UDC 681.32.06

航空宇宙技術研究所資料

TECHNICAL MEMORANDUM OF NATIONAL AEROSPACE LABORATORY

TM-344

航技研FACOM230-75アレイプロセッサシステム センタルーチンの作成

中村 孝・石塚只夫・吉田正廣

1978年3月

航空宇宙技術研究所 NATIONAL AEROSPACE LABORATORY

This document is provided by JAXA.

航技研FACOM230-75アレイプロセッサシステム センタルーチンの作成

中村 孝**・石塚只夫**・吉田正廣**

1. 緒 言

航技研計算センタにおいては昭和50年2月よりFACOM 230-75 マルチプロセッサシステムによる運用を行なっ てきたが,航空宇宙技術の研究に特徴的に現われる各種 のディスクリート法に基ずく大規模問題に対処するため, FACOM230-75 処理装置の2倍~8倍の性能を有する FACOM-アレイプロセッサ(以下FACOM-APU と略 称する。)を導入し,FACOM230-75+FACOM-APU システム(以下 APUシステムと略称する。)の仮運用を 本年8月1日より開始した。

とのシステムは世界でも初めての型の非対称のマルチ プロセッサシステムの試みであって,機能,処理能力の 異なった2つの処理装置の利用率をあげ,それそれの処 理装置に対する負荷バランスを適切に保つためにはAPU を効果的に使いこなすためのプログラム技術,計算法の 開発およびオペレーティングシステム(以下O.S.と略 記する)におけるシステムリソースアロケータ,スケジ ューラの適切化が必要であるが,適切な運用形態の作成 も同時に必要となる。

そこでAPUシステムに対して適切な運用はどの様にあ るべきかということが問題になる。適切な運用とはシス テムの利用効率を向上させると同時に使用者にシステム の使い易さと使用者のジョブに一定のレスポンスタイム を保証するものでなければならないが,そのためには使 用者のシステムに対する要求とシステムに与えられる負 荷ージョブミックスーが予測可能でなければならない。 しかしながらシステムに対する負荷はシステムの処理能 力が変化すれば大きな変化を見せるのが通例であって, とくに APU システムの様に従来の汎用機とその機能に おいて異なるシステムに対しては 230-75 マルチプロセ ッサシステムに対する負荷をそのまま APU システムに 対するものと考えることは危険である。したがって当面 の運用は暫定的なものとならざるをえず,当面は運用形

* 昭和52年12月26日 受付

** 計算センター

態も試行錯誤の状態を続ける必要が生ずる。そのため運 用の実現手段としてのセンタルーチンは運用の変化に速 応できるものであると同時にO.S.の許容範囲内で予測 しうる種々の運用形態に対応できるものでなければなら ない。

上記の観点から計算センタにおいては50年度末より51 年度にかけてAPU システムに対するセンタルーチンの 作成に着手し,その作業を完了したのでその特徴と概要 について報告することにする。

第2章は準備として、本報告で用いられている記号, 語句,制御表の説明を行う。第3章はセンタルーチン作 成にあたってのプログラム設計上の基本的な考え方およ びユーザプログラムがセンタルーチンにより、どの様に して処理をされるかという観点からセンタルーチンの機 能の説明を行う。バッチ処理関係センタルーチンと会話 型処理関係センタルーチンの処理内容とプログラム構造 の詳細説明は附録A、BK収録した。

2. 記号,語句,制御表

(1) APU-CPU通信

APU上でRUNしているプログラムがCPUでRUNしたい部分がある時,APUからCPUを呼んで処理を依頼 することで,逆も同様である。

(2) 基底タスク

呼び出すタスクと同じレベルで動作するタスクのこと で、バッチ関係のセンタルーチン²⁾ はバッチサブセニタ のタスクと同じレベル、すなわちバッチサブモニタの一 部として動作する。

(3) バッチサブモニタ

計算機全体を動作させる管理ブログラム¹⁰(以下O.S と略称する。)の一部分で,バッチジョブの読込み,解 釈,スケジューリング,出力を管理するプログラムであ る。

(4) BCMAP 表

センタルーチンに共通の制御表で、会計ファイルの情報等が記入されている。この制御表はOPNACTで作成 する。

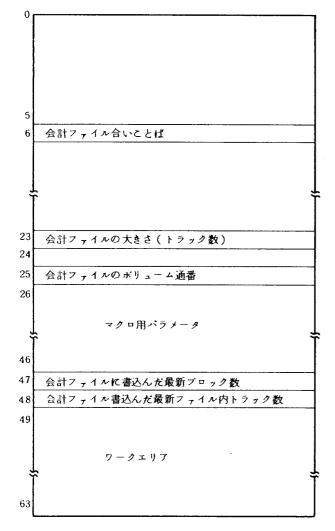


図 2.1 BCMAP 制御表

(5) CACT 表

CPS ジョブに関する情報が記入されている制御表である。

(6) カタログファイル¹²⁾

システムファイルの一部で,個人番号,パスワード,個 人ファイル割当量,現在使用量等の情報が記入されたもの である。また追番を発行する架空名 KSEQ があり, 追番をもっている。このファイルを使用するには必ず排 他制御を行なわなければならない。

このファイルに登録されている個人番号は単に登録さ れているとも言う。

ユーザ個々のプロックをユーザディレクトリプロック (UDB)と言い、そこに上記の他、ファイルの登録指定 によりカタログ登録されたファイル名も記入することも できる。ここに登録されたファイルは会話型処理で簡単 に使うことができる。

(7) センタ入出力

端末入出力に対して計算センタにある入出力または入 出力ジョプと言う場合と、オーブン入出力に対してセン

	0	35
0	CACT 制御表名	٦
1		
2		
3		_
4		
5	→ 利用者名	1
6	Γ	1
7		
8	┝ 利用者 パスワード	
9		
10	— 城水谷 0518	35
11	実行 優先權 端末番号	35
12	- セッション開設日付	
13		
14		
15	- セッション開設時刻 0 <u>89</u> 17	
16	領 域 数 作業領域	
17	主記憶 ロール・アイト 優先権優先権	
18	_	
19	ジョブ番号	
20		
21	処理装置使用時間	
22	主記憶占有時間	
23	主記憶占有語数	
24		
25	端末使用打切り時間	
26		
27	<u>}</u>	7
31	CMDACT 表番地	
1	2	╡
63		

図 2.2 CACT 制御表

タ内の入出力(クローズドジョブの入出力等)を言う場合とがある。

(8) チェックポイント/リスタート

ジョブの実行中にオペレータコンソールからそのジョ ブに割込みをかけて、その時点の状態をすべてファイル に書いてジョブの実行を途中でやめ、後で再実行する事 を言う。当センタでは短いジョブ(ショート、データ等) のクラスのほかはチェックポイントをとりリスタートで きる様にしている。こうする事により、運用を終る寸前 までジョブ(例えばALNGジョブ)を実行させ、翌日リ スタートさせることでユーザの待時間を減少させている。 (9) CMDACT表

会話型処理のコマンド⁷⁰を入力してから処理が終るま での応答時間を記録する制御表である。

(10) 制御表

ューザジョブやO.S. はすべて制御表を通して情報の やり取りを行なっている。制御表には種々の形のものが あり、それぞれ決められた形をもっている。

(1) 会話型サブモニタ

計算機全体を動作させる O.S. の一部分で, 会話型処 理のコマンドの入力, 処理, スケジューリング等を管理 するプログラムである。

CPSジョブとは会話型処理の実行を言う。

(12) EXEC文(又は¥EXEC文)

ジョブ制御文の一つで,ジョブステップの処理を指定 する文(カード)のことを言う。

(13) 排他使用,排他制御

排他使用又は排他制御はある資源を専有して使用しな いとシステムとして矛盾が生じる様な場合,専有したい 事を O.S. に告げ,許可されて使用し,後でその専有を

0							
1							
2						(ms)	
3			コマン	下終了	時間	(ms)	
4				、ドコー			
5				込パラ			
6	コマン	F16	什出回教	コマン	下1 矩	理間累積時間	(ms)
7	"	2	"	"	2	"	
8	"	3	"	"	3	"	
9	"	4	"	"	4	"	
10	"	5	"	"	5	"	
11	IJ	6	"	"	6	"	
12							
				1			
2	f						2
	[
	1						
	ļ						
57	ļ	52			52		
58		53			53		
59		54			54		
60		55			55		
61		56			56		
62		57		1	57		
63							
	L			A			

解くことである。この機能を使うにはマクロ命令^{3),9)} S・IJ ENQ, S・IJ DEQ, S・ENQ, S・DEQ^{*}を用い る。

3

注) * スーパーバイザマクロ使用手引書参照

(14) FCFS 手順

FCFSはFirst Come First Servedの頭文字を取ったもので,到着順に処理をする事を言う。

(15) FDB表

FD 文を解釈部が展開した制御表で, FD 文にも指定 されなかった項目についても記入される。

(16) FDNT表

ひとつのジョブステップ内にある FD 名をすべて掲げ ておく制御表である。それぞれの FDB 表のポイントも 持っている。

(17) ジョブのホールド

スタックされているジョブを何らかの理由により実行 させたくない場合,オペレータコンソールからの指令に よりジョブをホールドすることができる。もちろんその 解除も可能である。

(18) 初期設定⁶⁾

システム内の有らゆるブログラムを実行させるには前 もって準備(制御表の作成,装置の割当等)が必要であ る。その準備を行なうことを初期設定と言う。

(19) INT表

ジョブを起動するスケジューラ(INITCHKセンタル ーチン)で使用する制御表で,OPNACT で確保,初期 化し,INITCHK,ACTR1,ACTR4 で使用する。 この表を使用するのに排他制御を行なう。

(20) 解釈部

ジョブ制御文を解釈し対応した制御表を作成するバッ チサプモニタの一部で,これからNUJCHK,EXCHK, FDCHK,JENDCHKを呼ぶ。

(21) IOCT表

22) JCL

Job Controll Languageの略でジョブ制御文¹³⁾の事を 言う。

(23) JCM

ユーザがジョブ制御文をすべて作るのはめんどうな事 であるので、よく使われる組合せをマクロ文としてセン タで用意しておき、ユーザはマクロ文に簡単なパラメー タを記入するだけで済むようにしてある。そのマクロ文 の事を言う。

24) JCPRM表

ジョブクラスとそれに対応するすべての情報を表にし

たもので、システムファイル SYS1·SCFのひとつの

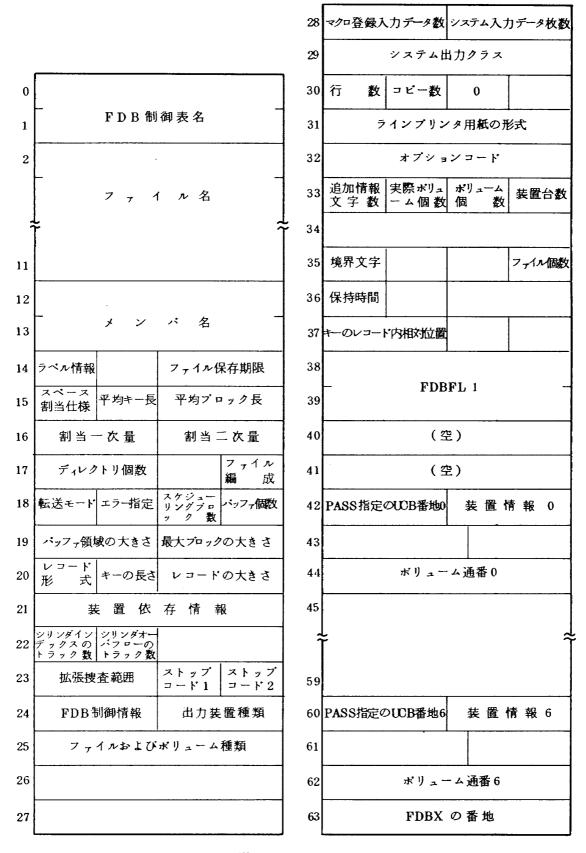


図 2.4 FDB 制御表

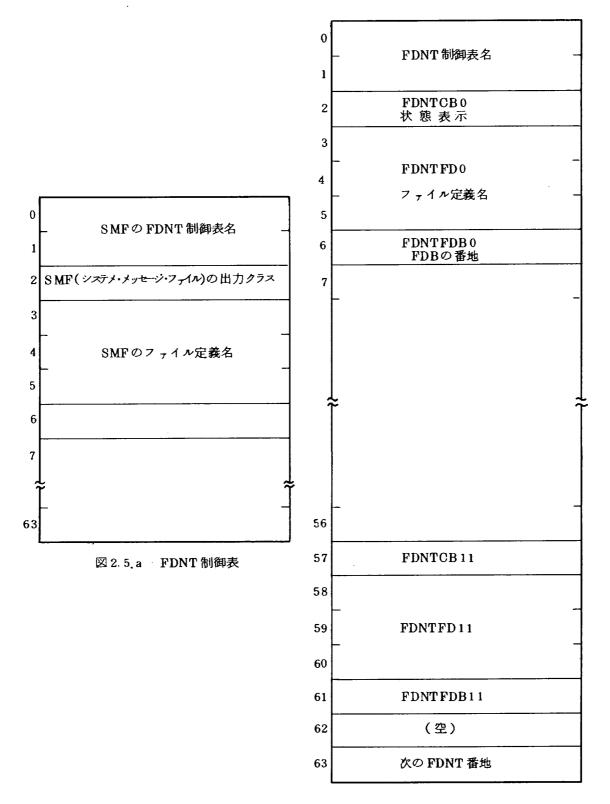


図 2.5.b FDNT 制御表

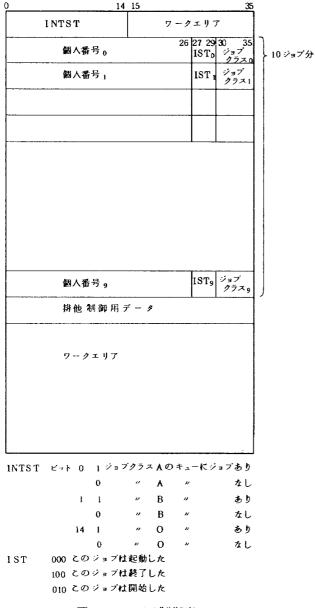


図2.6 INT制御表

メンバを構成し,それをOPNACT で読んで主記憶上に 展開する。その先頭番地をQ・BACT にリンクしておき, 各センタルーチンで参照できる様にしておく制御表であ る。

25) JCT表 LCTX表

1 ジョブに 1 つあり ジョブクラスや CPU 打 切時間等 の情報を含んでいる制御表である。

(26) ジョブ番号

システム内のジョブを識別する番号で12桁あり、個人 番号と入力ステーション別の1文字とジョブ追番をつら ねてジョブ番号としている。

(27) ジョブステップ

ジョブはいくつかの ジョブステップから成り, ジョブ ステップは ジョブを機能別に (例えばコンパイル, リン ケージ, ラン) 分けたもので, 実際の実行は ジョブステ

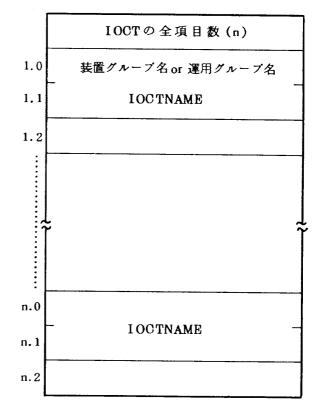


図 2.7 IOCT制御表

ップ単位に行なう。

(28) ジョブ追番

システム内のジョブを唯一のものとする番号で,月初 めに1にセットされ,システムにジョブが到着するごと にそのジョブに発行して,1を加えておく。これはシス テムファイル SYSCATLG (カタログファイル)に

KSEQ という個人番号で格納されている。これを発行するには排他制御を用いる。

- (29) JQE表
- (30) JSNT表

ジョプステップの情報を収めている制御表で ジョプス テップに1つあり、1 ジョブ分のJSNT が続いてある。 (3)) リンク

リンクとはある制御表の先頭番地を他の制御表のある 場所に記入しておくことを言い,他のプログラムからは 1つの制御表を参照することにより目的の制御表を求め ることができる。

(32) オーブン入出力

ステーションの名前で,ユーザが自分で入出力できる 部屋にある装置,又はそこでの入出力を言う。

(33) ブリスタック

ユーザがカードリーダに ジョブをセットし,スタート ボタンを押すことにより読込まれ,それをカードイメー ジのままファイルに貯えておくことを言う。

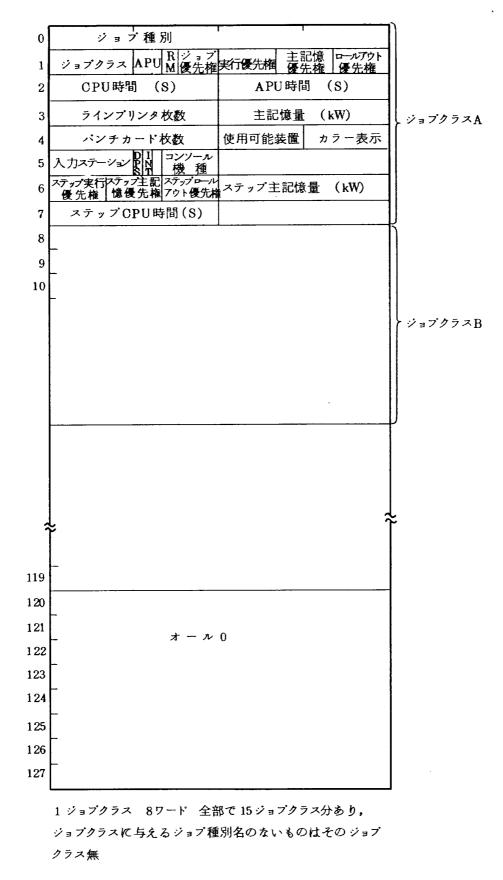


図 2.8 JCPRM制御表

0	- JCT 制	削御表名 一
1		
2	- 	
33 4	11町 伯ン ー	ョブ番号 -
4 5	ジョブ実行	主記憶 ールアウト
6	優先權優先権 JCTST (状態表示)	優先権 優先 権 ジョブの ジョブ 種 類 クラス
7	処理装置	
8	主記憶占	有時間
9	実際処理	装置占有時間
10	実際主記	憶占有時間
11		
12		
13	コア・メモリ 占有語数	
14	実際打切べージ数	
15	実際印刷行数	LP打切行数
16	実際カード <u>せん孔枚数</u>	カードせん孔 打切枚数
17	実際端末 <u>出力行数</u>	端末LP打切行数
18	ロール・アウト	
19	9 17	
20		
21		
22		
23		
24 25		
25	_	-
27	-	-
28		
29		
30		
31		
32		
Į		

	ļ
33	APU 占有時間
34	
35	個人ファイル割当量
36	" " 現在使用量
37	センタ・ルーチンエラー表示
38	XY 表示
39	
40	
41	
42	
43	
44	
45	
46	
47	
48	
49	
50	
51	
52	- 利用者のバスワード -
53	
54	
55	
56	
57	
58	_ センタールーチン作業域 _
59	ー ビイア ルーナイTF 米塚 ー
60	
61	
62	
63	JCTX 制御表の番地
L	

図 2.9.a JCT制御表

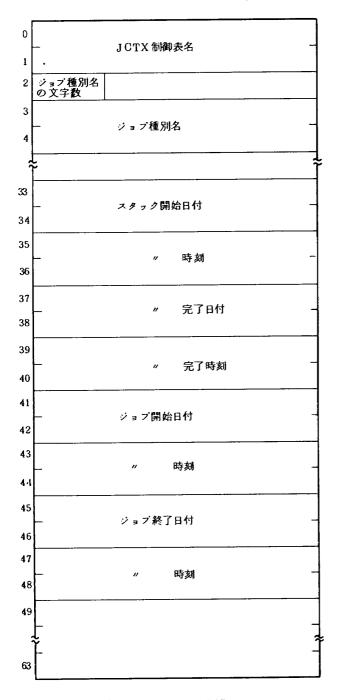


図 2.9.b JCTX制御表

(34) 優先権¹³⁾

優先権にはジョブ優先権,ジョブ実行優先権,ジョブ 主記憶優先権,ジョブステップ実行優先権,ジョブステ ップ主記憶優先権があり、(CPS ジョブは単に実行優先 権,主記憶優先権と言う)数の大きい方が優先権が高い。 図 2.8 のJCPRM表を参照。

(35) PSCB表

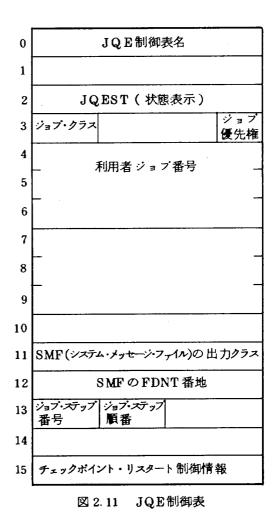
ジョブをプリスタックするのに必要な制御表で、入力 装置や DPS ジョプか否かの情報を収める。

