



## FACOM 222 FAST<sup>†</sup> (CDT 402 型)\*

辻ヶ堂 信\*\* 丸山 武\*\*

### 1. 概 説

#### 1.1 序 論

FACOM 222 FAST (CDT 402 型) は FACOM 222 用の FORTRAN 型コンパイラであり、コア 4,000 語、ドラムなし、磁気テープ 2 台、紙テープ読取機 1 台、紙テープ穿孔機 1 台およびラインプリンタ 1 台をもつ計算機を対象としている。その原始プログラムで使用可能な言語は、7090 FORTRAN にだいた似ているが、磁気テープ、磁気ドラムを制御する記述と equivalence は使えない。

このコンパイラ作成の基本方針としては

(1) 翻訳時間を短くするために、原始プログラムの走査の回数をできるだけ少なくし、また中間言語としての symbolic assembler 段階を省略し、機械語にできるだけ近い相対形式のプログラムを作り出すこと。

(2) 複数のサブプログラムを全く別の時点にコンパイルしておき、まとめて遂行することができること。

(3) 簡単な計画に従って、コンパイルと遂行が任意に繰り返せること。

(4) 複素演算が行なえること。

(5) 翻訳過程では、Lukasiewicz 表現 (Polish prefix notation) を利用すること。  
などが挙げられる。

コンパイルに要する時間は、1 行の記述当り平均 5 秒であり、現在、各サブプログラム当り使用可能な被演算子の名称の数などに関し相当制限があるが、一部 hand-coded program を用いて、CHAIN-JOB および磁気テープの読み書きを行ない、大規模な計算をされた方もある。

#### 1.2 使用し得る記述と制限事項について

このコンパイラで使用し得る記述は次のようなものである。

\* On a FORTRAN-type compiler FACOM 222 FAST (CDT 402), by Makoto Tsujigado and Takeshi Maruyama (Fujitsu Limited)

\*\* 富士通信機製造株式会社

† Fuji Automatic Sentence Translator の略称

数式; GO TO n; ASSIGN i TO N; GO TO N, (n<sub>1</sub>, n<sub>2</sub>, …, n<sub>m</sub>); GO TO (n<sub>1</sub>, n<sub>2</sub>, …, n<sub>m</sub>), I; IF (expression) n<sub>1</sub>, n<sub>2</sub>, n<sub>3</sub>; SENSE LIGHT i; IF (SENSE LIGHT i) n<sub>1</sub>, n<sub>2</sub>; IF (SENSE SWITCH i) n<sub>1</sub>, n<sub>2</sub>; IF OVERFLOW n<sub>1</sub>, n<sub>2</sub>; DO n I=m<sub>1</sub>, m<sub>2</sub>, m<sub>3</sub>; CONTINUE; PAUSE n; STOP n; END (I<sub>1</sub>, I<sub>2</sub>, I<sub>3</sub>, I<sub>4</sub>, I<sub>5</sub>); FORMAT; PRINT n, 変数に関する情報; FEED i または FEED N; SKIP TO T 2 (or HOME) POSITION; READ PAPER TAPE n, 変数に関する情報; PUNCH PAPER TAPE n, 変数に関する情報; FUNCTION NAME (a<sub>1</sub>, a<sub>2</sub>, …, a<sub>n</sub>); SUBROUTINE NAME (a<sub>1</sub>, a<sub>2</sub>, …, a<sub>n</sub>); RETURN; CALL NAME (a<sub>1</sub>, a<sub>2</sub>, …, a<sub>n</sub>); DIMENSION V (l, m, n), …; COMMON A, B, C, …; COMPLEX A, B, C, …; F テープ;

このうち、COMPLEX という記述は、これに続く被演算子は複素変数であるという宣言であり、これにより一つの変数名称に対して 2 語の記憶装置が割り当てられるが、一般の被演算子と同様にアドレス計算を行なうため、実数部と虚数部を別々の領域にとることにした。なお宣言以外の複素被演算子を含む記述においては、その最初に K, という字を打っておかなくてはならないし、また IF 中の表現では複素演算は行なえない。

