

DEUTSCHES ELEKTRONEN-SYNCHROTRON **DESY**

DESY DV-76/01
Februar 1976

DESY-Bibliothek
10. MRZ. 1976

Ein allgemeiner Assembler

von

W. Wimmer

2 HAMBURG 52 · NOTKESTIEG 1

To be sure that your preprints are promptly included in the
HIGH ENERGY PHYSICS INDEX ,
send them to the following address (if possible by air mail) :

DESY
Bibliothek
2 Hamburg 52
Notkestieg 1
Germany

Ein allgemeiner Assembler

von

W. Wimmer

Abstract:

A general assembler is described which allows within some limits to define the syntax of an assembler language and the generated code for a wide class of computers.

Inhalt

1. Einleitung
 - 1.1 Zweck
 - 1.2 Benötigte Eigenschaften

2. Sprachaufbau
 - 2.1 Allgemeines
 - 2.1.1 Schreibweise
 - 2.1.2 Beispiel
 - 2.2 Sprachbeschreibung
 - 2.2.1 Zeichen
 - 2.2.1.1 Beispiel
 - 2.2.2 Definitionen
 - 2.2.2.1 Beispiel
 - 2.2.3 Syntax-Definition der Assemblersprache
 - 2.2.3.1 Syntax der Operandenlistendefinition
 - 2.2.3.2 Beispiel
 - 2.2.4 Typdefinitionen
 - 2.2.4.1 Syntax der Typdefinition
 - 2.2.4.2 Beispiel
 - 2.2.5 Symboldefinitionen
 - 2.2.5.1 Syntax der Symbol-Definition
 - 2.2.5.2 Beispiel
 - 2.3 Maschinenbeschreibung
 - 2.4 Verbindung Sprache-Maschinencode
 - 2.4.1 Die wesentlichen Funktionen
 - 2.4.2 Beispiel

3. Programmaufbau
 - 3.1 Allgemeines
 - 3.2 Benutzte Tabellensysteme
 - 3.2.1 Syntax-Definitionen
 - 3.2.2 Typdefinitionen
 - 3.2.3 Symboldefinitionen
 - 3.2.4 Zusammenhang aller Tabellen
 - 3.3 Beispiel der Tabellenbenutzung

- 4. Schreiben von Funktionen durch den Benutzer
 - 4.1 Vom Assembler erhältliche Werte
 - 4.2 Endelement-Funktionen
 - 4.3 Aufhänger-Funktionen
 - 4.4 Setzen von Fehlercodes
 - 4.5 Loadmodul-Ausgabe

- 5. Anhang
 - 5.1 System-Assembler-Variable
 - 5.2 System-Macro-Variable
 - 5.3 Verfügbare Funktionen
 - 5.3.1 Aufhänger-Funktionen
 - 5.3.2 Endfunktionen
 - 5.4 Loadmodul-Format
 - 5.5 Benutzte Dateien
 - 5.6 Fehlermeldungen

1. Einleitung

1.1 Zweck

Der allgemeine Assembler (General Assembler, GEASM) bietet die Möglichkeit, innerhalb einer allgemeinen, in den meisten Assemblersprachen benutzten Sprachsyntax eine Assemblersprache selbst zu definieren und, ebenfalls innerhalb gewisser Grenzen, den daraus resultierenden Maschinencode zu bestimmen. Damit kann der GEASM u.a. für folgende Zwecke eingesetzt werden:

- Verwendung einer einzigen Assemblersprache für mehrere verschiedene Rechnertypen
- Gemischte Verwendung (innerhalb desselben Programms) mehrerer Assemblersprachen auf demselben Rechner (z.B. zur Simulation anderer Rechner)
- Schnelle Definition neuer Assemblersprachen z. B. für Mikroprogrammierung oder Mikroprozessoren
- Erweiterung bestehender Sprachen um neue Befehle

1.2 Benötigte Eigenschaften

Um die oben erwähnten Zwecke zu erfüllen, muß der Assembler zwei verschiedene Sprachen verarbeiten können: Einmal eine Sprache, mit deren Hilfe eine Assemblersprache und die Art, wie sie in Maschinencode umgesetzt werden soll, definiert wird, und zweitens mit Hilfe dieser Definitionen die definierte Sprache, um daraus den Maschinencode und Listen mit Fehlermeldungen u. ä. zu produzieren.

Einige allgemeine Eigenschaften der Definitions-(Meta-)Sprache und der definierten Assemblersprache können im GEASM über "Systemvariable" (siehe 5.1, 5.2) festgelegt werden. Für beide Sprachen gilt ein in 2.2.1 und 2.2.2 beschriebenes allgemeines Format. Die Definitionssprache wird im restlichen Teil von 2.2 beschrieben. Sie gestattet es, eine Assemblersprache innerhalb des in 2.2.2 gegebenen allgemeinen Formats zu definieren.

Die möglichen Maschinencodestrukturen sind recht variabel gehalten worden dadurch, daß verschiedene Befehle verschiedene Längen haben können und der Benutzer komplizierte Umsetzungsalgorithmen von der Assemblersprache in den Maschinencode selber programmieren und in den GEASM einbauen kann. Einige häufig vorkommende Umsetzungsalgorithmen sind schon eingebaut.

2. Sprachaufbau

2.1 Allgemeines

2.1.1 Schreibweise

Für die im Folgenden beschriebenen Definitionen und Formate gelte:

Große Buchstaben werden so geschrieben, wie sie dastehen. Kleine Buchstaben bzw. kleingeschriebene Worte stehen für allgemeine Begriffe und werden im Einzelfall sinngemäß ersetzt.

In eckigen Klammern Geschriebenes $[]$ ist optional, kann also im Einzelfall weggelassen werden.

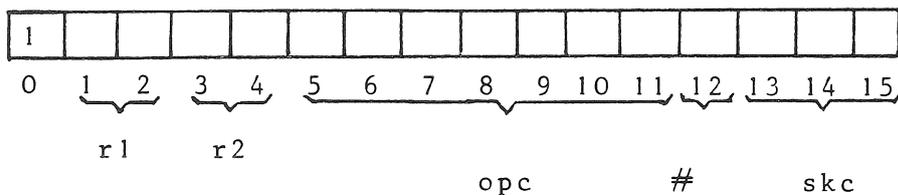
2.1.2 Beispiele

Um die folgenden Definitionen und ihre Benutzung zu erläutern, wird als Beispiel die Definition eines Register-Register-Befehls aus dem Nova-Assembler jedem Abschnitt folgen.

Dieser Befehl hat folgendes Format:

$[\text{label} :] \text{opc} [\#] \text{r1, r2} [, \text{skc}] [; \text{komentar}]$

Dabei wird die Maschinenfunktion `opc` mit den Registern `r1` und `r2` durchgeführt und das Ergebnis in `r2` geladen, wenn das No-Load-Zeichen `#` fehlt. Der Skipcode `skc` gibt an, bei welchen Werten des Ergebnisses der nächste Befehl übersprungen werden soll. Fehlt er, so wird der nächste Befehl immer ausgeführt. Der dazugehörige Maschinencode ist so aufgebaut:



2.2 Sprachbeschreibung

Die Abschnitte 2.2.1 und 2.2.2 gelten sowohl für Definitionssprache als auch für die definierte Sprache.

Die Abschnitte 2.2.3, 2.2.4 und 2.2.5 beschreiben die Syntax der Definitionssprache und weisen auf die Bedeutung der Definitionsanweisungen für die definierte Sprache hin.

2.2.1 Zeichen

Die Eingabe von Definitions- und definierter Sprache erfolgt im selben Eingabestrom. Im Eingabestrom sind alle Zeichen zulässig, die eingegeben werden können. Die Zeichen werden in die folgenden Klassen unterteilt:

- I Buchstaben
- II Numerische Zeichen
- III Alphanumerische Zeichen - Vereinigung von I und II
- IV Operationszeichen für arithmetische Ausdrücke
- V Begrenzer arithmetischer Ausdrücke
- VI Begrenzer - Vereinigung von IV und V

Die Klassen I, II, IV und V sind disjunkt. Die Klassen IV, II und III können vom Benutzer über Systemvariable (5.1) definiert werden. Alle Zeichen, die nicht in IV oder III enthalten sind, fallen in Klasse V. Dadurch sind auch die Klassen I (als Differenz von III und II) und VI (als Vereinigung von IV und V) definiert.