(36) Q·BACT表

パッチセンタルーチンが共通に参照できる制御表でそ

個人番号	K000123 Kと数字 6桁の下 3桁でユーザ を表わす
パスワード	PASS 英字 4 文字
NO 文の指定	K 000123 · PASS
ジョブ番号	<u>K000123</u> D 0001 ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓

図 2.10 個人番号とジョブ番号



こには共通に使用される制御表の先頭番地をリンクして おく。

(37) Q·BCM表

バッチジョブ多重度を管理する制御表で, バッチジョブ 全体多重度, クラス別多重度と実際の多重度が書かれて

٠

	[]
1	- JSNT 制御表名 -
	実行主記憶アール・プワト
2 3	実行 主記憶 アール・プウト 優先権 優先権 優先権
4	- ジョブ・ステップ名 -
5	
6	
7	
8	実際処理装置占有時間
9	
10	
11	
12	実際主記憶占有語数
13	
14	
15	
16	
17	
18	
19	
20	
21	
22	FDNTの番地
23	
24	
25	- ブログラム名 -
26	
27	
28	ファイル単位スペース量の和
29	
30	÷ ~ ~
63	

図 2.12 JSNT 制御表

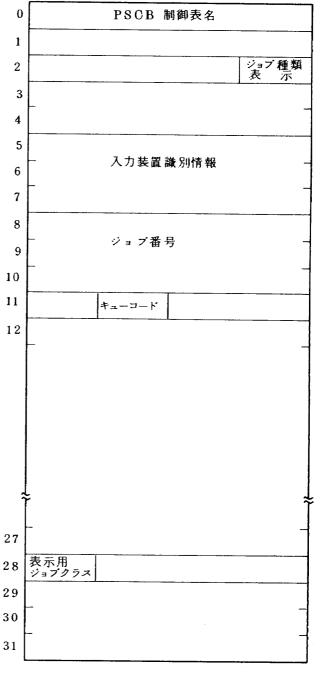


図 2.13 PSCB 制御表

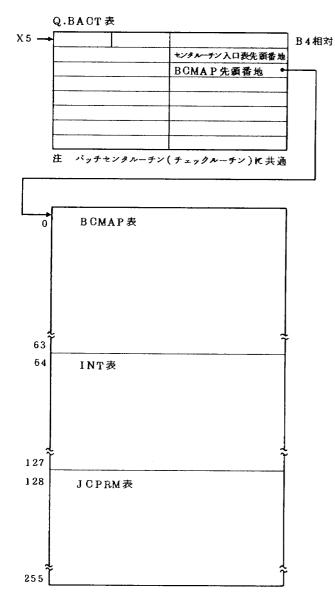


図 2.14 Q. BACT 表とリンク

いる。オペレータ INITコマンドや ジョブの実行開始, 終了によって書替えられる。

(38) Q·BRT表

ジョブ実行待のジョブ優先権別の待行列のスタートボー イントを持ち、ここから JQE 表がチェーンされて待行 列を形成する。

(39) + - -

待ち行列で、プリスタックされたものからスタックす るのに6つのキューがあり、スタックから実行に移すの に7つのキューがある。とり出す側はキューを探して次 に処理するジョブをあるアルゴリズムに従って見つける。 (40) リエントラント

センタルーチンは同時に複数起動される可能性がある。 その為センタルーチンはリエントラントな構造でなけれ ばならない。リエントラントとは、プログラムは純手続 きであって、データ領域は呼ばれる度に別にとらなけれ ばならない。センタルーチン自身でその領域の管理をす るのは大変なので O.S. に代行してもらう。それはシス テムマクロ命令S・GETB4,S・FREEB4 を用いて行な う。

(41) 再プリスタック

実行中にシステムダウン(計算機に何らかの異常が発 生し、止まること)が起るとジョブはアボートされる。 そのジョブを救うには再びブリスタックからやり直さな ければならないが、再びリスタックをするか否かはJQE 又は JCT にその旨記入しておく。この作業はNUJCHK で行う。

(42) SACT表

APU 時間やチェックポイント/リスタートの情報等 を貯えておく制御表で, EXCHK で確保しACTR2,3 で使用する。

(43) サービスタスク

基底タスクになんらかのサービスを行なりタスクのと とを言う。

(44) SMF

System Message File の略で、ジョブ制御文、ジョ プステップ毎のメッセージのことである。

(45) スタック

スタックとはジョブの制御文の解釈がすべて正常に終 了し、実行待ちの状態を言う。

(46) 起動

起動とはあるプログラムを実行させることで, プログ ラムとはO.S. やサプモニタ, サービスプログラムやユ ーザプログラムの事である。

(47) SYS1 · JOBACT

これは会計ファイルのファイル名で、システムファイ ルの一部である。このファイルに全てのジョブ(含CPS) の会計情報を収めておく。ここに書く場合は排他制御を 行なり。

(48) SYS1 \cdot SCF

System Constant Fileの事で、システムに関するあ らゆる定数が収められたシステムファイルの一部である。 このファイルはユーザが参照する事はできない。単に SCF と言う場合もある。

(49) システムマクロ命令³⁾

センタルーチン等の管理プログラムではユーザが使用 するシステムマクロ命令と若干異なり,特にスーパパイ ザマクロ命令と呼ばれる。ここではシステムマクロ命令 又は単にマクロ命令と呼ぶ。

センタルーチンで使用するマクロ命令を図 2.20K 示す。

50) SYSIN/SYSOUT 経由

0	8	9	17	18	26	27 35	
0 バッチ	多重度		ひ実行 多重度	パッチジ 状態ま		<i>パッチジョプ</i> 停止情報	
1 1 1 1 ま 表 ジ	ス別状 〒 0	クラン 重度	<別多 0	実際の実行 クラス別名	〒ジョブ 5重度0	ジョブクラス	
2	1	,	1	,	1	В	
3	2	,	2	,	2	С	
4	3	,	3	,	3	D	「ンリミテッドクラス
5	4	,	4	,	4	E	
6	5	,	5		5	F	
7	6	,	6	,	6	0	
8 "	7	,	7		7	Н] [
9	8	,	8	,	8	I	
1.0	9	,	9	,	9	J	
11	10	•	10	,	10	К	」 リミテッドクラス
12 /	11	,	11	,	11	L]
13	12	,	12	,	12	м	
14	13		13	,	13	N	
15 •	14	,	14	,	14	0	

図 2.15 Q. BCM 制御表

0		17	18		35
٥	システム作葉域	0	BRT0 ジョブ₿	更 先	権0のJQEの起点
1	,	1	• 1	,	1
2		2	• 2	,	2
3	,	3	• 3	,	3
4	*	4	• 4	,	4
5	,	5	* 5	,	5
6	,	6	* 6	,	6
7	,	7	BRT7 ジョブ優	先	権7のJQEの起点

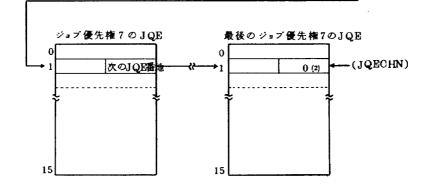


図 2.16 Q. BRT 制御表とJQE制御表リンク

0	- SACT 制 御 表 名 _
1	
2	
3	- ジョブ・ステップ開始日付 _
4	
5	└────ジョブ・ステップ開始時刻 ────
6	
7	└── ジョブ・ステップ終了日付 ──
8	
9	- ジョブ・ステップ終了時刻
10	
11	ジョブ・ステップ実行時間
12	APU 占有時間
13	実 際 A P U 占有 時 間
14	チェック・ポイント回数 リスタート回数
15	APU-CPU通信 サービス・モジュールPOST呼び出し回数
10	
16	APU-CPU通信 サービス・モジュールWAIT 呼び出し回数
	APU-CPU通信 サービス・モジュールWAIT呼び出し回数 APU-CPU通信 サービス・モジュール呼び出し回数
16	APU-CPU通信 サービス・モジュールWAIT呼び出し回数 APU-CPU通信
16 17	APU-CPU通信 サービス・モジュールWAIT呼び出し回数 APU-CPU通信 サービス・モジュール呼び出し回数 APU-CPU通信
16 17 18 19 20	APU-CPU通信 サービス・モジュールWAIT呼び出し回数 APU-CPU通信 サービス・モジュール呼び出し回数 APU-CPU通信 APU割出し回数 - ジョブ・ステップ開始日付 -
16 17 18 19 20 21	APU-CPU通信 サービス・モジュールWAIT呼び出し回数 APU-CPU通信 サービス・モジュール呼び出し回数 APU-CPU通信 APU割出し回数
16 17 18 19 20	APU-CPU通信 サービス・モジュールWAIT呼び出し回数 APU-CPU通信 サービス・モジュール呼び出し回数 APU-CPU通信 APU割出し回数 - ジョブ・ステップ開始日付 -
16 17 18 19 20 21	APU-OPU通信 サービス・モジュールWAIT呼び出し回数 APU-OPU通信 サービス・モジュール呼び出し回数 APU-OPU通信 APU割出し回数 - ジョブ・ステップ開始日付 -
16 17 18 19 20 21	APU-CPU通信 サービス・モジュールWAIT呼び出し回数 APU-CPU通信 サービス・モジュール呼び出し回数 APU-CPU通信 APU割出し回数 - ジョブ・ステップ開始日付 -

図 2.17 SACT 制御表

実際のカードリーダやラインプリンタは計算機に比べ て非常に速度が遅いので、入力されたジョブは一旦ディ スクパックに貯えられ、ユーザのジョブの中のカード入 力はそのディスクパックを読み、ラインプリンタへの出 力は先ずディスクパックに出力し、後でそれをジョブの 実行の後に実際にLPに出力(DPS ジョブはユーザの依 頼があった時に)する。(SPOOLING機能と呼ばれる) これをこのシステムではSYSIN/SYSOUT経由と呼ぶ。 この様に入出力装置でも特に遅いものを直接ユーザが使 用するのは計算機の無駄になるのでSYSIN/SYSOUT 経由で使用する。

(51) 多重度⁸⁾

多重度にはパッチジョブ多重度, CPS ジョブ多重度 等があり, パッチジョブ多重度は全体の多重度とジョブ クラス別多重度とがあり, CPS ジョブ多重度にはセッ ション開設多重度と主記憶駐在ジョブ多重度(個数)と があり, オペレータコンソールからその値を入力する。

(a) バッチ全体多重度

バッチジョブが同時に実行可能なジョブの個数の事で ある。

(b) ジョブクラス別多重度

パッチジョブのジョブクラス毎に与える多重度で、リ ミテットジョブクラス(H~O)はその値まで実行可能 で、アンリミテットジョブクラス(A~G)はその値が いっぱいになっても尚全体の多重度が空いていればさら に実行可能である。但し全体の多重度を超えることはな い。しかし現在実行中ジョブが全体で5つあるとし、オ ベレータが全体の多重度を4にしても、今実行中のジョ ブが終るまで実行は続行される。即ち入口が狭まるので ある。

(c) セッション開設多重度

CPSのセッションを同時に開設可能な個数である。

d) 主記憶駐在ジョブ個数

CPS ジョブ(即ちセッション)が同時に主記憶に駐在 可能な最大個数である。

(52) UDB表

User Directry Blockの略で,カタログファイルの個 人番号毎にあるメンバである。またそれを主記憶に読込 んだ時の制御表の名前でもある。

(53) 装置名, 装置グループ名

装置とは入出力装置の事で,装置を機能別にわけて名 前をつけてある。装置名とは装置と物理的に対応してい る。装置クループ名とは同じ機能の装置をクループ化し, それにつけた名前で,1対多数の対応である。例えば磁 気テープ装置は8台あるが,ユーザに開放した装置のグ ループ名はMT0,内部のそれはMT1で装置名はMT 00,MT01,内部のはMT12,MT13,……,MT17 と名前をつけてある。表21参照

(54) JSIOCB表

この制御表はFDB表と対になり,ファイル単位のアク セス回数やファイル領域確保量,チャネル使用時間等の 情報が格納される。

(55) PRMT表

この制御表はジョブステップのパラメータを格納する ものであるが、APU 使用時間がここに記入されている。



- K000014. MER ON # -
 - SHRT 2 VM #KJOB
- 3 VM REORTHAN
 - 4 VM #LINKRUN 5 VM #CP 6 VM #XY
- # JEND ~

*******	******** * * * *	*********
SPACE1 SPACE1 0000781KB	SPACE1 SPACE1 001104	* * * * 055445* * 055445* * 055445* * 055445* * 055445* * 055445* * 055445* * 055445*
SA66000 RY0001K1	SAGY00 RY001KI	S * * 6 * 000 E * * * * * * * * * * * * * * * *
* * * * * * * * * * * * * * * * * * *	**************************************	**************************************
0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	**************************************
0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	000004041367KW,ME	**************************************
STEP NO. F SREP NAME KANRYOO CODE . 5001 NO. F SREP NAME KANRYOO CODE . FOKTRANH 00000100MS 000000031067MS 000002392695KW,MS 00000000051059MS ROLLOUT SAGOO RYOOIKI SPACE1 DEVICE DP1 DEVICE DP1 00000000000 0000000000000000000000000	STEP NO. STEP NAME KANRYOO CODE * 5002 GLIED1 000 GLIED CPU TIME MEMORYOO CODE * GLIED 0000000001100MS 000000095583MS 000004041367KW,MS 00000012270MS ROLLOUT SAGYOO RYOOIKI SPACE1 DEVICE 0000000001100MS 00000000001 REVICE 00000000067 0000000000 000000000000000	<pre>\$776 NAME KANRYOU COUE ************************************</pre>
I C C C C C C C C C C C C C	S TEP NO. S TEP NAME KANRYOO S TEP NO. S TEP NAME KANRYOO G C S C C L E C L A C C C C C C C C C C C C C C C C C	

-

航空宇宙技術研究所資料 344 号

ς.

ジョブ会計情報を含む ブロック

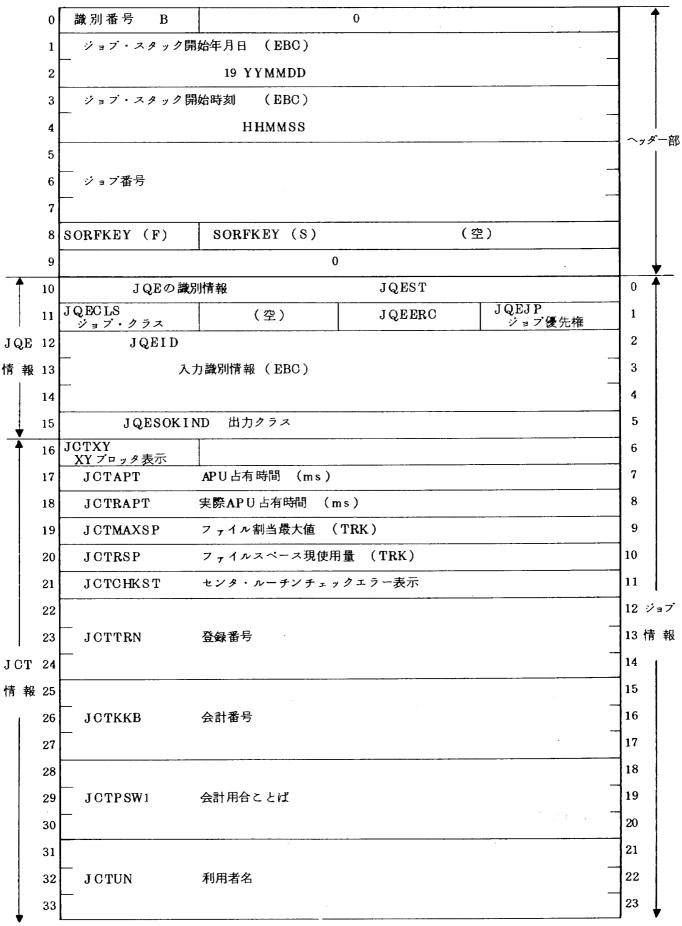


図 2.19.a SYS1. JOBACT (会計ファイル)

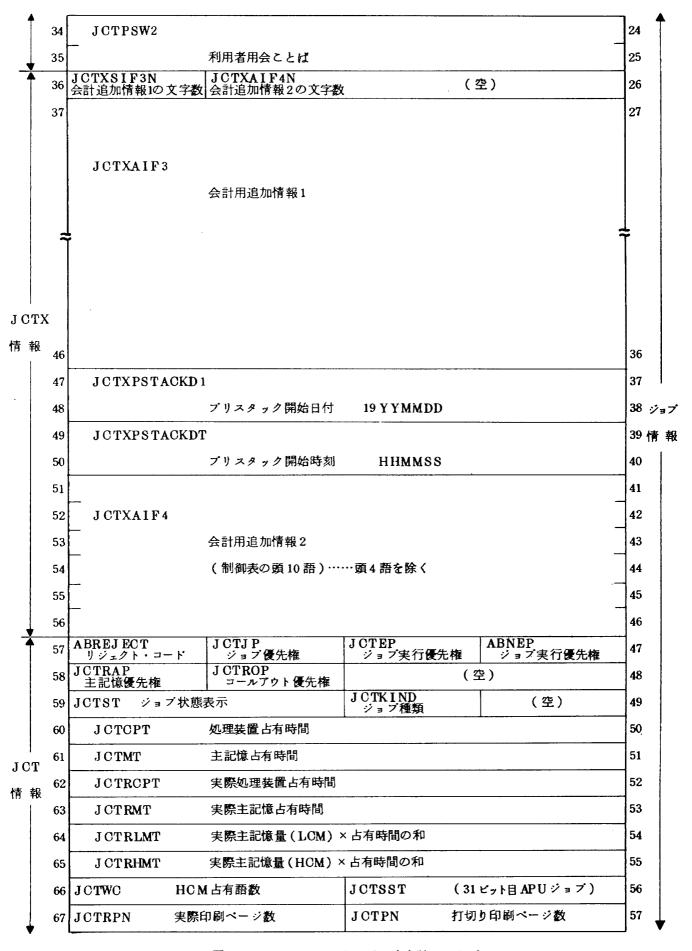


図 2.19.b SYS1. JOBACT (会計ファイル)

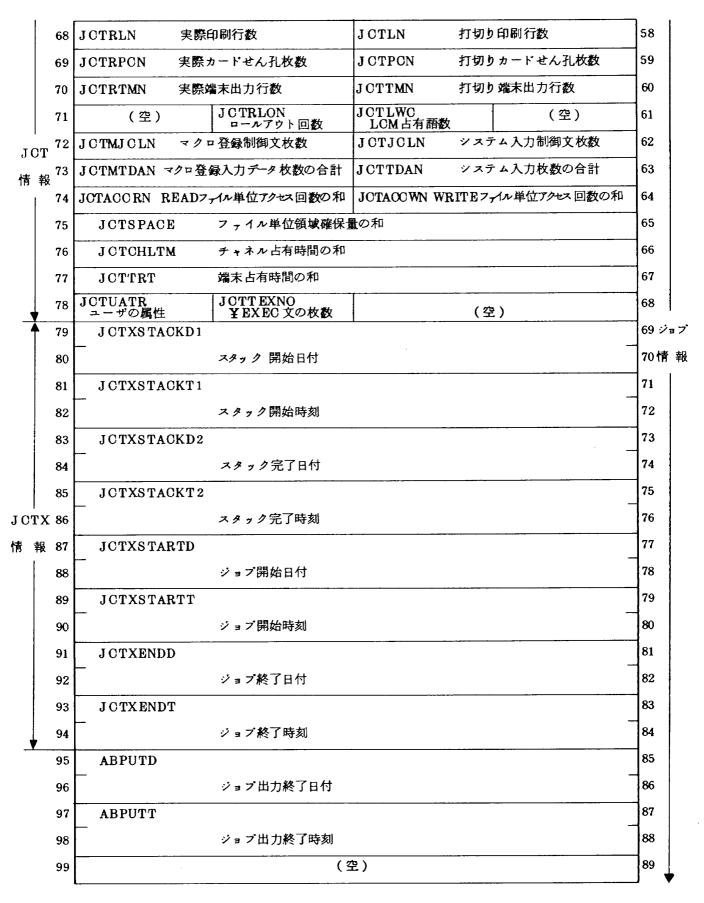


図 2.19.c SYS1. JOBACT (会計ファイル)