使用できるライブラリ関数は LOG, SIN, COS, EXP, SQRT, FLOAT, ATAN および TAN H の 8 種であり、複素演算においても使用できる。

ライブラリ関数および AS 関数 (Arithmetic Statement Function) の actual argument としては任意の表現つまり値をもち得るものしか許されないが、サブプログラムに対する actual argument としては、その他、ライブラリ関数の名称、この (サブ) プログラム中で定義された AS 関数の名称および F テープで指定された場合には、サブプログラムの名称を書くことができる。たとえば SNAME 1 と SNAME 2 とをサブルーチン・サブプログラムの名称とするとき  
CALL SNAME 1 (A+B\*C, SNAME 2, SIN, E, F)  
のような書き方が許される。この actual argument

に関する規約は複素演算に対しても適用される。

END ( $I_1, I_2, I_3, I_4, I_5$ ) の各  $I_i$  は、コンソール上の Alteration Switch に対応し、 $I_1=0$  または 1 のときは実際の switch に優先し、 $I_1=2$  のときは実際の off または on によるが、その機能は次のように規定されている。

ASW 1=on: コムパイル終了後直ちに目的プログラムの遂行が可能な状態になる。すなわち目的プログラム・ローディング・ルーチーンが内部記憶装置中に磁気テープより読み込まれていったん休止する。始動鈕を押すことによりローディングが開始される。

ASW 1=off: コムパイル終了後再びコムパイルを行なうことができる状態であったん休止する。

ASW 2: この on または off により、コムパイル中、プログラムの部分を印刷するかしないかの制御を行なう。

ASW 3=on: 現在までにコムパイルされた(サブ)プログラムと次に入ってくるサブプログラムにおいて、同一名称の被演算子は同一の対象を指すものとしてコムパイルする。これに対して off の場合には、同一名称の被演算子も各サブプログラムごとに全く別のものを指示するものとしてコムパイルを行なう。

ASW 4: この switch の on または off により、目的プログラムは紙テープに穿孔されるか、あるいはテープ穿孔機は全く動作しない。なお ASW 5 は常に off にしておく。

制限条項は主として記憶装置の大きさに起因するものであり、コムパイルの段階では各サブプログラムにつき、次のような制約が加わる。

#### (1) 記述の数として

DIMENSION+COMMON+COMPLEX+AS 関数+F テープ+このサブプログラム中で呼ぶサブプログラムの数 $\leq 9$

もし、この大きさを越えると T OVFL 107 という表示がライン・プリンタに印刷される。

#### (2) 記述中の元の数として

$3*(\text{DIMENSION の元の数})+2*(\text{COMMON の元の数})+1*(\text{COMPLEX の元の数})+2*(\text{AS 関数の定義式の数})+2*(\text{このサブプログラム中で呼ばれる FS 関数の数})+2*(\text{このサブプログラム中で呼ばれるサブルーチーン・サブプログラムの数})+1*(\text{F カードで宣言された関数の数})\leq 29$

もし、この表で溢れがおこると T OVFL 108 という表示がライン・プリンタに出る。たとえば

DIMENSION A(3, 5, 7), B(10, 12, 13)

COMMON A, E, F

DIMENSION C(100), D(90), G(3, 6, 10),  
H(10)

とある場合、DIMENSION の記述の数は二つであり、COMMON の記述の数は一つであり、また、ここでいう元の数とは、DIMENSION については A, B, C, D, G, H の六つ、COMMON については A, E, F の三つである。このようないわゆる宣言的な6種の情報に対しては、六つの表を作るより二つの表を用いて、読み込まれた順にすぎまもなく重なり合いもないように並べる方が記憶装置の節約になると考えたので、上記(1)および(2)の制限が生じた。

