

プログラミングシステム LINKS-C

出口 弘 河合 利幸 中西 隆 西村 仁志
河田 亨 白川 功 大村 皓一 (大阪大学 工学部)

[1] まえがき

多次元画像生成システムを開発するにあたり、そのシステムの主要言語として何を選ぶかは、その後のプログラム開発に重大な影響を与える。主要言語として持つべき特長は、汎用であること、実行効率が良いこと、記述性が良いこと、言語自身がコンパクトで処理系の開発期間が短いこと、移植性が良いことなどである。この様な条件を最もよく満たす言語として、C言語を採用した。

マルチコンピュータシステム用に拡張したり、専用演算ハードウェアが効率よく利用できる様に、さらに実行時における効率的デバッグを行なうためのオブジェクト生成を可能とするために、C言語処理系を設計し、作成した。

画像生成システムは、コンピュータに関する知識を持たない様なユーザ(アーティスト)にも、簡単に利用できるものでなければならない。そこで日本語でプログラミングできる様なシステムについても述べる。

[2] C言語処理系 LINKS-C の設計と作成

2-1. C言語処理系への要求

言語処理系が満たすべき条件を挙げる。

- (1) 処理速度が速いこと。
- (2) オブジェクトの実行効率が良いこと。
- (3) デバッグが容易であること。
- (4) 移植性が良いこと。
- (5) 他の言語プログラムとのリンクが容易であること。

(6) 既に開発されているプログラム資源が有効に利用できること。

(1)の処理速度に対する要求は、(3)のデバッグの容易性に大きく関係する。これらの条件を満たせば、プログラム開発期間の短縮、及び実行効率の良いプログラム作成が可能となる。

2-2. 処理系の概要

図2-1に本処理系の構成を示す。本処理系におけるコンパイラは、マクロアセンブラのソースプログラムをオブジェクトとして出力する。こうすることによって、着地の解決を全てアセンブラに任せることができたので、1パスのコンパイラにすることが可能となった。従ってコンパイラ自身のプログラムサイズも小さくなり、開発期間も短縮できた。

エディタによって作成されたCプログラムは、まずCプリプロセッサによってコンパイル制御行の処理が行われる。この中間ソースプログラムをコンパイラで処理することにより、マクロアセンブラのソースプログラムが出力される。アセンブラの出力は、リロケータブルオブジェクトである。完全なプログラムを構成するためには、必要な全てのリロケータブルオブジェクトと、ライブラリをリンカに指定することにより、アブソリュートオブジェクトを作る。実行はこれをローダによってメモリ上にロードすることによって開始する。

本システムでは、

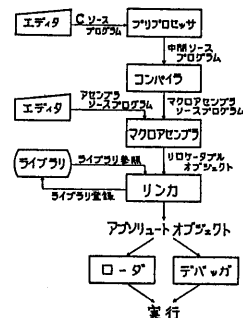


図2-1. C言語処理系の構成

本言語処理系はガイログ社Z8001 MPUのセグメントモードの機械語オブジェクトを生成するものである。

実行時のメモリ配置を図2-2に示す。行はスタックマシンとして行なう。自動変数領域は、関数に入る時スタック内に確保され、関数から帰る時に消滅する。ヒープ領域は記憶割り当て関数allocで使用する領域である。なお、ロードセグメント、外部変数・静的変数領域、ヒープ領域、エバリュエーションスタック・自動変数領域を8000メモリ空間の別々のセグメントに配置することが可能である。

関数呼び出しは、引数をスタックに積み、関数をcallする。callされた関数ではその上に自動変数領域を確保し、帰リ番地と直前のマークスタックポインタ（以下MP）を保存する。そして新しいMPを引数と自動変数の参照用にセットする。（図2-4）関数からのリターンは、関数の値をTOSRにセットし、スタックとMPを元にもどしてリターンする。

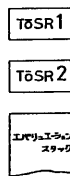


図 2-3 トップ・オブ・スタックレジスタ

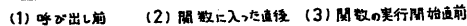
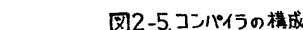


図 2-4 関数の呼び出し

図 2-5 にコンパイルの構成を示す。

ブロック構造による名前の通用範囲の問題は、次のようにして解決した。図2-7に示すように、シンボルテーブルの属性レコードは、同じ名前の変数が宣言されているブロックに出入する時に動的に変化するようにした。