17

ジョブ・ステップ会計情報を含むブロック

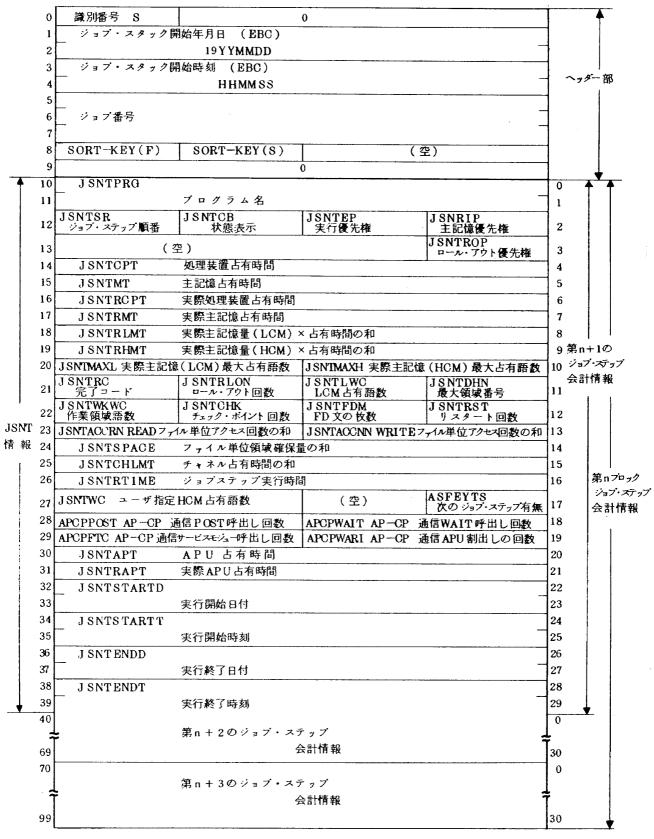


図 2.19.d SYS1. JOBACT (会計ファイル)

18

ファイル会計情報を含むプロック

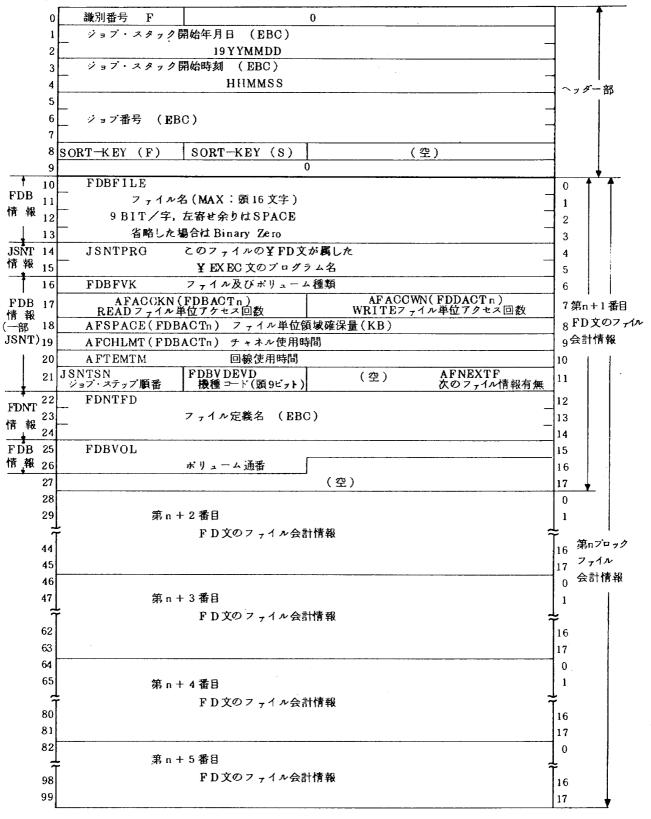


図 2.19.e SYS1. JOBACT (会計ファイル)

CPS 会計情報を含むブロック

0その1



図 2.19.f SYS1. JOBACT (会計ファイル)

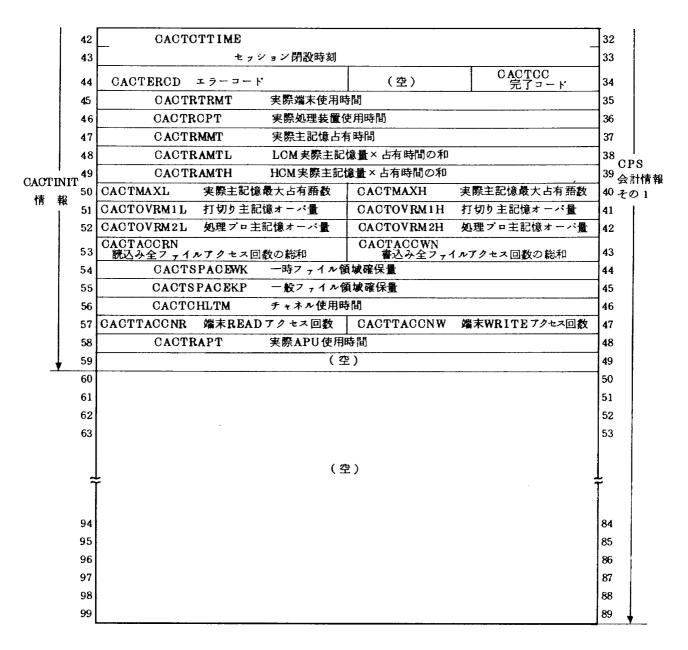


図 2.19.g SYS1. JOBACT (会計ファイル)

0その2

	0	識別	T .	A							
	1			<u>すて</u> ション開	設日付	(EBC))		· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	1	
	2					YYMMD			-	1	
	3	·	セッ	ション開						1	
	4		-	-	1	ヘッダー部					
	5					HMMS		· <u> </u>	<u> </u>	1	1
	6		ジョ	プ番号	(EBC)				-	1	
	7	· · ·		<u> </u>	· · /				-	1	
	8	SORT	—К	EY(F)	SOR	T-KEY	(S)		(空)	1.	
	9			2 BIT	.		0		· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	1	1
	10	CMDN		コマンド呼	出回数	CMDT'	<u>Г</u> 1	ALLOCATE	コマンド処理合計時間 (ms)	0	_
	11	11	2	"		"	2	ATTACH	"	1	
	12	"	3	"		"	3	AUTO		2	
\bigtriangleup	13	<u>,</u> //	4	"	••••••••••••••••••••••••••••••••••••••	"	4	BACK	"	3	
	14	"	5	"		"	5	BATCH	//	4	
	15	"	6	7		"	6	BYE	<i>"</i>	5	
	16	"	7	"		"	7	CALL	//	6	
	17	"	8	"		"	8	CANCEL	"	7	
	18	"	9	.1		<i>'</i>	9	CATLIST	"	8	
	19	// 1	0	"		"	10	CONDENS E	"	9	
Δ	20	//1	1	"		"	11	CONT	"	10	
	21	// 1	2	"		"	12	DELETE	//	11	
	22	// 1	3	"		i)	13	DETACH	//	12	
	23	// 1	4	"		"	14	GET	//	13	
	24	// 1	5	"		"	15	HELP	//	14	CPS 会計情報
	25	// 1	6	"		"	16	I DENT	//	15	その 2
	26	// 1	7	"		"	17	INHIBIT	//	16	
	27	// 1	8	"		"	18	LIB	11	117	
	28	// 1	9	"		.7	19	LIST	11	18	
	29	.// 2	0	"		"	20	MAIL	"	19	
	30	// 2	1	"		"	21	MLIST	//	20	
	31	// 2	2	"		"	22	NEW		21	
	32	// 2	3	"		"	23	OLD	"	22	
	33	// 2	4	"		"	24	OUTPUT	"	23	
	34	" 2	5	"		"	25	PASS	"	24	ŀ
	35	" 2	6	"		"	26	PERMIT	"	25	
	36	" 2	27	"		"	27	PUT	//	26	
\bigtriangleup	37	" 2	8	"		"	28	QUIT	"	27	
	38	" 2	9	"		11	29	REFDNAME	"	28	
	39	" 3	80	"		"	30	RENAME	"	29	
	4 0		31	"		"	31	RENUMBER	"	30	
	41	" 3	32	"		"	32	REPLACE	"	31	
	42	"	33	"		"	33	RESET	"	32	
	43	// 3	4	"		"	34	RUN	"	33	
	44	" 3	85	"		"	35	SAVE	"	34	4

図 2.19.h. SYS1 JOBACT (会計ファイル)

		コマンド呼出回数	OMTT 36	SCRATCH		35	· • •
45			UMD1130 // 37	SKIP		36	
△ 46	// 37		// 38	DISPLAY	11	.37	
47	// 38			STOP	"	38	
.∆ 48	// 39			TEXT	"	39	
49	<i>"</i> 40		<i>"</i> 40	 サプシステム	,	40	
50	<i>"</i> 41		// 41			41	
51	<i>"</i> 42		// 42	SWPRV	. "	42	
52	// 43		// 43	REVERSE	"	43	
53	// 44		// 44	PRINT		43	
54	<i>"</i> 45		// 45	FDLIST	"	45	
55	// 46		// 46	CPSマクロ	"	-	(CPS 会計情報
○ 56	<i>ii</i> 47		. " 47_	MSTOP	······································	-	QP 5 伝 計画報 その 2
57	. 48	"	// 48	MCONT	"	47	202
△ 58	// 49	11	// 49	MANUAL	"	48	
59	7 50		// 50	IDLENGH	"	49	
60	<i>∨</i> 51		<i>"</i> 51	IDLIST	"	50	
61	" 52		// 52	追加1	"	51	
62	// 53	, //	<i>v</i> 53	<i>"</i> 2	"	52	
63	" 54	"	// 54	// 3	//	53	
64	// 55	j <i>II</i>	// 55	<i>"</i> 4	//	54	
65	.7 56		// 56	<i>"</i> 5	"	55	
66						56	
67						57	
68						58	
69						59	
70			(空)			60	
			Binar	ry Zero			
:	Ť					Ĩ	
96						86	
97						87	
98						88	
99]					89	
	L			<u></u>			

<注> 左辺"○"及び" △"について

○:¥¥Ⅰで割込んだ場合収集されない。

それ以外は収集される。

△:収集されない。

図 2.19.i SYS1. JOBACT(会計ファイル)

23

会計ファイルのプロック詳細

① コントロール情報を含むブロック

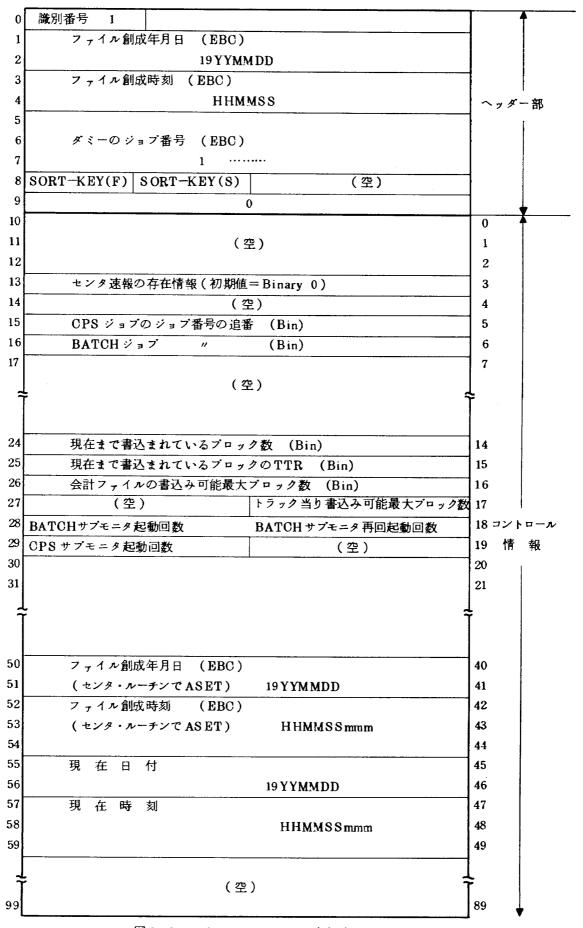


図 2.19.j SYS1. JOBACT (会計ファイル)

② センター速報を含むブロック

ヘッダーの構成は、コントロール部のヘッダーと同じである。

(識別番号は, 2 ~ 6 の値をとり,第I番目のセンタ情報の位置を示すブロックに 4枚分が記録される)

センター情報はカードイメージで1プロックに4枚分記録される。このブロックは会計フ₇ イル上に5プロック存在する。

図 2.19.k SYS1. JOBACT (会計ファイル)

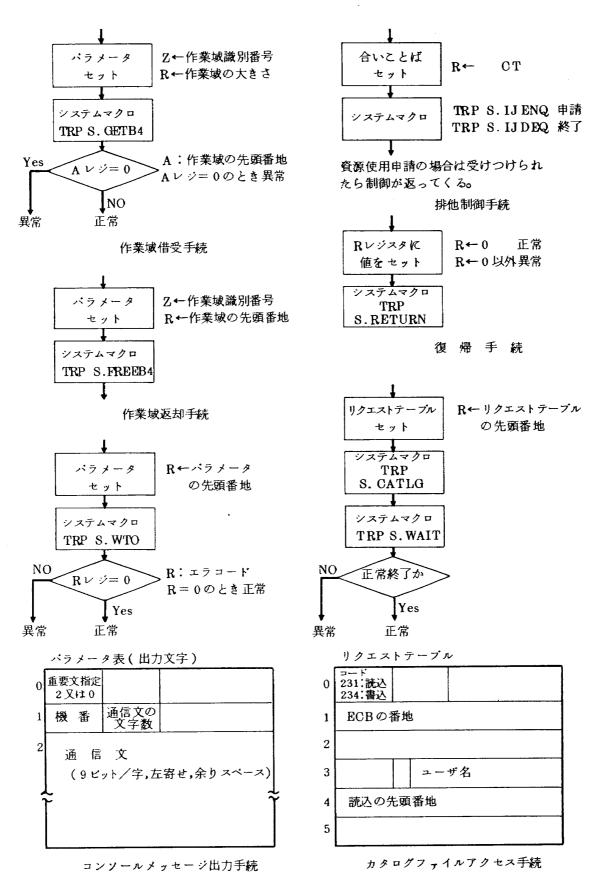


図2.20 マクロ命令

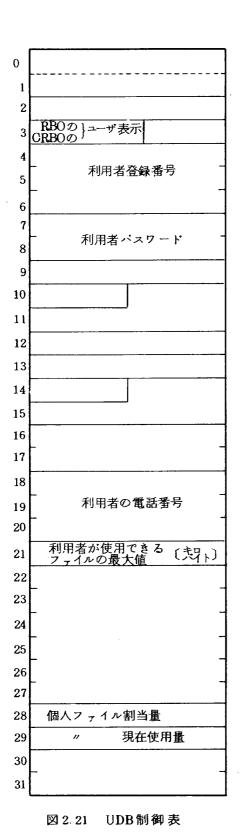


表2.1 装置名とグルーフ名

装置名	装置グループ名	コメント		
DP00	DP 0	DPSボリューム		
DP 11	DP 1	ワークボリューム	_	
DP 12			デ 1	
DP 13		システムポリューム	イスクバ	
DP 14			~	
DP 25	DP 2	ユーザポリューム	ック	
DP 26				
DP 27				
DP 30	DP 3	貸出ボリューム		
DP 41	DP 4	プリスタック スタック ポリューム		
DR 00		システムポリューム		
DR01	DR0		۲	
DR02			ラ	
D R 13	DRI	ワークボリューム	4	
DR14				
GD00	GD 0	グラフィックディスプレイ		
MT 00	- MTO	ユーザオープン		
MT 01			テ	
MT 12	- MT 1	クローズ処理	1	
MT 13			ブ	
MT 14				
MT15				
MT 16			1	
MT 17				
(以上は実行時に使用する装置)				
CR00	CR0	カードリーダ		
CR01				
CR02				
CR03				
CR04				
LP00	LP0			
LP01		ラインプリンタ		
LP 02				
LP03			•	
(以上はシステムを通して使用可能な装置)				

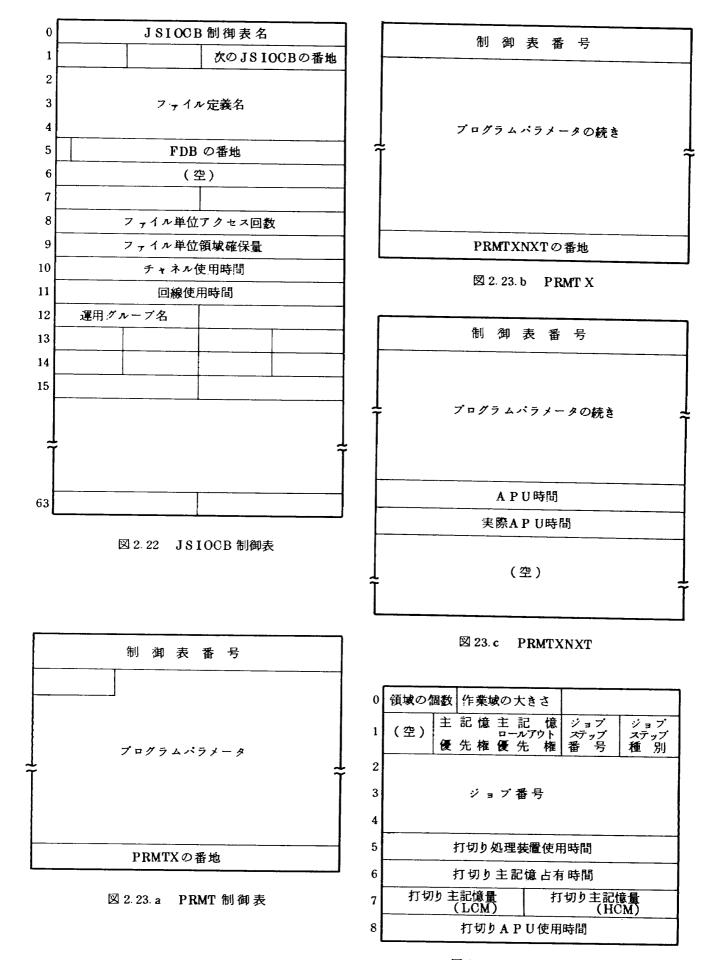


図2.24 PSJSB制御表

(56) PSJSB表

ジョブステップが実行されたとき作られる。ここに APU 打切時間をセットする。

3. センタルーチンの機能

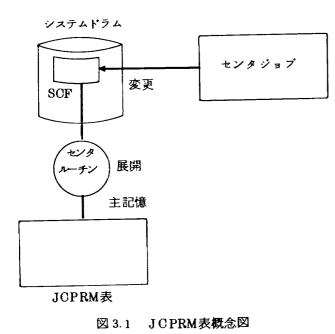
3.1 センタルーチンの基本思想

緒言で述べた様に、仮運用中は運用を種々変更し、そ れから得られる情報を基に本運用の形態のパラメータを 決定する必要がある。今回のセンタルーチン作成では、 パラメータの変更が容易に行なえること、APUシステム となった為に生じた問題を解決すること、ユーザの要望 による、スタックから実行へのアルゴリズムの変更等が 主なものとなっている。

運用形態とは、ユーザショブの状態、すなわちCPU ーAPU使用時間、主記憶量、入出力装置等を把握し、会 話型処理と関係づけたCPUーAPU 負荷バランス、主記 憶の配分、入出力装置やファイルの割付が最適となる様 に実行多重度、ジョブクラスごとの優先権、CPU、APU 打切時間等のバラメータを決定することで定まる。また 上の項目等を把握する為の道具の1つとなる会計情報に 必要なデータを出力する。

以上を実施するためのセンタルーチンを作成するにあ たっては、各ルーチンに共通な項目を抜き出して、それ らをまとめてひとつの表を設け、各センタルーチンはそ の表を参照して処理を行う様にした。またその表のパラ メータ変更が容易に行なえるようにシステムファイルに 置いた。図 3.1 参照

また昭和52年 8月現在の各ジョブクラスのパラメータ 一覧表を付録0に示す。



3.2 ユーザジョブとセンタルーチンとの関係

センタルーチンは大きく,バッチ処理関係と会話型処 理関係の2つに分けられる。バッチ関係はさらに4つに 分けられ,センタルーチンの初期設定を行なう部分,ジ ヨブ制御文等をチェック,変更する部分,会計情報を収 集し出力する部分,ジョブ状態を表示する部分である。 会話型関係はさらに3つに分けられ,セッションの開閉 設,コマンド処理,会話型リモートバッチジョブ入力処 理の部分である。

センタルーチンを構成するプログラムモジュール一覧 表を表 3.1に、プログラムフローを図 3.2に、バッチサ プモニタとの関係概念図を図 3.3に示す。

3.2.1 バッチ処理関係センタルーチン

パッチサブモニタ初期設定時にO.S. がOPNACT を 呼ぶ。

(1) OPNACT

ここでは他のセンタルーチンを以後用いるか否か、テ レビ表示を行なうか否かをオペレータコンソールに間合 せる。用いる場合に各センタルーチンの入口番地をO.S. に知らせる為の制御表を作成する。次にシステムファイ ルSYS1・SCFのSAMを読み,会計ファイルの位置や 大きさを調べて、他のセンタルーチンで使用できる様に 装置を確保し、最後のデータ位置を共通制御表BCMAP にセットしておく。次にSCFのJCPRM を読み,ジョ ブクラスに関する情報をBCMAPの JCPRM表に展開す る。ジョブスケジューラで使用する INT 制御表を零クリ アする。これらの制御表をQ.BACT 表にリンクし, 各 センタルーチンに渡す。これまでの処理に異常があると, 運用ができない為,バッチサブモニタを異常終了させる と共にオペレータコンソールにその旨のメッセージを出 力する。正常であれば初期設定は終了し、ユーザジョブ を待つ。

ユーザがカードリーダにカードをセットしスタートボ タンを押すとカードを読み始め、¥NO文、¥JOB文が 読み込まれるとO.S. はそのジョブをプリスタックする のに必要なPSCB表を作りPSCHK1を呼ぶ。

(2) PSCHK1

ここでは¥NO文の個人番号とパスワードをカタログ ファイルで照合を行なう。パスワードが不一致の場合は このジョブのブリスタックをやめる。正常であれば¥J OB文で指定したジョブ種別でJCPRM表よりジョブク ラス,DPS ジョブ,コンソール機番を探す。ジョブク ラスはPSCB表にセットされ,カラーテレビのプリスタ ック表示で使用される。DPS ジョブの場合,¥JOB 文のSYSOUT パラメータを編集し,出力先が端末にな This document is provided by JAXA.