Das Leerzeichen (Blank) hat eine Sonderrolle. Mehrere aufeinanderfolgende Leerzeichen entsprechen einem einzigen Leerzeichen. Ist dieses Leerzeichen rechts und links von alphanumerischen Zeichen umgeben, so ist es ein Begrenzer. Ansonsten wird es ignoriert. Deshalb können Leerzeichen zur besseren Lesbarkeit beliebig verwendet werden.

2.2.1.1 Beispiel

Beim Nova-Assembler sind folgende Zeichen Buchstaben:

ABCDEFGHIJKLMNOPQRSTUVWXYZ.α

Numerische Zeichen sind 0123456789

Beide würden in den GEASM mit folgenden Definitionen eingeführt:

SYSCHAR = ABCDEFGHIJKLMNOPQRSTUVWXYZ.α0123456789 ; KLASSE 3

SYSZAHL = 0123456789 ; KLASSE 2

Operationszeichen sind die Zeichen +-*!&"

Sie würden eingeführt als

SYSARITH = +-*!&" ; KLASSE 4

Alle Zeichen, die nicht in einer der obigen Anweisungen auftreten, fallen automatisch in Klasse V (z.B. (), '#')

2.2.2 Definitionen

Ein Name ist eine nicht durch Begrenzer getrennte Kette alphanumerischer Zeichen, von denen mindestens ein Zeichen ein Buchstabe ist.

Eine Zahl ist eine nicht durch Begrenzer getrennte Kette numerischer Zeichen.

Ein arithmetischer Ausdruck besteht aus einer Aneinanderreihung von Namen, Zahlen und Operationszeichen. Dabei muß zwischen zwei Namen, Zahlen bzw. Name und Zahl mindestens ein Operationszeichen stehen. Ein arithmetischer Ausdruck wird rechts und links von Begrenzern arithmetischer Ausdrücke (Zeichen aus Klasse V) eingerahmt.

Eine Karte ist eine Zeichenkette aus 80 Zeichen. Ein Symbol ist ein Name, dem eine Bedeutung zugewiesen wird.

Eine Karte wird als in sich abgeschlossene Einheit betrachtet. Jede Karte hat folgendes allgemeine Format:

[label lbgr] [anweisung] [cbgr kommentar]

Dabei ist:

label: Ein Name, dem der entsprechende Wert des Programmzählers zugewiesen wird.

lbgr: Ein spezieller Begrenzer aus Klasse V, der den davorstehenden Namen als label kennzeichnet (Labelbegrenzer).

anweisung: Eine Anweisung an den Assembler.

cbgr: Ein spezieller Begrenzer aus Klasse V, der nachfolgende Zeichen als Kommentar kennzeichnet.

kommentar: Kommentar.

Es gibt 2 verschiedene Formate für Anweisungen. Eine dient der Definition der Assemblersprache oder der Definition in ihr benutzter Symbole. Das 2. Format ist das allgemeine Format der Assemblersprache.

1. Wertzuweisung, Symboldefinition

name zbgr definitionswerte

name: ein Name, dem eine Bedeutung innerhalb des Assemblers gegeben werden soll,

zbgr: ein spezieller Begrenzer aus Klasse V, der Zuweisungsbegrenzer,

definitionswerte: definiert die Bedeutung von Name in der zu definierenden Assemblersprache.

2. Befehl der Assemblersprache

aufhänger [bgr operandenliste]

aufhänger: definiert, welche Assembler-Funktion durchgeführt und wie die Operandenliste abgearbeitet wird, falls eine vorhanden ist,

bgr: ein Begrenzer ungleich lbgr, cbgr, zbgr,

operandenliste: eine Operandenliste.

2.2.2.1 Beispiele

Nach den Definitionen in 2.2.1.1 gilt:

Namen: HUGO , B102 , 1B5 , αS. , .EQ. , .

Zahlen: 0123 , 456 , 37000

Arithmetische Ausdrücke: HUGO + 1B5 * 12 + -DREI

753 * 5 / 1B - 15 +/*! 1777

Label- und Kommentarbegrenzer für den Nova-Assembler werden so definiert:

SYSLABBGR = :

SYSCOMBGR = ;

Dabei wird schon der Zuweisungsbegrenzer = benutzt. = ist der Default-Wert des Zuweisungsbegrenzers, der mit

SYSZUWEIS = >

z.B. auf > geändert werden kann. Eine nachfolgende Zahlendefinition müßte dann so aussehen:

SYSZAHL > 01234567 ; Werte für Oktalzahlen

Als Beispiel für eine Assembleranweisung gelte der Nova-Register-Register Befehl

opc [#] r1,r2,skc

Dabei entspricht opc dem Aufhänger, r1,r2,skc der Operandenliste und # oder das Leerzeichen dem Begrenzer bgr. Aber zu den Assembleranweisungen gehören nicht nur Maschinenbefehle, sondern auch Assemblerbefehle.

2.2.3 Syntax-Definition der Assemblersprache

In diesem und den folgenden Kapiteln 2.2.4 und 2.2.5 werden die möglichen Formate der Wertzuweisungen, insbesondere also nach 2.2.2 der Definitionswerte besprochen.

2.2.3.1 Syntax der Operandenlistendefinition

Die Operandenlistendefinition ist eine Wertzuweisung, über die die Syntax einer Operandenliste für Assemblerbefehle definiert wird.

Format:

```
opl zbgr opl1 [ bgr opl1 [ bgr opl1 ... ] ] [ opl1 [ bgr opl1... ] ]
  [ opl1... ]
```

Hierdurch wird dem opl die Form der rechts von zbgr stehenden Operandenliste zugewiesen. Die Striche | trennen verschiedene für diese Operandenliste zugelassene Möglichkeiten. Die opl1 sind entweder selbst Namen einer Operandenliste, die wie oben das opl definiert sind, oder aber Endelemente eel. Endelemente werden so definiert:

```
eel zbgr EL [ , [ fkt ] [ ( [ op1 ] [ , [ op2 ] [ , op3 ] ) ] ] ]
```

Über die Endelementdefinition wird den formalen opl1 eine Bedeutung gegeben. Die Bedeutung ist durch fkt,op1,op2,op3 festgelegt. fkt gibt die Funktion an, die der Assembler ausführen soll, wenn er eel entdeckt. op1,op2,op3 sind zusätzliche Parameter für fkt.

Folgendes muß beachtet werden, wenn eine Operandenliste rekursiv definiert wird, d.h. derselbe Name taucht rechts und links von zbgr auf:

Ist dieser Name der erste Name nach zbgr, so wird er ignoriert und der darauffolgende Begrenzer bgr als linke Begrenzung der Operandenliste angesehen. Dies ist die einzige Möglichkeit, einen bestimmten Begrenzer als linke Begrenzung einer Operandenliste zu definieren.

Ist dieser Name nicht an erster Stelle, so liegt eine echte rekursive Definition vor.

Eine weitergehende indirekte Rekursion ist nicht möglich, da Syntaxelemente opl1 definiert sein müssen, bevor sie in einer Definition auf der rechten Seite verwendet werden dürfen.

Spezielle Begrenzer wie zbgr, lbgr, cbgr und die Operationszeichen sind bei der Definition einer Operandenliste als bgr nur mit großer Vorsicht zu verwenden, da sonst unerwünschte Effekte auftreten können.

