

解説



シミュレーション技術の最近の動向

2.2 離散系シミュレーション言語 SIMSCRIPT II.5[†]

中 西 俊 男^{††}

1. SIMSCRIPT 概説

SIMSCRIPT (SIMulation SCRIPTor) は、GPSS と同じく 1961 年アメリカの Rand Corporation で、M. Harry Markowitz, Bennard Hausner, Herbert W. Karr らによって開発された汎用の離散系シミュレーション言語である。初版は FORTRAN をホスト言語にしたもので、SIMSCRIPT で書かれたシミュレーションプログラムはいったん FORTRAN のプログラムに変換され、その後コンパイルされて実行された。したがってそのプログラムの中に FORTRAN で書かれたプログラムの混在が許された。つまりこれは、SIMSCRIPT が、シミュレーション専用というより汎用のプログラミング言語としても使えたということを意味している。

SIMSCRIPT は、その後バージョンアップを重ね、現在米国 CACI, Inc. の SIMSCRIPT II.5 が最新のバージョンとして利用されている。IBM, CDC, UNIVAC, Perkin-Elmer, Prime, NCR などのメインフレームで使えるほか、IBM-PC を初めとする各種 PC にインプリメントされ、広く用いられている。なお初期の SIMSCRIPT は、FORTRAN で書かれていたが、SIMSCRIPT II.5 は、メインフレーム、PC 用ともに C 言語で書かれている。

初期の SIMSCRIPT は、事象中心(event-oriented)のモデル構成概念(world-view)であったが、SIMSCRIPT II, 同 II.5 からプロセス中心(process-oriented)のモデル構成概念に移った。現在では、SIMULA などとともに、代表的プロセス中心の離散系シミュレータとなって

いる。

SIMSCRIPT II.5 は、汎用プログラミング言語としての機能も兼ね備えている関係で、これを用いてほかの専用目的のシミュレータを作ることにも可能である。たとえば、FA(工場の自動化)用シミュレータ SIMFACTORY II.5, 通信ネットワーク用シミュレータ COMNET II.5, NETWORK II.5 などがその例である。また SIMSCRIPT II.5 には、アニメーション機能も備わっているため、これらシミュレーションパッケージは、すべてオンライン(インタラクティブないしビジュアル)シミュレーション機能を具備したオブジェクト指向言語となっている。

本稿では、以下 SIMSCRIPT II.5 のモデル構成概念、プログラム構造、variable、プログラム文、中でも重要な event(6.), process(7.)とその変遷(8.)について特に詳しく述べた。さらに 9. で付加機能であるアニメーション機能 SIMANIMATION について触れた。

2. SIMSCRIPT II.5^{1),3)} のモデル構成概念

SIMSCRIPT II.5 は、プロセス中心のモデル構成概念を持つ。

プロセスとは

“A time-ordered sequence of interrelated events separated by passages of time (either predetermined or indefinite), which describes the entire experience of an “entity” as it flows through a system”

「あらかじめ定められた、もしくは不定の時間経過によって分離された相互に関係あるイベントを時間順に並べたもので、エンティティ(システム構成要素)がシステムを流れる全過程を記述する。」

と定義されている。イベントとは、その中に時間

[†] A Discrete System Simulation Language SIMSCRIPT II.5 by Toshio NAKANISHI (Seikei University).
^{††} 成蹊大学

経過を持たない単なる事象であるのに対して、プロセスとはその中に時間経過を含む現象(行動ないし活動)を記述するものなのである。SIMSCRIPT II.5では、プロセスもエンティティと考えられており、process entity と称されている。なおプロセス、イベント、エンティティなどは、SIMSCRIPT II.5のプログラムでは、英語表現で出てくるので以後 process, event, entity の形で表現することにする。

ある特定の process を記述するサブルーチンを process routine と呼んでいる。時間経過を含まない process routine は、event routine とも考えられるわけで、process は event を含む概念と見ることができる。

