = (\underline{11111001011})[2]$$

W przekształceniu odwrotnym wykonujemy mnożenie przez podstawę systemu, z którego dokonujemy przekształcenia:

$$\begin{aligned} (11111001011)[2] &= \\ &= ((((((((((1 \cdot 2) + 1) \cdot 2 + 1) \cdot 2 + 1) \cdot 2 + 1) \cdot 2 + 0) \cdot 2 + 0) \cdot 2 + 1) \cdot 2 + 0) \cdot 2 + 1) \cdot 2 + 1) \cdot 2 \\ &= (1995)[10] \end{aligned}$$



# KONWERSJE LICZB WYMIERNYCH

Liczby wymierne w obcym systemie najpierw przekształcamy na iloraz liczb całkowitych, a następnie dokonujemy ich konwersji do znanego systemu, gdzie dokonujemy dzielenia:

$$(0,01101)_2 = \frac{(1101)_2}{(100000)_2} = \frac{(13)_{10}}{(32)_{10}} = (0,40625)_{10}$$

W przypadku odwrotnego przekształcenia mnożymy przekształcaną liczbę przez podstawę systemu docelowego:

$$0,40625 * 2 = (0),81250$$

$$0,81250 * 2 = (1),62500$$

$$0,62500 * 2 = (1),25000$$

$$0,25000 * 2 = (0),50000$$

$$0,50000 * 2 = (1).00000$$

Takie liczby jak 0,45 czy 0,56 nie posiadają skończonego rozwinięcia dwójkowego, więc dalsze operacje wykonywana na takich liczbach mogą prowadzić do błędów numerycznych na skutek zaokrąglenia!

# **BIBLIOGRAFIA I LITERATURA UZUPEŁNIAJĄCA**



1. L. Banachowski, K. Diks, W. Rytter: „Algorytmy i struktury danych”, WNT, Warszawa, 2001.
2. Z. Fortuna, B. Macukow, J. Wąsowski: „Metody numeryczne”, WNT, Warszawa, 1993.
3. J. i M. Jankowscy: „Przegląd metod i algorytmów numerycznych”, WNT, Warszawa, 1988.
4. A. Kiełbasiński, H. Schwetlick: „Numeryczna algebra liniowa”, WNT, Warszawa 1992.
5. M. Sysło: „Elementy Informatyki”.
6. A. Szepietowski: „Podstawy Informatyki”.
7. R. Tadeusiewicz, P. Moszner, A. Szydełko: „Teoretyczne podstawy informatyki”.
8. W. M. Turski: „Propedeutyka informatyki”.
9. N. Wirth: „Wstęp do programowania systematycznego”.
10. N. Wirth: „ALGORYTMY + STRUKTURY DANYCH = PROGRAMY”.