- Diagram illustrating the structure of a node in a B-tree:
- root**: A box representing the root of the tree.
 - name-P**: A pointer to the first leaf node.
 - attrec-P**: A pointer to the attribute record.
 - left-P**: A pointer to the left child.
 - right-P**: A pointer to the right child.
- Labels below the node structure:
- 名前** (Name)
 - 属性属性ポインタ** (Attribute attribute pointer)
 - 左側の3名前ポインタ** (3 name pointers on the left)
 - 右側の3名前ポインタ** (3 name pointers on the right)

- | LAPINT | int | unsigned | 型レコード | |
|--------|-------|----------|-------|-------------|
| | 記憶775 | offset | 型 | その他の属性 (型名) |
- ↓
次に新しい属性レコード

図 2-6 シンボルテーブルのデータ構造

Figure 1: Diagram illustrating the execution of a subprogram call. The diagram shows the state of memory and control flow. On the left, a stack frame is shown with 'old MP' and 'return address' fields, and a 'SP' (Stack Pointer) pointing to the top. Below it, a 'MP' (Main Program) block is shown. In the center, a 'NAME REC' (Name Record) is shown with a pointer to the 'return address' field. On the right, a 'BLOCK' (Block) is shown with a pointer to the 'NAME REC' and a pointer to the 'return address' field. The 'BLOCK' contains a list of 'iの属性コード' (Attribute Codes for i) and a 'jの属性コード' (Attribute Code for j). The 'BLOCK' is divided into 'ブロック2の内側' (Inside Block 2) and 'ブロック3の内側' (Inside Block 3). The 'BLOCK' is also divided into 'ブロック' (Block) and 'ブロック' (Block). The 'BLOCK' is also divided into 'ブロック' (Block) and 'ブロック' (Block).

図 2-7. シンボルテーブルの動的変化

自動変数と引数はスタック内に領域が確保されるため、参照はMPからのオフセットによって行なわれる。

外部変数、静的変数はアセンブラの擬似命令によって領域確保と初期化がなされる。外部変数はグローバル宣言、外部静的変数はローカル宣言をすることによってアセンブラに処理を任せる。

2-5. 制御命令の処理

制御命令の分岐先番地も、ラベルをアセンブルソースとして出力することによりアセンブラによって解決される。図2-8に実際のコンパイル結果の一部を示す。

2-6. 式の処理

式の解析は演算木を作っていくことによって行ない、仮想スタックマシンに対する命令を中間オブジェクトとして生成する。定数計算や結合則を用いた最適化等の処理がこの演算木を用いてなされる。図2-9、10にこの演算木と中間オブジェクトの例を示す。

```

CSEG      main
LD        R1w,a
TEST     R1w
JP        Z,_ELSE0
CSEG      main
INC       i+(<0>),#1
_IFEXT0:
CSEG      main
DEC       j+(<0>),#1
_ELSE0:
CSEG      main
LD        R1w,i
TEST     R1w
JP        Z,_WHILEXT0
CSEG      main
INC       a+(<0>),#1
_JP       _WHILE0
_WHILEXT0:

```

```

int s[100];
sort(l,r);
{
    int x;
    x = s[(l+r)/2];
}

```

図2-8 コンパイル結果の例

```

VAR,ADR,GBL,INT,INT,s
VAR,VAL,AUTO,INT,INT,2
VAR,VAL,AUTO,INT,INT,4
PLS,INT,0,0
CNST,INT,2
DIV,INT,0,0
PLS,PTR,0,2
PTR,INT,INT,0
VAR,ADR,AUTO,INT,INT,12
LET,INT,INT,0
CMA,0,0,0

```

図2-10 中間オブジェクト

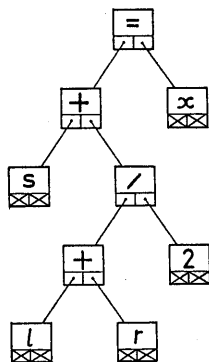


図2-9. 演算木

2-7. オブジェクト出力の処理

中間オブジェクトをZ8001アセンブルソースに変換する。プロセッサに依存する最適化処理はこの段階でなされる。この部分のみを他のプロセッサ用のものと交換するだけで本コンパイラは任意のプロセッサに対するアセンブルソースを出力することができる。

