

Limé

'Limited Expression' reports

0010 目次 28 54 52 55 45 20 49 46 20 43 48 41 52

1. 発刊に当って (部長 吉田 憲)
2. 人工知能!? とは大げさな
- オセロバったり - (オセロ班)
3. 自走型ロボット (制御班)
4. 巻にある 16 Bit machine を測る (竹岡 尚三)
5. 今では“前”部長と なっています... (森本 英一)
6. MC146805 を使って 7-ボットマインの製作 (森本 英一)
7. Personal Computer のデータ通信・ネットワーク
- その意義を考へる - (Take)
8. 随 筆 (部長)
9. 編集後記 (Editor)

絵・印刷 H. Fukushima

01D0 20 45 51 55 20 20 20 20 20 31 35 20 20 20 20 20

BOX 用

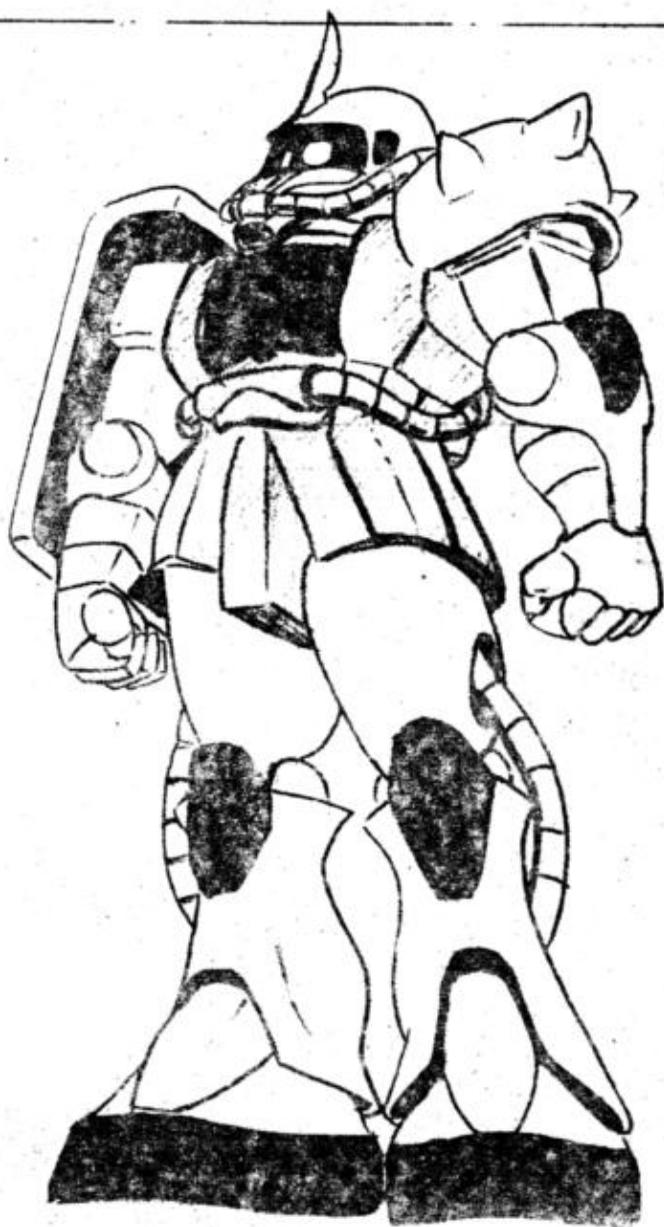


Taeidobn

だくりも思ひたう来ルよ部私しと。なよ
たさ感たや自追え木真より様意思でけ
しまとるのっ幸でら見え、てよた御と見
なほかま何あう幸かもともしに見をかりを
もで何しもて思くれでたと事う)いき標
向水のかてうの當こに。く。うかになっ目
るをもししななを。げかなるう元様ははも
の、ほ。をもん跡やろうらぬも次ので、て
行く私たりなみ足道ほろなでた真のくに
。行。来ぐんにのたおだかずんっ昇る早げ。
ゐてだてさみ子勤来がいはは読な空けもろか。
あつ聡え時。冊活で界なになに異航だ刻ほい
てな細著。たののんせはどし久はもた一おな
ずくしとどっ。この造るてほま人とかいてもは
はきがら無か。かのすの光はのちたてしとで
る火のよの無う月ちとるのり外たあしえくら
たがら思ひたう来ルよ部私しと。なよ
り命せてた
ま全課くえ
たもにな身
かとしさが
"れた出夫
たえ私を、
し、はえり
とかれ答あ
とのかえもで
ッのえもで
ヤウ。て題
ワまかし命
ヤしのうち大
つてらどい
たなまたら
にをれな

練ではないだろうか。その解決への第一歩としてのこの小冊子が、1号だけで終らずに2号、3号と号数を重ねて行ける事を心から祈るものである。

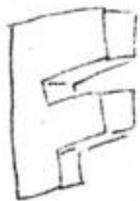
昭和56年11月



埋めくえげんこー #1.

書いた人: もちろん Editor Take.

かの米国には. Fortran-Manが居られるらしい。



Fortran-Manの似顔絵

もちろん. ALGOL-ManやPASCAL-Manは大悪人ぞうだ。危機には. IBMの歌をうたえ. うそぶくらしい。

これは. 確か. bitの載っていたので知ってた人は. 笑って下さい。知らな人だ人も笑え。

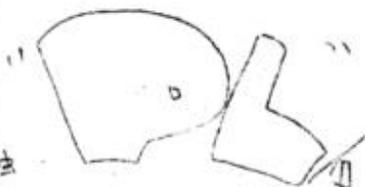
Fortranも77にきて. ガムバツている。

どうせなら. Local Variable導入して. 再帰呼出し許せば.

ALGOL-60ぐらいには. なるぞううら。ついでにストリング変数とストリング演算いれたら. MicrosoftのBASIC程度にやるのになあ。しかし. それ以上機能をつけたら. 全然身動きのとれない肥満のお兄さん. PL/Iみたいになっちゃう。PL/Iみたいにして. 肩肘がらくなったらおしまいだ。

吾んでもできる言語吾んが. ナンセンスだ。

目的に合った言語を目的に合った様に使うから. 良いパフォーマンスが得られるのだ。ど人もことしても. 十分の一程の機能のみ使われないなら. 十分の一の大サイズの言語を十個持つ方が有利だ。



Compiler HARDWEAR
支え. されぬ。

人工知能!?!とは大げさな。

— オセロ心, たり

コンピュータを奪えられて、「さあ、何かお好きなことをおられたら、あなたは、何をしますか？

将棋クラブもコンピュータ部なんて、ごたいそんな名前を頂いてゐるものですから、何かしなければ、ならんのですが、これが意外にむづかしい問題なんですな。

一般に、コンピュータが利用されてゐる方面としては、主に数値解析、データベースなどが有名ですが、数値解析といつても、先ず、何か研究対象があり、その解析にコンピュータを利用するのでありますから、その対象がなくては話になりません。又、データベースも、ソフトのテクニックなどを学ぶのなら、多くの蓄積があり、良き学習対象であるのですが、でき上が、たソフトを使う場がなくては、作る気にはなれなうでしょう。

つまり、コンピュータを使う事がオセロでは、普通、何もできない訳なんですな。

ところがですな、人工知能という分野が残つてゐたんですわ、人工知能とは、人間に見られるような知的な行動をコンピュータにやらせようというものです。この分野はコンピュータに

知的な行動をとらせる事。その一般的手法を発見する事が主たる目的で、従(実現させるための具体例)については、ゲームの相手をする・問題を解く・証明する・パターン認識・PERTなどが有名ですが、その内容は様々です。

これなら目的のない人間でもできそうだが、(特にゲームの相手をさせるのは、それ自体がおもしろい。)と言うので「オセロの相手をする」コンピュータを作ろうというのが今回オセロをDEMOする大義名分でありましょう。

しかしですな、これが本当に作りだすと、えらい話が違ってくる訳ですわ。一般的手法として使えるようなものを見つけるなどという命題はどこへやら、「強くするにはどうすればよいか」これが主となり、その作業のほとんどは、オセロの解析という風になりますねん。(こういう傾向は、人工知能の間で最も有名なChessをするプログラムに尽てさえ、見られる事も本当なんですが...)