GPSS のプログラムは、process routine に対応するが、そこを流れる transaction は、それぞれに process を構成し、それぞれが process entity を構成している。SIMSCRIPT II.5 のモデルでは、この process entity の実現が、process notice と呼ばれるレコードを保持している。簡単にいうと、process notice とは、生起する process に対してつけられた名前および関連情報と考えてよい。process のタイミングのコントロールは、process notice を対象に行われる。

process の進行中、process entity が必要とするシステム要素を resource と称している。resource の実態は恒久要素すなわち permanent entity に近い概念(厳密にいうとやや広い概念)と見られるが、別ないい方をすると resource とは、permanent entity, set および利用競合による時間的遅延の概念を結びつけたものといえる。

改めて entity について述べると、entity とは実際の世界の構成要素を表わすデータアイテムで、permanent entity (恒久要素), temporary entity (一時要素), event notice, process notice, resource からなる。また各 entity は、attribute を持ち、ある set を所有したり、ある set に属することもあり得る。紙面の都合上これらについて詳説はできないが、簡単に説明すると次のとおりである。

(1) permanent entity

permanent entity とは、その数が一定で不動(生滅がない)のシステム構成要素である。その構造は配列(array)で示され、それぞれの entity に

対して attribute が定義できる。たとえば、生産機械(MACHINE)が10台あって、それぞれの機械に対して生産効率(PRODUCTION・RATE), 平均故障間隔(MEAN・TIME・TO・FAILURE), 平均修理時間(MEAN・REPAIR・TIME)という attribute が定義される場合、

Every MACHINE has a PRODUCTION. RATE, and a MEAN. TIME. TO FAILURE, and a MEAN. REPAIR. TIME

と記述される。10台ある生産機械の attribute は 10×3 の配列として

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
PRODUCTION. RATE										
MEAN. TIME. TO. FAILURE										
MEAN. REPAIR. TIME										

の形でメモリが割り当てられるが、そのための10台分のメモリスペースは

Create every MACHINE(10)

で確保されなければならない。配列の初期値は自動的に0となる。生産機械の数10は、N・MACHINE というシステム変数で表わされる。

(2) temporary entity

permanent entity はシミュレーション実行中、その数の増減がない、存続し続けるシステム構成要素であるのに対して、temporary entity はその数が変動し、生滅が見られるシステム構成要素を表わす。たとえばあらかじめ preamble (後述) で temporary entity JOB を

**Every JOB has a PROCESSING. TIME
and a REQUIRED. MACHINE
and a DUE. DATE**

と定義(attributeとしてPROCESSING・TIME, REQUIRED・MACHINE, DUE・DATEを持つ)しておき、シミュレーションプログラムで

Create a JOB

let PROCESSING. TIME(JOB)=...

let REQUIRED. MACHINE(JOB)=...

とすることにより、任意の数のJOB(のコピー)を作ることができる。

(3) set

同類の entity で共通特性のあるものを複数集めて、set として一括処理の対象とすることができる。set はこれを所有する entity (owner entity あるいは owning entity) と set に所属する entity

(member entity)で構成される。たとえば

Every MACHINE owns a JOB. LIST

Every JOB belongs to a JOB. LIST

Define JOB. LIST as a fifo set

のごとくである。

set の処理命令には次のようなものがある。

FILE : set に新しい member を入
れる。

REMOVE : set から特定の member を除
去する。

FOR EACH

OF SET : ある特定の属性値を持つ
member すべてを探索する
ための制御指示命令。

set に関しては、この他にもろもろの処理機能
があるが、詳しくは参考文献1)～4)を見られ
たい。

3. SIMSCRIPT II.5 のプログラム構造

SIMSCRIPT II.5 によるシミュレーション
プログラムは4つのセクションに分かれる。

(1) PREAMBLE

preamble は、宣言情報を持つのみで、実行命
令を含まない。SIMSCRIPT II.5 のすべての
entity は、preamble で宣言されなければならない。
global variable (どの routine でも使える汎
用の変数。ある routine のみで使える変数は
local variable と呼ばれる)も preamble で宣言さ
れなければならない。