[3] マクロアセンブラ・リンカ・ローダ

C言語処理用に拡張したアセンブラシステムの構成を図3-1に示す。

Cの関数はその関数名をモジュール名とする実行コードの置かれたCSEGと、内部静的変数、定数、文字列等の置かれたDSEGになる。外部変数はグローバルラベルとなり、DSEGだけからなる1つのモジュールを構成し、外部静的変数はファイル内からだけ参照可能なローカルラベルになる。モジュール外のラベルを参照する時はそのラベルをエクスターン宣言する。

Cプログラムは、多数の小さな関数から構成されるのが普通である、1つ1つの関数のCSEGのサイズが64Kbyte（Z8001の1セグメントの最大サイズ）を超えることはないと考えられる。DSEGのサイズについても64Kbyteを超える大きな配列や構造体を定義しない限りリンカが適切に配置処理をするので全体として大きなプログラムでもコンパイルできる。

Cプログラムの相対番地オブジェクトと、ライブラリは完全に同一視できるので入出力や高速処理を要求される部分をアセンブラで記述したものはライブラリとしてCプログラムの関数とすることができる。

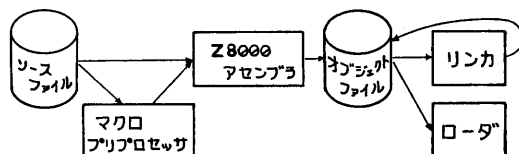


図3-1. アセンブラシステムの構成

[4] 浮動小数点演算に関して

画像処理をはじめ、多くの科学技術計算には浮動小数点演算が必要であり、高速であることが望まれる。アセンブラで演算パッケージを作るとどうしても時間がかかってしまう。そこで演算ハードウェアを使用することが考えられる。本システムでは演算用にi8086, i8087のプロセッサを使用した。演算プロセッサi8087に加えて演算制御用に専用LPR i8086を用いることにより、単純な四則演算だけでなく、ベクトル演算、行列演算をはじめ複雑な演算を独立に行なうことができるようになった。この場合、Cプログラム(28001)はデータを用意し、演算ユニット(i8086, i8087)を起動する関数を呼び、結果が返ってくるまでは別の処理を続けることができる。

[5] シンボリックデバグの設計

Cのプログラムのバグは、コンパイル時にコンパイラが文法誤りを検出する他、強力な型チェックを必要とする場合にはlintと呼ばれるプログラムによって型の不一致、引数使用上の矛盾等のバグが検出できる。しかし実行時のデバグは一般に煩雑な作業である。そこでシンボリックデバグを用意した。

デバグに要求されること

- (1) 実行を停止して変数値の参照、変更ができ、続きを再実行できること。
- (2) 変数は名前で指定できること。
- (3) 制御構文の各分岐点でどちらに行くかを確認、変更できること。
- (4) 未だバグのとれていない関数(又は未定義関数に対するダミー関数の返してきた値を参照、変更できること。
- (5) デバグ条件(引数の値等)を設定し、プログラムの各部をどのように通ったかわかること。

(6) (5)のhistoryが蓄積できること。

以上のことが満足されれば、実行時のデバグ及びプログラムの検査が可能となるであろう。

本デバグでは、デバグ対象となる関数を数個指定するものとする。多くのCプログラムは関数を用いて構造的に作られるため、下位の関数から順にデバグを進めれば一度に多くの関数をデバグする必要はないと思われる。実行を停止できる場所を、その関数に入った時、各制御文の条件式の評価の後、関数呼び出しの直後とする。プログラムの制御構造を、分岐点、合流点等を節点とし、文を枝とするようなグラフで表現することにより、各部をどのように通ったかを記録する。(図5-1参照)。デバグモードのコンパイラは、変数テーブルとプログラム構造グラフを出力する他、停止点にデバグ関数のcall命令を挿入する。