2.2.3.2 Beispiel

Die Beispiel-Operandenliste könnte folgendermaßen definiert werden:

```
R1=EL,SH(13,1,2) ; Bedeutung von SH und Parametern siehe 2.4
R2=EL,SH(11,1,2) ;
SKC=EL
```

```
ORR=R1,R2 | R1,R2,SKC ; opl=eel,eel | eel,eel,eel
```

Diese Operandenliste ist nur mit Endelementen definiert. Eine andere Definitionsmöglichkeit wäre z.B.:

```
ORRH=R1,R2 ; Hilfsoperandenliste (opl=eel,eel)
ORR=ORRH | ORRH,SKC ; opl=opl1 | opl1,eel
```

2.2.4 Typdefinition

Über einen Typ werden einem Aufhänger eine Operandenliste sowie Schlüsselworte (Keywords) zugeordnet. Ein Schlüsselwort ist eine Zeichenkette (ohne Leerzeichen), welche an beliebiger Stelle einer Operandenliste stehen kann und dort in Bezug auf Begrenzung die Rolle eines Leerzeichens hat. Jedem Schlüsselwort ist ein Wert zugeordnet. Taucht ein Schlüsselwort in einer Operandenliste auf, so wird sein Wert auf den Wert des Aufhängers addiert.

2.2.4.1 Syntax der Typdefinition

```
typ zbgr (opl,beflngth [,KEYW=keyw,keyval,keyw,keyval..])
```

Dabei ist beflngth die Länge des erzeugten Maschinencodes in adressierbaren Einheiten (näheres siehe 2.3).

keyw ist der Name des Schlüsselwortes und das dahinterstehende keyval sein Wert. Die maximale Zahl von Schlüsselworten je Typ ist eine System-Makro-Variable(5.2).

2.2.4.2 Beispiel

In unserem Beispiel existiert nur ein Schlüsselwort, das No-Load-Zeichen#. Die Länge der Register-Register-Befehle bei der Nova ist ein Maschinenwort, das entspricht einer adressierbaren Einheit, die 16 Bit lang ist (2.3). Das Setzen des No-Load-Bits im Maschinenwort geschieht, wenn die Oktalzahl 10 auf den Maschinencodewert addiert wird. Um im folgenden Oktalzahlen eingeben zu können, muß erst die Zahlbasis des GEASM vom Default-Wert 10 auf 8 gesetzt werden. Dies geschieht mit

```
SYSBASIS = 8 ; Zahlbasis ist 8 ab hier (siehe 5.1)
```

Die Typdefinition für Register-Register-Befehle sieht dann so aus:

```
TRR = (ORR,1,KEYW=# ,10) ; R-R-Typ
```

Dem Typ TRR sind zugeordnet die Operandenliste ORR, die Maschinencodelänge 1 adressierbare Einheit und das Schlüsselwort# mit dem Oktalwert 10.

2.2.5 Symboldefinitionen

Symboldefinitionen dienen dazu, Namen einen Zahlenwert, einen Typ und eine Funktion zuzuordnen. Typ und Funktion sind für ein Symbol nur wesentlich, wenn es als Aufhänger benutzt wird.

2.2.5.1 Syntax der Symboldefinition

```
symb zbgr arad [ , [ typ ] [ ,cfkt ] ]
```

Dabei ist

arad: eine Zahl oder ein arithmetischer Ausdruck, der den Zahlenwert des Symbols ausmacht.

typ: ein durch eine Typdefinition definierter Typ
Default: keine Operandenliste, keine Schlüsselworte,
beflngh=1

cfkt: eine Funktion, die der Assembler ausführen soll, wenn er das Symbol als Aufhänger antrifft.

Default: EXPR , d.h. werte den mit diesem Symbol
beginnenden arithmetischen Ausdruck aus.

2.2.5.2 Beispiele

Einfache Beispiele für Symboldefinitionen sind

```
SZR=4    ; Code für SKC: skip if Register Zero
SNR=5    ; Code für SKC: skip if Register not Zero
```

Einige Register-Register-Befehle werden so definiert:

```
ADD=103000,TRR,OC  ; Addiere R1 auf R2
MOVL=101100,TRR,OC ; Schiebe R1 eine Stelle nach links,
                    ; R2=Ergebnis
```

Dabei gibt die vorne stehende Oktalzahl den Wert des entsprechenden Maschinencodes an, wenn sämtliche möglichen Operanden und Schlüsselworte den Wert Null haben. TRR gibt den Typ an, so wie er in 2.2.4.2 definiert wurde. Damit ist den Symbolen ADD und MOVL auch die Operandenliste ORR zugeordnet.

OC bedeutet, daß der Assembler beim Auftreten der Symbole ADD und MOVL als Aufhänger die für Operationscodes gültige Funktion durchführen soll (siehe 2.4, 5).

2.2.6 Auswertung arithmetischer Ausdrücke

Arithmetische Ausdrücke werden ohne Rücksicht auf die Art der Operatoren von links nach rechts abgearbeitet. Folgen zwei Operatoren direkt aufeinander, so wird zwischen ihnen eine Null als Operand angenommen. Einzige Ausnahme hiervon ist ". Folgende Operatoren sind zulässig: + - /* & | " . Die Zeichen für die Operatoren können über die Systemvariable SYSARITH geändert werden. Im Beispiel in 2.2.1.1 wurde das Zeichen | für "oder" in ! umgewandelt, wie es im Nova-Assembler üblich ist.

Die Zeichen beinhalten folgende Operationen:

- + : Addition
- : Subtraktion
- / : Division
- * : Multiplikation
- & : Logisches Und - wird mit jedem Bit der Operanden durchgeführt
- | : Logisches Oder - wird mit jedem Bit der Operanden durchgeführt
- " : gibt an, daß als Wert des Operanden der ASCII-Code des unmittelbar auf " folgenden Zeichens genommen wird. Alle weiteren alphanumerischen Zeichen und Leerzeichen bis zum nächsten Begrenzer werden ignoriert.

2.3 Maschinenbeschreibung

Für die Umsetzung einer Assemblersprache in den Maschinencode sind zwei Dinge ausschlaggebend:

- I die Länge der kleinsten von der Maschine adressierbaren Speichereinheit
- II die Zuordnung der ermittelten Symbol- bzw. Operandenwerte zu einzelnen Bits im Operationscode

Die Länge der kleinsten adressierbaren Einheit (in Bits) wird je Sprachdefinition als konstant angesehen und kann über Systemparameter definiert werden. Dabei wird mit SYSEINHEIT die maximale Länge eines Bit-Abschnitts definiert, der beim Listen des Maschinencodes in einer Zeile stehen soll, und mit SYSWOCNT die Anzahl dieser Stücke je adressierbarer Einheit. Der maximale Wert für SYSEINHEIT ist 24, der für SYSWOCNT ist begrenzt durch die System-Makro-Variable PSYSBEFL.

Der Zusammenbau der Symbolwerte zu einem Maschinencode wird von den Symbolwerten, der Syntax einer Anweisung und den zugehörigen Funktionen fkt in der Endelementdefinition der Syntax gesteuert. Dabei kann ein Befehl mehrere adressierbare Einheiten lang sein. Die Begrenzung bildet wiederum PSYSBEFL, denn es muß gelten:

$$\text{Befehlslänge (in adressierb. Einheiten)} * \text{SYSWOCNT} \leq \text{PSYSBEFL}$$

2.4 Verbindung von Sprache und Maschinencode

Die Umsetzung der Assemblersprache in den Maschinencode geschieht, wie in 2.2 und 2.3 angedeutet, über die Funktionen fkt und cfkt. fkt ist dem Syntax-Endelement zugeordnet, cfkt dagegen dem einzelnen Symbol. Stößt der Assembler bei der Analyse einer Karte auf einen Aufhänger, so wird dessen cfkt ausgeführt.

2.4.1 Die wesentlichen Funktionen

Für die Erstellung des Maschinencodes sind folgende eingebaute cfkt-Funktionen wesentlich:

I EXPR

Hat ein Aufhänger die cfkt EXPR, so wird die gesamte auf der Karte stehende Anweisung als ein arithmetischer Ausdruck aufgefaßt, dessen Wert ermittelt und in einer adressierbaren Einheit untergebracht. Der Programmzähler wird um 1 erhöht. Eine Zahl, ein Label oder ein mit Operationszeichen beginnender Aufhänger haben automatisch die cfkt EXPR.