という訳で、新たな一般的手法は見つける事ができていないのですが、(しかたがないので)オセロの思考ルーチンについて、以後、幾つか説明したいと思つます。

1. 下準備

いくら強いオセロプログラムを作るといっても、人工知能の基礎的手法位は、やはり使わなければ損というものでしょう。そこでね、代表的な Mix-Max 法などについて少し説明します。

・ 木探索

コンピュータ上でオセロの局面を実現し、考える時、用いる一般的手法。ある局面から次の局面に移る時、その着手を枝局面を節と考えると、図1のように木のような形でゲームについて考える事ができます。

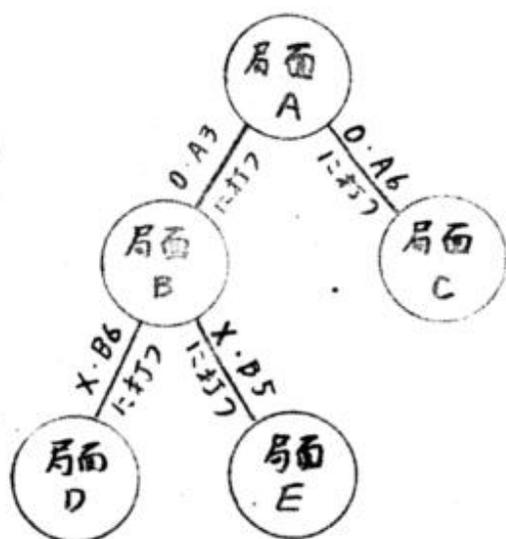


図 1

・ 見えない木

オセロの必勝プログラムを作るとすれば、全ての手について考えればよい訳ですが、実際には、全ての手を考えるというのは不可能です。そこで局面の生成に制限を与えます。これを打ち切り条件といいます。

最初の局面、新たな局面を生成する規則。そして打ち切り条件を見えない木と言います。つまり、見えない木が与えられると、各局面を生成できる訳です。

。 静的評価関数

新たな局面を生成する事なく、その局面に評価値を与える関数。自分に有利な局面ほど高い値を示すようになっていくことが望まれる。

。 打ち切り条件

見えない木を与える際、全ての着手について考えることができないうのだから、できるだけ有効な枝を生成するようにしなければならぬ。そこでどの枝を生成し、どの枝を刈るかを示すのが打ち切り条件である。

例えば「ゲーム終了」というのは絶対的な打ち切り条件であり、他に「最大深さ」「先枝刈り」「静かな局面」などという手法が用いられる。

。 最大深さ

打ち切り条件として枝の深さを決めておくもの。いわゆる子孫読みなどと呼ばれるのがこれである。

。 先枝刈り

新たな局面を生成する際、探索しても、上の値が返、てきそうにもない枝について、あらかじめ、刈、てしまおうというもの。(ただしこれには、大切な枝を、よく調べもせず、に刈、てしまう危険がある)

先枝刈りの方法としては、

1. その局面において、各枝を評価し、上位 n 個の枝についてのみ探索をつづける。即ち、静的評価で無駄と思われる枝を刈る。
 2. 上記において、レベルが深くなるにつれて、 n の値を小さくする。
 3. その局面を評価してみ、基準値以下になると、以後の局面は調べない。
 4. 次の局面の評価値と、今の局面の評価値の差が基準値以下になると、以後の局面は調べない。
- などがある。

○ 静かな局面

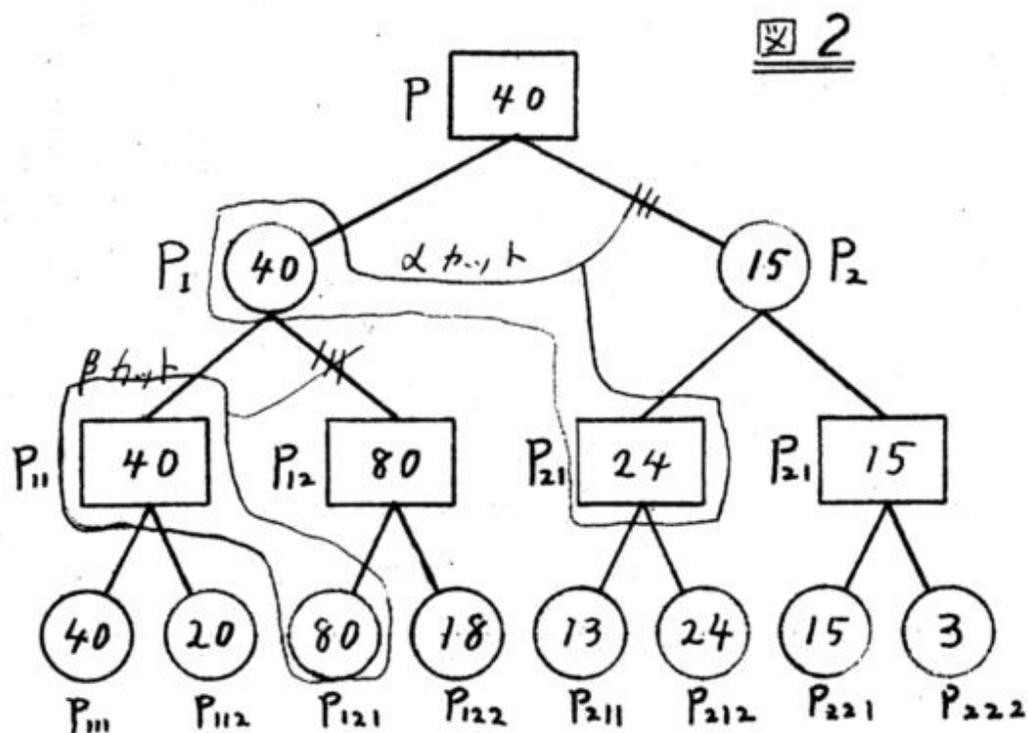
これは先枝刈りの4.とほぼ同じ効果を期待するものである。少し位探索したのでは評価値の変わりそうになる局面を刈る、というもので、逆に言えば、チェスにおける、チェックやフォークのような静かでない局面を、深く探索したいという事です。

○ ミニ-マックス法

評価値を後続局面から繰り上げる方法の一つ。今、図2の様な局面が生成されていったとする。(一番下の局面の値は静的評価関数により与えられているとする。)この時、 P, P_1, P_{11} などに評価値を与える手法のこと。

コンピュータ側は自分に有利な局面を生成させようとするのだから評価値の高い枝を選ぶ。同様に人間はコンピュータに不利な局面を生成させようとする。評価値の低い枝を選ぶと考えられる。

例えば図2において P_{11} に評価値を与える時 P_{111} と P_{112} について考え、 P_{11} はコンピュータ側の局面だから $\text{Max}(P_{111}, P_{112}) = P_{11}$ とする。(P_1 については $\text{Min}(P_{11}, P_{12}) = P_1$ となる。)



又、ミニマックス法の修正版として、(呼称は知りません、すみません。) 次の局面の上位 n 個について、平均を求めて、その局面の評価値とする。などというのがあります。

○ α - β 枝刈り

探索の始めに尽ては、当然ながら、局面 P だけが存在する。以後 P_1 と P_2 を生成してゆくのであるが、 $P \rightarrow P_1 \rightarrow P_{11} \rightarrow P_{111} \rightarrow P_{112}$ のように局面を左側から順に生成してゆくのを縦型、 $P \rightarrow P_1 \rightarrow P_2 \rightarrow P_{11} \rightarrow P_{12}$ のように各レベルの局面を順に生成してゆくのを横型という。以後局面の生成は縦型として話をする。

今、局面 P_2 の値が決まるとする。すると、次に P_2 の値を決めるべく、 P_{21} の値を決めに行く。この時、 P_{21} が 24 とわかると、 $P_2 = \text{Min}(P_{21}, P_{22})$ だから $P_2 \leq 24$ となる。又、 $P = \text{Max}(P_1, P_2)$ で $P_1 = 40$ だから $P \geq 40$ とわかってゐる。従つて、以後の局面 (P_{21} など) は生成しても P の値は変わらない事がわかる。これが α 枝刈りで、 β 枝刈りは、立場を入れ替えて、 P_{11} が決定し、 P_{12} を調べる時 P_{121} が P_{11} をこえると、以後の局面 (P_{122}) は調べなくてよつというものである。