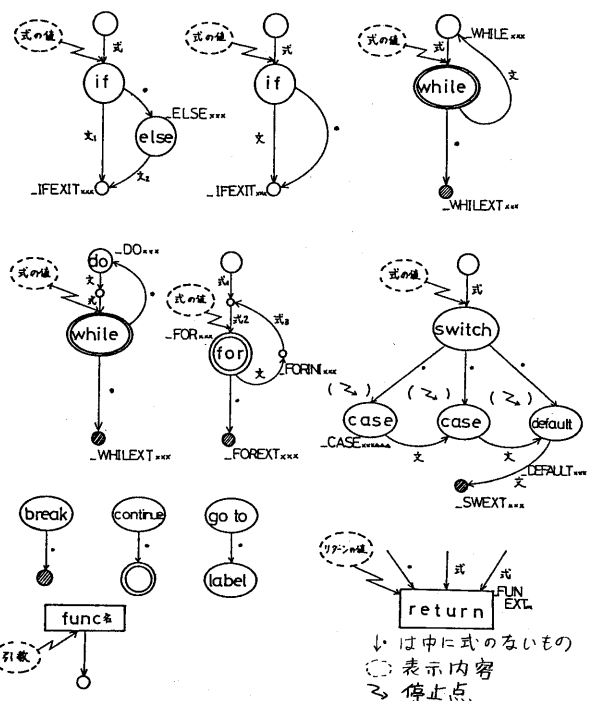


図5-1 デバグ出力グラフ

[6] 日本語プログラミングシステム LINKS-J

マイクロコンピュータの急速な普及により「1人に1台のコンピュータ」という時代が目前のように思われる。しかしそこには大きな問題がある。それはいかにそれ使いこなすかということである。プログラミングという作業は現存の言語の複雑な構文規則のためか、英語的なものへの拒否反応か、日本では広く一般に受け入れられておらずとはいえないようである。そこでもし日本語でプログラムが書けるとすれば、どれほど多くの日本人が、しかも簡単にプログラミングできるようになることであろうか。そこで一つの日本語プログラミングシステムを提案する。

6-1 LINKS-Jの概要

日本語プログラミングシステムといっても、日常言語をそのままプログラムとして処理するようなことは不可能であろうから、おのずから制限がある。しかしまたFORTRAN等のプログラミング言語のステートメントを逐語訳しただけのものでは、日本語にはなぞつかえて使いづらいものになってしまうことは明らかである。

そこで、従来のプログラミング言語のようなシーケンシャル言語ではなく、関数的プログラミング(FP)システムの考えを取り入れた。プログラムは単に変数を持たない関数である。このシステムは対象、対象を対象に写像する関数、関数定義、構文規則、作用から構成される。原始関数を元にして個々の関数を定義し、それらを階層的に組合せてさらに機能の高い関数を定義していく。

6-2 日本語プログラミング言語への翻訳

日本語の文の構造は

何が どうする

のように主語と述語がある。関数の様

な操作を表現するときには主語即ち主語は省略されて

xx を $\Delta\Delta$ する、 xx に $\Delta\Delta$ する
という表現になる。即ち関数は述語である。 xx は対象(関数の引数)であり、引数は1個であるから多くの場合省略される。

ここで簡単な関数の数学的表現と日本語による表現を示す。

$h(x) = 2x$ (x を) 2倍する ①

$g(x) = x + 1$ (x に) 1を加える ②

h と g の合成関数を考えると

$f(x) = g \circ h(x) = g(h(x)) = 2x + 1$

(x を) 2倍して、1を加える ③

となる。この様に関数は動詞又は形容詞で表現されているので「活用する」。しかし関数を表現するために必要な活用形は、連用形と連体形(終止形)だけで十分であり、「加える」等の命令形も許さない。また②の様に「加える」を修飾する目的語や補語等もある。この場合、語と語あるいは句と句との関係を示す助詞、特に格助詞が重要になってくる。本システムでは格助詞として「が、の、を、に、と、より、から、で」の8個を選び、それぞれの用法を限定した。

「が」は主格を表わす。条件にのみ用いられる。

(例) x が原子である

「の」は所属、材料を表わす。各詞が続く。

(例) A の配置

「を」は目標、対象を表わす。

(例) 1を加える

「に」は対象を表わす。

(例) A に1を加える。

「と」は並列を表わす。

(例) x と z の積

「から」は起点を表わす。

(例) x を5から引く

「より」は比較を表わす。

(例) 1より大きい

「で」は手段、材料を表わす

(例) スを3で割る

既に出てきたように2項あるいはそれ以上に對して演算(操作)が施されるような場合には、複数の格助詞が用いられてそれぞれの項の關係を示している。(図6-1)