II OC

Die cfkt OC macht den Aufhänger zum Operationscode. Die Karte wird auf Schlüsselworte untersucht und, falls vorhanden, deren Wert auf den Wert des Aufhängers addiert. Der so ermittelte Wert bildet die Basis für den Maschinencode. Dieser wird weiter aufgebaut durch Abarbeitung der Operandenliste und Ausführen der Endelement-Funktionen fkt mit den Werten der den Syntaxelementen entsprechenden Operanden. Der Programmzähler wird um die Befehlslänge beflngth erhöht.

Da die meisten Maschinencodes jeden Operandenwert in einer zusammenhängenden Bitkette unterbringen, existiert eine eingebaute Endelementfunktion SH, welche es ermöglicht, Maschinencodes aus Bitketten aufzubauen. Lage und Länge der Bitkette innerhalb des Maschinencodes werden in der Endelement-Definition über die Parameter op1, op2 und op3 festgelegt:

$$eel = EL [, [SH] [([shift] [, [wortnr] [, oplngth])]]]$$

Dabei bedeutet:

- shift: Anzahl der Bits, die der Operand nach links geschoben werden soll. Default: 0
- wortnr: Nummer des Bitstücks innerhalb des Befehls relativ zum Befehlsanfang, in das der Operand eingesetzt werden soll. Default: 1 ,d.h. 1. Bitstück des Befehls.
wortnr darf nicht größer als die dem Aufhänger zugeordnete Befehlslänge (beflngth) sein.
- oplngth: Länge des Operanden in Bits, Default: Länge des Bitstücks minus shift.

SH definiert die Einsetzfunktion. Es kann bei der Endelementdefinition weggelassen werden, da es der Default-Wert für fkt ist.

Für kompliziertere Möglichkeiten des Code-Zusammenbaus sowie für variable Befehlsängen kann der Benutzer eigene fkt bzw. cfkt in PL/I schreiben, die entweder vorhandene Funktionen ersetzen oder als neue Funktionen in den GEASM integriert werden können. Näheres über existierende Funktionen steht in 5., über die Möglichkeit eigene Funktionen zu schreiben in 4. .

2.4.2. Beispiel

Das Beispiel der Endelementdefinitionen für den Register-Register-Befehl steht in 2.2.3.2 . Es lautete

```
R1=EL,SH(13,1,2)
R2=EL,SH(11,1,2)
SKC=EL
```

Nehmen wir an, daß irgendwo im Programm der Befehl

```
ADD 1,2,SNR
```

auftaucht.

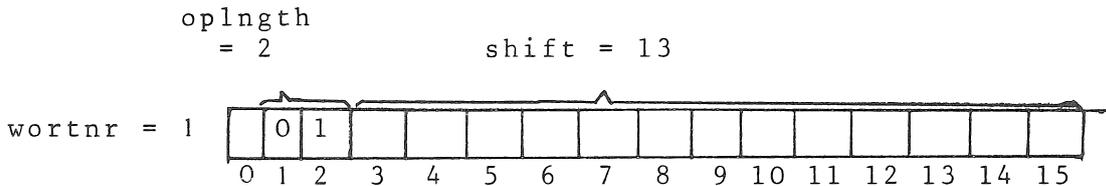
Der GEASM entdeckt als Aufhänger das Symbol ADD. Über dessen Definition erfährt er, daß dies ein Operationscode mit dem Typ TRR ist. Da das Schlüsselwort # nicht im Befehl vorkommt,

wird dem zu erstellenden Maschinencode der Wert des Symbols ADD zugewiesen und anschließend die Operandenliste ORR abgearbeitet. Wäre # im Befehl gewesen, so wäre auf den bisherigen Wert des Maschinencodes der Wert des Schlüsselwortes aufaddiert worden.

Bei der Analyse der Operandenliste wird folgende Zuordnung zwischen Syntax-Endelementen und auf der Karte angegebenen Werten gefunden:

R1 → 1
R2 → 2
SKC → SNR mit Wert 5

Bei der Definition von R1 und R2 wurde die Funktion SH angegeben, die aufgrund der Werte für shift, wortnr und oplngth die Werte 1 und 2 an die entsprechenden Bitstellen im Maschinenwort einsetzt. Beispiel R1:



Bei der Definition von SKC wurde nur EL angegeben.

Die Default-Werte entsprechen einer Definition

SKC = EL,SH(0,1,16)

da bei der Nova eine adressierbare Einheit = 1 Bitstück 16 Bit lang ist. Deshalb wird der Wert 5 in die rechten drei Bitstellen des Maschinenwortes eingesetzt. Will man sichergehen, daß der Skipcode nicht länger als drei Bitstellen wird, so wäre folgende Definition vorzuziehen:

SKC = EL, SH(0,1,3)

oder

SKC = EL,(,3) ; Default-Werte

3. Programmaufbau

3.1 Allgemeines

Definitionssprache und definierte Assemblersprache werden im selben Eingabestrom in den GEASM eingegeben. Die Umsetzung der Eingabekarten in den Maschinencode erfolgt in zwei Schritten.

Im ersten Schritt wird die Definitionssprache verarbeitet, Befehls­längen festgestellt und den Labeln Werte zugewiesen. Außerdem können im ersten Schritt Definitionen von einer Datei geholt bzw. auf eine Datei geschrieben werden, Eingabekarten von einer Bibliothek in den Eingabestrom kopiert werden und Operationscode- und Syntax-Definitionen gelistet werden.

Im zweiten Schritt werden Maschinencodes berechnet und Assemblerfunktionen (außer den oben erwähnten) durchgeführt. Syntax- und Typdefinitionen werden nicht ausgewertet, Wertzuweisungen jedoch nochmals durchgeführt.

Aus diesem Ablauf ergibt sich, daß in Typ- und Syntaxdefinitionen auftretende Namen vorher definiert sein müssen. Bei Wertzuweisungen ist dies nicht nötig, sofern diese Werte keine Rolle bei der Feststellung der Länge der Maschinencodes spielen. Anderenfalls kann eine falsche Adresszuordnung zu Labeln die Folge sein.

3.2 Benutzte Tabellensysteme

Es werden drei verschiedene Tabellensysteme benutzt, je eins für

- Typdefinitionen
- Operandenlistensyntaxdefinitionen
- Symboldefinitionen

Jeder Tabelleneintrag in jeder Tabelle besteht aus einem Namen und einem Pointer auf die zum Namen gehörende Beschreibung. Die Einträge in jeder Tabelle sind alphabetisch nach dem Namen geordnet.

Die zu jedem Namen gehörende Beschreibung hat für jede Tabelle ein anderes Format. Alle diese Beschreibungen werden dynamisch in einer AREA angelegt, d.h. in einem speziell für diesen Zweck vorgesehenen Speicherbereich. Dies ermöglicht es, einmal festgelegte Definitionen zu retten bzw. wieder zu laden.

Die Formate der verschiedenen Beschreibungstypen sind im Folgenden in PL/I angegeben.

3.2.1 Syntax-Definitionen

DCL

```
1 GREL BASED(PGR),
  2 PSO OFFSET(TAREA),      /*Zeiger auf Sohn*/
  2 PDA OFFSET(TAREA),      /*Zeiger auf Fortsetzung*/
  2 PBR OFFSET(TAREA),      /*Zeiger auf Alternative*/
  2 ENDFKTN CHAR(4),        /*Endelement-Funktion*/
  2 WNAME,                  /*Parameter für fkt*/
  3 SH BIN FIXED,
  3 WORTNR BIN FIXED,
  3 OPLNGTH BIN FIXED,
  2 BEGR CHAR(1);          /*Begrenzung des Elements*/
```

Für ein Endelement ist PSO = Null, d.h. er zeigt das Ende einer Liste an. In diesem Fall wird die Endelementfunktion ausgeführt, die zu ENDFKTN gehört. Dabei kann WNAME als Parameter für die Funktion benutzt werden.