尚 α - β 枝刈りを多く起こさせるには、最初の方でよつ手を生成することであり、そのためには

探索する枝の順序づけをするとよつ。

この順序づけは静的評価だけでなく、例えば浅いレベルについて探索し(この場合、評価値は、最後まで枝を伸ばした時の値でない点に注意)その評価値が大きく違うようなら、探索順序を入れ替えるなどという手法もある。

以上が人工知能の一般的手法として、割合、有名なものである。

せめてどね、これらの手法がオセロにとって有効なものばかりとは言えませんねん、中には大して効果を期待できないものもあります。どの手法を選択するかが、強さを決める重要な手掛りとなりそうですね。



2. 思考ルーチン

以後、実際にプログラムする場合に
ついて考えます。

(a) 評価すべきだと思われる内容。

- i) 位置による絶対評価、
- ii) パス
- iii) 確定石 (以後決して返さない駒) の数
- iv) 相手 (又は自分) の返すことのできる駒の数
- v) ク の打てる所の数
- vi) 角

(b) 実現できそうな考え方

i) LAST

これは他の例とは違つ、終盤についてのみの問題ですが、オセロは多くても60手で終るとわか、ていますから、残り8手位なら読み切、てしまおうという考えです。

時間が許すなら、これより強い手法はないので、各プログラムに付加すべき手法でしょう。

ii) PATARN

(2) の i) のみに頼ろうという考えです。これは、実際には実現させても非常に弱いものです。特にこのプログラムの弱点は序盤であれ、終盤であれ一定の打ち方をします。

iii) PATARN

そこで何手目かによつて Table の値をかえてやろうという訳です。しかしまた局面に無関係に打っただけです。

iv) PATARN''

(2) の vi) を少し考慮します。オセロの着手で特に重要なのは角とそのまわり、及び辺ですから、角をとる、又はとられた場合、以後のテーブルを変更します。

◎ 以上 PATARN''' については各場合の評価値は、結局人間が入力する事になりますので、Table の値をどのように決定するかで強さが相当変化します。

v) STEADY

これも ii) の LAST 同様、単独で動くソフトでは、ありませんが、(2) の iv) について考えたものです。角をとると確定石が必ずできます。(角をとらなくても確定石はできうるのですが、これは識別

するのがむづかしいので実現の目途が全く立って
いません。)そこで以後、確定石の数の差が最大
になるように打とうという考えです。

vi) TOM

これは Title からでは意味がつかめませんが、
(2)のiv)を主に考えたものです。最後は駒の数の
の多い方が勝ちですので数多く駒を裏返せれば
有利だろうという訳です。元の局面に対し、そのまま
この考えを導入しますと、いわゆる、初心者の打
ち方で結果は歴然ですが、これを3手先、5手先の
評価とするとなると話も変わらましょう。

vii) TOM'

前述のTOMでは角の評価をしていますが、
いくら先を読んでも、それだけではやはり弱
いです。そこで生成した局面において角だけ特別な
評価を与えようというものです。

viii) KOMA

これも名前だけでは意味がわかりませんが、
(2)のv)について考えたものです。そもそもなぜ、相手の
行ける所の数が評価の対象となるのかという、
実は(2)のii)「パス」から派生したものです。理
由はともあれ、相手に「パス」させると、有利だとは、

直感的にも感じられると思います。又実際にもゲームの主導権が握れるなど利点があるようです。この「パス」というのは、つまり、相手の打てる所が零の状態と考えられます。そこで、相手の打てる所の数を最小にしようという訳です。

IX) KOMA'

KOMAでは相手の打てる所の数を評価値としましたが、これではどこに打ても同じ重みなので、iv)の「PATTERN」のようなもので打てる所によって重みを変え、「相手の打てる所の各々における重みの和」を評価値としようというものです。

ざ、と示しただけでこのような考えがあるわけですが、どれもその手法のみでは、決して強いとは呼べず、序盤、中盤、終盤と、各局面に合った評価を用いる事が大切でしょう。

とはいうものの、各々の手法を実現するのさえ苦勞してゐる現状では、それらを統合した「強いオセロプログラム」はいつになら、できることやら.....はな。

END

自走型ロボット

制御回路

1 概要

制御回路では、コンピュータによる制御の対象物として、今回はロボットを取上げることにした。一口にロボットと言っても、多種多様であるが、次の様な特長を持つロボットを製作した。

(1) 自立型ロボットである。

ロボット自体が一台のコンピュータを有しており、他からの介入なく、作動できる。

(2) 黒い道を走る。又、前進、後進、右折、左折可能であり、交差点の道を自由自在に走り回ることが出来る。

2 ハード編

本体は底板となるフレーム部の上に電源部、駆動部等が乗っており、その上に駆動系制御部及びセンサ部用基板、CPU部用基板が固定されている。

(1) フレーム部

150 x 200 mm アルミニウム製 パネルチャンネル使用

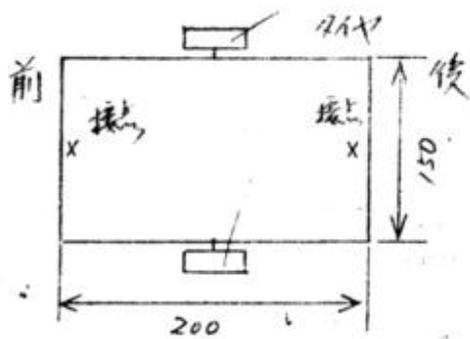
(2) 駆動部

2輪独立駆動、4接点前後対称形 (Fig. 1 参照)

MABUCHI MOTOR RE140, TAMIYA HI-POWER GEAR BOX SET 使用

(3) 駆動系制御部

モータ制御は、トランジスタでも可能であるが、無難なところで、リレーを使用した。1モータに2つのリレーをクロス状に接続し、前進、後進、瞬時停止 (逆起電力による) を可能にした。(Fig. 2 参照)



前後の接点寸法に依りて
ホルキオスタ等を使用

Fig. 1. 外部

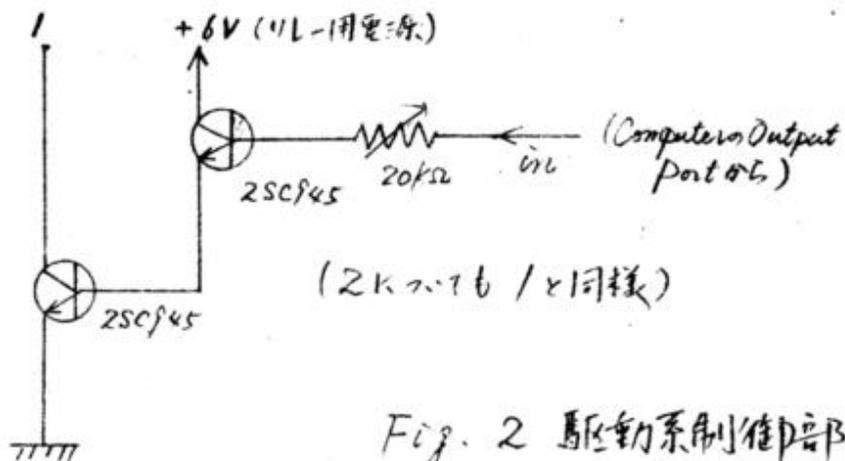
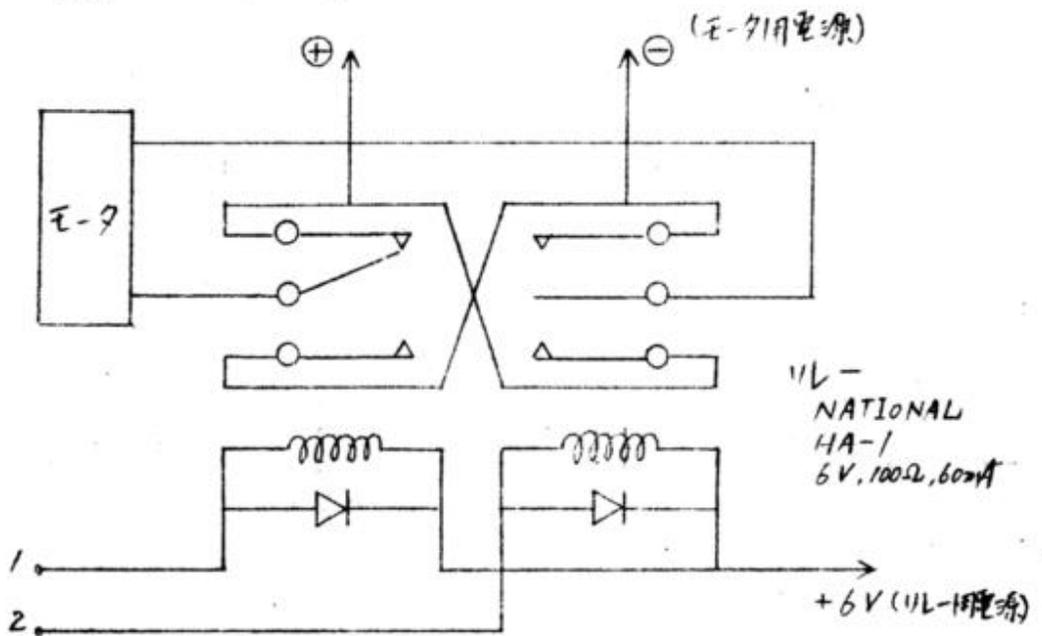