#### (3) 定数または変数については

整数定数の数 $\leq 14$ , 浮動定数の数 $\leq 34$ , 変数名称の数 $\leq 49$ , Dummy Argument の数 $\leq 5$ , 記述番号の数+DO 記述の数 $\leq 50$ , Assigned GO TO の  $n_1$  の数 $\leq 30$

で、これを越えると各々溢れの表示が出る。

#### (4) 1行の記述に関する制限

1行の記述中の元の数はサブスクリプトを除いて67以下のこと。

サブスクリプトは1行の記述につき14元まで使用可能である。

一つの AS 関数の定義式中に現われる Dummy Argument の総数は20以下のこと。

(5) 一つのサブプログラム中に現われる Dummy Argument の数は、全部で10以下のこと。それ以上現われて来る場合は、このサブプログラムに附属する変数でおきかえておくこと。

これらの制限を越えると各々 Table Overflow の表示が出る。

Object Program に関する制限としては、

(1) FAST Objectprogram Loader と管理プログラムとで、内部記憶装置 2,000~3,999 を占めるゆえ、全プログラムと全定数を合わせて1,930語を越えることはできない。

(2) 複素演算ルーチーンが必要とされるときは内部記憶 1,400~2,229 を占める。このルーチーンが内部記憶中にはいるか否かは、管理プログラムが ASW 1 に尋ねてきめる。

(3) ライブラリおよび入出力制御ルーチーンは 2,230~3,870 を占める。

(4) Supervisor は 3,880~3,999 を占める。





演算因子の内訳

- 04 カツストリット
- 10 定数
- 11 初期数
- 12 変数
- 13 初期変数
- 14 標準変数
- 15 二乗標準変数
- 16 型型 DUMMY ARG
- 17 初期型 DUMMY ARG
- 18 型型 DUMMY
- 19 初期型 DUMMY
- 22 COMMON 領域の定数
- 23 COMMON 領域の初期数
- 24 COMMON 領域の標準変数
- 25 COMMON 領域の 02 標準変数
- 26 AS 領域の型型 DUMMY ARG
- 27 AS 領域の初期型 DUMMY ARG

- 00 LIBRARY, AS 領域, FS 領域, プログラム, コンピュータプログラム
- SET INDEX 3は JUMP と Calling Sequence は処理
- 02 恒数 (ABS, ABSF, R(1), R(2), U(1), U(2))
- LOAD AL は初期命令により処理
- 03 +, -, \*, /, %, II, = (2 標準変数因子)
- LOAD AL は初期命令により処理

DUMMY ARGUMENT - 標準変数の初期数 (195 領域)  
 命令の OUTPUT に指定する 104,000 と (04,000) の  
 内容より作成する。LOAD-Port の DUMMY AS  
 の DUMMY number とその命令の初期 location  
 194 は 195 領域に記入する