表3.1 バッチ関係センタルーチン一覧表

	プログラム名	概 要
初期設定ルーチン	OPNACT	初期設定
ブリスタックチェックルーチン1	PSCHK1	¥NO文の検査,メッセージ出力
ブリスタックチェックルーチン 2	PSCHK2	スタックキューへの接続
ジョブチェックルーチン	NUJCHK	¥JOB/¥KJOBの検査
ジョブステップチェックルーチン	EXCHK	¥ EXECの検査
ファイルチェックルーチン	FDCHK	¥FDの検査
スタック終了チェックルーチン	J ENDCHK	ワークファイルの確保、メッセージ出力
タニットチェックルーチン	INITCHK	ジョブ実行開始スケジューラ
会計ルーチン 1	ACTR 1	"
会計ルーチン 2	ACTR2	チェックポイントジョブ , AP U時間のセット
会計ルーチン 3	ACTR 3	"
会計ルーチン 4	ACTR 4	ファイル情報を会計ファイルへ出力
会計ルーチン 5	ACTR5	ジョブ,ジョブステップ情報をLPへ出力
出力仕分情報ルーチン1	CLSLPH	ジョブ番号とLP装置をDPS ディスプレイに出力
″ 2	CLSLPT	ショフ番号を花文字でLPに出力
″ 3	CLSCP	ジョブ番号,カード・バンチ枚数をバンチ出力
会計ルーチン 6	ACTR 6	ジョプ,ジョプステップの会計情報を会計 ファイルへ出力
カラーTV表示ルーチン	TVDMAIN	ジョブの状態をカラーTVに表示
"	TVDDPS	DPS ジョプをすべて カラー T V に表示

新:新規作成

改:改造

っていればDPS ジョブとせず,それ以外ではDPS ジョ ブとする。次にカタログファイルから追番を読み,この ジョブの個人番号,入力別,追番を連ねてジョブ番号を 作りPSCB表にセットする。このジョブ番号はシステム に唯一の番号となる。追番にブラス1してカタログファ イルに戻す。

以上の処理が正常又は異常に終了したことをユーザに 知らせる為,オープン入出力室のコンソールにその旨の メッセージを出力する。

以上が正常に終ると、ジョブはブリスタックされ、

O.S. はPSCHK2 を呼ぶ。また端末から入力されたジョブは会話型サブモニタがブリスタックし, PSCB表を 作成した時点でパッチに渡される。以降は同じ処理をする。

(3) P S CHK 2

ここではプリスタックが完了したジョブを解釈部のキ ューに加える。解釈部はそのキューの中からジョブを取 出し、ジョブ制御文の解釈を始める。このキューは5個 あり、ジョブクラスと対応関係をもっている。解釈のア ルゴリズムとジョブの到着、解釈順を図 3.4、図 3.5 に 示す。

次にO.S. はこのキューからジョブを取出し解釈を始める。¥JOB 文を解釈しジョブに必要な制御表を作り NUJCHKを呼ぶ。

(4) NUJ CHK

ここでは¥JOB文で指定したジョブ種別でジョブクラ スを決める。まずジョブ種別をキーにしてJCPRM表を 探し、見つからなければ入力別標準種別を指定したもの として再度JCPRM表を探す。最初に見つかれば、入力 可能な組合せか否かを調べ、許されなければ入力場所で

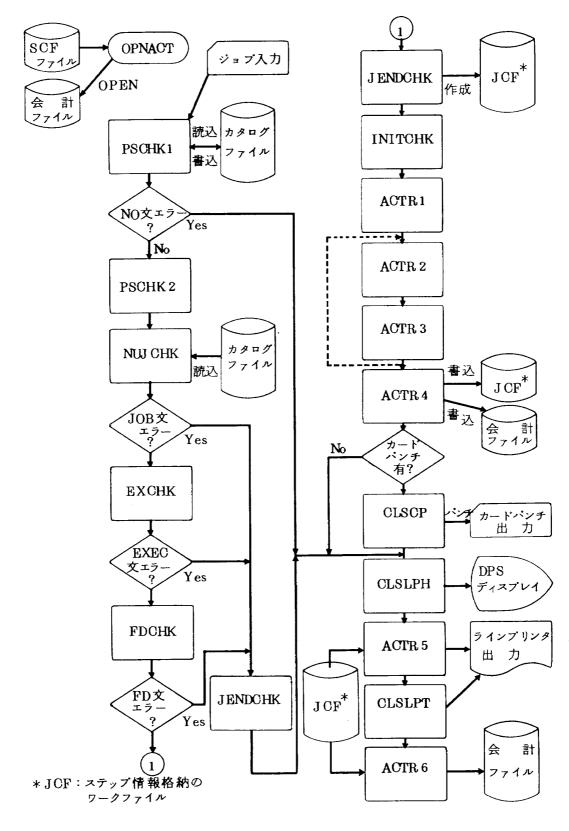
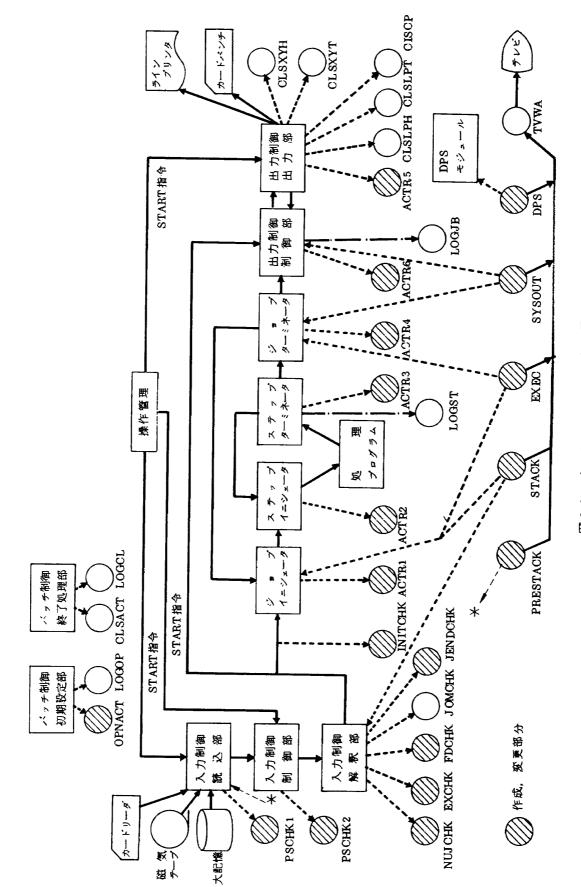


図3.2 パッチセンタルーチンフロー



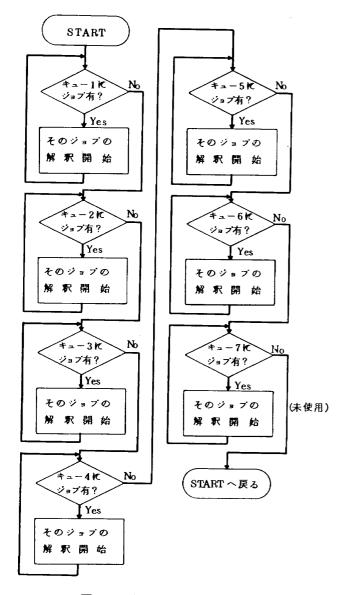


図3.4 解釈開始アルゴリズム

のセンタ標準値とする。こうしてジョブクラスが定まり, そのジョブクラスの各種パラメータも定まる。このパラ メータ値とユーザが¥JOB文で指定した値の大小関係 を調べ,ユーザ指定値が大きい場合はJCPRMの値を, 逆の場合はユーザ指定値を採用する。このパラメータと は、ジョブ優先権、実行優先権,CPU時間,LP出力枚 数、LP出力行数、カードパンチ出力枚数,主記憶量で ある。他のパラメータはユーザが指定すればその値を, 省略すればJCPRM表の値を採用する。また標準置換が できない指定がありそれが運用上不都合なパラメータで あればこの制御文をエラーとする。こうしてJCT,JQ E制御表を完成させる。

O.S. は次に ¥ EXEC 文があるとジョブステップに必要な J SNT 制御表を作り EXCHK を呼ぶ。

(5) EXCHK

今までのセンタルーチンではひとつのジョブクラスで

そのジョブ全体に優先権やCPU 時間, 主記憶量が設定 されていた, ジョブはいくつかのジョブステップに分か れそれぞれ性格が異っている。例えばCPU 時間が少な く I/O が多いコンパイルやリード, ユーザのデータや ショートのランステップと I/O が少なくCPU 時間の 大きいミドル以上のランステップである。これからシス テムの負荷バランスを考えると, ジョブステップごとに 性格づけをした方がよい。ここではジョブステップを識 別してそれぞれのステップに優先権, CPU 時間, 主記 憶量を与える。

またシステムファイル内にはシステムを作成したり変 更するプログラムもあり、それをユーザが間違って使用 しない様に検査している。

以上の処理が¥EXEC 文の枚数だけ呼ばれる。その 途中でエラーがあった場合,解釈は途中で打切られO.S. はJENDを呼ぶ。

次にO.S. は¥FD文があるときFDNT, FDB 制御 表を作りFDCHKを呼ぶ。

(6) FDCHK

ここでは該当するジョブクラスで使用可能な装置を JCPRM 表から読み,ユーザの指定が許された装置であ るか否かを検査する。ユーザにオープンしたディスクパ ックが現在セットアップされているか否かを検査し,セ ットアップされていなければエラーとする。またユーザ ファイルの指定では、NEW 指定でKEEP ファイルの場 合、NUJ CHK で求めた個人ファイル割当量と個人ファ イル現在使用量を、この¥FD文で指定したトラック量 との関係を検査しそれを超える場合にエラーとする。そ のときファイル名の先頭7文字と個人番号が一致してい ないときもエラーとする。

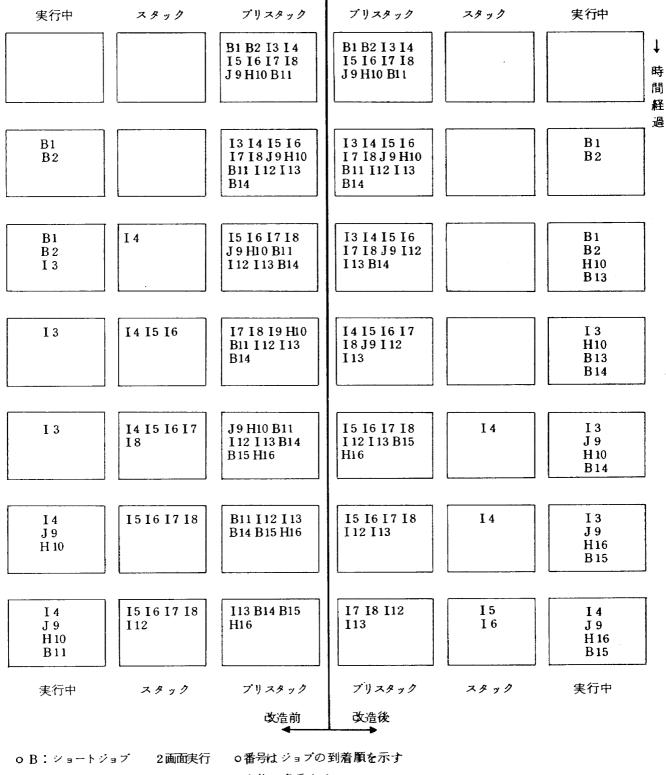
以上の処理が¥FD文の枚数だけ呼ばれる。その途中 でエラーがあった場合,解釈は途中で打切られる。

次にO.S.は¥JEND文や今までエラーがあった場合 にJENDCHKを呼ぶ。

(7) J ENDCHK

ここでは今までにエラーがあった場合その旨のメッセ ージをJCPRMで指定されたそのジョブクラスの出力先 に出力する。エラーが無い場合は、ジョブステップの情 報を一時貯えておくファイルを確保して格納する。また 受付が正常に終った旨のメッセージをエラーの場合と同 様にして出力先へ出力する。但し会話型端末からの入力 ジョブに関してはメッセージの出力は行なわない。

これでジョブの解釈が終り実行待ちキューに加えられる。O.S. は多重度に変更があったり、空きがあったり すると INITCHKを呼び、実行する ジョブを決定する。



o I:ミドルジョブ 3 " o全体の多重度は 4
o H:データジョブ 3 " oジョブクラス別はB:1, I:1, J:1
o J:ロングジョブ 5 "

.

図3.5 プリスタックから実行まで

(8) INITCHK

ここでは当センタにおけるバッチジョブの起動スケジ ュールを決める。オペレータより入力された操作指令, 即ちバッチ多重度,ジョブクラス別多重度に従って処理 をする。その際同じユーザのジョブを同一ジョブクラス で同時に2個以上実行させないようにする。また連続し て実行させないようにもする。これは INT 制御表を用 いて行う。ただし実行待ちキューに同じユーザしかいな い場合にはこの制限はなく通常のジョブ起動規則¹⁾の FOFSに従う。

その他,共通事項としてホールドされているジョブと APUがシステムから切離されている場合でのAPUジョブ の実行はさせない。

こうして次に実行すべきジョブが決まると、O.S. は 実際にそのジョブを起動してACTR1を呼ぶ。

(9) ACTR 1

ここではジョブが実際に起動されたことを INT 制御 表へ記入し, INITCHK に知らせる。

ジョブの実行は,実際にはジョブステップ単位に行な われる。従ってセンタルーチンのACTR2,ACTR3 は 一対としてジョブステップごとに呼ばれる。

(10) ACTR2

ここでは該当するジョブステップの開始日付,時刻を SACT表に記入する。これはACTR3で使用される。そ の処理は、ジョブのジョブステップの開始される状態に よって異る。ジョブステップがチェックポイントされた ジョブのリスタートの場合と新しく起動するジョブステ ップの場合である。前者は、リスタートの回数、後者は ジョプステップ開始日付、時刻とAPU 打ち切り時間を SACT表に記入する。

次にO.S. はジョブステップが終了するとACTR3を 呼ぶ。

(11) ACTR3

ここではジョブステップ実行時間を求める為にSAOT 表に記入されたジョブステップ開始時刻と本ブログラム で求めた終了時刻より計算をしてSAOT,JOTX表に記 入する。それにジョブステップで実行した APU 時間, APU-CPU 通信回数,ジョプステップ終了日付,時刻 をSACT,JCTX表に記入する。チェックボイントを取 ったジョブステップはその回数をSACT表へ記入する。 その他ジョブステップで使用したファイルのファイル

名、ポリューム通番、アクセス回数等のファイル情報を 収集して各FDB 制御表に記入する。

ジョブのジョブステップがすべて終了するとO.S. は ACTR4を呼ぶ。 (12) ACTR4

ここでは実行の終了したジョブの個人番号とジョブク ラスが記録されているINT 表より該当するものを選び 実行終了をINITCHK に知らせる。それにACTR5 に おけるLPへ出力する会計情報,ACTR6で使用するジ ョブステップ情報およびファイル情報を収集する。ジョ ブステップ情報はJSNT,SACT表よりワークファイル に出力する。ファイル情報はFDB,FDNT 表を編集し 会計ファイルへ出力する。

以上でジョブの実行が終り,センタへ出力ならばすぐ にLPに出力し,DPSジョブであればそのまま待つ,会 話型端末への出力ならば会話型サブモニタへ出力処理を 依頼する。会話型端末への出力以外のジョブはLP出力 前にCLSLPHを呼び,出力後にACTR5,CLSLPTを 呼ぶ。

(13) CLSLPH

ここではDPS ジョブの出力時のみ処理を行う。ユーザ がIDカードを装置に読み込ませると、O.S. はそ れか らユーザの番号を知りDPS ジョブの内より該当するジョ ブをどのラインプリンタ装置へ出力依頼したかを知らせ てくる。そのユーザのジョブ番号、ジョブクラスとライ ンプリンタ装置番号を共にDPSディスプレイ表示装置に出 力する。この表示は出力中は消えない。図3.6参照

次にジョブの出力が終るとO.S. はACTR5を呼ぶ。 (4) ACTR5

ととではワークファイルやJCT表等からジョブ,ジ ョブステップ情報を図3.7の様に出力する。

会計情報は、見出し、ジョブ会計情報、ジョブステッ ブ情報の3つの部分より成っている。但し、ジョブ制御 文の¥NO文、¥JOB文、¥EXEC文、¥FD文にエラ ーがあった場合はジョブステップ情報は出力されない。

その他センタ速報がある場合には次のページへ, ニュ ース等を出力する。

次にO.S. はつづいてCLSLPTを呼ぶ。

(15) CLSLPT

ここではジョブの出力情報の最後として,花文字を用 いてジョブ番号,カードパンチ出力の有無,XYブロッ タ出力の有無をLPへ出力する。それにCLSLPHでD PS ディスプレイに表示してあるユーザのジョブ番号, ジョブクラス等を消す。

O.S. はカードパンチ出力のあるジョブに対してはそ のジョブの終了したときに出力が行なわれる。出力が完 了したときにCLSCPを呼ぶ。

(16) CLSCP

ここでは, カードパンチ出力枚数とジョブ番号を情報

* DPS サービスチュウ PLEASE INPUT *

コジンバンゴウ ** ** * SYSOUT RLS JOB * REQ IDCARD JOB * STACK JOB * RUN JOB * SYSOUT JOB -----コジンパンゴウ ** ** * SYSOUT RLS.JOB * REQ IDCARD JOB * STACK JOB * RUN JOB * SYSOUT JOB ----- * PRINTING JOB NUMBER * ---* LP01 = K000123D0001, B * LP02 = * LP03 =_ _ _ _ _ _ _ _ _ _

注 アンダラインの部分が現在LP01に出力中であることを示す。

図 3.6 DPS ディスプレイ表示フォーマット

としてカード出力の最後に出力する。

こうしてジョブの出力が終った後で、O.S. はACTR6 を呼ぶ。

(17) ACTR6

ここではジョブのジョブ会計情報とジョブステップ会 計情報をそれぞれ 100ワード単位に編集し, 会計ファイ ルに出力し、そのファイルのコントロール部を書きかえ る。それぞれの会計情報は10ワードのヘッダー部と90ワ ードのデータ部より成っている。ジョブ会計情報はJQE, JCT, JCTX 表より編集し、ジョブステップ会計情報 はワークファイルを読んで編集し、会計ファイルに出力 する。

以上でユーザジョブはシステムより消える。

3.2.2 カラーテレビ表示

カラーテレビにシステム内ジョブを表示するセンタル ーチンは, バッチサプモニタ初期設定時にOPNACT か ら一度呼ばれる。その後は1分ごとにテレビに表示する。 その処理は、バッチジョブの入力から出力待ちまでのジ ョブ状態表示とDPSジョブ表示の2つに大別される。

付録Dのカラーテレビ表示例参照

(1) ジョブ状態表示

ユーザがジョブを投入してから出力されるまで、シス テム内にどの様な状態にあるかを表示するのが、このセ ンタルーチンである。先ずジョブがブリスタックされる とユーザ指定の ジョブ種別により、ジョブクラス別に色 わけされてプリスタック画面に表わされる。次にジョブ がスタックされるとスタック画面に同様に色わけされ て表示される。ジョブが実行に移ると、実行中画面 にスタックされた日付と時刻, CPUと APU 経過時間が 共に表示される。ジョブがロールアウトされるとその旨 も表示する。実行が終り出力待のときは、出力待画面に 表示する。センタルーチンでは以上の状態を1分毎に調 べ,その時点での状態を表わすので1分間表示されると とになる。画面に表示された瞬間は正確な状態を示して いるがそれより次の表示までの間はジョブの状態は変化 している場合もある。会話型入力ジョブの場合はブリス タック表示は行なっていない。

(2) DPS ジョプ表示

		ABOR	NATIONAL AEROSPACE LABORATORY
K000014D5376 JOB CLASS	-	JOB-NO	77.11.29 JOB-NO
JOB TYPE		USER-NAME	77.11.29 USER-NAME
11:09:30 11:24:14 SYSOUT-END		STACK-END JOB-END	11:08:37 STACK-END 11:20:18 JOB-END
APU TIME CORE TIME		CPU TIME	PROGRAM-NAME CODE CPU TIME
0'000 S		0,100 S	
0.000 S		1,100 S	000 1.100 S
0,000 S		0,200 \$	000 0,200 5
0,000 S		1,400 S	1,400 S

R
Ħ
0
AC TR 5
3.7
33

航技研FACOM 230-75 アレイプロセッサシステムセンタルーチンの作成

•

•

KADA | -NO KO0U014

USER-NAME ...