Für ein Nicht-Endelement zeigt PSO auf ein weiteres Syntaxelement. PDA gibt die Fortsetzung einer Operandenliste an, PBR eine alternative Operandenliste.

BEGR ist für jedes Syntax-Element gültig und gibt die rechte Begrenzung der zugeordneten Operanden an. Ist diese auf einer Karte ungleich BEGR, so wird die alternative Definition genommen oder, falls diese nicht vorhanden ist, ein Fehler angezeigt.

3.2.2 Typdefinition

DCL

```
1 TYPEL BASED(PTYP),
  2 PTSYNTEL OFFSET(TAREA), /*Zeiger auf Operandenlistendef.*/
  2 TYPBEFLNGTH BIN FIXED, /*Befehlslänge (in Bitstücken)*/
  2 LKEYW BIN FIXED, /*Zahl der Schlüsselworte*/
  2 AAA(PSYSKEYM), /*Array mit Schlüsselworten u.-werten*/
  3 KEYW CHAR(SYSNAML), /*Schlüsselwort*/
  3 KEYVAL BIN FIXED(31); /*Schlüsselwortwert*/
```

3.2.3

DCL

```
1 CODEL BASED(PCOD),
  2 CODWERT BIN FIXED(31), /*Symbolwert*/
  2 PCODTYP OFFSET(TAREA), /*zugehöriger Typ*/
  2 PXREF POINTER, /*Zeiger auf Cross Reference Table*/
  2 CFKTN CHAR(4); /*Aufhängerfunktion*/
```

3.2.4 Zusammenhang der Tabellen

Figur 1 gibt den logischen Zusammenhang der Tabellen an. Dabei ist zu beachten, daß von jedem definierten Syntaxelement bei der Benutzung eine Kopie gemacht wird, um eine Mehrfachbenutzung schon definierter Syntaxelemente möglich zu machen.

Dies ist nötig, da sich bei jeder Wiederbenutzung PDA, PBR und BEGR ändern können. Da Assemblersprachen im allgemeinen eine verhältnismäßig einfache Grammatik haben, ist der zusätzliche Speicherbedarf von 10 Bytes je Verwendung in Kauf genommen worden, um den Listenaufbau nicht durch verschiedene Kontrollblocktypen zu kompliziert zu gestalten.

3.3 Beispiel der Tabellenbenutzung

Als Beispiel sei der Nova-ADD-Befehl genommen. Die Definitionen dafür sahen so aus:

```
R1=EL,SH(13,1,2)
R2=EL,SH(11,1,2)
SKC=EL,SH(0,1,3)

ORR=R1,R2 | R1,R2,SKC
SYSBASIS=8 ; ab jetzt Oktalwerte
TRR=(ORR,1,KEYW=# ,10)

SZR=4
ADD=103000,TRR,OC
```

Das daraus sich ergebende Tabellensystem zeigt Figur 1. Die Abarbeitung eines ADD-Befehls, z.B.

```
ADD 1,2,SZR
```

geschieht so:

Der GEASM entdeckt den Aufhänger ADD und erfährt über die Symboltabelle, daß er die Aufhängerfunktion OC ausführen soll. Diese Funktion errechnet den Maschinencode für Befehle fester Länge. Über das Symbolelement erfährt der GEASM den Codewert für ADD und die Adresse des Typs. Im Typ stehen die für ADD möglichen Schlüsselworte. Da keines auf der Karte vorhanden ist, wird gleich die Operandenliste abgearbeitet. Über den Sohn-Pointer PSO des Syntaxelements ORR wird das Syntaxelement R1 gefunden. Dessen Sohn-Pointer ist NULL, es ist also ein Endelement. Nun wird auf der Karte der erste Operand gesucht und dessen Begrenzung mit der Soll-Begrenzung von R1 (,) verglichen. Beides stimmt überein, und die Endelementfunktion SH wird mit dem Operandenwert 1 durchgeführt, d.h. die 1 an entsprechender Stelle in den Maschinencode eingesetzt. Als nächstes wird über den Data-Pointer PDA von R1 das Endelement R2 und der zugehörige Operand auf der Karte gefunden. Der Sollbegrenzer von R2 ist aber N, d.h. kein Begrenzer mehr oder ein Kommentarbegrenzer.

Dies stimmt nicht mit dem Komma auf der Karte überein, also wird bei R2 eine Alternative gesucht. Da PBR bei R2 Null ist, wird wieder zu R1 zurückgegangen und dort eine Alternative gesucht und auch gefunden. Diese wird nun wie eben beschrieben abgearbeitet und kommt diesmal zu einem richtigen Ende, da nach dem Skipelement SKC kein Begrenzer mehr auf der Karte folgt. Wäre dies nicht der Fall, so läge entweder ein Syntaxfehler auf der Karte oder eine falsche Syntaxdefinition vor.

Wie man sieht, ist die Eindeutigkeit einer Operandenlisten-
definition nur abhängig von der Länge der Operandenliste und
der Art der Begrenzer. Soll ein Symbol zwei verschiedene
Operandenlisten gleicher Länge haben, so muß mindestens ein
Begrenzer bei beiden Alternativen verschieden sein, sonst
wird nur die erste oder gar keine genommen.