Fig. 2 駆動系制御部

(4) センサ部

高低道識別の為、フォトトランジスタを使用、又、右折、左折、直進、後進等もフォトトランジスタの判定により行なう。

(Fig 3, Fig 4 参照)

(5) 障害物認識部

前後、2個ずつ、計4個の接触スイッチで障害物を認識する (Fig 5)

(6) CPU部

CPUに1. MOTOROLA CMOS 8bit CPU MC 146805E2P使用 Xメモリ4K RAM (Fig 6)

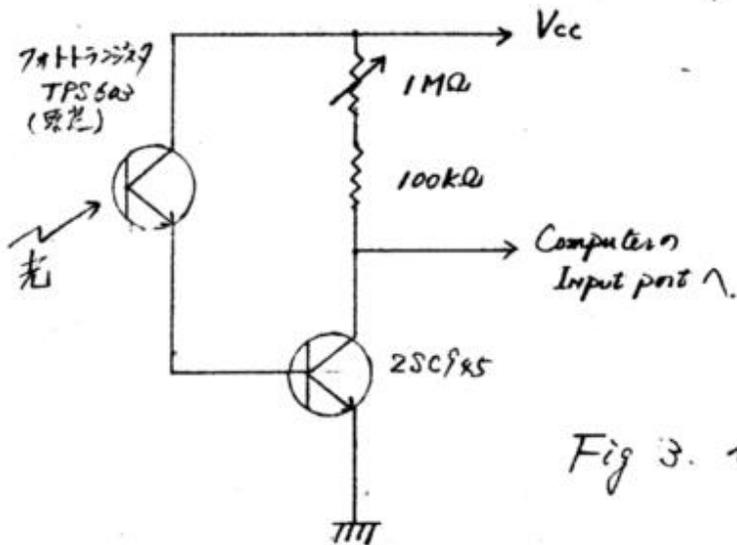


Fig 3. センサ回路図

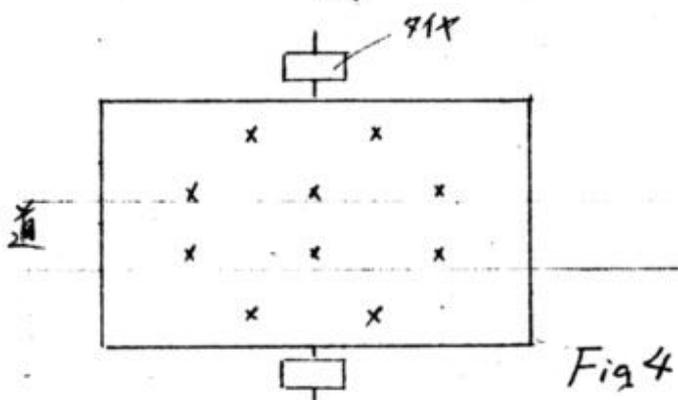
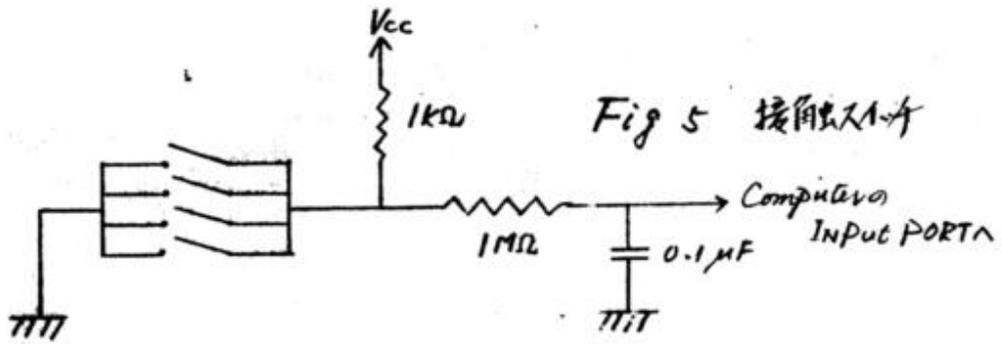


Fig 4 底部センサ配置図

(7) メモリ読み出し書込み部

ブートストラッププログラム等はハードウェアパネルを用い、その他は、ホトを介して TK80-BS に継ぎ、ターミナルとして使用している



3 ソフト編

今回のソフト制作の第1目標は、交鎖した道を自由自在に走らすことにある。人間でいけば同様の。セニサを使用し、果してどこまで道を走ることが可能であるかが問題となる。そこで道を自由に走らすための以下の様な基本サブルーチンを作る。