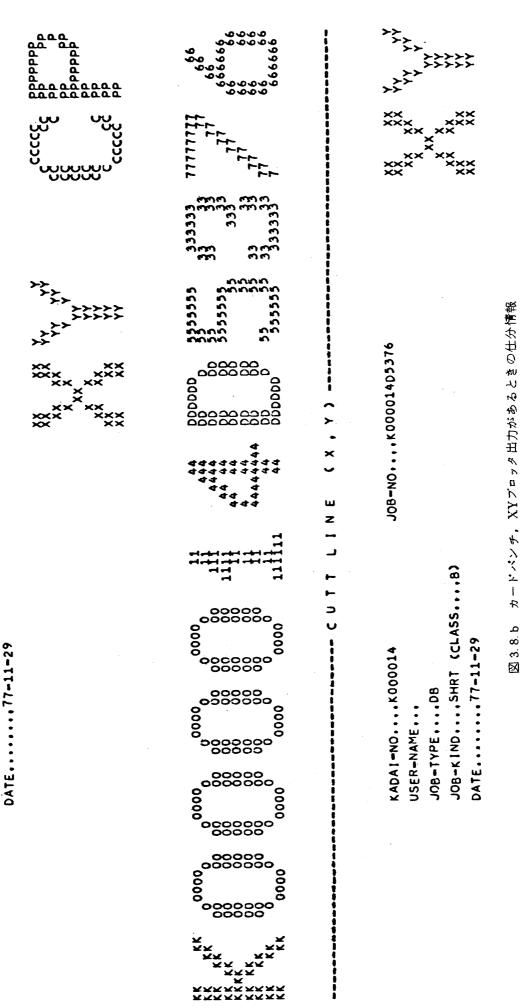
JOB-TYPE....

JUB-KIND SHRT (CLASS B)

DATE......77-11-17

66666	66	66	66 66	66	66666	66	66	66
555555	ņ	5	555555	55	5	5	5 55	555555
333333 222222 5	2	2	7	22	22	22	22	2222222
933	Э.Э.	Ű	Э.Э	533	Ð E	50	ŝ	55
2555	50	E				33	Ψ. E	, E E É
٥٥	٥	00	00 00	00	00	00	۵	00
aana	00	00	na	00	ŋġ	00	Ö	0000
44	444	0000	44 44	44 44	44 4	****	44	**
11	11	111	1111	11	11	11	11	11111
			1111 00				0	111111 00
0000		00		00	00	00	0	0000 111111
0000		00 00	8	00 00	00 00	00 00	0	0000
		00 00 00	00 00	00 00 00	00 00 00	00 00 00	0	0000 0000 11111
0000 0000	0000	00 00 00	00 00 00	00 00 00 00	00 00 00 00	00 00 00 00	0	0000 0000
0000	0000	00 00 00 00 00	00 00 00	00 00 00 00 00	00 00 00 00 00	00 00 00 00 00	0	0000
0000 0000 0000	0 0 0 0	00 00 00 00 00 00	00 00 00 00 00	00 00 00 00 00 00	00 00 00 00 00 00	00 00 00 00 00 00	0	0000 0000 0000
0000 0000	0 0 0 0	00 00 00 00 00 00 00	00 00 00 00 00 00	00 00 00 00 00 00 00	00 00 00 00 00 00 00	00 00 00 00 00 00 00	0	0000 0000 0000
0000 0000 0000	0 0 0 0 0 0 0 0	00 00 00 00 00 00 00 00	00 00 00 00 00 00 00	00 00 00 00 00 00 00 00	00 00 00 00 00 00 00 00	00 00 00 00 00 00 00 00	0 0 0 0 0 0 0	0000 0000 0000

図3.8.a カードバンチ, XY ブロッタ出力無の仕分情報



JOB-KIND ... , SHRT (CLASS B)

JOB-TYPE...DB

USER-NAME ...

KADA |-NO....K000014

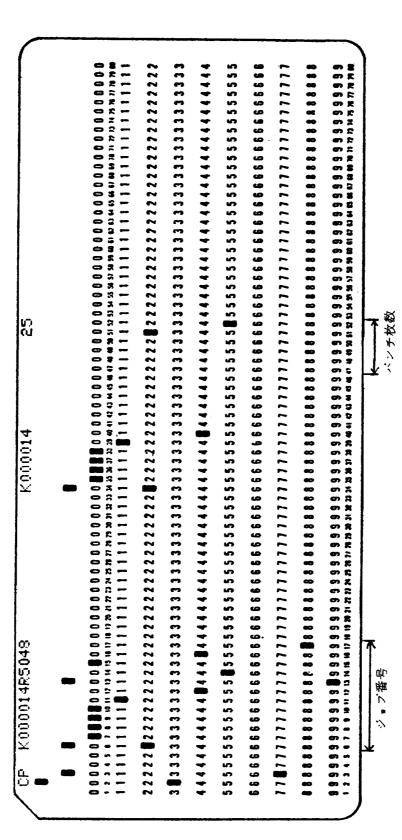
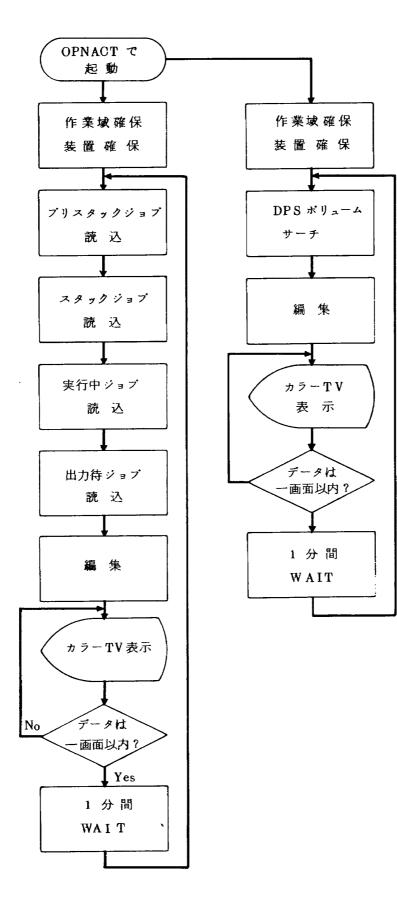


図 3.9 カードバンチ仕分情報



.

図 3.10 カラーテレビ表示フロー

DPS ジョブはユーザが実際の ジョブ出力をシステムに 依頼するまでシステム内のディスクパックに貯わえられ ている。この ジョブをカラーテレビに表示する。

3.2.3 会話型処理関係センタルーチン

0.S. は会話型処理も含めたシステムとなっている。 従ってシステムの運用を決める際に会話型処理も含めて 考えなければならない。また端末装置が16台あり性格が 異っているのもある。それらを同一のものと考えるには 無理が生じる。それ等を合理的に処理するために会話型 センタルーチン(以後ここでは単にセンタルーチンと記 す)を作成した。会話型センタルーチンの概念図は図3. 11に示されている。またプログラムモジュール名一覧表 は表3.2にプログラムフローは図3.12に示されている。

会話型処理システムの初期設定時に会話型処理を管理 するO.S.の会話型サブモニタがオペレータより起動され る。サブモニタは会話型処理に必要なセンタルーチン LOGOPを呼ぶ。

(1) LOGOP

ここではセンタルーチンで必要な会計ファイルの準備 を行う。これが終了するとユーザはいつでもセッション の開設が出来る状態となる。ユーザがセッション開設手 続をすると、会話型サプモニタはセッション開設番号す なわち個人番号とパスワードを検査する。正常であれば TSAINT を呼ぶ。異常であれば手続きの誤りとしてセ ッションを開設させない。

(2) **TSAINT**

ここではセッション開設番号と会話型端末とによりそ のセッション内で会話型処理を行うものと、単に会話型 リモートバッチジョブの入出力のみを行うものとに分類 する。そして会話型処理を行うものよりもバッチジョブ へ入出力等を行うセッションの優先権を上げることによ り、リモートバッチジョブの入出力がスムーズに行われ る様にしている。またこの類別により入力可能なコマン ドに制限を加える為に、TTACMCHKにその情報を与え て検査する。以上でユーザが処理するコマンドを打鍵す ることが可能な状態となる。

ユーザがコマンドを打鍵すると O.S. は TTACMCHK を呼ぶ。

(3) TTACMCHK

ここでは打鍵されたコマンドがそのセッションで使用 できるか否かの判定をし、許されていない場合には、そ の旨のメッセージを端末へ出力し、次のコマンドの入力 を待つ。許されたコマンドであると、次にファイルを創 設又は参照するコマンドであるかを調べる。そうでなけ ればコマンドが入力された時間を読んでTSAINT で確 保した作業域(CMDACT表)へ書き込んでおく。ファイ ルの創設又は参照のときには、そのボリュームの割当に よってファイルの使用が許されているか否かの検査をす る。許されていない場合には、その旨のメッセージを端 末へ出力して次のコマンドを待つ。許されている場合に は上と同様にコマンドが入力された時間を読んで CMD ACT 表へ書き込む。

これより会話型サブモニタは実際のコマンドの処理を 行う。処理が終了するとサプモニタは再びTTACMCHK を呼ぶ。その場合には前回の処理とは別にコマンドの種 類とそれに要した処理時間を求めて CMDACT 表へ書き 込む。

ユーザがリモートバッチジョブの入力をすると、その ジョブの¥NO文,省略されたときは¥JOB 文が見つ かると、O.S.はTTABGNOを呼ぶ。

(4) T TA BGNO

ここでは図 3.13の様なチェックを行う。OKであれば そのジョブの個人番号,入力別,追番を連らねてジョブ 番号とする。入力別はRで表わす。またTTABGNO は ジョブの区切ごとに呼ばれる。

ユーザが最後にBYEやYYDCONの打鍵をするか又

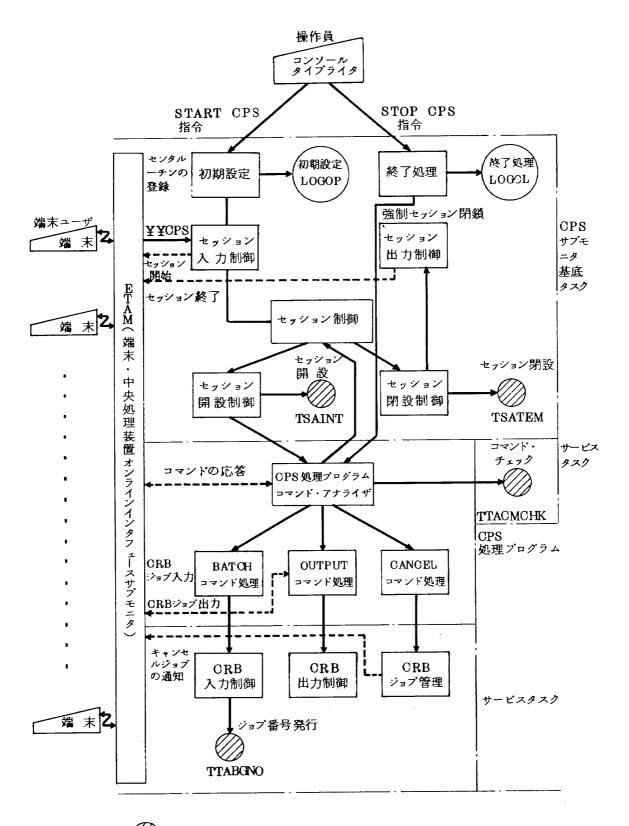
表 3.2 CPS 関係センタルーチン一覧表

プ	1	ラ	ム名

要

概

初期設定ルーチン	CPSLOGOP	初期設定	改					
セッション開設ルーチン	TSAINT	セッション開設のチェック	改					
コマンドチェックルーチン	ТТАСМСНК	コマンドのチェック及びコマンド応答情報収集	改					
ジョブ番号発行ルーチン	ΤΥABGNO	CRB ジョブの追番発行	改					
セッション閉設ルーチン	TSATEM	会計情報, コマンド情報を会計ファイルへ出力	改					
終了処理ルーチン	CPSLOGCL	終了処理						



作成,変更部分

図 3.11 会話形センタルーチン概念図

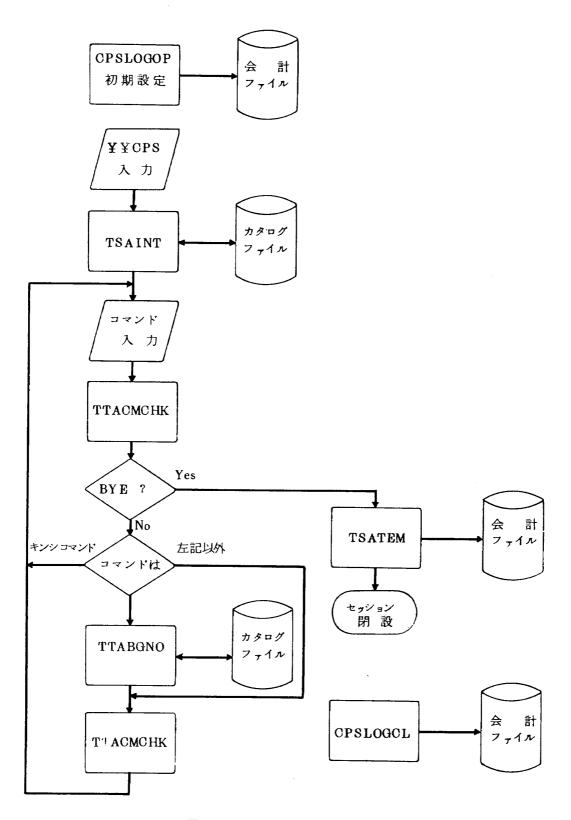


図 3.12 CPS センタルーチンフロー

セッショ	コンの区別	会	話型	リモートバッチ入出力
¥NO文無		セッションの番号 号として採用 OK	を¥NO文の個人者	エラー
¥ NO 文有	個人番号, パス ワード指定 無	同 〇 K	<u>ل</u> ے ۔	エラー
	個人番号指定 有 (パスワード無)	Í	一致していなけれ ばセッションの番 号を採用 OK	1
	個人番号, バス ワード		ードをカタログファイ ·致していればOK	ル 同左
	有	そうでなければエ	ラー	同左

図 3.13 セッションと NO 文の関係

は何もしないで端末を放置しておくとO.S. はセッション閉設処理を行い,TSATEMを呼ぶ。

(5) TSATEM

ここではセッションで使用された資源の情報とCMDA OT 表へ書き込まれたコマンド処理の情報を会計情報フ ァイルに出力するとともに端末へも一部の情報を出力す る。またTSAINT で確保した作業域の返却処理をして 終る。

6. 結 言

航技研に導入された FACOM-APUは我が国で最初の アレイプロセッサであり、これを組込んだ APU システ ムは世界でも例を見ない非対称マルチプロセッサ・シス テムである。このシステムを効率よく運用することと使 用者が利用し易いシステムを作ることを主眼目として APU システム・センタルーチンを作成した。

このシステムは昭和52年8月1日より仮運用に入り, それ以後約半年にわたって運用を続けてきたが,我々が 作成したセンタルーチンはほぼ我々の期待どおりの成果 をおさめている。

もちろん,さらに効率的にシステムを使いこなし,使 用者の便宜をはかることは必要であり,センタの義務で もあるが,このことはセンタルーチンのレベルでこれ以 上は不可能であって,0.8.そのものの改良,例えばス ケジューラ,リソースアロケータの改良をはかることに よってなされなければならない。センタはこの面の0.8. の改良に既に手をつけ始めているが,これについては編 を改ためて述べることとしたい。

編を閉じるにあたりAPU システム・センタルーチン の作成に協力をいただいたファコムハイタック(株)第2 システム部の永野,金野,石田の各氏,特に伊藤政彦, 加藤卓司の両氏に感謝する。

		文	献
(1)	FACOM 230	M-VI/VI	解説書
(2)	FACOM 230	M − VI ∕ VII	センタルーチン作成手
	引書		
(3)	FACOM 230	M -VI /VI	システムマクロ文法書
	I, П , Ш		
(4)	FACOM230	M – VI / VII	ハードウェア解説書Ⅱ
(5)	FACOM 230	M-VI/VI	FASP文法書
(6)	FAC OM 230	M −VI∕VI	システム編集文法書
(7)	FACOM 230	M −VI∕VI	会話型処理説明書
(8)	FACOM230	M-VI/VI	システム操作手引書
(9)	FACOM230	M -VI / VI	スーパパイザマクロ文
	法書		
(10)	FACOM230	M-VI/VI	サービスモジュール作
	成の手引		
(11)	FACOM 230	M −VI ∕ VI	SAM 基本設計書
(12)	FACOM 230	M −VI ∕VII	カタログ管理外部仕様
	書		
(13)	FACOM 230	M – VI / VI	ジョブ制御言語文法書
(1 4)	TM-327 航	支研FACOM2	30‐75 システムセンタ
	ルーチンの作品	炗	

- 付録A バッチ処理関係センタルーチンのプログラム 仕様
- A 1. 初期設定ルーチン
- 本プログラムは次の処理を行なう。
- (1) 各センタルーチンの入口番地のセット
- (2) 装置確保
- (3) 会計ファイル初期設定
- (4) 共通パラメータ表の作成
- (5) カラーテレビ表示ルーチンの起動
- A 1.1 処理内容

(1) センタルーチンを使用するか否かをオペレータコ ンソールに問合わせる。

オペレータコンソールに、以後各ジョブに対してセン タルーチンのチェックや会計情報を収集するか否か,ま た会計情報を収集する場合,会計ファイルの先頭から情 報を書くか,追加するのかの区別を問合わせる。

(a) NSET: センタルーチンを組込まない。すなわち ジョブのチェック, 会計情報の収集を行なわない。

(b) ASET: センタルーチンを組込む, 会計ファイル の先頭から書込む。

(c) RSET: センタルーチンを組込む。会計情報は、
 現在あるデータの後に追加してゆく。

(2) 各センタルーチンの入口番地のセット

各バッチ処理関係センタルーチンの領域番号と入口番 地をENTAT表に記入してO.S. に知らせる。

(3) 共通パラメータ表の作成

システム定数ファイル SYS1・SCFの 2つのメンバ, SAM, JCPRM を読み, 会計ファイルの位置やファイル 量を BCMAP 表にセットし, ジョブクラス制限値をJC PRM表にセットする。INT表を作る。

(4) 装置確保

会計ファイルの存在する装置を確保し、必要な制御表 を作ってBCMAP表にセットする。

(5) 会計ファイルの初期設定

(1)の回答により次に出力すべき会計ファイルのプロック位置をBCMAP表にセットする。

(6) カラーテレビ表示ルーチンの起動

オペレータコンソールにテレビ表示をするか否かを問 合わせる。

(a) OK:テレビ表示を行なう。従って 2 つの表示ル ーチンを起動する。

(b) NO:テレビ表示を行なわない。

(7) 会計ファイル残りプロック数の表示

(5)で求めた残り ブロック数をオペレータコンソールに 出力する。 A1.2 ゼネラルフローチャート

図A1参照

A2. プリスタックチェックルーチン1

本プログラムは次の処理を行なら。

(1) 個人番号,パスワードの審査

(2) DPS ジョブの決定

(3) ジョブクラスを求める

- (4) ジョブ番号の発行
- (5) 受付開始メッセージの出力
- A 2.1 処理内容
- (1) 個人番号,パスワードの審査

入力されたジョブの個人番号をキーにしてカタログフ ₇イルのUDB を読込む。この読込みが正常に終らなけ れば、この個人番号は登録されていない。従ってこのジ ョプをエラーにする。正常な場合パスワードの一致をと り、異なっていれば上と同様にエラーにする。オープン 入出力室のコンソールにエラーメッセージを出力する。

(2) DPS ジョブの決定

JCPRM表によってどのジョブクラスを DPS ジョブ にするか示されているが,ユーザが出力を端末にする様 指定した場合は DPS ジョブにはしない。

(3) ジョブクラスを求める

ユーザの指定したジョブ種別に対応するJCPRM表の ジョブクラスを求め、それをPSCB表にセットする。こ のジョブクラスはテレビ表示とPSCHK2 で用いる為の もので、実際にジョブのジョブクラスを決定するのは NUJCHK で行なり。