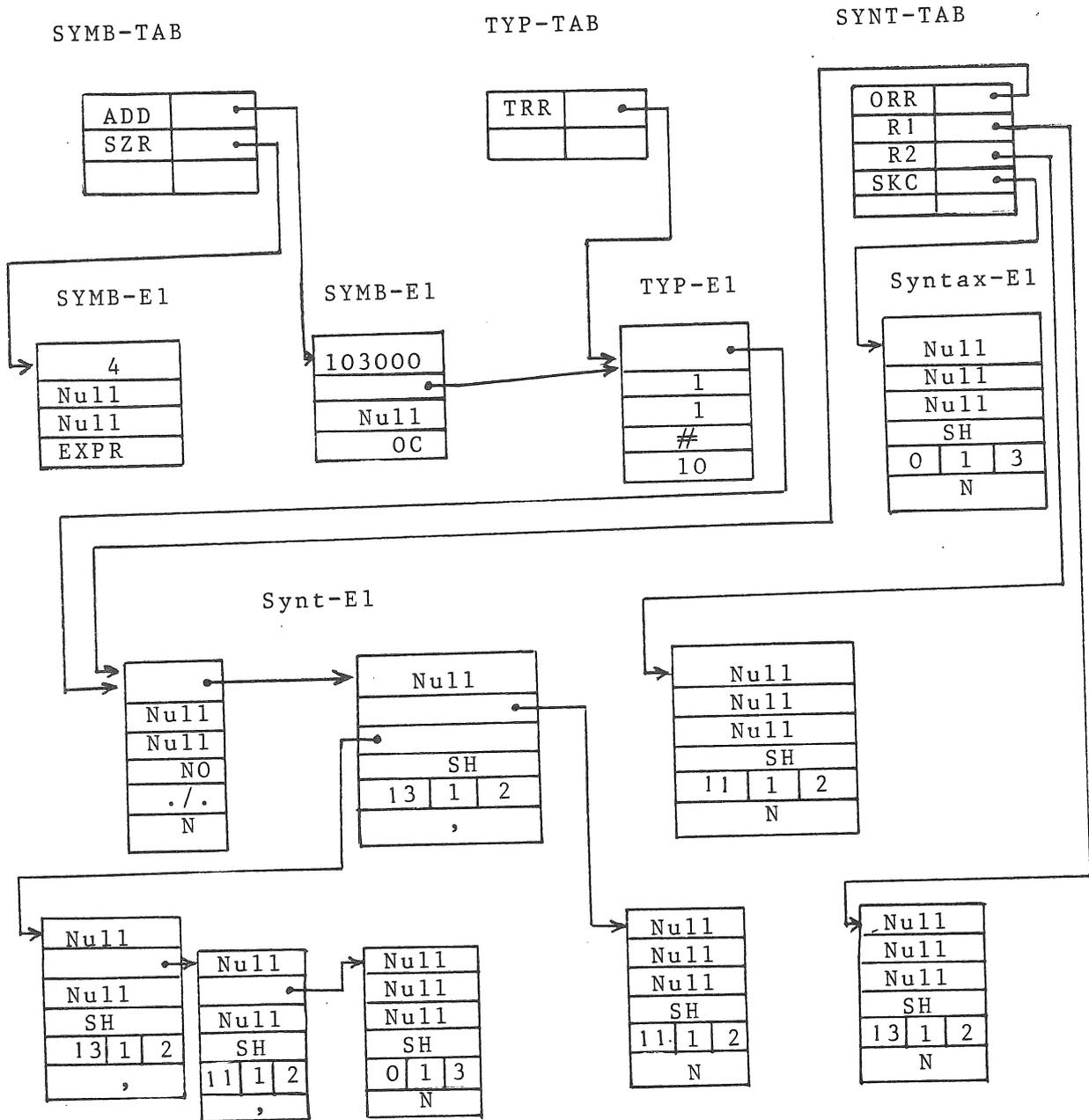


Fig. 1 Beispiel-Tabellensystem: alle Zahlen oktal

4. Schreiben von Funktionen durch den Benutzer

Benutzerfunktionen sollten in PL/I geschrieben sein. Es können über Makros und spezielle Deklarationen vom Assembler Werte zur Verfügung gestellt werden, welche die Benutzerfunktion benutzen und manipulieren kann.

4.1 Vom Assembler erhältliche Werte

Über die Makros SYSASM und TABDEF können Systemvariable und Tabellen mit Syntax-, Typ- und Symboldefinitionen zur Verfügung gestellt werden. Weiter kann mit

DCL

```
1 INPASS2 EXT,  
  2 CARD2 CHAR(80),           /*Eingabekarte*/  
  2 ERROR BIN FIXED,         /*Fehlernummer*/  
  2 CODLNGTH BIN FIXED,      /*Länge des Codes*/  
  2 LOCATION BIN FIXED;      /*Adresse des Codes*/
```

die Eingabekarte sowie Fehlernummer und Code-Länge erhalten bzw. gesetzt werden.

Der Befehlscode kann nach einem % INCLUDE SYSASM; mit DCL BEFCODE(PSYSBEFL) BIN FIXED(31) EXT; erhalten werden. Die Bedeutung der Systemvariablen und Tabellendefinitionen ist dem Anhang zu entnehmen.

4.2 Endelement-Funktionen

Endelement-Funktionen sind die Funktionen, die einem Syntax-Endelement angehören. Diese Funktionen erhalten folgende Parameter:

- 1.) ein Pointer auf die Beschreibung des Syntax-Endelementes. Insbesondere können die drei Halbworte op1, op2, op3 erhalten werden, die in der Endelement-Definition angegeben werden können.

- 2.) der bisher erhaltene berechnete Wert (i.a. Maschinencode)
- 3.) der Wert des Operanden auf der Eingabekarte, der verarbeitet werden soll.

Darüberhinaus stehen die in 4.1 erwähnten Werte zur Verfügung. Soll eine Funktion neu hinzugefügt werden, so muß eine entsprechende Änderung im Modul ENDFKT durchgeführt werden, wobei der Funktion ein maximal 4 Zeichen langer Name gegeben werden muß, unter dem sie später einem Endelement zugeordnet werden kann. Dieser Name kann verschieden vom Namen der Subroutine sein, die die Funktion durchführt.

4.3. Aufhänger-Funktionen

Eine Aufhänger-Funktion ist jedem Symbol zugeordnet und wird durchgeführt, wenn dieses Symbol als Aufhänger angetroffen wird.

Einer Aufhänger-Funktion werden folgende Parameter übergeben:

- 1.) Ein Pointer auf die dem Symbol zugehörige Beschreibung - darüber sind insbesondere Wert und Typ des Symbols zu erfahren.
- 2.) Die Karte, die gerade bearbeitet wird
- 3.) Ein Index auf der Karte, der auf den zuletzt nach diesem Symbol gefundenen Begrenzer zeigt.

Wird direkt nach dem Namen der Benutzer-Aufhängerfunktion das Makro CODFKT gerufen, so werden die Deklarationen für die Parameter sowie die Werte, die sonst über das Makro SYSASM zu erhalten sind, zur Verfügung gestellt. Außerdem können die übrigen in 4.1 erwähnten Größen verwendet werden.

Wird eine neue Aufhänger-Funktion den bestehenden hinzugefügt, so muß eine entsprechende Änderung im Modul CFKT durchgeführt werden. Dabei wird der Funktion ein maximal vier Zeichen langer Name gegeben, unter dem sie später einem Symbol zugeordnet

werden kann. Dieser Name kann verschieden von dem der Subroutine sein, welche die Funktion durchführt.

4.4 Setzen von Fehlercodes

Tritt bei der Durchführung einer Benutzerfunktion ein Fehler auf, so kann durch die Subroutine FEHLER ein Fehlercode gesetzt werden, der mit der Karte, auf der der Fehler auftrat, gelistet wird. Ein Text, der den Fehler beschreibt, kann in einer Datei mit Fehlermeldungen hinterlegt werden und erscheint unter den Fehlermeldungen in der Ausgabeliste. Der Fehlercode besteht aus einer Zahl zwischen 1 und 90. Diese Zahl entspricht der Nummer der Fehlermeldung in der Fehlermeldungs-Datei. Deshalb müssen diese Fehlernummern sequentiell ansteigend von den bereits existierenden an vergeben werden. Eine Liste der schon existierenden Fehlermeldungen befindet sich im Anhang (5.6).

4.5 Loadmodul-Ausgabe

Die Loadmodul-Ausgabe erfolgt durch die Subroutine PUNCH. Sie ist momentan für absolute Nova-Loadmoduln ausgelegt, insbesondere zum Laden der Novas durch das IPS-System am DESY-Rechenzentrum. Die Subroutine PUNCH erstellt den Loadmodul aus einem Loadblock, der folgendermaßen aussieht.

DCL

```
1 LOADBLK EXT,  
  2 MINWC  BIN FIXED,      /*DATA WORD COUNT*/  
  2 LOC    BIN FIXED,      /*START ADDRESS OF THIS BLOCK*/  
  2 CHECKSUM BIN FIXED,  
  2 DATA(16) BIN FIXED;
```

Es ist zu beachten, daß für SYSEINHEIT > 16 die adressierbaren Einheiten verstümmelt in LOADBLK enthalten sind. In diesem Falle müßte LOADBLK geändert werden, ebenso wie die Routinen LOADM, ASMBLK, ASMLOC, ASMEND. Jedes DATA-Wort enthält eine adressierbare Einheit. Diese folgen ab der Adresse LOC sequentiell aufeinander. Ein neuer Block wird geschrieben, wenn alle

16 DATA-Worte voll sind oder eine Assembleranweisung durchgeführt wird, die eine der Routinen ASMBLK, ASMLOC bzw. ASMEND ruft und so die sequentielle Erhöhung des Programmzählers unterbricht.

Die CHECKSUM muß, falls benötigt, durch die Subroutine PUNCH berechnet werden. Nach Ausschreiben des Loadmoduls muß PUNCH den DATA-Wort-Zähler wieder auf Null setzen.