(1) 進路修正サブルーチン

黒い道から車体が外れない様にする

(2) 直進サブルーチン

(3) 交差点検出サブルーチン

右折、左折、あるいは前進が可能か識別する

(4) 右折サブルーチン

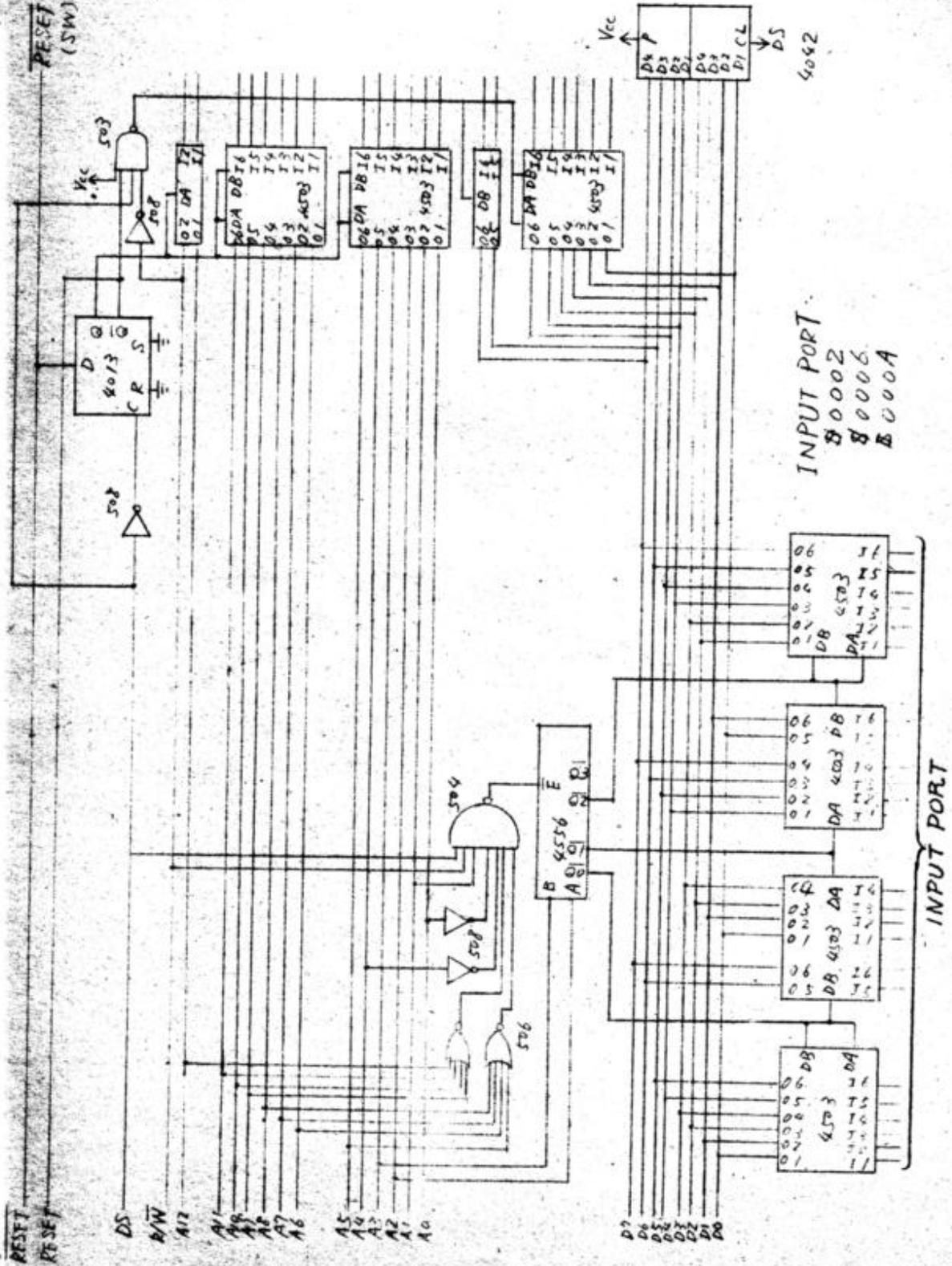
(5) 左折サブルーチン

(6) 反転サブルーチン

前後の概念を逆にする

(7) 前進可不可識別サブルーチン

Fig 6 CPU



INPUT PORT
 80002
 80006
 8000A

INPUT PORT

editor's free Area
巷に、ある。

16bit machine を 漸る。

▶はじめは L-kit 16 ありき。

L-kit 16 と、言えば、日本マイコンの夜明けに、かの TK-80 と、ワンボードの王座を割ち合ったマシンである。メモリ空間 64kw、16bit 並列処理。いかにも、すごそうに、見出しの Push で、アセンブリが 1step 入力できたりワンボード System としては、良く考えられた。

ところが、1word = 16bit と、いうことは、メモリを 1word 増設するのには、8bit マシンの倍の金がかかるということに他ならない。これは、当時 [マイコン族 = 無銭家] という定義がまかり通っていたことから、恐るべきパフォーマンスの悪さであった。また、L-kit の Processor (型名は、忘れた) は、Byte Access が、できない。つまり、Character のアクセスができなかったため、文字を扱うような Program では、非常に効率の低下をまねいていた。そのため、TEXT-Editor や、Tiny Basic は、どうしても、8080 に、あっていた。そこで、私は、しっかりと 8080 を握りしめて、TK-80 を買いた、行ったのであった。1977 年のことだった。TK は、今も裸だ。

当時、TMS-9900 とか、LSI-11 とか、いろいろ、ちらほら表われていた。TMS-9900 は、8080 と、そっくりのアーキテクチャをもった変態マシンだった。インストラクションのタイミングも、全く同じようでおかしな、気持ちがあった。インストラクションのパフォーマンスも、8080 程度だった。

LSI-11は、泣く子もたまる、DECのスーパーミニコンPDP-11のSystem 7(?たまたか)のプロセッサチップをすっかり焼いたものだった。もちろんPDP-11/11のソフトは全て動くので、自分でPDPを作ることも不可能ではなかった。LSI-8(PDP-8のLSI版)の製作が、月刊ASCIIに連載だったこともある。(日本データシステム(時ミニコン)は、DECのまねしてMicro NOVAを作った)

▶ 突然ですが、現在。

ZilogがZ-80を発表した。すぐ後、Intelは8085と8086をアナウンスをし、両者とも、同じChipのように言っていた。ところが、Intelに主力技術者が、みんなZilogに逃げ、アナウンスどおりのSuper-Chipを作るような奴は、全然いなかった。その証拠に、四苦八苦して出した8085は8086と全く変わらぬアーキテクチャだった。Chipが出たのも、Z-80が日本のSharpによって超大量生産された。後だった。その後につづき、8086は言わねえいたようなSuper Chipではなく、また8086が公表されたすぐあとには、Zilog(AMD)のZ-8000が本格的な新世代アーキテクチャで発表された。また、巷に、Chipが出たのは、両者はほぼ同時期だったようだ。

その間、Western Digitalは、Pascal Micro Engine を発表した。していたが、実は、おさえては、Zilogの新Chip(1977年暮)は、Z-8000と呼ばれ、Pascal(P-code)を直接実行できるといっていた。またZilogも、新Chipの開発中に、技術者に逃げられ、Z-8000の開発が大幅に遅れたのは、知られるところだ。(Z-8000は、そのせいでは?)

W.D社のMicro Engineは、Micro Program なのだ。しかも目新しいことはいくらも、実は、おさえていて、MCOM-16とか、MCOM-1600とかも作っていた。MCOM-1600は、Micro Programで、Userが自分でインストールを定義できた。MCOM-1600発表当時、TTLをフラッシュメモリに使うのが、はまった。

▶ 対決! Processor Architecture (や Software) に見て...

さて、僕は 8086 が、嫌いなので、8086 基準にして、色々なマシンを
ほめてやろうと思う。

- 8088: インテルが言うには、8bit で 8086 と同じ、パフォーマンスが
得られるとのこと。同じものなら、バスの配線が
1/2 で済む 88の方が、絶体有利はずだ。
16bit 得るのに、2度アクセスするので、実行するのが、
86の半分の速度になると思われるおきも多いだろうが、
8086, 88とも、高度のパイプライン処理を行なっ
ているので、命令フェッチのオーバーヘッドは、フロッピーに
吸収されてしまう。もしそれを、おかしと思うなら、86が
奇数番地へばかり JUMP (古時の速さを 88と
比べてみると、88と86が、同じパフォーマンスしか
持たないことを理解してほしい)。

結局、他の部分(内部アーキテクチャ)は全く同じなのに、
極一部の、16bit メモリアクセス(メモバスインターフェイス
ユニットが、かなりのオーバーヘッドを吸収するが...)で、不利な
だけで、DATA BUSが半分の8088の方が、かなり有利に
使えるはずだ。(プロの量産品でも、BUSが半の方が有利!)

今、8086で自作マシンを作ろうと思っている人は、
死んでも 8088に、変えなさい。88では、マルチプロセッサや、
マルチタスクおよび、大規模な System が作れないと
思うだろうが、それは、8086でも同じなのだ!! ナン。
この疑念を言えれば、それが解かるだろう。

Z-80:

↑
オズボーン「オースティン」と著者して、オズボーンは「Z-80」と通じる。

なぜ、ここで Z-80 か? それは、Z-80 が 8080
アップ・コンピュータだからではない。始めに書いたとおり、
Z-80 は、8080 を作った奴らが、作ったものだ。だから
奴らの「8080 の後つぎは、こうしたい」という意志が
反映されているはずだから。

さて、アーキテクチャだが、Z-80 は、8086 同程度の
パフォーマンスしか無いと思う。それというのも、インテルが Z-80 を
見て、それを非常に驚き、それに對抗するたため、いかりきり
作ったのが、86 のような気がするからだ。確かに、86 は、
セグメントの概念を取り込んでいたり、大きな System も、
小さな System も組めるように、配慮してあったり(ミニマムモード・マセ
モード切り換え)するが、Instruction 的には、Z-80 と大差
ないような気がする。16 bit 命令が強力なのは、当然だし、
System Mode を選べる (Hard 的にでは!) のも、Z-80 より
後でできたから、その程度は当然目新しいだろう。
また、セグメントも、Memory Management を行ない、OS か、
ハードの支援無しでは、ただのアドレス拡張用のハード
しかすぎず、そんなものなら Z-80 でもすぐできる。現に、
Cromemco や、MP/M は、朝飯前だ。