(4) ジョブ追番の発行

カタロクファイルの追番を読み,このジョブに発行し てジョブ番号を決める。追番に1を加えてカタログファ イルに戻しておく。

(5) 受付開始メッセージの出力

上記処理が終った場合,JCPRM表の指定するオープ ン入出力室のコンソールに下記のメッセージを出力する。 (a) 正常終了,すなわちジョブはブリスタックされた

場合

・SA0100 KN = 000123 (SYSIN: CR00) ウケ ツケ カイシ JOB = K000123 D0001 HH: MM:SS

(b) 異常終了, すなわちジョブはブリスタックされず に捨てられた場合

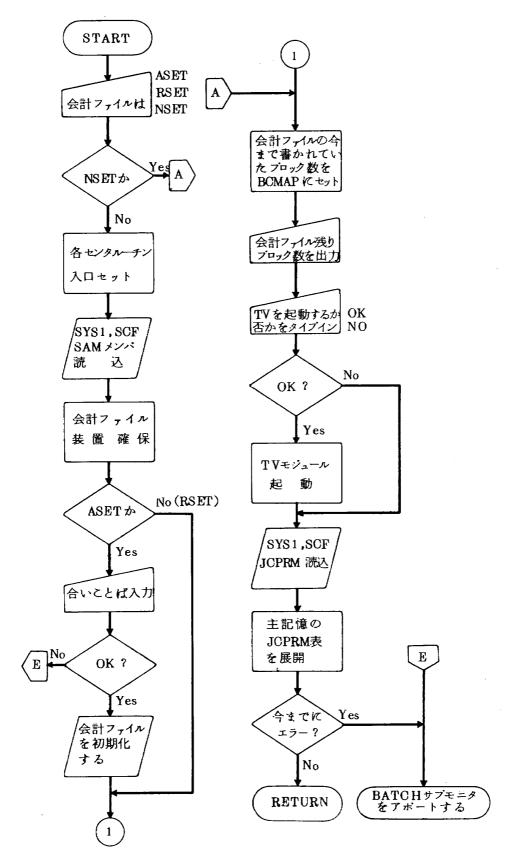
• SA0101 KN = K000123 (SYSIN = CR11) $\pi \mathscr{I}$

イ ケイシキ エラー JOB REJECT

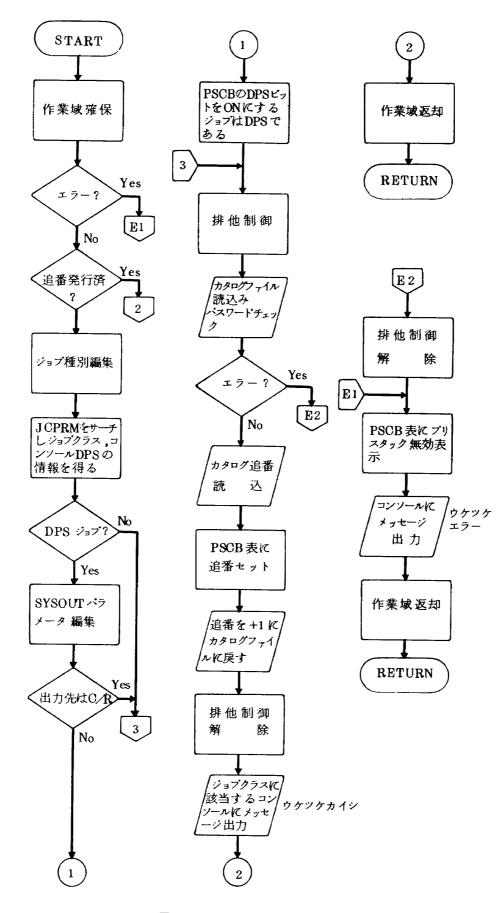
• SA0102 KN = K 000123 (SYS IN = CR12) $\pi \mathscr{I}$

イ ミトウロク エラー JOB REJECT

• SA0103 KN = K 000123 (SYSIN = CR13) $\pi \mathscr{I}$



図A.1 OPNACT ゼネラルフロー



図A.2 PSCHK1ゼネラルフロー

イ パスワード エラー JOB REJECT

との場合,タイプライタなら赤字,ディスプレイは太 字で出力する。

A 2.2 ゼネラルフローチャート

図A2参照

A3. プリスタックチェックルーチン2

本ブログラムはプリスタックされたジョブのジョブク ラスにより解釈のキューに,分類して接続する。

A 3.1 処理内容

PSCB表のジョブクラスにより表A1の様にキューに

接続する。

A 3.2 ゼネラルフローチャート

図A3参照

キュー番号	ジョプクラス
1	センタ入力のジョブ
2	SHRT, DATA GRAP
3	MIDL
4	AMDL, ALNG
5	
6	CRB入力ジョブ
7	

表A.1 プリスタックキュー

A 4. ジョブチェックルーチン

本ブログラムは次の処理を行なう。

- (1) ジョブクラスを決定する。
- (2) SMF の出力先を決定する。
- (3) 個人ファイル量をカタログファイルから読む。
- (4) ジョブ優先権,打切値のチェック
- (5) 未定義パラメータのセット

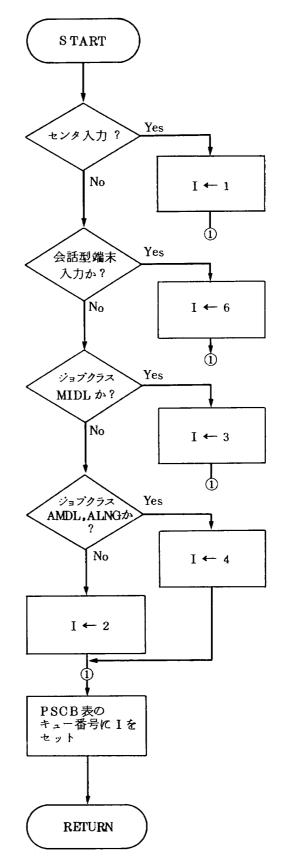
A 4.1 処理内容

(1) ジョブクラスを決定する。

¥JOB文のジョブ種別をキーにしてJCPRM表を探す。 みつかれば入力可能かどうかのチェックをして,不可能 な種別であったり,この表になかった場合は,入力別標 準値を指定したものとみなし,初めからやり直す。その ジョブ種別に対してジョブクラスや他の情報をがあり, それを用いて以下の処理を行なうが,ここではジョブク ラスを決定し,JCT,JQE表にセットする。

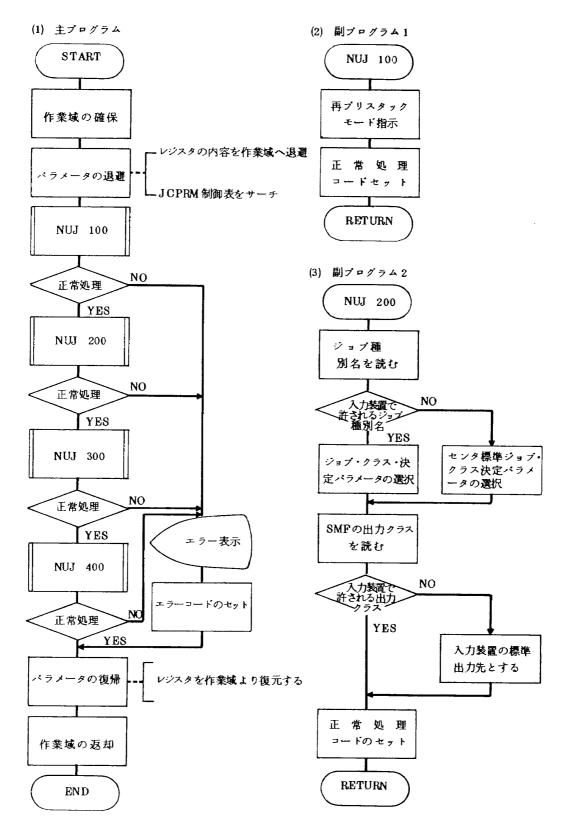
(2) SMFの出力先を決定する。

SMF の出力先を調べ、出力クラスを決定する。また、



図A.3 PSCHK2ゼネラルフロー

その出力が端末の場合,出力される個人番号がセッショ ン開設可能であるか否かをカタログファイルのUDB を 読んでチェックする。登録されていなかったり,セッシ ョン開設ができない個人番号の場合は¥JOB 文のエラ This document is provided by JAXA.



図A.4.a NUJCHKゼネラルフロー

ーとする。

(3) 個人ファイル量をカタログファイルから読む。

FDCHKの為に個人ファイルの現在使用量と割当量を カタログファイルのUDBを読んで、JCT にセットする。

(4) ジョブ優先権,打切値のチェック

¥JOB 文の指定とJCPRM表の該当ジョブクラスの 値とにより、大小関係を調べ置換をする。すなわち、 ¥JOB 文の指定がJCPRM表より小さい場合は¥JOB 文の値を、逆の場合はJCPRMの値を採用する。但し優 先権、再プリスタックモードはJCPRMの値を無条件に 採用する。

(5) 未定義パラメータのセット

¥JOB 文で未定義であるパラメータはJCP RMの値 を採用する。

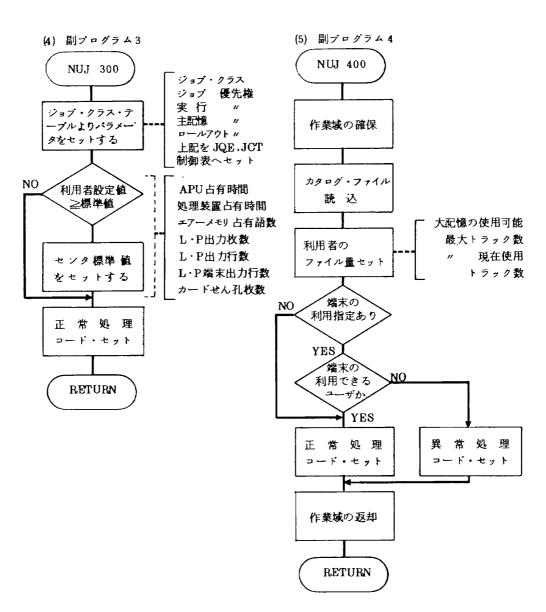
以上の処理で、置換不可能な指定があった場合は¥J

OB 文のエラーとする。

A4.2 ゼネラルフローチャート

- 図4.4参照
- A5. ジョブステップチェックルーチン
- 本ブログラムは次の処理を行なう。
- ブログラム名のチェック
- (2) ランステップの識別
- (3) ステップごとの優先権,打切値のセット
- (4) SACT表の確保と初期化
- A 5.1 処理内容
- (1) プログラム名のチェック
- ¥ EXEC 文のプログラム名が表A 2 にあるか否か調べる。非公開プログラム名のときは¥ EX EC 文のエラーとする。
 - (2) ランステップの識別

(1)の調査で、このステップがランステップか否かを調



表A.2 実行可能ブログラム名

ALGOL
APFORT
COBOL, COBOL7
FASP, FASP128
F I LECHK
FORTRANH
FSUCOPY
FSUDUMP
FSULIST
GLIED
LIBE
L I ED
PFN2
PLI
SORT
SORT · PRO
SPL75
TESTER
ユーザプログラム

べる。

(3) ステップごとの優先権,打切値のセット

ランステップか否かによりJCPRM表の値をJSNT表 に優先権,打切値をセットする。

(4) SACT 表の確保と初期化

64 ワードの作業域を借り、零クリアしてリンクしてお

く。

A 5.2 ゼネラルフローチャート

図A5参照

A6. ファイルチェックルーチン

本プログラムは,次の処理を行う。

- (1) ジョプクラス別使用装置のチェック
- (2) ディスクパック装置の使用方法のチェック

(3) 磁気ドラム装置の使用方法のチェック

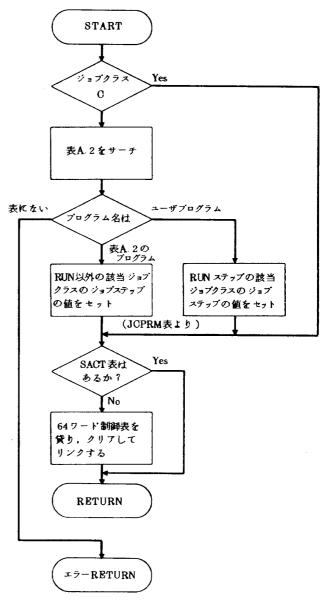
- (4) 出力クラス名のチェック
- A 6.1 処理内容
- (1) ジョブクラス別使用装置のチェック

装置の指定方法は、CENT ジョブクラス以外装置のグ ループ名,運用グループ名で装置を指定する。

装置は、CENT ジョブクラスのみ、全ての装置の使用 を認め、その他のジョブ種はJCPRM表によりチェック を行なう。対象となる装置は次のものとする。

(a) 磁気テーブ装置

(b) 磁気ドラム装置



図A.5 EXCHK ゼネラルフロー

(c) オープン用ディスクバック装置

(d) グラフィック・ディスプレイ装置

(e) CCA 装置

JCPRM表で上の装置に対応するビットがONであれ ば、その装置はそのジョブクラスで使用することが可能 であることを示す。

(2) ディスクパック装置の使用方法

ディスクパック装置は,ユーザ・ボリューム1,2シ ステム・ボリュームの4種類に分類して,各々のチェッ クを行う。

(a) ユーザ・ポリューム1

ユーザ・ポリューム1は,装置グループ名DP2で指 定される装置である。

(1) ボリューム通番

ボリューム通番は、下に示す3種類とし、それ以外は

エラーとする。

- Ø USER00
- () USER 01
- ⊕ USER02
- (前) ファイル名

ファイル名は、単純名を点で区切って並べたものである。ここで言う単純名とは英字から始まる英数字のみの 8文字以内の名前である。

単純名・単純名・……・・単純名

ファイル名のチェックは、次の⑦~⑨の場合について 行う。

- ⑦ NEWファイルのKEEP 指定とCATLG指定
- ④ OLDファイルのDELETE指定
- ⑦ CATLGファイルのDELETE指定とUNCATLG 指定

そして,次の条件を滞足するものとし,滞たさないもの は制御文エラーとして処理する。

- ① ファイル名の先頭の文字は K とする
- ファイル名の先頭から7桁がJOB 番号の7桁と
 一致すること。
- ③ ファイル名の8桁目がポイントかプランクである こと。図A6参照

K123456 K123456・AB1 K123456・AB・CD JOB番号の先 頭7桁と同一 であること

図A.6 KEEPまたはCATLG ファイルのファイル名

()) スペース量

新しくファイルを作り、そのファイルを保存するかフ ァイル登録簿に登録し、かつファイルを保存する手続き を指定した時に、課題登録簿に登録されている個人ファ イル割当て量と個人ファイル現使用量とFDB表に指定 されたスペース量により、割当て量がオーバーしていな いかをチェックする。

 $N = C - (U + S_1 + 3 倍 O S_2)$

と計算して、N<0の時、制御文エラーとする。

但しCは割当量, Uは現使用量, S₁要求一次量,

S2 要求二次量。

(b) ユーザ・ポリューム2

ユーザ・ボリューム2は、磁気テーブ同様にユーザが オーブンで使用できるボリュームで、装置グループ名 DP3 で指定された装置である。スペース量、ファイル 名のチェックは行なわずに、指定されたボリュームが、 装置にマウントされてあるか否かのチェックを行い。マ ウントされていない場合は、制御文エラーとして処理す る。

(c) システム・ボリューム

システム・ポリュームは、センタやユーザの為のライ フラリー等が記録されたポリュームで、ユーザに対して 参照のみ許し、ファイルの作成や削除は、CENTジョブ クラスのみ可能とする、他のジョブクラスで、指定した 場合は制御文エラーとする。但し下記に示すファイル名 は参照もできないものとする。

- (1) $SYS1 \cdot SCF$
- (2) SYS3·EXECLIB
- ③ SYS4·EXECLIB
- (d) ワーク・ポリューム

ワーク・ボリュームは、運用グループ名でUSWKと SSWK の2種類に分類してあり、前者はユーザがワー クとして使用する場合に、後者はシステムがワークとし て使用する場合に用いて、各々DISPパラメータのKE EP,CATLG 指定をしているかのチェックを行い、指 定していた場合は制御文エラーとする。

表A3,A4に各ポリュームのチェックを示す。

(3) 磁気ドラム装置の使用方法

磁気ドラム装置の使用は、JCPRM表によってジョブ クラス別にチェックするが、この装置はワークとして使 用する為に、ディスクパック装置のワーク・ボリューム

表A.3 ユーザ・ポリュームのチェック項目

パラメータ			FILE	SPA	CE	DISP		
ジョブの種類	の内容	N EW	OLD または CATLG	TRK	CYL	KEEP または CATLG	DELETE または UNCATLO	
センタ	CENT	0	0	0	0	0	0	
バッチジョブ	CENT 以外	0	0	0	0	0	0	
オーブン パッチジ	ョブ	0	0	0	0	0	0	

パラ.	パラメータ の内容		FILE	SPA	CE	DISP		
ジョブの種類		NEW	OLD または CATLO	TRK	CYL	KEEP または CATLG	DELETE または UNCATLG	
センタ	CENT	0	0	0	0	0	0	
バッチジョブ	CENT 以外	×	0	×	×	×	×	
オープン バッチジ	ョブ	×	0	×	×	×	×	

表A.4 システム・ポリュームのチェック項目

表A.5 出力場所のチェック項目

入力場所 出力場所	センタ	オープン	端末
センタ (CBLP)	0	×	0
オープン [*] (DBLP)	0	0	×
端 末 (R)	0**	0**	0**
標 準 センタ出力クラス	CBLP	DBLP	CBLP

* DPS ジョブ, ** ¥JOB文に指定することに より可能

と同じように、KEEP, CATLG 指定のチェックを行う。 (4) 出力クラス名

SYSOUT フ_ァイルで、ラインプリンタ装置への出 力がある場合は、その出力クラス名をチェックし誤りの ある場合は、標準出力クラス名をセットする。表A5参 照

(5) エラー時の処理

各チェック項目でエラーとなった場合は,JCT+35 語目の対応ビットをオンにして,ジョブスタック終了 チェックルーチンで,ジョブ受付として,表示される。 (エラー・コードは8進表示)

エラー・ビットとエラーの内容を表A6に示す。 スペース量指定エラーの時の出力型式

*SA0771 JN=K 000001 D0001 ウケツケ オワ

 \mathcal{Y} ERR=000000000004 HH:MM:SS

A6.2 ゼネラルフロー

本プログラムのフローチャートを図A7に示す。

A7. ジョブスタック終了チュックルーチン

本プログラムは次の処理を行なら。

(1) ジョブステップの数のワークファイルの確保

(2) 受付終了メッセージの出力

A 7.1 処理内容

表A.6 エラー・ビットとエラーの内容

エラー・ビット	エラーの内容
27	作業域確保エラー
28	作業域返却エラー
29	GUCBA エラー IJSGB
30	(空)
31	ファイル名エラー
3 2	DISPバラメータ指定エラー
3 3	スペース量指定オーバー
34	(空)
3 5	装置指定方法 ジョブ・クラス

(1) ジョブステップの数のワークファイルの確保

ACTR4で収集したジョブステップに関する情報を一 時貯わえておくファイルをここで確保する。開放はAC TR6 で行なう。但しJCL エラーになったジョブでは 行なわない。

(2) 受付終了メッセージの出力

端末入力ジョブとセンタジョブを除いた他は、JCPR M表によりタイフライタかディスブレイに正常終了かエ ラー終了かのメッセージをジョブ番号と共に出力する。 正常終了の場合のメッセージ

・SA0770 JN=K000123D0001 ウケッケ オワリ HH:MM:SS

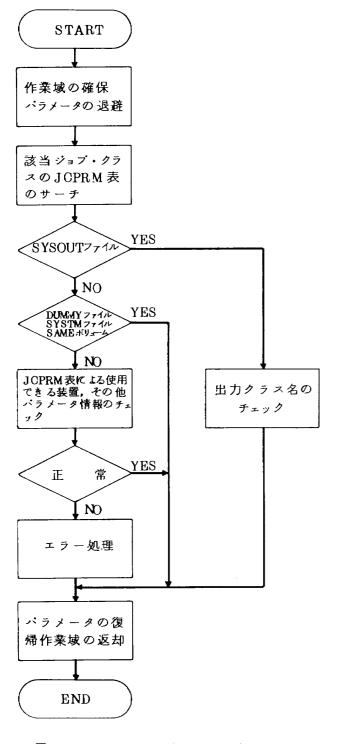
エラー終了の場合のメッセージ

・SA0771 JN=K000123D0002 ウケツケ オワリ

ERR = 00000000000 HH:MM:SS

(この場合タイプライタは赤, ディスプレイは太字で 表示する)

A 7.2 ゼネラルフローチャート 図A8参照 A 8. イニットチェックルーチン

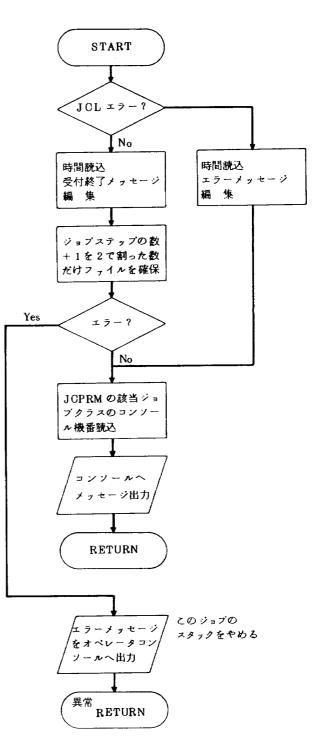


図A.7 ファイルチェックルーチンゼネラルフロー

本プログラムは次の処理を行なう。

- (1) 次に実行するジョブ選択
- (2) 同一ジョブクラス内で同一個人番号の連続,同時 実行の回避
 - A 8.1 処理内容
 - (1) 次に実行するジョブの選択