5. Anhang

5.1 System-Assembler-Variable

Name	Default-Wert	Beschreibung
SYSLABBGR	:	Label-Begrenzer (lbgr - 2.1.2)
SYSCOMBGR	;	Kommentar-Begrenzer (cbgr - 2.1.2)
SYSZUWEIS	=	Zuweisungsbegrenzer (zbgr - 2.1.2)
SYSPCHAR	.	Zeichen für gegenwärtiger Wert des Programmzählers
SYSPC		Programmzähler
SYSEINHEIT	16	Länge des je Zeile zu listenden Bitstücks des Maschinencodes (<u><</u> 24)
SYSBASIS	10	Zahlbasis für Ein- und Ausgabe
SYSLASCHAR	72	letzte gültige Stelle auf der Karte (<u><</u> 80)
SYSCHAR	'ABCDEFGHIJKLMN OPQRSTUVWXYZ α# \$1234569890.'	alphanumerische Zeichen (2.1.1)
SYSWOCNT	1	Zahl der Bitstücke (SYSEINHEIT) je adressierbarer Einheit
SYSZÄHL	'0123456789'	numerische Zeichen
SYSARITH	'+-/*& "+'	arithmetische Zeichen - String muß 8 Zeichen lang ohne Leerzeichen sein - deshalb Wiederholung des +
SYSXREF	'0'B	= 1 : Cross Reference erwünscht

Die System-Assembler-Variablen können durch entsprechende Anweisungen bei jedem Lauf des GEASM über dessen Eingabekarten geändert werden.

5.2 System-Makro-Variable

Name	Default	Beschreibung
SYSNAML	12	max. Länge der Namen (in Zeichen)
PSYSSYNTM	100	maximale Zahl von Syntaxelementen
PSYSKEYM	3	max. Zahl Schlüsselworte je Typ
PSYSTYPM	100	max. Zahl von Typdefinitionen
PSYSBEFL	36	max. Zahl durch SYSEINHEIT def. Bitstücke je Befehl
PSYSCODM	2000	max. Zahl von Symbolen
PSYSAREAL	32700	Speicherplatz (Bytes) für Definitionen

System-Makro-Variable definieren GEASM-Eigenschaften während dessen Kompilierung. Werden sie neu definiert, so muß anschließend der GEASM neu übersetzt und gebunden werden.

5.3 Verfügbare Funktionen

In Klammern geschriebene Subroutinen-Namen existieren nicht als Subroutine, sondern sind Teil der Subroutinen CFKT bzw. ENDFKT. Spezielle Funktionen für den Nova-Assembler sind durch (NOVA) gekennzeichnet.

5.3.1 Aufhänger-Funktionen

Name	Code	Beschreibung
ASMBLK	ABLK	Erhöht den Programmzähler um den Wert des einen Operanden
ASMEND	AEND	Schreibt den Endblock für den Loadmodul (Nova)
ASMLOC	ALOC	Setzt den Programmzähler auf den Wert des Operanden
ASMTXT	ATXT	Nimmt das 1. Zeichen \neq Leerzeichen als Begrenzer der nachfolgenden Zeichenkette und wandelt sie in ASCII-Code um. In Abhängigkeit vom letzten vorher gegebenen ASMTXTM werden je 2 Zeichen in ein 16-Bit-Wort gepackt. Am Schluß der Kette folgt mind. ein 0-Byte (NOVA).
ASMTXTM	TXTM	Operand = 1: Text wird von links nach rechts in die Worte gepackt. Operand \neq 1: Text wird von rechts nach links in die Worte gepackt.
BEGSIM	BSIM	Benutzung eines 2. Programmzählers für Simulationen sowie anderer Länge addr. Einheiten.
COPY	COPY	Operanden: MEMBER , DSN COPY holt das MEMBER von der Bibliothek DSN über die DD-Karte MACLIB und fügt es in die Eingabe ein. Wird DSN nicht spezifiziert, so wird der vorherige Wert von DSN verwendet. Wird beim ersten COPY kein DSN angegeben, so ist DSN=ROLWIM.GEASM.MACLIB.DATA
ENDSIM	ESIM	Zurückschalten auf alten Programmzähler bei Ende des zu simulierenden Programms
EXPR	EXPR	Auswertung der Karte als Datenwort. Sie darf außer Label und Kommentar nur einen arithmetischen Ausdruck enthalten (siehe 2.3)
GETDF	GETD	Hole Definitionen über die DD-Karte, deren DD-Name als Operand angegeben ist. (Default: SYSGETD)
LISTG	GR	Liste Grammatik -Definitionen
LISTO	LOPC	Liste alle Symbole mit der Funktion OPCODE
MCOPY	MCOP	Operanden: Member, DSN; wie Copy, nur daß die DD-Karte MACLIB nicht benutzt wird und deshalb im gleichen Lauf mehrere verschiedene Bibliotheken benutzt werden können.

(NOFKT)	NO	Tue gar nichts (evtl. Operanden sind Kommentar)
OPCODE	OC	Werte die nachfolgende Operandenliste entsprechend der Typ-Definition aus und berechne den Maschinencode (siehe 2.3).
SAVE	SAVE	Rette alle bisherigen Definitionen über die DD-Karte, deren DD-Name als Operand angegeben ist (Default: SYSSAVE).

5.3.2 Endfunktionen

Name	Code	Beschreibung
ADDRESS	ADDR	Setzt, falls der entsprechende Operand zwischen 0 und 225 liegt, die Adresse absolut in den Maschinencode ein. Anderenfalls wird eine Adressierung relativ zum Programmzähler vorgenommen (Nova).
(BEGR)	BEGR	Der Operand dient als Begrenzer und muß genauso geschrieben sein, wie in der Syntax definiert. Es gibt keine Auswirkung auf den Maschinencode. Die maximale Länge des Begrenzers beträgt 6 Zeichen.
SHIFT	SH	Siehe 2.3

5.4 Loadmodul-Format

Ein durch die Subroutine LOADM erstellter Loadmodulblock hat folgendes Format:

N	Anzahl der Maschinencode-Worte
LOC	Adresse des ersten Wortes
CHECKSUM	Dieser Wert, addiert zu allen anderen, ergibt als Summe Null
Wort 1	Maschinencode - Worte
Wort 2	
.	
.	
.	
Wort N	

Jedes Feld des Blockes ist 2 Bytes lang. Sollte dies nicht ausreichen, so ist das Format des LOADBLK zu ändern (siehe 4.5). Der Endblock, der durch die Subroutine ASMEND geschrieben wird, hat folgendes Format:

1		Kennzeichnung des Endblocks / nur für Nova eindeutig, da dort jeder Block statt N - N als erstes Wort enthält.
S	LOC	
CHECKSUM		Wie oben

Hat das Bit S den Wert 1, so sollte das Ladeprogramm nach dem Endblock ein neues Programm laden können. Ist S dagegen 0, so springt das Ladeprogramm an die durch LOC angegebene Adresse und führt das geladene Programm von dort aus.

5.5 Benutzte Dateien

<u>DD-Name</u>	<u>Beschreibung</u>
LIST	Ausgabedatei für Listen von Syntax-Definitionen und OPCODE-Definitionen
MACLIB	Bibliothek, von der mit COPY Programmstücke in den Eingabestrom kopiert werden können
SYSERR	Seq-Datei mit Fehlermeldungen
SYSGETD	Seq-Datei, von der Sprachdefinitionen geholt werden können
SYSIN	Eingabedatei für Karten
SYSPRINT	Ausgabedatei für Liste der Eingabekarten und des erstellten Codes sowie Fehlermeldungen und Cross Reference Tabelle
SYSSAVE	Datei zum Retten von Sprachdefinitionen
TEMP	temporäre Arbeitsdatei
XVOLSER	für jedes Volume XVOLSER, auf dem sich benutzte Makrobibliotheken befinden können, eine DD-Karte //XVOLSER DD UNIT=...,VOL=SER=XVOLSER,DISP=OLD

5.6. Fehlermeldungen

Fehler-Nr.	Text
1	Falsches Zuweisungsformat
2	Symbol nicht definiert
3	Symbol-Tabelle voll
4	Typ wird redefiniert
5	Falsches Format bei Typ-Definition
6	Aufhänger ist nicht definiert
7	Label ist mehrfach definiert
8	Typ ist nicht definiert
9	Symbol wird redefiniert
10	Syntax-Endfunktion ist nicht bekannt
11	Syntax-Element ist nicht bekannt
12	Syntax-Definition ist unvollständig
13	Syntax-Element wird redefiniert
14	Falsche Operandenliste
15	Adressen-Displacement ist unzulässig
16	Adresse <0 ist nicht möglich
17	Aufhänger-Funktion ist nicht bekannt
18	Unzulässiger Begrenzer am Kartenanfang
19	Ausdruck ist falsch
20	Text ist zu lang - erhöhe PSYSBEFL und übersetze GEASM neu
21	Operandenplatz ist schon belegt
22	Operandenwert ist zu groß
23	Fehler beim MACRO-Lesen - DSN,DDN,Member richtig?
24	Text - Syntax ist falsch - > fehlt
25	Falsche Parameterliste bei Aufhängerfunktion