それと、与までの Soft を全て使える Z-80 の方が
絶対有利だ。アメリカでは (日本でも) Z-80 のプログラムは、
死ぬほどある。Zilog が、Z-80 のインストラクションに乗除算を
くっつけて、アドレス空間 1MB にしたマシンに Z-80 と
名付けて出すという、うわさを最近聞いた。うわさを聞
いても、そんな話が出る程、Z-80 の Soft が多いということの
証したと思う。

現在
▶ ここで、突然お断り申し上げたが私は、実は MC-68009 を
載せた「有人とかマスター」を愛用しているのですが、68系のことはさっぱり
解からず、バスタミングはあつた、「68009のマシ語 怖い」と日々を
暮らしているのです。「MB-68009 有人とかマスター」もその「Level-3 BASIC」
が、実は「TRS-80 (Model I) Level-2 BASIC」と正統な Upper
Compatible だったので、買ってしまつたのです。そのため、TV Game を
するがため、今度は「Game 言語」の Compiler をわざわざ作つて、68の
マシ語 (アセンブリ言語も、マシコマも含めた) から、進められたのでした。
これが、有人の、お断りかと申しますと、ぼくは、実は MC-68000 を
全然、知らぬのです。アハハ……。やっぱり 80 は、ええ。

しかし、申し訳ね。

○ 68009: 「有人で、8086と 68009 を比べる人ね」と言われようですが、
それは、上に述べたとおりです。

をいいたい、私は、68系が「女兼いものね、それというも、
68は、中が俗にいう「しりぞ倒しロジック」で、バタバタと
動き、外界とは「Φ2」とか「E」とかいう clock で、ちと、つじつまを
合わせているようだから。

しかしながら、Soft-Architecture は、8086 ほど、
及びつかない所もある。

①レジスタが少ない。これは、80系のあたには、全くのまちがいの
ように感じるだろう。しかしながら、ほとと、おしい68は、レジスタの
アクセスも、メモリの差もない。それでも、レジスタが少ないのは、百重に
不利だろう。ところが、いざ高級言語を動かそうと
すると、話はちがってくる。例えば、BASIC、インタープリタを
動かす時、変数 Area, BASIC-TEXT, STACK をポイントするのね。

最低3本のポインタレジスタが欲しい。それに反して、演算処理はRPN的に行われるので、Accは1本、並は無しで良い。(Stackを演算に使うので、レジスタは多い)。またコンパイル言語でも、ポインタは3~4本程度欲しいが、演算レジスタは...? もしあなたが8080のレジスタを全部使う様に オプティマイズしたコンパイラを作れば、言われてそんな物が作れるだろうか。そのころは、bit誌の少し前の奴は載っている。(1981.7.160)。レジスタがたくさんある。変にこんな物を作ってしきるので、私の様な気の多い人間には、レジスタの少ない方が、割り切られて考えられて、楽なのだ。そうして、スタックとのデータのやり取りが強化されていけば、RPN方式のStack Machineを形成すれば良いので、コンパイラがぐっとさばるのである。(へたすると、式をtreeにして、演算順序をととのえて、それをおもむろに OBJECTに落とすという、大それた方法をとらされることもある)。「そんな人うそや」と思われる人も、いるでしょうか。

実際にインテルの最新MicroProcessor iAPX-432では、外から見ると(つまり User から) レジスタの無い、完全なスタックマシンになっているようだ。これも、コンパイラ屋を苦しめから、救済、有難い配慮なのだ。

本題にもどって、6809の場合だが、有人とおおつらえ向きに、16bit Accは1本、ポインタは4本という構成で、ポインタは全て Arithmetic Stack Pointer に使えるのだ。(もちろん単なる stackでも良いが) そこで、16bit Accを Stack Topとした Stack Machineを形成した OBJECTを展開するようにすると、かなり良質のコンパイラを作ることができ、

ii) メモリ マネジメント について。

6809は segment の概念は無いが、6829 MMU を絡めると、さぞいもぬ、なる。しかし、6829+6809は、Z-8000 と、かなりの重さ(多分、Z-8000 System のコピーだろう)を伴って、Z-8000 で、かくく述べる。

Z-80000: は、さらに言って、8086とZ-8000は、どっちにもならない。

その1) マルチプロセッサについて。

8086は、マルチプロセッサが、どのように始まるか考慮されている。インテルは言っている。しかし、マルチプロセッサに限らず、プロセッサが、同時に複数個が動く時、共有したリソースを、アクセスするには、その前に、セマファをチェックして、セットしなければならぬ。リソースのアクセスが、終了したらセマファをリセットしなければならないのは、一般に必要ではある。

そして、その Test & Set, また Reset, は非可分でいい。(セマファの書き換え時に別プロセッサがチェックに来て、セマファが、まだ Reset されていると誤解したら、1つのプロセッサは、2つのプロセッサが入ってしまう。) マルチプロセッサの場合は、少なくとも、同一セマファを2つのプロセッサが同時に、アクセスすることはないようにしなければならない。

その点で、8086はプロセッサ間の同期をとる信号系統が全く無いので、HOLDを使わないが、Z-8000はMI, MO (Multi Micro In/Out) で、プロセッサ間の同期がとれる。すごい!!

その2) マルチタスクについて。

インテルは、8086は、マルチタスクも考えてあると言っているが、存在。System Mode (O.S用) と Normal Mode (一般User用) の区別も、ないもの。マルチタスクできるのか? 8086は、全くの外付けHard無しで、マルチタスクをしても、一つのタスクが暴走すると、全Userのタスクが、Hangして、ついでに、O.Sも、破壊される可能性がある。むしろ、全く空間が、まったく同じ条件で、放っておかれるのだから。

もし、本気でマルチタスクをやりたいなら、外部に1度切り換えると
次には、ResetかInterruptでしか、他にどらなメモリバンクと
適当な条件でアクセスすると、ResetかInterruptを発生する
I/O Portをつけてやえ、先のバンクに、O.Sを入めるしか、ないた
ら。それ、System callは、I/O Port アクセスで行なう良いの
こも、ユーザのタスクが、暴走しても、O.Sのメモリバンクは、荒らさ
ない、I/O Portをアクセスしては、その時は、O.Sに帰るので、
うまく、ところが、Z-8000では、始めから、System
Normalの2 Modeがある、Normalでは、使えない、特権命令
用意されているので、真に、マルチタスクが可能である。

実は、6809+6829では、上の方法で、SystemモードとNormal
モードを切り換えられる。この2 chipは、本当に、Z-8000を、そのまま
縮小したようなパフォーマンスを持っている。

その3) メモリ マネジメント と 仮想記憶

世間で言われている通り、セグメンテーションを用いることの利点は、
モジュールのリロケタビリティ、それによるタイミク、プロセッサ生で相
か、それによって、VOS(仮想記憶を用いるO.S)が、非常に、
活動しやすい。しかし、8086のは、それだけのものがあるだけ、
Z-8000+Z-8000 MMUでは、セグメントの大きさが自由に変わ
らね、セグメントの物理アドレスを自由に設定できる。セグメントに
アドレスを与えらね、そして、セグメントのレンジがオーバーしたり、
アドレスがミスマッチした時、MMUがチェックして、TRAPが
起る、つまり、セグメントが切り換わらね、VOSが間に
立て、チェックしたり、レンジのオーバーに気をとらね、
MMUのハードが、自動的に知らせしてくれるので、VOSの負担が
減り、また、メモリアクセス時のVOSによる、オーバーヘッドもなくなる。

有人とZ-8000の強力がどうか。それでも8086には8087なる
演算用Co-Processorがあると言われるだろうが、Z-8000にも
EPUなるものが、アタリに搭載されている。

それにして、6809 Systemのすごさは、Z-8000の集積小版から、
たったの3chipで、Color Computerに合った。封入、そのおもしろさ
増にゆくだろう。

しかし、やはり、ミニコン並のSystemを制作するには、Z-8000程度の
ものはない。Hard的に、Soft的にしどろしどろ、使いたい
ならないだろう。68000にも、MMUがあるらしいが、メモリは、口だけ
なので、供給はまたまた先のことだろう。

以上、ええかげんな事を述べて来たが、最後にやはり
一番だいたいのは、Sweet-16 なる 16bit Processor だろう。
これは、世界的に名をはせた、Apple II (INTEGER Type) に搭載
されている、Super Processor である。ぼくは、この Sweet-16 と
APPLE-INTEGER BASIC の組み合わせ以上に、Better なものを
思いつかない。(MINI Assembler の方が、強力だ、との声あり。)

↑ なるのこっち。

NOV. 17 '81

(Editor S. Takeoka)



今では“前”部長となっています...