Q・BCM表,Q・BRT表を用いて,次に実行すべきジョブを選択する。このアルゴリズムは文献2を参照の事。 (2) 同一ジョブクラス内で同一個人番号のジョブの連

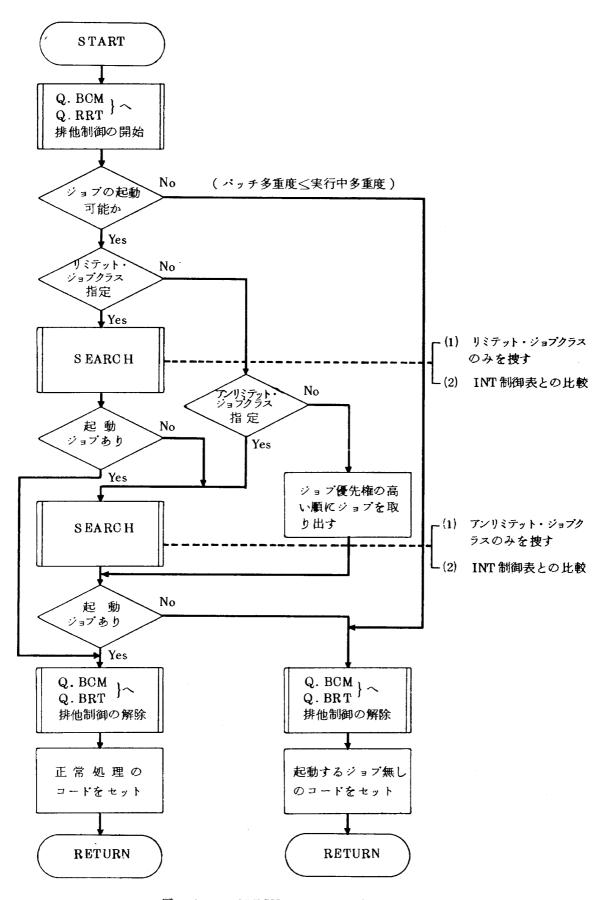


図A.8 JENDCHK ゼネラルフロー

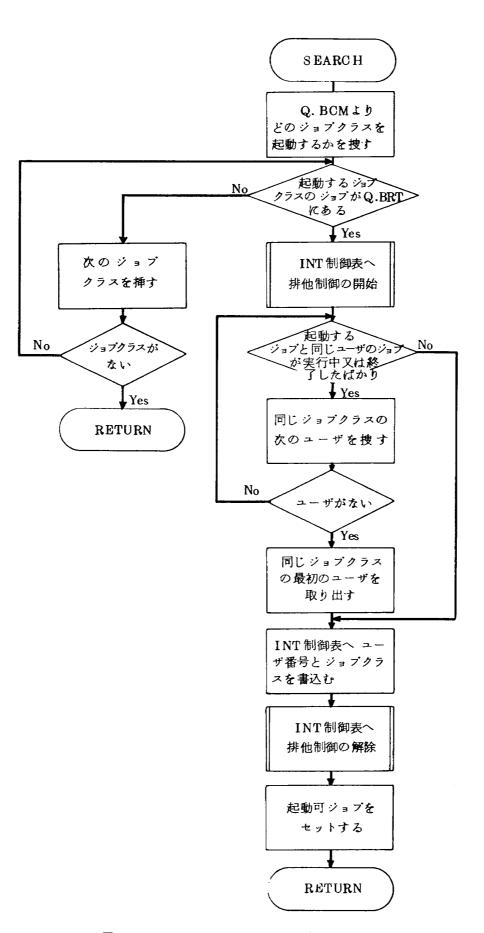
続,同時実行を回避する。

(1)で選択されたジョブと同一ジョブクラスで同一個人 番号のジョブが既に実行されているか、今まさに終った のかを INT 表で 調べる。一致すれば他のジョブを新た に探し、異なる個人番号のジョブが見つかればそのジョ ブを起動する。待行列の最後まで見つからなければ最初 の同一個人番号のジョブを起動する。

A 8.2 ゼネラルフローチャート 図A 9 a, A 9 b 参照



図A.9.a INITCHKルーチンゼネラルフロー



図A.9.b INITCHK ルーチンゼネラルフロー

A 9. 会計ルーチン1

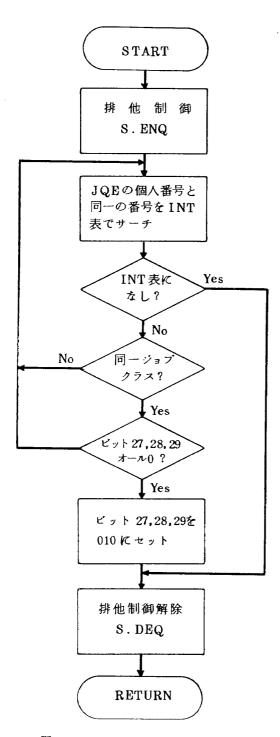
本プログラムは該当ジョブが実際に実行されていると とをINITCHK に知らせる。

A 9.1 処理内容

INT 表の同一 個人番号, ジョブクラスの項があれば そこに実行を開始したビットを立てる。なければ何もし ない。

A 9.2 ゼネラルフローチャート 図A 10参照

A 10. 会計ルーチン2



本ブログラムは次の処理を行なう。

(1) ジョブステップ開始日付,時刻およびAPU 打切時間のセット

(2) リスタート回数のカウント

A 10.1 処理内容

(1) ジョブステップの状態判別

このジョブステップがリスタートされたステップか否 かにより、次の処理が異なる為、JQEの該当するビッ トを調べる。

(2) リスタート ジョブステップ

リスタートしたジョブステップの場合,ジョブステッ プのシステム滞在時間を計算する為,開始時間とリスタ

ート回数をSACT表にセットする。

(3) 通常のジョブステップ

ジョプステップ開始日付,時刻をSACT表に書きAP U打切時間をSACT表から読み PRMTXNXT 表にセット する。

A 10.2 ゼネラルフローチャート

図A 11 参照

A 11. 会計ルーチン3

本プログラムは次の処理を行なう。

(1) ジョブステップのシステム滞在時間を求める。

(2) ジョブステップ終了日付,時刻,APU 使用時間,

AP-CP通信回数の記録

- (3) チェックポイント回数のカウント
- (4) ファイル情報の収集
- 4.11.2 処理内容

(1) チェックポイントジョブステップの判別

チェックポイントをとったジョブステップの判定は JQE表の該当するビットがONの時である。その場合

チェックポイント回数を SACT 表にセットする。

(2) ジョズステップのシステム滞在時間を求める。

終了時刻を求めてACTR2で求めた時刻との差をSA CT表にセットする。

(3) ジョブステップ情報の収集

APU 使用時間,ジョブステップ終了日付,時刻,

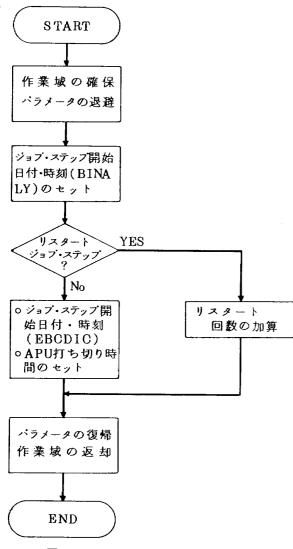
AP-CP 通信回数を求め SACT表にセットする。

- (4) ファイル情報の収集
- ファイル情報をJSIOCB表より
- (a) ファイル単位アクセス回数
- (b) ファイル単位領域確保量
- (c) チャネル使用時間
- (d) 回線使用時間

を収集しFDB表にセットする。

A 11.2 ゼネラルフローチャート

図A.10 ACTR1ゼネラルフロー



 $\boxtimes A. 11$ ACTR2 $7 \neg - + + - +$

- 図A12参照
- A 12. 会計ルーチン 4
- 本プログラムは次の処理を行なう。
- INITCHKの為のジョブ実行終了表示
- (2) ジョブステップ情報をワークファイルへ出力
- (3) ファイル情報を編集し会計ファイルへ出力
- A 12.1 処理内容
- (1) ジョブ実行終了表示

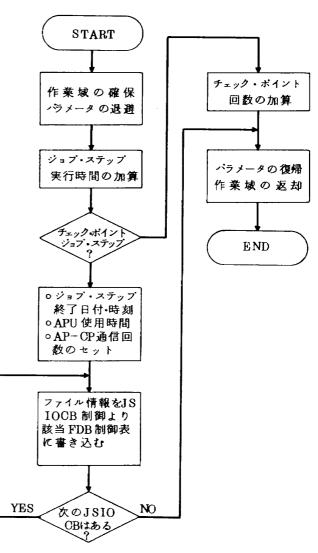
INT表に同一個人番号,同一ジョブクラスで,実行開始ビットがONである項目があればそのビットをOFF にし,実行終了ビットをONにする。該当する項目がなければ何もしない。

(2) ジョブステップ情報をワークファイルへ出力

JSNT表,SACT表よりジョブステップ情報を収集し、編集してワークファイルに出力する。

(3) ファイル情報を編集し会計ファイルへ出力

FDB表, FDNT表よりファイル情報を収集し,編集 して会計ファイルへ出力する。フォーマットは図2.19に

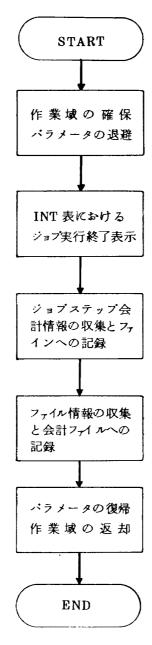


図A.12 ACTR3フローチャート

示す。

- A12.2 ゼネラルフローチャート
- 図A13参照
- A 13. 会計ルーチン5
- 本プログラムは次の処理を行なら。
- (1) 見出し編集
- (2) ジョブ会計情報の編集
- (3) ジョブステップ会計情報の編集
- (4) センタ速報の編集
- A 13.1 処理内容
- (1) 見出し編集
- 見出しでは、次の項目を出力する
- (a) ジョブスタック開始日付
- (b) ジョブスタック開始時刻・終了時刻
- (c) ジョブ開始時刻・終了時刻
- (d) ジョブ出力日付・時刻
- (e) ジョブ番号・ジョブクラス・ジョブタイプ・ユー

ザ名(但し¥ US ER文に書かれたもの)





- (2) ジョブ会計情報
- ジョブ会計情報は、次の項目を出力する。
- (a) CPU 時間
- (b) APU 時間
- (c) コア占有時間
- (d) ラインプリンタ出力行数・枚数
- (e) カード読み込み枚数
- (f) カード出力枚数
- (3) ジョブステップ会計情報
- ジョブステップ会計情報は、次の項目を出力する。
- (a) ジョブステップ番号
- (b) プログラム名
- (c) 完了コード
- (d) CPU 時間

- (e) APU 時間
- (f) コア占有時間
- (g) 占有コア量

但し、ジョブ制御文にエラーがあった場合は、エラーコードを出力し、上記のジョブステップ会計情報は出力しない。上記までの出力フォーマットを図 3.7 に示す。

(4) センタ速報

センタ速報はBCMAP表にセンタ速報出力の表示があ れば、表に書き込まれている内容をラインプリンタに出 力する。

A13.2 ゼネラルフローチャート

図A 14参照

A 14. 会計ルーチン 6

- 本プログラムは,次の処理を行う
- (1) ジョブ会計情報の会計ファイルへの記録
- (2) ジョブステップ会計情報の会計ファイルへの記録
 A 14.1 処理内容
- (1) ジョブ会計情報の記録

ジョプ会計情報は、JQE、JCT、JCTXより100ワ ードに編集して会計ファイルに出力する。

ジョブ会計情報には、ヘッダ部とデータ部があり前者 は先頭から10ワード分で、後者は残り90ワード分である。ヘ ッダ部の先頭には会計情報を識別するもの、ジョブ会計 情報ならば B という文字をセットする。

ジョブ会計情報のフォーマットは図2.19に示す。

(2) ジョブステップ会計情報の記録

ジョブステップ会計情報は、ACTR4で記録されたものを100ワードに編集して会計ファイルに出力する。

ジョプステップ会計情報もジョプ会計情報と同じよう にヘッダ部とデータ部から成っていて、ヘッダ部には S という 識別する文字をセットし、データ部には3ステッ プ分の会計情報を記録する。

ジョブステップ会計情報のフォーマットは図2.19化示 す。

(3) コントロール情報の書きかえ

上記のジョブ会計情報とジョブステップ会計情報の記録した後に、記録されている会計情報のブロック数等を書きかえる必要があるので、それを行う。

A 14.2 ゼネラルフローチャート

図A 15 参照

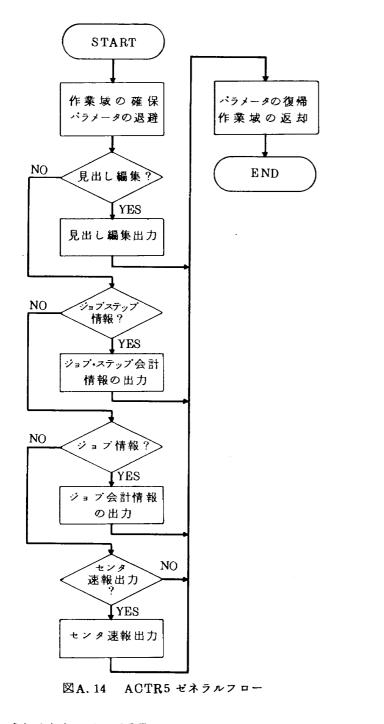
A 15。出力仕分情報ルーチン1

本プログラムはDPS ジョブの 出力先ラインプリンタ

をDPS ディスプレイに表示する。

A 15.1 処理内容

出力される DPS ジョブがどのラインプリンタに出力



されるかを、ジョブ番号、ジョブクラスと共に DPS デ ィスプレイに表示する。

A15.2 ゼネラルフローチャート

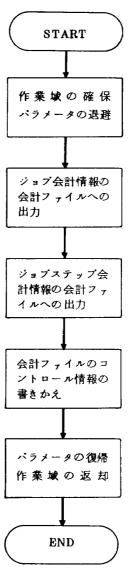
図A 16 参照

A 16. 出力仕分情報ルーチン2

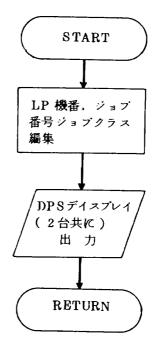
本プログラムは次の処理を行なう。

- (1) ジョブ番号を花文字で出力
- (2) XYブロッタ,カードパンチ出力の花文字出力
- (3) 頁送り
- (4) DPS ディスプレイの表示を消す
- A 16.1 処理内容
- (1) ジョブ番号を花文字で出力

ジョブ番号をバッファ上で花文字に編集する。



図A.15 ACTR6 ゼネラルフロー



図A.16 CLSLPHゼネラルフロー

(2) XYブロッタ,カードバンチ出力の有無
 XYブロッタやカードバンチ出力があれば、あわせて
 XY 、 CP の文字を花文字に編集する。
 (3) 頁送り

(1), (2)をラインプリンタに出力した後,カッタ無のラ インプリンタに出力中であれば3頁空送りをする。

(4) DPS ディスプレイの表示を消す

CLSLPH で表示したものを消す。

ラインプリンタフォーマットを図 3.8 に示す。

A 16.2 ゼネラルフローチャート

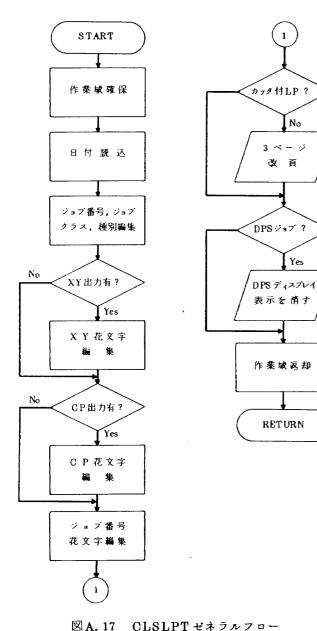
図A 17 参照

A 17. 出力仕分情報ルーチン 3

本プログラムはカードパンチ出力の仕分情報をパンチ 出力する。

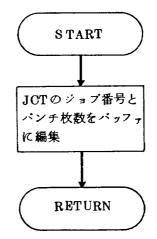
A 17.1 処理内容

ジョブ番号、カードパンチ枚数をカードパンチされた



後にパンチ出力する。フォーマットは図 3.9 に示す。 A 17.2 ゼネラルフローチャート

図A 18参照



図A.18 CLSCPゼネラルフロー

A 18. ジョブ状態表示ルーチン

本ブログラムは次の処理を行なう。

- (1) 表示用制御表の確保,初期化
- (2) ジョブ読込
- (3) ジョブ状態の分類
- (4) ジョブクラスの分類,色わけ
- (5) カラーテレビへの表示
- A 18.1 処理内容
- (1) 表示用制御表の確保,初期化

ジョブの状態は4つあり(DPS ジョブは除く)それぞ れに合わせて作業域を確保し、必要な情報をセットする。

(2) ジョブの読込み
 PSCB表のリンク, JQE 表のリンクをたどってブリスタック,スタック,実行中,出力待ちのジョブを全て
 探し出す。

(3) ジョブ状態の分類

上で読込んだジョブをブリスタック,スタック,実行 中,出力待ちに分類する。

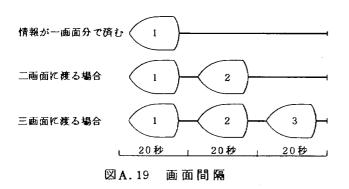
(4) ジョブクラスの分類,色わけ

上のジョブをさらにジョブクラスごとに分類し、それ ぞれのクラスに対応するカラーコードをJCPRM表より 読み、それを表示用制御表にセットする。

(5) カラーテレビへの表示

表示用制御表の内容を状態別の4台のテレビに表示す る。それぞれの表示が1画面に収まらない場合は20秒後 に残りを表示する。2画面に収まらない場合はさらに20 秒後に表示するが,それ以上の情報は表示しない。図A 19~A 23参照

以上の処理はこのブログラムの主要部で1分ごとに起



動する。但し(1)の処理は初期設定時にのみ行なう。

A 18.2 ゼネラルフローチャート

図A 24 参照

A 19. DPS ジョブ表示

本ブログラムは次の処理を行なう。

(1) 表示用制御表の確保,初期化

(2) DPS ジョブを探す

- (3) ジョブの分類,色わけ
- (4) カラーテレビへの表示

A 19.1 処理内容

(1) 表示用制御表の確保,初期化

作業域を確保し、必要な情報をセットする。

(2) DPS ジョブを探す

DPS ジョプを貯わえている DPS ボリュームからすべ ての ジョプを探す。

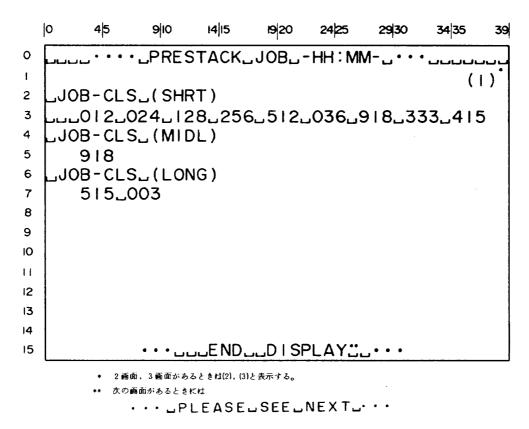
(3) ジョブの分類,色わけ

ジョブはすべて個人番号下3桁で表わし,それを昇順 に並べ,百位の数ごとに行を改め,色コードをつけて, 表示用制御表にセットする。

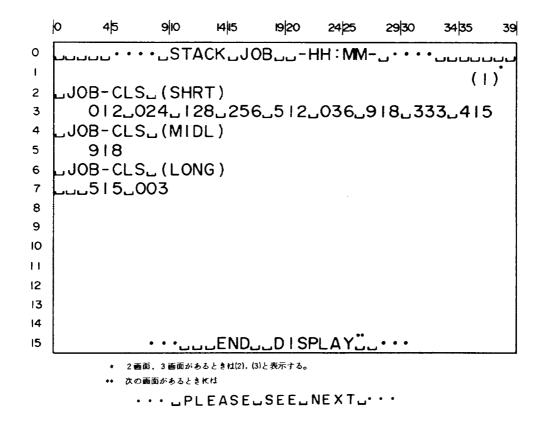
(4) カラーテレビへの表示

表示用制御表の内容を1台のテレビに表示するが,ジョブ全てが1画面に収まらない場合は20秒後に残りを, さらに2画面に収まらない場合は20秒後に表示する。そ れ以上の表示は行なわない。図A25,表A7参照