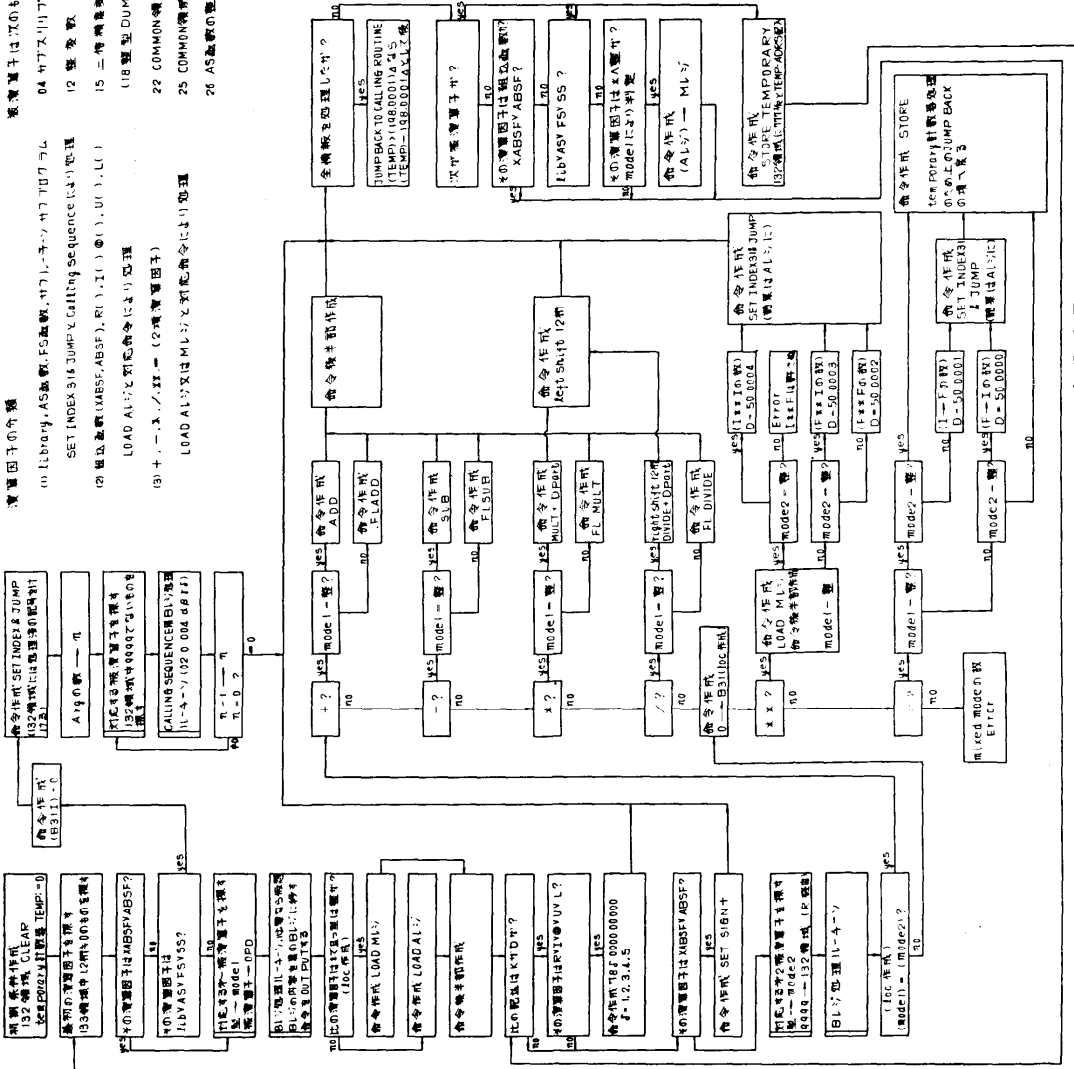
- 問題するべきプログラム
- (1) 初期するべき標準変数を指定
- (2) 初期するべき標準変数を指定
- (3) BLD (プログラム) の処理プログラム
- (4) BLD の処理プログラム (Calling Seq 用)
- (5) DUMMY CHECK プログラム

使用領域

- 191 領域 初期するべき最初の領域
- 192 (1) 標準
- 193 (1) 初期するべき標準変数に指定する領域 (7)
- 192 (2) CHECK 問題検出操作
- 192 (3) 初期プログラム操作時
- 192 標準 0000 0000 0000
- TEMP 領域 48 F 5 5 0 0 0 0 0 0

OBJECT PHASE のプログラム

- 50,0004 I X I (標準は AL に代入)
- 50,0003 F A I I
- 50,0002 F A F I
- 50,0001 I - I F
- 50,0000 F - I I



第2図 数式のコード化ブロックダイアグラム

行なっている。

なおコムパイラ作成中論理的におこりえないと思われる約100個所において **error** 表示を行なっている。原始プログラム読み込みの部分で69, **Format** 情報 **output** 段階で二つ、目的プログラムを作成する部分で21, その他七つである。**error** が生じた時には直ちにその行の処理を中止し、次の行の処理を行なうことにより、できるだけ計算機を停めることのないようにしている。