(2) MAIN

シミュレーション実行をスタートさせる部分

(3) ROUTINE

main もしくはほかの routine から呼ばれる
routine 群で、process (もしくは event) を記述す
る routine やほかの一般の subroutine を含む。

(4) FUNCTION

算術計算式を参照するとき呼ばれるもので、
preamble で宣言されなければならない。

SIMSCRIPT II.5 のシミュレーションプロ
グラムは、英語形式の文で書かれる。命令文、宣
言文いずれも改行は自由である。またコメント文
は、2 個のアポストロフィ (") で始まり、record
の終わりか、次の 2 個のアポストロフィで終了
する。

4. SIMSCRIPT II.5 の variable

SIMSCRIPT II.5 の variable は、最初が英
文字の英数字文字列(ピリオドを含む)から成る。
通常の variable のほかに、あらかじめ定義され
た variable と constant、自動的につくられる
system variable がある。その一部を表-1 に
示す。

5. SIMSCRIPT II.5 のプログラム文

(1) 計 算 式

FORTRAN とほぼ同じであるが、計算式の前
に LET 文を置く必要がある。たとえば

LET A=B+D/(C-E*F)2**

のごとくである。

計算の優先順位を示すためのかっこが許され
る。計算式の長さに制限はなく、かっこも幾重に
使用してもよい。

(2) その他の命令文

その他の命令文としては、PRINT 文、READ
文、ADD 文、SUBTRACT 文、IF-Then-Else
文、For-do-loop 文、Until-do-loop 文などが
ある。

6. Event

event とは、システムの状態を変化させる瞬間
的事象で、それ自体に時間消費を含んでいない。
temporary entity と同様、create (実態もしくは
そのためのメモリの確保)、destroy (同じく解放)
があるので、一種の temporary entity として扱
われ、event set という特別な system set に属す
る。event は次の 3 項目で記述される。

表-1 system variable

カテゴリー	形 式	例	意 味
Constants	name. C	PI. C INF. C	π ∞
Variables	name. V	TIME. V HOURS. V	シミュレーションクロ ック 1 日あたりの時間数
Functions	name. F	SQRT. F UNIFORM. F	平方根 一様乱数の発生
Generated Attributes	letter. name	U. PUMP N. Q. PUMP	resource のユニット数 を示す属性 resource PUMP の待 行列長

- (1) event notice: event の特別のコピーもしくはその例について適切な情報を持つデータ群から成る。あらかじめ定義された attribute として TIME. A: その event が次に生起する時刻, EUNIT. A: 外生事象に関する特別情報, set attribute: P. EV. S, S. EV. S, M. EV. S を持っている(図-1)。
- (2) event routine: event が環境にどう反応し, これをどう変えるかなど, event のロジックを記述するルーチンである。CAUSE, SCHEDULE, ACTIVATE などの命令で起動が計画され, シミュレーションクロックが計画時刻になると起動される。計画された event は, CANCEL で削除される。
- (3) event と同じ名前の global variable: event の特定のものを指定するアイデンティファイアとして使われる。

event によりモデルを記述するときの常形を例

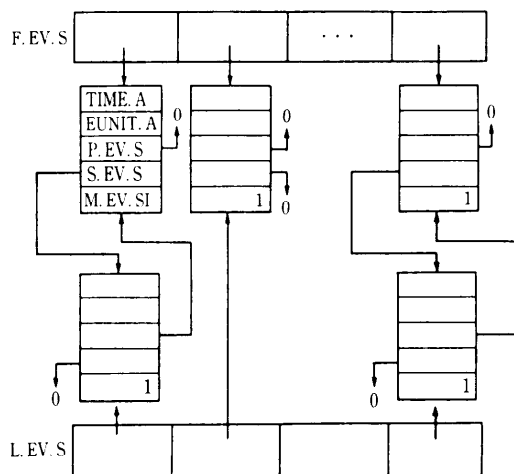


図-1 event set の構造

1 に示す。あらかじめ preamble において event 名を定義し, 属性を持つものについては, その属性とタイプを定義しておく。その後 event routine で, その event で記述されるモデルの記述を行う。