スカラーではなくてベクトルを引数として、ベクトルを値(結果)として返す(持つ)様な関数の場合は、入力を $x = \langle x_1, \dots, x_n \rangle$ 出力を $y = \langle y_1, \dots, y_m \rangle$ とすると $y = F(x)$ と表わされ、出力成分を個々に表現すると $y_i = f_i(x)$ $1 \leq i \leq m$ となるとすれば、出力は $\langle f_1(x), \dots, f_m(x) \rangle$ となる。これを日本語で表現すると「 x に f_i を施したもの、 $\dots$ f_m を施したもの」となる。このように construction の概念は、「関数の連用形」したものの又は関数名を「」で区切って連ねることによって表わされる。

一方合成関数の様に関数が逐次施される場合は、「 x を2倍して1を引く」のようになる composition の概念「関数の連用形」してを、「」で区切ったものを連ねて表わされる。

6-3 構文規則

図6-6に LINKS-J の構文図を示す。

6-3-1 予約語(keyword)

以下のひらがな、漢字又はその系列は、文中他の用途(関数名その他)に使ってはならない。

関数 と定義する

もし ならば さもなければ
間は 次の操作を繰り返す
左もの て それ そのもの
全 名 第 番目の 名々の
全ての 成分 かつ または かつ
が の を と と より かつ
で

以上のかゝる等は構文解析において、文の構造に対する情報を与えると共に、単語の区切りの役目も果たす。

またこれらを別の目的で使う場合は、カタカナを用いるか、又は「---」で識別できるようにする。

6-3-2 関数

関数には真偽を返す関数(例 等しい)と操作をする関数(例 足す)の2種類がある。真偽を返す関数は条件文でのみ用いられる。真偽を返す関数とは次の3種類がある。

〈ある型〉 "名詞" である (リ)

例 原子である (リ)

〈ない型〉 "名詞" でない (ク)

例 原子でない (ク)

〈形容詞型〉 "形容詞"

例 等しい (ク)

操作をする関数には次の4種類がある。

〈する型〉 "名詞" する (リ)

例 加算する (リ)

〈する型〉 "名詞" する (リ)

例 転置する (リ)

〈とる型〉 "名詞" をとる (リ)

例 和をとる (リ)

転置をとる (リ)

〈動詞型〉 "動詞"

例 足す (リ)

() 内は連用形の場合を表わす。関数にはこのほか連体形(終止形も同じ)と名詞形が存在する。

関数名は「～をとる」, 「～を求める」とつながることができ、「」連用形「したもの」, 「名詞形」したものと同じ概念を表わす。

名詞形は、「～を施す」, 「～する」とつながることができ、「～すること」という概念を表わす。関数とこれが同じもの(〈する型〉)と異なるもの(〈とる型〉)がある。

連用形は「～て」, 「～い」とつながることが出来る。

連体形は言いぎりの形である。

関数定義の際、関数名、名詞形、連用形、連体形もそれぞれ定義するわけだが、このとき〈動詞型〉, 〈形容詞

型は個々に連用形、連体形を定義しなければならぬが、とる、求める、する、施す、ある、ない等はキー動詞としてまとめて処理することができる。("ない"は更には形容詞)

6-3-3 apply to all, insert

図6-2のような構文は apply to all となり、図6-3の場合は insert となる。

6-4 あいまいさについて

日常使われている日本語がそうであるのと同様に、図6-1の構文図から明らかのようにこの文法はあいまいである。"dangling else" に対応する「ぶらぶら さもなければ」が存在する。これは直前にある「さもなければ」なしの「もし」に関係づけられる。またその他のあいまいさは、翻訳系が勝手に(正しいと思われるように)処理してしまうので、あいまいな部分、例えば条件文や、各々まとまった操作を「」でくくってあいまいさをなくすようにプログラマがしなければならぬ。

6-5 処理の概略

日本語プログラムJおよび対象Dから計算値を得る方法について述べる。Jを中間言語にコンパイルし、その中間言語を解釈実行する。ここでは中間言語としてBackusのFPシステムを採用した。関数の活用形、助詞の使用法等で制御構造の明らかになったプログラムJは、次の様にしてプログラムPに翻訳される。

- ①関数は全て関数名に置き換える。
- ②第 n 成分等は Selector functions。
- ③そのもの、それ、は Identity id。
- ④引数でない対象又は Constant α 。
- ⑤全成分に $\times \times$ する等は Insert $\backslash f$ 。
- ⑥各成分に $\times \times$ する等は Apply to all df 。
- ⑦でない等は not。
- ⑧ χ に η する等は Compositor gof 。
- ⑨ χ と η 等は Construction $[f, g]$ 。
- ⑩条件文は Conditor $(P \rightarrow \chi; \eta)$ 。