### 3. 目的プログラムと管理プログラムについて

#### 3.1 相対形式の目的プログラムについて

一つの(サブ)プログラムは変換されて、この(サブ)プログラムの名称、この(サブ)プログラム中で呼んでいる他のサブプログラムの名称とコード、機械語に近い相対形式の命令の集合、記述番号と相対アドレス対応表、一時記憶領域を指定する情報、各領域の大きさに関する情報、**AS** 関数と相対アドレスとの対応表、使用したライブラリ一覧表、定数に関する情報の順に紙テープに **output** され、さらに目的プログラムのローダーに対する制御情報として、コムパイル時の **ASW3** に従い、いったん休止後以下のプログラムを現在までのものと被演算子は同じオリジンをもつものとして計算機中に読み込み、または被演算子に関してすきまもなく重なりあひもないようオリジンをずらして読み込みめというコードと、これで目的プログラムは終了の故 **execute** の **phase** で必要な各種ルーチンを内部記憶に移して、**MAIN** プログラムの第1アドレスに制御を移す用意をしたのち、いったん休止せよというコードが穿孔される。ライン・プリンタにはこのほか原始プログラム中で使用された変数名と相対アドレスとの対応表が印刷される。なお、このプログラム中、**IF** 型および **GO TO** 型の記述に対応する **jump** 命令と、サブプログラムを呼ぶ記述に対応する **jump** 命令と、一時記憶を被演算子とする命令には浮動アドレスの記号がつけられており、ローディングのとき、辛づる制御により真のアドレスがうめられる。

#### 3.2 **FAST Objectprogram Loader** について

この **Loader** は一つの **Mainprogram** と全く別の時点でコムパイルされた複数個のサブプログラムを内部記憶中に入れることと、**hand-coded program** も続けて **Load** 可能なことと複素演算解釈ルーチンの

ため絶対形式となった命令コードにいろいろな記号をつけることを目的とし、ローディング終了と共に消されて、その代りにライブラリーや入出力制御ルーチンが書かれる。

#### 3.3 入出力関係制御ルーチンについて

**FAST** コムパイラは入出力関係の記述を **jump** 命令と **calling sequence** に変換し、それ以上のことは **execute phase** において入出力関係制御ルーチンが、**Format** 情報を解釈しつつ被演算子に対応させ、**input** または **output** を行なっている。**Format** 情報中機械を動作させるコードは、入力機械に対しては(と/であり、出力機械に対しては/と)である。

#### 3.4 サブプログラムとその補助ルーチンについて

サブプログラムは次のような構造を **execute phase** でもつ。

- (1) **JUMP TO** (6)
- (2) **FORMAT** 情報
- (3) **ASSIGNED GO TO** に対応する **jump** 命令
- (4) **AS** 関数
- (5) **EXECUTE** 部
- (6) **ACTUAL ARGUMENT** を **DUMMY ARGUMENT** に対応させるルーチンへの **jump** 命令
- (7) **DUMMY ARGUMENT** および **RETURN** に対応する命令のある **LOCATION** に関する情報
- (8) **JUMP TO** (5)
- (9) 一時記憶用領域

コントロールはサブプログラムの頭より(6)を経由して **actual argument** を **dummy argument** に対応させるルーチンに **jump** する。このルーチンは **Calling** ルーチン中の **Calling sequence** と(7)の情報を参照して **dummy Argument** のある命令のアドレス部を、対応する **actual argument** のアドレス部で置換していき、最後に **RETURN** に対応する命令のアドレス部に所定のアドレスを植えて(8)へ戻る。ここから制御は **EXECUTE** 部に移り、やがて **RETURN** に対応する命令を経由して **Calling** ルーチンに戻っていく。この **actual argment** を **dummy argument** に対応させるルーチンは約50語よりなり、入出力制御ルーチンと同様 **execute** の段階では常に内部記憶中におかれている。