CARDNO LOCATION VALUE

INPUT CARD

FORM NR.

```

1 ; BEISPIEL
2 ; MICROPROGRAMM FÜR EINEIN V/O-KANAL VON PDP15 ZUR DATA LINE (DL)
3 ; WARTLAENZE DES MICROPROGRAMMS IST 16 BIT
4
5 ; MIKROPROGRAMM - ALLGEMEINE DEFINITIONEN
6 LISTO=0,LOPC
7 LISTIG=0,AGR
8 LOC=0,ALOC
9
10 SYSPASTS=10
11
12 ; SYNTAX
13 COTO=FL,REFR
14 PULSE=EL,REGR
15 LAD=FL,SH(12)
16 PP=EL,SH(,4)
17 D=EL,SH(,1)
18 LFV=EL,SH(,7)
19 GE=GOTO LAP
20 PE=PULSF PP
21 CC=FL,SH(8,4)
22 OIF=CC GE|CC GF,PF|CC GF,LEV G
23 OPU=PP
24 CCG=LAR,PF | LAR
25 OLE=D,PE | D
26
27 ; TYPEN
28 TIF=(OIF,1)
29 TCG=(OCC,1)
30 TPU=(OPU,1)
31 TLF=(OLE,1)
32
33 ; OPCODES
34 SYSBASIS=8 ; AB HIER OKTALZÄHLEN
35 IF=0,IF,DC
36 GOTO=400,TCG,CC
37 PULSE=0,TPU,CC
38 TMS=1*20,TFE,DC ; TRANSMITTER WORD SELECT - DATA OP FROMTO
39 MODFFIT=3*20,TFE,DC ; DATA FROM PDP15 OR ZERO
40 RMS=4*20,TFE,DC ; RECEIVER WORD SELECT - DATA OR FROMTO
41
42 ; MIKROPROGRAMM DL-> PDP15 (INPUT)
43 CHRUN=7
44 ; CONDITION CODES
45 ; CHANNEL IN RUN STATE
46 ; DL-RECEIVER NOT READY
47 ; END CONDITION FOR DATA TRANSFER
48 ; INPUT TO PDP15 BUSY
49 ; WORD COUNT = 0
50 ; D-FIELD
51 DATA=1
52 FROMTO=0
53 ; PULSE
54 DEMAND=5
55 STOCHIN=6
56 APIIN=7
57 M.FT.PAR=10

```

```

00000100
00000200
00000300
00000400
00000500
00000600
00000700
00000800
00000900
00001000
00001100
00001200
00001300
00001400
00001500
00001600
00001700
00001800
00001900
00002000
00002100
00002200
00002300
00002400
00002500
00002600
00002700
00002800
00002900
00003000
00003100
00003200
00003300
00003400
00003500
00003600
00003700
00003800
00003900
00004000
00004100
00004200
00004300
00004400
00004500
00004600
00004700
00004800
00004900
00005000
00005100
00005200
00005300
00005400
00005500
00005600
00005700

```

CARDNO	LOCATION	VALUE	INPUT CARD
58			
59			
60			
61			
62			
63			
64			
65			
66			
67			
68			
69			
70			
71			
72			
73			
74			
75			
76			
77			
78			
79			
80			
81			
82			
83			
84			
85			
86			
87			
88			
89			
90			
91			
92			
93			
94			
95			
96			
97			
98			
99			
100			
101			
102			
103			
104			
105			
106			
107			
108			
109			
110			
111			
112			
113			
114			
115			

```

; PROGRAMM
;LOC 0 ; STARTADRESSE 0
43500 START1H: IF CHRUN GOTO TSTDL, RMS FROMTO ; TESTE AUFTRAG VON PDP15
4000 IF NOT HLT GOTO STARTIN
4400 IF MPRDY GOTO STARTIN
405 DLQUIT: GOTO STARTIN, PULSE DEMAND ; QUITTIERE DL-SENDUNG
4400 TSTDL: IF MPRDY GOTO STARTIN ; DL-INPUT?
;
10 PULSE M.FT.PAR ; YES
300 RMS DATA ; RECEIVER WORDSELECT = DATA
135000 IF ENDCOND GOTO CHEND ; CHANNEL END?
6 PULSE STOCHIN ; NO - START INPUT TO PDP15
115400 IF DCHIBUSY GOTO ; WAIT UNTIL PDP15 READY
36000 IF N.WCZRO GOTO DLQUIT ; WORDCOUNT = 0?
;
30407 CHEND: GOTO DLQUIT, PULSE APIN ; YES - FVENT TO PDP15
;
; MICROPROGRAM PDP15 -> DL (OUTPUT)
;LOC 0 ; BEGIN WITH ADDR 0
; CONDITION CODES
NOT.CO=2 ; NOTHING TO WRITE FROM PDP15
N.TREADY=3 ; DL-TRANSMITTER NOT READY
DCHORBUSY=4 ; WORDTRANSFER PDP15 TO CHANNEL IS BUSY
PWCZRO=5 ; WORD COUNT IS ZERO
NOLRESET=6 ; NO DL-RESET
; D-FIELD (TWS)
; (DATAWORD)
PDP15=0 ; DATA FROM PDP15
ZER0=1 ; DATA IS ZERO
; (MODEBIT)
DAT=1 ; WORD IS DATA
EOR=0 ; WORD IS FOR
; PULSES
DCHOUT=1 ; GET WORD FROM PDP15
APIOUT=2 ; READY-EVENT TO PDP15
WRT=3
WRT.STRT=4 ; WRITE FROMTO, START WRITING TO DL
;
1000 STARTOUT: IF NOT.CO GOTO STARTOUT ; TESTE AUFTRAG VON PDP15
1620 IF N.TREADY GOTO STARTOUT, TWS DATA
;
41 OUTPUT: DATAWORD PDP15, PULSE DCHOUT ; KANAL AKTIV - LESE WORD
32260 IF DCHORBUSY GOTO , Y, MODEBIT DAT ; FEHLIG?
20 TWS FROMTO ; WORDSELECT=FROMTO
4 PULSE WRT.STRT ; START DL-OUT WITH FROMTO
122620 IF PWCZRO GOTO SEMIOP, TWS DATA ; WC = 0?
3000 IF NOLRESET GOTO STARTOUT ; DL-RESET WUENIG OUTPUT?
;
402 LASTWORD:GOTO STARTOUT, PULSE APIOUT ; END-EVENT TO PDP15
;
1000 STRBUSY: IF NOT.CO GOTO STARTOUT
111640 SEMIOP: IF N.TREADY GOTO TSTBUSY, DATAWORD ZER0 ; DL-TRANSM. READY?
63 MODEBIT FOR, PULSE WRITE ; YES - SET EMPLEITE WORD
20 TWS FROMTO
100164 GOTO LASTWORD, PULSE NOT.START ; WRITE LAST WORD, PAUSE CLAM.

```

00005800
00005900
00006000
00006100
00006200
00006300
00006400
00006500
00006600
00006700
00006800
00006900
00007000
00007100
00007200
00007300
00007400
00007500
00007600
00007700
00007800
00007900
00008000
00008100
00008200
00008300
00008400
00008500
00008600
00008700
00008800
00008900
00009000
00009100
00009200
00009300
00009400
00009500
00009600
00009700
00009800
00009900
00010000
00010100
00010200
00010300
00010400
00010500
00010600
00010700
00010800
00010900
00011000
00011100
00011200
00011300
00011400
00011500