⑪繰り返し文 While (while $p \chi$)

⑫図6-1に示すように助詞の解析の結果は Construction, Insert, Apply to all, Composition を組合せたものとなる。

例えば、第1成分に第2成分の長さをかけるは

$X \circ [1, length \circ 2]$

となる。

図6-5に処理系の構成を示す。

6-6 データ構造

対象データは木で容易に表わされるため、計算機内部でも2分木リスト表現の木とする(図6-4)。原子に対するセルは、その型と値を持つ。プログラムJがPにコンパイルされるとき対象Dもこの内部表現に変換される。

[7] あとがき

LINKS-Cに関しては、コンパイラは完成し、実際の画像生成に使われている。シンボリックデバッガは開発中である。

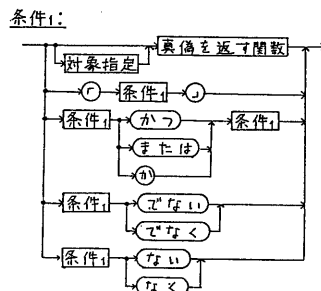
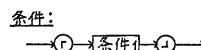
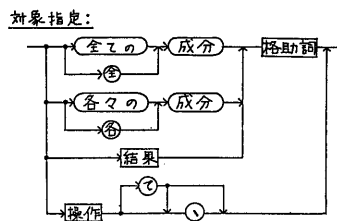
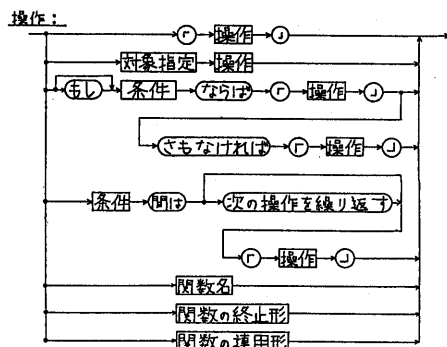
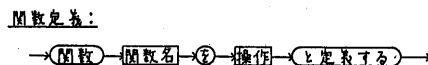
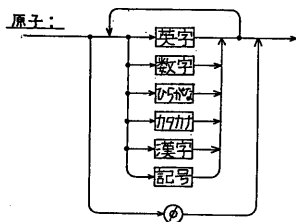
LINKS-Jに関しては、基本設計について述べた。また多くの検討を要するが、多くの日本人にとって抵抗なく使えるような、日本語プログラミング言語になる可能性を与えた。現在システムの試作を進めている。

参考文献

- (1) B.W. Kernighan and D.M. Ritchie, The C Programming Language, Englewood Cliffs, N.J. Prentice-Hall 1978
訳書:「プログラミング言語C-UNIX流プログラム書法と作成」
石田晴久訳(共立出版, 1981)
- (2) John Backus, Can Programming Be Liberated from the von Neumann Style? A Functional Style and Its Algebra of Programs, CACM vol.21 No.8 1978
- (3) 井上, 谷沢, 谷口, 岡本 "関数的プログラミング言語" FPLの処理系の作成, 信学論(Ⅱ) J65-D, 5, PP566-573 (昭57-5)

- ①②③ op ④の値を結果を表わす。
 + : op=[①,②] (op[id,③])
 - : op=[①,③] (op[②,id])
 (ex) ①成分に②成分を掛ける。
 ①才1成分 1st
 ②才2成分 2nd
 I に
 I を
 op 掛ける。 X
 この場合、(に,を)は+であるから
 X=[1st,2nd]
- (と,と)の (+) は Construction にあつてゐることを表す。

図 6-1. 格助詞の関係による翻訳規則



```

graph LR
    Start(( )) --> A[すべての]
    A --> B[成分]
    B --> C((を))
    B --> D((の))
    C --> E[関数の適用形]
    E --> F[合わせる]
    D --> G[関数名]
    G --> H[まじる]
    F --> I(( ))
    H --> I
    I --> A
    I --> B
    I --> J((全))
    J --> A

```

图 6-3 insert 的構文

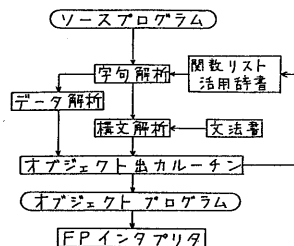


図 6-5 LINKS-J の構成