#### 3.5 **Hand-coded Program** との結合

**FACOM 222** はコア記憶装置の中01~99番をインデクス・レジスタとして使用し得るが、この中01~29

番はプライオリティ用を使用するため、普通 30 番から使用する。

そこで FACOM 222 FAST ではサブスクリプトのそのときの値を入れてアドレス変更を行なうために B30 を使用し、サブルーチンとの結合に B31 を使用し、dummy argument に actual argument を対応させるために B32 を使用している。また入出力制御ルーチンは B33~B39 を使用している。これらの中 B30 は Calling ルーチンに戻って来るたびに回復されるゆえ、結合のためには B31 を使うことという制約のほか、hand-coded program ではインデックスレジスタの使用については制約をもたない。ただし FAST で書かれているサブプログラムから戻って来たとき、B30~B39 は一般には変っている。

上記の注意の許で hand-code を行ない、その頭にこのルーチン名称と、このルーチン中で呼んでいる他のサブプログラム名称とそのコードを附着し、コンパイラが output するのと同じ形式で紙テープ上に穿孔しておくことにより、他の目的プログラムに続いてローディングが行なわれて、他のプログラムと結合される。

#### 4. FAST 複素演算解釈ルーチン

##### 4.1 複素数導入上の一般の問題

FAST システムに複素演算を導入する際におこる問題に処す基本態度は「コンパイラの負担を最小にする」というものであった。

まず、複素数の内部表現については、実部虚部の対  $(x, y)$  のほかに、一応、より一般的な絶対値偏角の対  $(r, \varphi)$  も考えられるが、実数の表現とのつながり、また倍精度演算との共通性という面から、前者をとる。この記憶装置内の配置についても (1) 連続する 2 語をとり、おのおの実部虚部を割付ける、のと (2) 実部群、虚部群とを分離して対応する実部虚部が一定番地差をもつようにする、と二た通り考えられるが、前者はアドレス計算が実数の場合と異なる。コンパイラの負担を最小にするという立場から後者を試みた。また複素数は浮動型に限定した。

LOG, EXP, SIN, COS 等ライブラリ関数には、もちろん、実数の場合と違う一般の定義を与え、偏角 (の主値) を求める ARG を追加する。組込関数 ABS は、やや複雑になってライブラリ関数として扱う。右辺の表現を複素数の実、虚部に付値するものとして  $R() =$  および  $I() =$  をとり、任意表現の実部、虚

部または共役をとるものとして  $R(), I(), @()$  も扱いうるようにした。これを用いて、 $i^2 = -1$  なる  $i$  を UI として、複素定数  $x+iy$  は  $x+UI*y$  の形の表現で代用できる。演算時間はともかく直感的でもあるので、直接複素定数を与える記述形式はとらないこととした。

入出力に関しては、複素数を連続する 2 実数とみて Format には実部虚部の形式指定 (必ずしも一致しなくともよい) を並べる。

##### 4.2 解釈ルーチン

コンパイラの負担を最小のものにするという立場から、実行段階において複素数演算は解釈ルーチンが解釈実行する。複素数として用いる変数は COMPLEX と、宣言され、このように complex 宣言された変数を被演算数としてもつ算術式命令、入出力命令などはカードにあっては第 1 欄に K と、紙テープにあっては K、と打たれることで、K-カード命令であることが示される。コンパイラは K-カード命令を翻訳するに際し、まず解釈ルーチンに入る命令を発生し、次で複素演算固有の演算子以外は意識せず普通に翻訳し、命令の終了を告げる疑似命令で結ぶ。

このとき、K-カード命令を翻訳したものの中にはアドレス計算のための整形演算が含まれるが、ローディング段階でローダがこれを検出し、真の機械語であるとして解釈ルーチンが飛び越すべき範囲指示を挿入することで切り抜ける。