(例 1)

```
event notice include...イベント名の定義
    AIRPLANE. ARRIVAL, LEAVE. GATE
    every BEGIN. TAKEOFF
    has a BT. AIRPLANE...イベント属性の定義
define BT. AIRPLANE as an integer variable
schedule a BEGIN. TAKEOFF now...イベントの起動
event BEGIN. TAKEOFF...イベントルーチン
.
.
end
```

(例 2)

```
event notice の event set からの削除
For each END. TAKEOFF
with ET. AIRCRAFT(END. TAKEOFF) =
MY. AIRCRAFT
find the first case
if found
    cancel this END. TAKEOFF
always
```

図-1 は event set の構造を示したものである。ここで示される用語は次の意味を持つ。

TIME. A: その event が次に生起する時刻
 EUNIT. A: 外生事象に対する特別情報
 P. EV. S: 先行 event へのポインタ
 S. EV. S: 後続 event へのポインタ
 M. EV. S: event set への帰属を示す。
 F. EV. S: 最初の event へのポインタ
 L. EV. S: 最後の event へのポインタ
 また図中の矢印は, ポインタ連結を示す。

7. Process

process は event と違って, その中に時間消費部分を持っている。process はある意味で, 一連の event をとりまとめたものといえる。たとえば, 次のような例を考えることができる。

```
Processes include AIRPLANE. GENERATOR,
and
    every AIRPLANE has an AC. BEGIN.
    WAITING. TIME
define AC. BEGIN. WAITING. TIME as an
integer variable
activate an AIRPLANE now
```

Process AIRPLANE

```
let AC. BEGIN. WAITING. TIME(AIRPLANE)=time.
v
request 1 RUNWAY
work uniform. f(min, max, 1)minutes
end"process AIRPLANE
```

このシミュレーションプログラムは、process として、AIRPLANE. GENERATOR と AIRPLANE を持っており、各 AIRPLANE は整数の global variable AC. BEGIN. WAITING. TIME を持っている。このプログラムでは省略されているが、process AIRPLANE. GENERATOR の中で、process AIRPLANE が現時点(now)で activate(後述)される。process AIRPLANE は、その属性 AC.BEGIN.WAITING. TIME に TIME.V(現在シミュレーション時刻)をセットし、RUNWAY を 1 本要求する。そこで所定の一様分布で与えられる時間を消費して、process を終える。

process で使われる命令には次のようなものがある。

activate: ある process に起動をかける命令である。schedule や cause とほぼ同じであるが、activate には create (メモリの確保)が含まれている。

(例) **activate a CAR in 10 minutes**

(1) 新しいプロセス CAR を記述する process notice を create する。

(2) variable CAR(自動的に作られる)のこの notice に、関係の値をセットする。

(3) この起動がなされる時刻(現在時刻+10 分)を計算し、この値を当該 process の attribute にセットする。

(4) process notice を pending list (生起をスケジュールされた process の list) におく。

この場合、つねに CAR というプロセスに過ぎないが、process に名前をつけ、

activate a CAR called X in 5 minutes

activate a CAR called Y in 10 minutes

として、process の異なるコピーを複数個生起させることができる。

request: 当該 process が使う resource を要求する命令である。

relinquish: 使っていた resource を開放する命令である。

これら命令は、resource と深い関係があるので、resource に関してさらに詳しく述べておく。

resource が create されると、次の variable が自動的に定義される。

- (1) N. resource: resource の最大個数
- (2) U. resource(i): i 番目 ($1 \leq i \leq N$. resource) の resource の利用可能な容量を示す attribute
- (3) N. X. resource(i): resource(i) を使っている request の数を示す attribute
- (4) N. Q. resource(i): 現在 resource(i) を request して待たされている数を示す attribute

(例) **Resource include RUNWAY—preamble 部に記述**

```
create every RUNWAY(1) ... 1 個 RUNWAY
                             を作る. すなわち
N. RUNWAY
(1)=1
```

let U. RUNWAY(1)=2...RUNWAY の大きさを 2 とする。

request 2 RUNWAY(1)

