

GKS と階層化メニュー

3Q-9

小野眞、清水和哉

日本アイ・ビー・エム株式会社、サイエンス・インスティテュート

はじめに

人間にとって使いやすい計算機環境を提供するために、様々な「人間-機械インターフェイス」が提案されまた実現されている。一方近年のワークステーションの増加にともない、個々の「人間-機械インターフェイス」は入出力装置に対しそれぞれ固有のプログラム・インターフェイスを持って実現されているのが現状である。

図形画像表示を行なうコンピュータグラフィックスの分野では、人を含めた資源の利用と可搬性に支障が生じたため早くからこのプログラム・インターフェイスの標準化が考えられており、そのひとつにISO規格による Graphical Kernel System(GKS)と呼ばれるものがある。

このGKSは表示のみならず入出力全般におよぶ規格となっているが、元来ホストワークステーションといった構成を基に考えられたため、現在要求されている環境をGKSを用いて実現するには困難がある。本稿ではその問題点を検討するとともに新たな仕様を提案する。

モードのない環境

「利用者が今どのモードにいるのか、またそのモードでは何を行なうことができるのか、他のモードとはどのようにして移り変わるのか」。このような「モード」という概念は、利用者に対し混乱を与え、システムを使いにくくしている原因であると指摘されている⁽¹⁾。

しかし本当にモードをもたないシステムを設計できるのだろうか。利用者が同時に制御可能な(または把握することができる)操作の数には制限がある。一方利用者の要求はかなり複雑かつ大きなものであることが多い。そのギャップを埋めるためにしばしば用いられる方法のひとつに、「シフトキー方式」がある。人が制御できる鍵盤の数には制限があるが、シフトキーを押している間は通常とは異なった意味をひとつのキーに与えることで、多くの入力を行なうことができる。このシフトという状態もある意味では「モード」に等しい。先に指摘された「モード」との大きな違いは、「利用者がシフト状

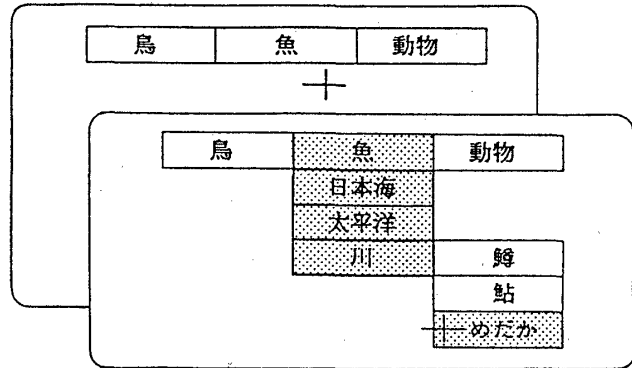


図1 階層化されたメニュー

態に居るのは、[利用者が意識して]シフトキーを押し続けている間のみである」点であろう。

たとえば、図1は階層をもつメニューの一例である。利用者の操作(最初のメニューの中より次のメニューを導き出す項目を選択すること)によってシフトインの状態(2番目のメニューを表示して、その中から選択を行なう)を作り出していることがわかる。

GKSを用いた場合

まず最初にGKSを用いて前述の「階層化メニュー」を実現する方法を考察しよう。このようなメニューの表示をGKSのイベントモードと入力促進/エコーを用いて実現することは困難である。通常はサンプル入力を用いて実現されると思われる。メニュー用の選択値入力装置(choice device) S_1, S_2 を定義する。さらにこのメニュー入力を開始する制御用として、選択値入力装置 S_0 を定義する。 S_0 をサンプルモードで起動し、入力された値が第一のメニューを開始する値になるまで読み続ける。つぎに入力装置 S_1 もサンプルモードで入力を開始する。その後 S_0 の入力値が変化しないまま、 S_1 の中で第二のメニューを開始する項目が選択された場合、入力装置 S_2 もまたサンプルモードで入力を開始する。 S_2 の中で選択が終了した場合、 $S_2 \cdot S_1$ のモードをリクエストモードに戻す。しかしながら以上の方法には次の三つの問題点がある。

(1) これらの処理の多くはワークステーション内
でできることである。

(2) 応用プログラムの制御がかなり複雑になる。

(3) あきらかに効率がわるい。

これらは、GKSのメジャープロセスの制御が応用
プログラムにしかできない点に起因するものと考え
られる。我々は、このメジャープロセスを利用者の
操作からも制御できる、新たな仕様を提案する。