解釈ルーチンの構造原理は、かなものの模倣であり幾つかの擬似レジスタをもつ簡単なものであるが、雑多な家事切りまわしがあり、ライブラリ関数などもふくめ、約 700 機械語を要した。

算術関数、関数サブプログラム、サブルーチン・サブプログラムなども実数と同様に使用できるが、サブプログラムの actual argument として、K-カード命令が参照するような算術関数名称、サブプログラム名称は、ある種の構造上の欠陥から、現時点では用いられない。

##### 4.3 複素演算のプログラム例

```

C      1/Z O GENTEN NO MAWARI NI
C      SEKIBUN.
      COMPLEXZ, DELTAZ, SQINT, UI
K      R(UI)=0.0
K      I(UI)=1.0
K      SQINT=0.0
K      Z=1.0

```

```

K      DELTAZ = -0.01 + UI * 0.01
      Dφ 100 I = 1.4
      Dφ 10 J = 1, 100
K      SQINT = SQINT + DELTAZ / Z
K      10  Z = Z + DELTAZ
K      100 DELTAZ = DELTAZ * UI
K      PRINT 1000, SQINT
      1000 FφRMAT (16 HSQUARE INTEGRAL
            = 2 F 15.5)
      END (2, 2, 2, 2, 2)

```

第3行目は Z, DELTAZ, SQINT, UI なる変数が複素数であることを宣言し、第8行目は  $-0.01 + 0.01i$  を DELTAZ に付値している。

### 5. 管理プログラムについて

一つの(サブ)プログラムのコンパイル終了後、さらにコンパイルを続けるか、または execute を行なうかは ASW1 の off または on により指示されたのに対し、execute phase では内部記憶 3,880~3,999 上に Supervisor と呼ばれるプログラムがあり、特にデータ領域をこれにあててこわさぬ限り、loading と execute の間保持される。この Supervisor の機能は

- (1) ローダを読み込み、制御をローダに移すこと
- (2) ローディングするプログラムの途中で Supervisory 情報があれば、制御はいったんローダから Supervisor に移り、必要な処理を行なったのち、再びローダに制御を移すこと。

(3) Objectprogram 上の情報、BP-HALT & EXECUTE (コードとしては 9999998) により制御はローダから Supervisor へ移る。Supervisor はすでに記憶してある制御情報に従って System-tape を rewind し、あるいは Compile-Phase 用プログラムと Object phase 用プログラムとを区切る File-mark

まで System-tape を戻して、コンパイラまたはローダを内部記憶に読み込む用意をしたのち、実行すべきプログラムの第1アドレスに jump をしていったん休止する。原始プログラムの主ルーチン中の END 記述はこの Supervisor への jump 命令に変換されるゆえ、計算終了後制御が END 記述に行くように原始プログラムを書いておけば、execute 後自動的に次の compile または execute が行なわれる。

Supervisory 情報としては

#### (1) HLTCOM: Halt & Compile

いったん休止後始動ボタンを押せばコンパイルを開始するもので、Supervisory 情報を特に与えなければ Supervisor はこの制御を行なうもの。

#### (2) HLTLOD: Halt & Load

いったん休止後、始動ボタンを押せば、ローディングを開始するもの。

の二つがあり、この情報は内部記憶 3,942 におかれるが、新たな Supervisory 情報により更新される。ただし一度コンパイルを行なうと無効になり、標準型 HLTCOM に戻る。

### おわりに

このコンパイラは現在東京工大計算機室において、Main Program Method としてご使用頂いています。コンパイラの誤りをいろいろ指摘くださいました東工大の方々およびこの FAST をさらに発展させ、磁気テープの使用と CHAIN-JOB を行なわれた小林先生に御礼申し上げます。また、いろいろご指導くださいました東大井上先生、富士通小林、松原、池田、山崎の諸氏およびいろいろご協力くださった今野、小松、村田、南、宮原、荻原、加藤、渡辺の諸君に感謝致します。

(昭和38年11月7日受付、同12月12日再受付)