• RUNWAY1 番を 2UNITS 確保できるかチェックする。

• 確保できるならその領域を占有する。

• 確保できなければ、RUNWAY1 番の前で、待ち行列にはいる。

relinquish 2 RUNWAY(1)

• 占有している RUNWAY1 番を 2UNITS 開放する。

• もし、待っているものがいたら、次のを入れる。

なお、

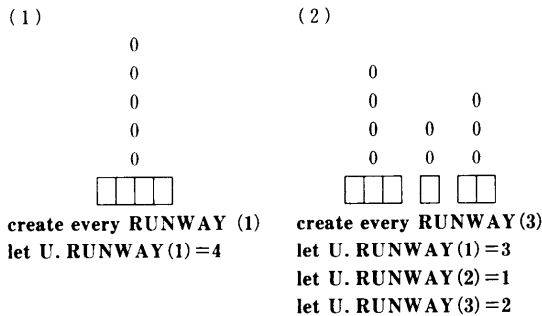
```
create every RUNWAY(3) ← let N. RUNWAY=3
(同等) create every RUNWAY
```

である。

resource が create されると、permanent entity と同様、そのためのメモリが確保される。

その前にできる待行列が, multi-queue, multi-server になるか, single-queue, multi-server になるかを次の例に示す。

(例)



(1)は大きさ4のRUNWAYを1つcreateしたので、その前にできる待行列は1つ、すなわちsingle-queue, multi-serverになり、(2)は、大きさがそれぞれ3, 1, 2のRUNWAYを3つcreateしたので、multi-queue, multi-serverになる。

requestには、優先順位をつけることができる。たとえば、

Request 1 RUNWAY(2)with priority N

とすると、このrequestは優先度N(Nは定数、変数、数式いずれでもよい)が付され、Nの値が大きい順にrequestが出される。

work, wait: processを一定時間停止させる、すなわち時間を消費させる命令である。

suspend: processを自身で停止させる命令である。

reactivate: 特定のprocessを再起動させる命令である。

suspendは、内部処理的にいうと、当該processのprocess noticeを実行(execute)状態から、createされた状態に戻すことにほかならない。ただし、このprocess noticeは、reactivateもしくはresume(後述)により再起動かけられるまで、createされた状態で保持される。

interrupt: あるprocessに割込みをかける命令である。

resume: 割込みを解除する命令である。

interrupt命令は

INTERRUPT[THE]process(CALLED variable)

の形で出される。割込みをかけられるprocessは、workもしくはwaitで時間消費(pending)中であることが前提である。割込みをかけられた時点であとどれくらいの時間消費が残っているかが、当該processのattribute, TIME. Aに蓄えられる。後でprocessがresumeされたとき、TIME. Aの時間だけさらに時間消費することになる。TIME. Aの値は、割込みを受けている間に修正可能である。

resume命令で割込みを解除されたprocessはpending状態に戻され、TIME. Aで示される時間経過の後活性化される。

●**create:** あるprocessを動かすための実態を確保する命令である。

●**destroy:** createされているprocessの実態を消滅させる命令である。

create, destroy命令はtemporary entityに対しても用いられる命令であるが、processもある種のtemporary entityと見なして同様の処理を受ける。

より詳しくいうと、createは、ある形のprocessのprocess noticeのためのメモリを確保する。このprocess noticeは、event listにはおかれぬ。activate命令には、create機能が含まれている。processを起動させる前に、あらかじめそのattributeに値をセットしたいときにcreateが使われ、後でactivateされる。attributeを用いず、processの引数を使用するときは直接activateする。

destroyは逆にcreateされたprocess noticeのためのメモリを開放する命令である。createされるばかりで、destroyがなされないと、そのためのメモリは増加する一方となる。