A 19.2 ゼネラルフローチャート 図A 26参照



図A.20 PRESTACK画面形式



図A.21 STACK画面形式

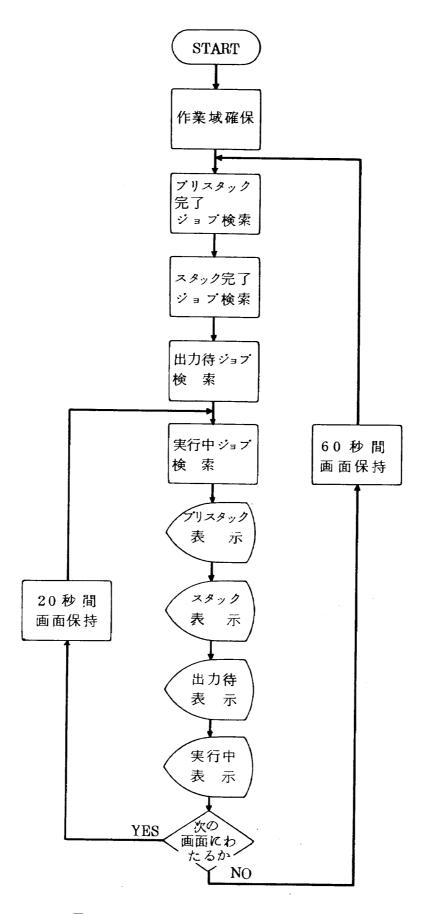
••••	ACTIVE	JOB - 10	:00- ••	•••
	NO. ST			
LONG	2000ء 20	0_ 3:33_	00000	ا01200 م
MIDL	240		00020	00020
MIDL	240		JROLL	J-JOUTJ
DATA	333			
GRAP	214			
SHRT	918			
SHRT	605			
SHRT	304			
SHRT	304			
SHRT	908			
INIT=IO	SHRT=I	MIDL=I	LONG = I	DATA = 1
	GRAP = 1	DMYI = I	DMY2=1	DMY3=1
	DMY4=1	DMY5=1		:

図A.22 ACTIVE画面形式

	0	45	9 0	14 15	1920	2425	2930	34 35	39
0			•_SYS	OUTLJ	OBപ്പ-	HH : MM	• • تان -1	•••	
ł								())
2	JO	B-CLS	_ (SHR	Τ)					
3		012_0	2412	256 ـ 8	_512_	,036_9	18_33	33_415	5
4	JO	B-CLS	ե (MID)L)					
5		918							
6	JO	B-CLS	ப(LON	IG)					
7		515_0	03						
8									
9									
10									
Ħ									
12									
13									
14						••			
15			•••uu	, _END_	<u>_DISF</u>	LAY	,•••		
				あるときには(2).	(3)と表示する	*0			
		** XO	画面があると				T		
			••••	PLEAS	LUSE		·		

図A.23 SYSOUT 画面形式

٦



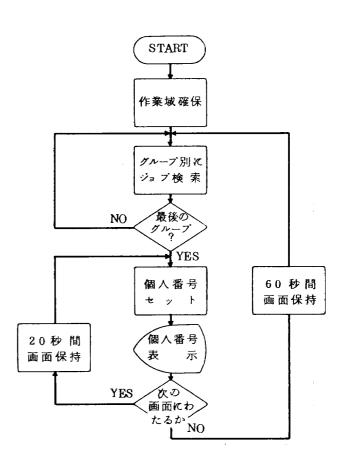
図A. 24 ジョブ状態表示ルーチンゼネラルフロー

		• •	•		DP	S		JO	B		HH	1:	MN	N			••	٠		(1)	•
×××	хx	×	х×	×	×	X	×	хx	x	хx	×	x	x>	x >	< x	x	×	x	×>	ĸ	х×)
×××	хх	×																				
000	00	0	00	0	0	00	0															
$\Delta \Delta \Delta$	ΔΔ	Δ	ΔΔ	Δ																		
								_					••									
			•	•	•	ł	ΕN	D	DI	SP	ין א	Υ	**		•	•						
	番 号下 3	析を妻	• 示	•	•	- 1	E N	D	DI	SP	ΥLΔ	Y	••		· • •	• 纾を						
)PS には個人 貰10 ジョブ分	香 号下 3	桁を妻	• 示	•	•	1	ΕN	D	DI	SP	ΥΓΔ	<u>Y</u>					示す					
黄10 ジョブ分	香 号下 3	桁を表	• 示	•	•	1	ΕN	D	DI	SP	ΝΔ	<u>Y</u>	*	Z	たの ii	前面が			EXT 4	 と表示		-
			• 天	•	•	1	EN	D	DI	SP	۹۲۵	<u>Y</u>	*	Z	たの ii	前面が	あれ		EXT -	と表示		
戦10 ジョブ分 戦12行分 一画面最大 12	20 ジョブ	ታ		•	•	1	ΕN	D	DI	SP	νLΔ	<u>Y</u>	*	Z	たの ii	前面が	あれ		EXT -	と表示	ž	
戦10 ジョブ分 戦12行分	20 ジョブ	ታ		•	•	1	ΕN	D	DI	SP	<u>, L V</u>	<u>Y</u>	*	Z	たの ii	前面が	あれ		EXT -	と表示	÷	
戦10 ジョプ分 戦12行分 一画面最大12 : ★ ★:百句) 〇 〇 :	20 ジョブ 立が同一の	ታ		•	•	1	EN	D	DI	SP	ΥLΑ	<u>Y</u>	*	Z	たの ii	前面が	あれ		EXT -	と表す	÷	
戦10 ジョブ分 戦12行分 一画面最大 12 、 メ ス :百句	20 ジョブ 立が同一の ″	ታ		•	•	1	EN	D	DI	SP	νLΔ	<u>Y</u>	*	Z	たの ii	前面が	あれ		EXT -	と表示	ž	

表A.7 DPS 表	長示色わけ	
------------	-------	--

.

偛	人番号の百位	色
0	計算センタ	白
1	空一	黄
2	空二	緑
3	機一	紫
4	機二	赤
5	原,公	白
6	計測	黄
7	飛実	緑
8	新型	紫
9	宇宙	赤



図A.26 DPS 表示ルーチンゼネラルフロー

付録 B 会話型処理関係センタルーチンのプログラム いセッションを区別し、CACT 表に識別ビットを立てて 什様 おく。ジョブ番号を端末に出力する。 B1. セッション開設ルーチン (2) 優先権,主記憶量, CPU 時間の設定 本プログラムは次の処理を行なう。 セッションの性格により表B1の値をCACT表にセッ (1) 端末の識別とセッション開設番号の識別 トする。 (2) 優先権,主記憶量, CPU時間の設定 (3) CMDACT表の確保,初期化 (3) CMDACT 表の確保,初期化 64 ワード作業域を確保し、零クリアして CACT 表に B1.1 処理内容 リンクする。解放はTSATEMで行なう。 (1) 端末の識別, セッション開設番号の識別 B1.2 ゼネラルフローチャート CACT表の端末名と開設番号の組合せにより会話型リ 図B2参照 モートパッチの処理のみを行ならセッションとそうでな

¥¥ CPS K000014

FACQM 230 M-6/7 CPS(V06-L01) カイシ 77.11.29 16:38:03
パスワード ?=
JQB NQ.=K000014T 5625
CPS(V-06/L-01) ショキセッテイ セイジョウ シュウリョウ
ジュッリョク マチ:ナシ
#
(アンダラインの部分をTSAINTで出力)

図 B.1 セッション開設時のメッセージ

表B.1

	優先権	CPU時間	主記憶量
会話型リモート バッチ 入出力	6	10分	40 kW
会 話型処 理	5	1分	65 k W

B2. コマンドチュックルーチン

本プログラムは次の処理を行なう。

- (1) セッションの性格によるコマンドの制限
- (2) コマンドパラメータのチェック
- (3) コマンド応答情報の収集
- B 2.1 処理内容
- (1) セッションの性格によるコマンドの制限

会話型リモートパッチ処理のみを行なりセッションは

優先権が高いので,それにコマンドの制限を加えている。 表B2参照

- (2) コマンドパラメータのチェック
- (a) ALLOCATE

このコマンドで一般ファイルを指定した場合は、装置 名はDP2と指定してないとエラーにする。またどの場 合でもMTの指定はエラーとする。

(b) ATTACH

このコマンドはMT指定や, SYS1・SCF, SY S3・EXECLIB, SYS4・EXECLIB のファイル を指定するとエラーとする。

(3) エラーにした場合

端末にそのコマンドが受付けられない旨のメッセージ を出力する。コマンド応答情報は収集しない。

(4) コマンド応答情報の収集

このプログラムはコマンド入力時とその実際の処理が 終了した時点で呼ばれる。

(a) コマンド入力時の処理

現在時刻を読み、コマンドコードと共に CMDACT表 にセットする。

(b) コマンド処理終了時の処理

現在時刻を読み、(a)で求めた時刻を差し引き、コマン ドに対応するCMDACT表に回数は1を加え、応答時間

を加えて元に戻す。

B2.2 ゼネラルフローチャート

図B3参照

B3. ジョブ番号発行ルーチン

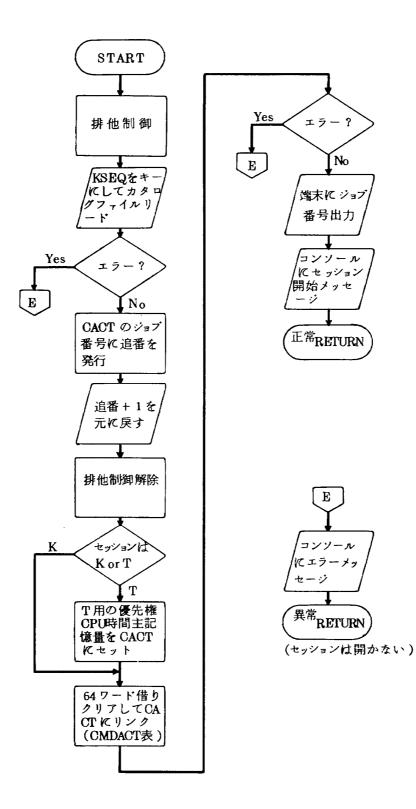


図 B.2 TSAINTゼネラルフロー

コマンド コード	コマンド名	コインド	コマンド名
1	ALLCATE	31	RENUMBER
2	ATTACH	32	REPLACE
3	AUTO	33	RESET
4 0*	BACK	34	RUN
5 *	BATCH	35	SAVE
6	BYE	36	SCRATCH
7	CALL	37 ()*	SKIP
8 *	CANCEL	38 *	DISPLAY
9	CATLIST	39 ()*	STOP
10	CONDENS E	40	TEXT
11 O	CONT	41	サプシステム
12	DELETE	42	SWPRV
13	DETACH	43	REVERS E
14	GET	44	PRINT
15 *	HELP	45	FDLIST
16	IDENT	46	マクロコマンド
17	INHIBIT	47 🛆	MSTOP
18	LIB	48	MCONT
19	LIST	49 O	MANUAL
20 *	MAIL	50	I DL ENGTH
21 *	MLIST	51	IDLIST
22	N EW		
23	OLD	1	ドチェックルーチン
24 *	OUTPUT		ばないコマンド
25	PASS		I の次に入力した場 マンドチェックルーチ
26	P ERM I T		マトラ <i>エックルーク</i> 呼ばない
27	PUT		だけを行なう端末に
28 ()	QUIT		れるコマンド
29	REFDNAME		オオペてのコマンド
30	RENAME	入力で	의 能

表B.2 CPS コマンド一覧表

本プログラムは次の処理を行なう。

- (1) ¥NO文の省略と個人番号の省略時の処理
- (2) 個人番号,パスワードの審査
- (3) 追番の発行
- B 3.1 処理内容
- (1) ¥NO文の省略と個人番号の省略時の処理

表 3.13の様にチェックし,不可の組合せはジョプを入 力させない。

(2) 個人番号とパスワードの審査

個人番号をキーにしてカタログファイルの UDB を読 み,パスワードの一致をとる。エラーの場合はジョブを 入力させない。

- (3) 追番の発行
- カタログファイルの追番を読み、このジョブに発行し
- て、追番に1を加え、元に戻す。
 - B3.2 ゼネラルフローチャート
 - 図B4参照
 - B4. セッション閉設ルーチン
 - 本プログラムは次の処理を行なら。
 - (1) セッション会計情報を編集し端末に出力
- (2) セッション会計情報,コマンド応答情報を編集し

会計ファイルに出力

2

コマント

呼出後?

Yes

÷.,

現在時間(t₂)

 $t \leftarrow t_2 - t_1$

CMDACT+5

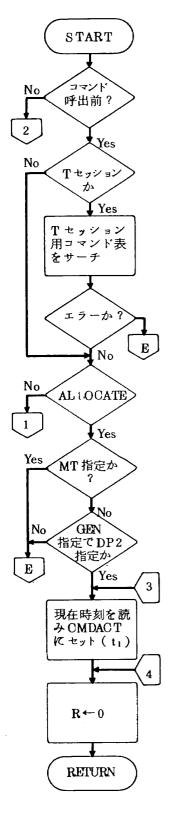
+コードに1を

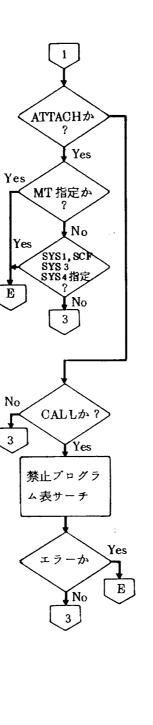
加え,回数を プラス1する

4

読み込み

No





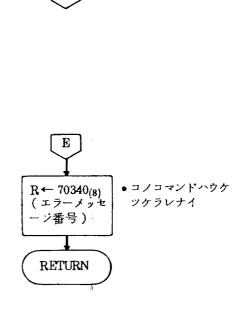
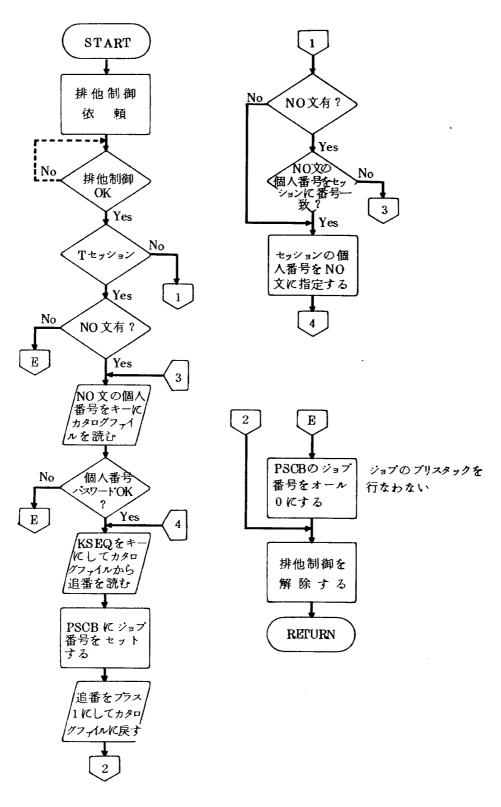
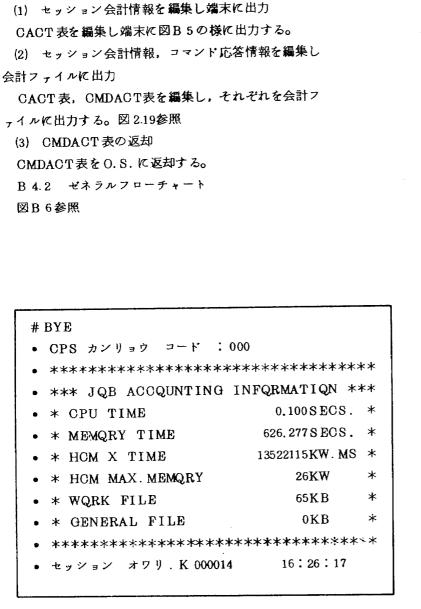


図 B.3 TTACMCHK ゼネラルフロー



図B.4 TTABGNOゼネラルフロー

73



(3) CMDACT表の返却

B 4.1 处理内容

図 B.5 端末への会計情報





航空宇宙技術研究所資料 344 号

Ϋ́́	(テーション標準値		Дĸ	0	1	1			1	1		Τ.		1	1		ך
ブ値	O H D 4		120	32567	800	10800			300	1200	360	120		300	+		
RUNZF 17 47 9					400 10800						<u> </u>	1					
	主記修量	X X	60	600	40(400			120	120	300	120		100			
RUNステップ フライオリティ	ロールアウト優先権	H	5	13	3	e			-	0	4	4		e			1
Nズブ イオリ	主記憶優先 縮	4	4	15	5	5			3	2	9	9		ы С		1	
RU 7.5	実行 優先 瘤		4	15	S	S			3	2	9	9		5			
	MORK ルト で 用 し ま	(1m1-)	10	1 000	500	500			100	100	500	100		200			
値	し L P H F M M M M M M M M M M		200	5000	500%	5000			300	400	500	400		300			
6 LA .	カードバンチ か	3	1000	5000	800()	8000			1000	1000	1000	1000		1 000		-	
E #1	主記修畫		400	640	400	400			400	400	400	400		400			
各項	A 日 (3数) (34)		12	32767	1080	10800	+		18	120	3600	1200		18	-		1
	C L L L L L L		120	32767	10800	1080			180	1200	360	120		180			-
.	ロールアウト優先権		2	13 3	_ ო	е	1			0	4	4	1	3			-
	主記 遼 優先 権		4	15	S	5	1	-	m	5	9	9	1-	S		+	
	灾行侵先権		4	15	വ	2			e	10	9	9	1	5	-		- 27
7.5	ジョブ優先 権		5	7	9	9			S	5	5	2		9			◎:KIND指定化 L
-z-€	と耳と対象(ACT)		0	×	x	×			0	0	0	0		0			- P 型
コンソー	- ~ 綾 番 (< O F 出 力)		3	2	Z	2			P4	Q	8	Q		Ч	1	1	KIN
í > c	1 R IN - 1 - 2		Ш	∦ ⊂	∦ nc	∦∎c			偨	縔	赤	磷		黄			 ⊚
H & K			СР	0	СР	АP			CP	СР	AP	AP		СP			_
H H 30 3	(400 M)		×	0	0	0			×	0	0	0		×]
		 	×	0	×	×			×	×	×	×		×			
			×	0	×	×			×	×	×	×		×			
ブ 制 御 文)文の指定可否)	y c c		×	0	0	0			×	×	×	×		0			
刨 指 御定	Ů Q o		×	0	0	0			×	×	×	×		0			
NX-	D & 4		×	0	×	X	.		×	×	×	×	 	×			×
	O L w		0	0	0	0		ļ	0	0	0	0		0			ц к т
≫ ₩ 	<u>≻ 1∩ ∢</u>		×	0	0	0			×	×	0	×		×			Ê
	Z &		×	0	0	0			×	×	×	×		×			全ての入力ステ
l	X fr o			0	0	0			0	×	×	Х		×			4
	x + - y = y			0	0	0			Ω	Q	Q	D		A			٢
KR	$\langle \psi - \psi \rangle = \chi$				0	0			A	0	0	0		0			┥┍┙
: <u>)</u> m	ブ・種 別		SHRT	CENT	CULS	ACLS			DATA	MIDL	ALNG	AMDL		GRAP			
12 m 1	n · n in k	V	В	O	Ω	Э	Gц	Φ	H	н	Ŀ	Х	L	Μ	Z	0	

航技研センタ運用パラメータ(昭和52年8月現在)

付録C 航

· 제 귀 볼 볼 이 This document is provided by JAXA.

74

付録D カラーテレビ表示例

··· ACTIVE JOB -10:49- ···

CLASS	NO.	STACK	-TIME	CPU-T	APU-T
SHRT	307	19	10:44	00026	00000
ALNG	715	19	10:27	00024	00021
MIDL	542	19	10:46	00005	00000
SHRT	311	19	10:32	00044	00000
INIT=06	SHRT=		ΓA=1	MIDL=1	ALNG = 1
	AMDL=	2			

... ACTIVE JOB -10:51- ...

CLASS	NO.	STACK	(-TIME	CPU-T	APU-T
SHRT	307	19	10:44	00110	00000
SHRT	255	19	10:49	00000	OOOO
ALNG	715	19	10:27	00026	00021
MIDL	542	19	10:46	00005	00000
SHRT	245	19	10:49	00000	00000
SHRT	311	19	10:32	00047	00000
INIT = 06	SHRT=	1 DA	TA=1	MIDL=1	ALNG = 1
	AMDL=	2			

... ACTIVE JOB -12:01- ...

CLASS	NO.	STACK	K-TIME	CPU-T	APU-T
ALNG	311	19	10:28	00211	00000
SHRT	245	19	12:01	00000	00000
MIDL	539	19	11:03	00011	00000
INIT=06	SHRT =	I DA	TA = 1	MIDL = 1	ALNG = 1
	AMDL=	2			

航空宇宙技術研究所資料344号

昭和53年3月発行

発 行 所	航 空	宇 宙	,技 術	研	究 所
			,市 深 ;		
	電話武蔵	野三鷹(0	422)47-591	1(大代)	表)〒182
印刷所			共		
	東京都杉	並区 久1	我山 4 一 1	-7(羽]田ビル)

-

.

Printed in Japan