メジャープロセス制御

「ワークステーション状態リスト」の中に各論理
入力装置ごとに「メジャープロセス制御状態欄」を
導入する。この欄には

(i) この装置を起動する論理入力装置名

(ii) 入力値の範囲 (value range)

が記述されている。入力値の範囲とは、たとえば位
置入力装置 (locator device) であればその座標が
[Xmin, Xmax] [Ymin, Ymax] で定義される矩形域を
指し、また選択値入力装置であれば選択値集合の部
分集合を指す。(i) の論理入力装置が (ii) で指定さ
れた範囲に入ったときこの論理入力装置は起動され
るものとする。

さらにこれらの論理入力装置がこの欄の内容によ
って制御されることを示す第4のモード、結合モー
ド (Connected Mode) を導入する。各プロセスの制御
の移り変わりをワークステーション状態リストに登
録した後、必要なすべての装置を結合モードに設定
する。各装置の結合関係が木状になっているものと
したならば、その根にあたる装置 (これを起動する
プロセスは定義されていない。先程の例では装置S₀)
を任意のモードで実行させる。実行した結果、最
最終的に得られた値はGKS待ち行列にはいる。応用
プログラムは、待ち行列から値を取り出すことによ
って、入力された論理装置とその値を得ることがで
きる。

先程の階層化されたメニューをこれらの機能を使
って実現すると、つぎようになる。

(1) 選択値装置S₀およびS₁, S₂をリクエスト・モー
ドに設定する

(2) 装置S₀およびS₁, S₂を初期化する

(3) 以下のようにメジャープロセス制御欄に登録す
る

装置S₁: 装置S₀の入力値が [1] のとき

装置S₂: 装置S₁の入力値が [2, 3] のとき

(4) 装置S₁およびS₂を結合モードに設定する

(5) 装置S₀を任意のモードに設定する

(6) 装置S₀を実行する

(7) 入力された値をGKS待ち行列から読み取る

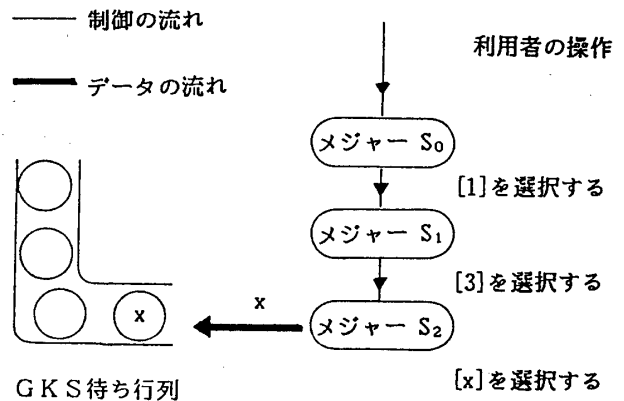


図2 利用者の操作とメジャープロセスの流れ

このときの利用者の操作とメジャープロセスの対応
を図2に示す。

GKSと応用プログラムとの値の受け渡しには、
最終的にどの論理入力装置から値が得られるかわか
らないためGKSのイベント・モードの機構を利用
する。一方装置S₀は任意のモードで使用できるもの
とした。ただしリクエスト・モードで使用したときは
装置S₁またはS₂から入力された場合、ステータス
None, OKのほかOthersを導入しこの値を返すこと
とする。サンプル・モードでは装置S₀の現在の値を
返すものとする。その場合メジャーが中断されてい
たならば中断されたときの値 (別のメジャーを起動
する入力値範囲内の値) を返すものとする。

これらの手順によって利用者から自由にメジャー
プロセスを制御しつつシステムに入力することができる。

おわりに

本稿で提案した仕様は、利用者の操作からGKS
のメジャープロセスを制御することを可能にしたも
のである。我々はこの仕様に基づいてIBM 5080に対
するGKSの拡張インターフェースを試作中である。
現在の仕様においては通常、論理入力装置の数は
大変多くなるものと考えられる。しかし論理的に
増えるだけであり、かならずしも同数の物理装置が
必要なわけではない。今後、より高度な「人間-機
械インターフェース」をも十分実現できるプログラ
ム・インターフェースの研究をすすめるつもりであ
る。

参考文献

(1) Larry Tesler, "The Smalltalk Environment",
Byte, Vol.6, No.8, pp.90-147, Aug., 1981

(2) "Graphical Kernel System (GKS) Functional
Description", ISO 7942, Aug., 1985