8. processの状態の変遷

SIMSCRIPT II.5でprocessの状態がどのように変遷するかは、比較的とらえにくいのでこれを図示し、説明を加えておく。

まず図-2は、外からの命令でprocessの状態がどのように変遷するかを示すものである。

最初は、システムに何も存在しない状態(非存在状態)であるが、create命令で、processの処理のための実態(メモリの割当て)が確保され、create状態に移る。create状態のprocessが

destroy されると、非存在状態に戻る。create された特定の process (the process) は、ほかの process からの activate により、run 状態 (active) に移る。時に attribute のセットなどが必要でない場合は、直接他の process からの activate により、非存在状態から run 状態に移る。

run 状態の process に対して、外から割込み (interrupt) がかけると、非活動状態の create された状態に移るが、resume もしくは (re)activate により再び run 状態に戻る。

process がある resource について request を出したとき、これが使用可能であれば、そのまま active 状態にとどまるが、ほかの process がすでに同じ resource を使用中の場合は、resource 待ち状態に入る。ある時間が経過して、かねてその resource を使用中であった process が、その resource を relinquish すると、resource 待ち状態であった process が run 状態に戻る。

なお、図-2 の実線はただちに行われる行動、点線はある時間経過後の行動を示す。

1 方図-3 は、ある process がみずからの出す命令で、どのような状態の変遷を見せるかを示すものである。

まず当該 process が run (active) 状態にあるとして、work もしくは wait 命令でいったん pend-

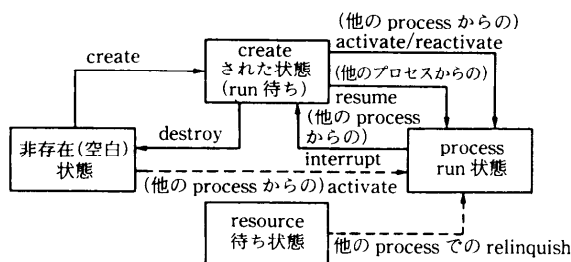


図-2 process の状態遷移(ほかから受ける処理)

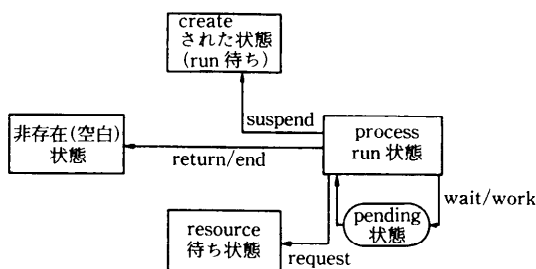


図-3 process の状態遷移(みずから行う処理)

ing 状態に入っても、所定の時間が経過すると、run 状態に戻る。その process が run 状態のとき、suspend 命令でみずからを停止させると、run 状態から create された状態に移行する。またある resource を request したとき、これがほかの process に使用されていて使用できないときは resource 待ち状態に入る。また当該 process は return もしくは end 命令で、非存在状態に戻される。

なお SIMSCRIPT II.5 のプログラミング機能としては、以上のほか、確率過程の表現、統計情報収集方法などがあるが、紙面の都合上割愛した。

9. SIMANIMATION⁴⁾

SIMANIMATION は、SIMSCRIPT II.5 で使用できるアニメーション用の拡張機能である。この機能は、モデルの動きを時間経過に沿って視覚的に捉えることができるようにしたもので、大別すると PRESENTATION GRAPHICS (図-4) と ANIMATED GRAPHICS (図-5) の2種類がある。

(1) PRESENTATION GRAPHICS

任意オブジェクトの属性について、時間経過とともに刻々と変化する様子をグラフ形式で画面表示させる機能で、そのグラフ表示方法には次の6とおりがあり、複数表示も可能である。

- 円グラフ (Pie chart)
- X-Y グラフ (X-Y plots)
- 時間経過表示 (Clock)
- レベルメータ (Level meter)