表紙は編集でつけました。

私は一回生であり、本来ならばこのような原稿などは書かせてもらえないのですが、編集長から、出稿数が足りずに困っているという話を聞きましたので、厚かましくもここに掲載して頂くことになりました。最近では、部室でも年寄り扱いされ、誰も遊んでくれないので腐っていたところなので、この原稿によって頼りにされているという実感も、徐々に満喫してみたいと思います。

一応、私も部員数のうちであり、今学園祭の展示で使用するマイコンの設計をさせていただきました。CPUの機種については、“あの有名なCOSMACを一度使ってみよう”との声が高かったのですが、私はモトローラのMC6805を推しました。COSMACを主張した者の推薦理由としては、

1. 価格が安い。
2. 入手が容易で、大阪でも買える。
3. 周辺のファミリが揃っている。

その他、どれをとってももっともなものでした。それに対し、6805の側は、資料もなく、唯一の推薦文句は、今でどんな本にも載ったことがないので、見栄が張れ

る。ぐらゐのものでした。しかしながら、結局6805
でできあがっているのが、四回生の権威でしょうか。
いずれにせよ、このことにより、私は、金は出さずに口
だけ出す四回生、とのこれまでの評価をさらに高め
たようです。さらに、マイコンや、その他の設計につ
いては色々とお手伝いさせて頂きましたが、どちらかと
言えば、後ろからやれやれと掛声ばかりかけて、自
分は隅っこで寝かべっていました。

学園祭までの期日が切迫してくると焦り出すのは
例年同じですが、今年は優秀な制作スタッフが各々頑
張って展示品目を創ってくれていこうなので、今から楽
しみしております。毎年、ソフトウェアは「四回生
頼み」となるのが常で、今年も一部ほつほつそうなっ
ていますが、外目には嫌でたまらない、という風
を装いつつ、内心の「相手にしてもらえて嬉しい」気持ち
を精一杯抑えて、思いきり恩に着せてやろうと考えて
います。

森本 英一 (電子Ⅳ)



MC146805 を使って

ワンボード
マイコン
の製作

今回、機器制御に使用したワンチップマイクロコンピュータMC146805、及び実際に設計・制作したワンボードマイコンについて若干の解説をさせていただきます。

MC146805は、モトローラ社で各種出されているMC6805シリーズの一品種で、MPU、RAM、I/Oポート16ビット、及びインターバルタイマがコンポーネントされたワンチップマイコンです。命令はMC6805シリーズに共通なもので、その特徴を一言で申し上げますと、非常に直交な覚え易い命令体系、と言えましょう。通常の使用目的では明らかに必要ないと思われるような、インデックスレジスタを操作する命令のインデックスアドレッシングモードや、使い道に困るようなジャンプ命令のバリエーション等も、命令の直交性を維持するために、機械語のしるべきビットパターンのところにちゃんと存在しています。また、スタックはサブルーチンの戻りアドレスの保持と、割り込み処理のみで用いられ、プログラムで自由にレジスタをプッシュ・ポップすることはできませんが

これも、ある意味では、命令を判り易くするのに貢献している、とも言えます。更に、非常に強力なゼロページのビット操作、ビット判定命令などとも考え合わせると、比較的小規模な機械制御目的に対しては、まさに絶好のMPUであることも、モトローラ社の回し者として宣伝しておきます。

さて、このMC146805は、C-MOSであり、周辺ICも全てC-MOSを使用すれば、電池で稼働させることができます。でき上がったマイコンの消費電力を測定してみますと、プログラム実行時で約15mA、パワーダウンモード時で約300 μ Aと一応満足のゆく値が得られました。パワーダウンモードにしておきますと、少くとも1ヶ月程度は電池を交換せずにすむものと考えられます。

このワンチップマイコンは、組み込み用として設計されていると考えられ、当然DMAのサポートはありません。C-MOSのROMが一般に入手困難な現状では、メモリの読み出し、書き換えにハードウェアパネルを使用せざるを得ないので、これには頭を悩ませました。結局、マイクロコンピュータの外にスリースター

トバッファを入れ、RESET及びデータストロブと同期させるという極どい方法で解決しています。

現在のように、完成品の高性能パーソナルコンピュータが安価に入手可能な現状では、このようにマイコンを自作する機会は非常に少ないと思われれますので今回の場合は、どうしても電池で稼働させたかったので“やむを得ず”制作したのですが、できよってみると、完成品のマイコンにはない愛着がわき、フロッピーディスクでもとりつけてやろうか、などと考えたりもしています。

目下のところ極めて快調に動作しており、誤動作等全く見られないことを申し添えて、また名前のない私達の新しい仲間の御紹介を終ります。

(森本)



Personal Computerの データ通信・ネットワーキング —その意義を考える— Take.

パソコンでの遊び方(使い方)も色々あるが、その1つにデータ通信用の通信器とするのがあると思う。もちろん、それに反対する人もあって、「ディスクとプリンタ、それだけあれば完結した系なので、外からデータをもったりする必要はない。」と言い切る人もある。また、その裏付けとして、「日本では、T.S.S.が流行ってない。」と言われる。実際、TSS端末は、一般の会社のOfficeや、高校で見られたりしない。しかし、本当にそうだろうか？

日常生活でもデータ通信ができると便利なおことが多い。

実例 ①) ある日、実験のレポートを書いている。どうも結果が変なので友人Aのところへ電話する。「おい、あの実験の結果、どうやった？」すると、友人Aは既にデータ整理が終って、結果がディスクの上に着いてあった。しかし、通信機能が無いので口頭でやり方を説明してもらうしかなかった。

②) 友人Aは、自分用に文献探索システムも作ってあった。俺は、ハードの設計をしているとき、昔のインターフェイスに似た記事のあまよな多かた。友人Aに電話して、その本を授けた。通信など出来ないから、もちろんAにマニュアルで操作させた。すると、友人Bの家にあることがわかった。友人Bに電話すると、その本の内容は、ワードプロセッサでディスクの上に着いてしまっていて、その本は捨ててしまった。と言った。ディスクが、プリ

ントアウトをやるから取りに来いと。こんな時に通信が
来たなあ。

もの) 自作マニアの友人Cは、ビンボー人で、メモリも、ディスクも
プリンターも持っていない。そこでいつもコンパイラ、アッセンブ
ラを借してやるが、マシンコードのダンプを手で打ち込んで
いる。しかも、自宅から我々の家まで距離が遠い。こんな
時、電話一本でつなぐれば、

上の様な時、ものぐさな私めは、家から出ずに、他の家と、DATAを
やりとりしたいと思う。ディスクというものを使えば、確かに大量のDATAを
安上りに交換出来るので非常に有効だと思いが、ディスク一枚毎もない
データ量、つまり、データの通信時間がガマンできるくらい短かれば、(金
銭的にも) 直接に会わなくて済む電話か、そのような物の方が楽だ。

しかし、上の例のような通信をするときには色々な問題がある。
まあ、ハードはシリアルインターフェイスを使えばそんなに苦にならないが、一番
の問題は、肝心のデータのフォーマットである。例えば、PC-8001とMB68
90は、テープインターフェイスのハードはほとんど同じで、1word(1Byte)ごとの、
フォーマットもコンパティビリティがあるのに、その上位のフォーマット、Blockなり、
Headerなりの形式が全く違うので、PCの作ったテープをMBが読むことは
出来ないのである。

そこで、Protocol というものが登場する。プロトコルというのは、プログラ
ムならどう、データならどう、さらに数値ならどうで文字ならどう、また、
それらの識別子がどう、ブロックがどう、また1wordやりとりするタイムス
プレ、電流、1Block送るタイミング、またその上位のパケットがどうのとか、通信に
関するあらゆることを決めた規約で、時には、それらを司さる基本的
な手続き書(プログラム)まで言うこともある。もっとも、最近のプロトコル
は、ハードは概ねある規格を用いるので、あまり下位のことには気がしない。
しかしそのプロトコルが非常に重要なのはPCとMBのテープの例を引かなく