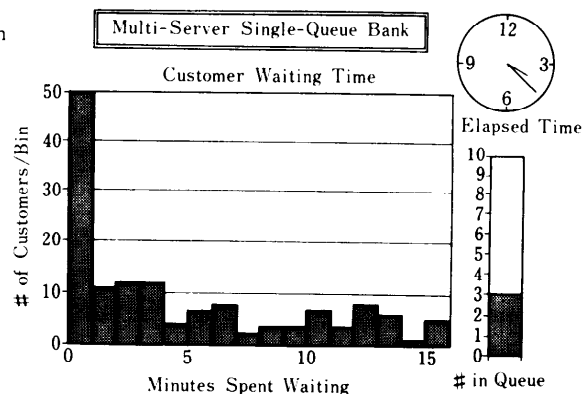


図-4 PRESENTATION GRAPHICS 例

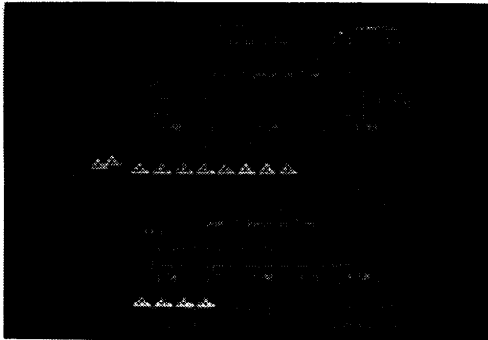


図-5 ANIMATED GRAPHICS 例

- ダイアル(Dial)
- ヒストグラム(Histogram)

実際には、プログラムの宣言部(PREAMBLE)の統計情報命令文(TALLY, ACCUMULATE)で指定するだけで画面表示が可能となる。

(2) ANIMATED GRAPHICS

オブジェクトをアイコンで定義し、そのアイコンを画面上で動かす(プログラムする)ことによって視覚的にシステム全体を把握できる。このことによって、矛盾点やネックとなる個所を検出することが可能となる。

まず、アイコンエディタによってオブジェクトの概形を作画する。実際には、標準的アイコンの使用も可能である。次に、オブジェクトの動きを設定するPROCESSをプログラムで作成する。このプログラムの中に、アイコンの動く軌跡、速度、加速度を記述することになる。

SIMSCRIPTはプログラミング言語であるため、SIMANIMATIONとしての動画を記述するには、SIMSCRIPTのプログラムの中にアニメーションプログラム部分を何カ所かに分けて挿入することが必要となる。したがって、それ相応のプログラミング技術は必要ではあるが、複雑なシステムの表現も可能である。

図-5は、金鉱山における金鉱石搬出のシミュレーションである。エレベータに待ち行列に並ん

でいる金鉱石をのせ、地上へ運んでいる。ここではエレベータや金鉱石がアニメーションとしてダイナミックに動き、時間経過による待ち行列の長さがグラフとして出てきている。

10. おわりに

SIMSCRIPT II.5は汎用言語的性格をもっている関係で、言語仕様、モデル構成概念いずれも難解で、初心者にも分かりやすい解説を書くのは至難のことと思われる。特に割込み過程はGPSSと異なり、permanent entity(GPSSではfacility)使用へのそれではなく、resourceを使っているprocessへの割込みの形をとっている。

紙面の都合上舌足らずの解説となったが、実際にSIMSCRIPT II.5でシミュレーションを行いたい方々は、ぜひ後掲の文献を参照されることをおすすめする。

参 考 文 献

- 1) Russell, E.C.: Building Simulation Models with SIMSCRIPT II.5, CACI(Sep. 1983).
- 2) Mullarney, A.: SIMSCRIPT II.5 Programming Language, CACI (Jan. 1983).
- 3) 中西俊男: シミュレーション, 電子情報通信学会編, コロナ社(July 1994).
- 4) CACI: SIMGRAPHICS User's Guide and Casebook (Jan. 1991).

(平成7年2月27日受付)



中西 俊男 (正会員)

1932年生。1956年東京大学理学部数学科卒業。日本国有鉄道、鉄道技術研究所勤務。1969年工学博士(東京大学)。1972年成蹊大学工学部経営工学科教授。主たる研究テーマ: 道路交通管制システムシミュレータなど各種シミュレーションシステム、情報管理システムの開発。著書「コンピュータシミュレーション」, 「コンピュータの基礎」, 「点と線と面」, 「シミュレーション」, 他。日本シミュレーション学会理事, SCS, OA学会, 日本経営工学会, 他各会員。