くても解る

しかし、もっと重要な問題点は、本当に、共有する程(相互に通信する)意味のあるデータがあるかどうかだ。実は先に出した3例は、頭を洗って出て出したものなのだ。

折り返し、アメリカではXerox, Intel, TRS(だったか?)が共同で、データ・サービスを始めず、少なくともXeroxはSmalltalk likeなマシンを、またTRSはColor Computerをそのターミナルとしてもってくるはずだ。つまり、どこかが、ONLINE通信すれば得になるその資源を供給してくれるのだ。

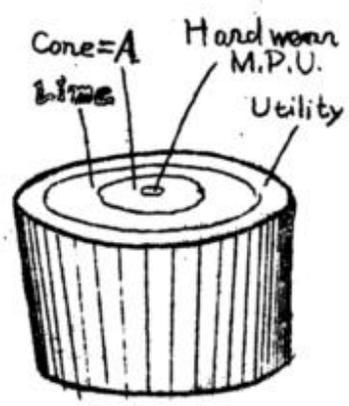
それでは、日本でパソコンを使っている奴らは、通信しても意味がないのか? それなら、自分達で共有して有効なものを作れば良いのだ。それには、色々なデータもこることながら、やはり、コンピューター・マニアとしては、プログラムを共有したい。しかも例3のようにオブジェクトを生成する場合、クロスコンパイルも良いが、どうせなら、オブジェクトも共有したい。そこで、突然UCSD-Pascalのような言語が注目されるのだ。はっきり言って、今日本のパソコンで、テープなりディスクなりのメディアが異機種間で共有出来るものは全くない。(もっともIf 800とPC 8001, MZ 80K/cとMB6890は、ハード的なトラックセクターの構成は同じようなので、無理にやら読み書きできる。) したがって、CP/Mや、UCSD-Pascalなどが動いても大したうまみはないのだ。(それでも、販売元が生憎なかい、これ用の(CP/M用とCP/M用の)既存ソフトをそのマシンで読める形にして売り出してくれるから多少はありました。) だからPCのUSERがUCSD-Pascalを動かしても、APPLEのUSERのUCSD-Pascalとはプログラムを共有するすべがない。そこで、やっぱり通信をして、プログラムでもDATAでも共有するしかない。それに、どうでないともない。そして当クラブでは、そういう柱となる種のもっともマクロなプロセッサを核とする 構造化高級言語を開発中なのです。

異種の MicroProcessor で OBJECT まで共有できる。

Lime[®] Computer Language

Limited Expression

Lime は、ALGOL-60 の血を引く古い Type の構造化言語です。しかし、そのためコンパクトでポータビリティが良くなっているのが特徴です。



SYSTEM 概念図

動作できるものは最低一台であれば良いことを示しています。上記のことは、これから考にパーコンが増え ON-LINE data 通信が身近になっている現在 非常に有効なことと思われれます。

Lime 自体は、コンパイラ言語ですが、Lime System の様には、常に processor A があり、全ての System は A 上で稼働します。従って Lime の生成する OBJECT code は Processor A のマシンコードとなっています。これは複数個の Processor で OBJECT code を共有する場合、どの Processor でも例外なく実行が行えることを示し、また実際にコンパイラを

- リリース予定： 本年末頃
- 価格(予)： ライセンス料 100万円
- 発売元(予)： 電子科 TV Game 同好会
- 製作スタッフ： 奥田 さん 澤谷 さん 竹岡 さん
田中 MASA さん 堀原 さん

(冗談も入っています。)

ろていおがい、ソではマいいコ
あ、書な一近だてば、一にはイ
で、たを様エにド、れ占カ様ほ一マ
す、った出るだ知一思なを一じてカ、
化言ッ出ま無ハとクトメ同れ一し、
と、ソバははにるコイもと入メう
物けな艦今うずえッエにのをばる。まなれ思能ビにのとな
い、書別の。たら使カウめるカれある。ざうすは機はすクム
か、を特玉う人知もしのたいにけであ年後年とてうにイス
ッ、ト現在のまるまで少扱のてトなるで、今、出る、ろ、分、デッ
おソ、現目しす事、に、う、選日、ッ、フ、も、見、暗、のは、〜、出、と、あ、オ、ヤ、た
い、に、る、に、れ、う、ん、す、し、き、ん、は、も、目、も、で、一、ノ、ン、ッ、い、能、グ、持
箱、素、で、う、取、な、ら、ん、ば、か、丈、に、で、る、い、来、ろ、ハ、と、コ、マ、な、機、バ、を
の、茶、も、を、に、か、れ、る、ト、ろ、型、コ、で、時、の、と、来、か、の、ゴ、ッ、出、と、RAM、モ、リ
だ、う、無、て、金、一、だ、入、る、フ、あ、大、イ、の、の、ン、て、か、の、ゴ、ッ、出、と、RAM、モ、リ

をステパ生使うにて、ミーサコースッビす。なえ表や家くこ対
らスバがテお事9理活パ上にはおろ織るして4般きのに
れッがトスになの管ての以トトしだ意あしオのてな
えなて題トスにの管ての以トトしだ意あしオのてな
ん様ぎ向トスにの管ての以トトしだ意あしオのてな
ろのすうビタイるテ家とットコレット親くをでけにタし生ユ
ちこ頼言ホッフイスのムビ。168って一向先かユ者小ソ
もが高とら上オてッソどテ8うらうもッユ方のるビ駆し、コ
てだはいか来。らお情報なスでるなかな。な。のえおコン先し、に
しにくだ出。らお情報は防なこでる。るとタコンへははコでうち
し)うに。はあコンマは盛すう来。タコ。タ。れし点ちた
。OSに。ありでコ。い。調。う。最。プ。る。て。ユ。ッ。は。PC6000。あ。か。う。あ。供
う。る。度。と。で。よ。る。ニ。お。空。な。う。お。ッ。だ。出。ビ。言。ッ。は。い。と。る。の
ろ。す。一。ル。け。う。れ。ミ。に。が。行。ろ。今。ア。く。が。ン。も。ン。で。た。る。出。す。ら
あ。理。を。ナ。わ。言。わ。今。庭。ル。に。だ。は。ム。行。ト。コ。に。コ。点。し。あ。進。献。か
で。管。ム。ソ。る。と。使。は。家。ナ。年。る。ン。テ。て。ッ。い。前。い。の。価。で。庭。貢。れ

編集後記

▶ 当クラブ発足当時のことは、話してしか、知らないが、現在は、部員数も増え、財政的にも Rich なので、大きな活動も部員でできた。その成果と、また個人の日ごろの活動の一端を、外界へ知らしめたいであろうと思い、この小冊子を作成することになった。しかし、皆、パープリンなのか、外界との接触を求めているのか、思惑は、ほとんど集まらなかった。外界とのコミュニケーションを仕方がないが、勝手に、いくら自分の中だけで思ってみても、外から見れば、死人と見られ、他人へ、利益を与えない。日頃、Program と、いろいろな物語を表記している人間が、日本語で、自分の考えを表記できないのは、問題なと思う。

▶ 話しは、かかて、巻頭は、部長も書いてるが、マイクロコンピュータの性格上、そのニーズは非常に多様化している。そして、その多様化のせいで、当クラブの構成員も、その目的は多岐に渡っている。昔なら、「ハードを作る」という目標が、第1ステップとあったのが、今は、「使う」ということで、始まるのだから、当然とも言える。今は、一応「ハード」「System Soft」「人工知能？」という形で、欲求を満たしてはいるものの、それらの統一目標がない。学祭に対する、乗りも、もう一つなのだが、いかば、このモトリアム・クラブを、どんな方向のコンピュータクラブに動かす、現在の構成員に任せられているのだと思う。せめて「TVゲームクラブ」には、したくないものだ。

▶ 記事中に、茶谷さんが人工知能について書かれている。私めも、いつか「System いろいろ」をしているけれど、実は人工知能に興味を持っているのだ。人工知能で使われる言葉は、書かれた本とよて若干の違いがあるため、それに際して注釈、私めの見解を書いた記事も載せたが、時間の都合で無理だった。人工知能をやると「Lisp」を例をさい、

Editor
竹岡尚三
Nov. 18, 1981.



Sweet-16 は
何処へ。。。。

Take

KTTU

COPYRIGHT by Computer
1981. NOV. Club ♡ Thank & Love