

## 電卓の計算法について

電通大 情報数理工学科

小林光夫

### 1 はじめに

近頃の電卓の普及はめでましい。機能は、かつてより格段に優れ、超小型化、メモリ付き、周波数付きのものか、どこででも手軽に使えるようになった。反面、その使用法、計算法など、ソフトウェア的側面については、いよいよ一步の壁がある。電卓の付属の手引書をとっても、いくつかの数値についての計算例を並べて、一般の場合の計算法を推測させる方法（大部分はこれ）か、電卓に内蔵されたレジスターを順に示し、その間のデータの移動を記す方法の二通りである。前者は、分り易いが表現力がやいまいさがあり、後者は、機能を厳密に表わすが、ハードウェアを知らない人への負担が大きい。

この小文では、操作法のある簡単な記述の仕方を提案し、それを、電卓の機能の定義、算法の記述、操作の正しょと不正しょとの適用してみる。

## 2 記法

電卓には、いくつものキーがあると操作部と、計算結果を示す表示部、それに、途中結果を貯えるメモリなどがある。人は、表示部の数値を見、メモリの内容を考慮し、キーを押す。表示部の数値やメモリの内容などを△で、キー操作を重で表わし、この過程をAN記法風に書けば、次のようになる：

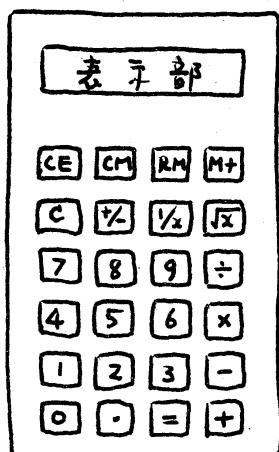
$$<\text{電卓の操作}> = [\Delta] (\# \dots \Delta)_{\dots} \Delta$$

ここで、構文としてうなづくべきではない、意味付与として考えてみたい。すなはち、最後の△を、それより年前の△や重の列を前提としたときの、帰結と考えてやがる。いかえれば、表示(やメモリ)△を見(焉)って、いくつかの操作重を行なうことを繰り返し、最後に得られた△が、望む結果であると後もうといふのが、私の提案である。

## 3 電卓の機能の定義

右のようなら、現在最もよく普及していると書かれ、1×メモリ付の電卓を例に、操作入出力は二種類、即ち、操作部と表示部とによる操作である。

表示部の数値をx、メモリの内容をA



レレ,  $\Delta$  の具体的な表現を

$$\{x; \Delta\}$$

上書き. 適宜, 省略記法

$$\{x\} : x \text{ が } \Delta \text{ の } \Delta \text{ に} \Delta$$

や

$$\{\cdot; \Delta\} : x \text{ が } \Delta \text{ の } \Delta \text{ に} \Delta$$

飛便) 二回目.

<单纯操作>

$$A1: (\text{消去}) \quad c\{0\}$$

キ - C を押すと表示が0に戻る: 消去.

A2: (入力) 整数キヤ小数点キヤ数値nを入力する操作  
をnで表す可:

$$n\{n\}$$

数値を入力する, 小数点表示も小数点を意味する.

A3: (単項演算)  $\mu$ ,  $\pm$ ,  $\times$ ,  $\sqrt{x}$  のいずれかの操作を  
3:

$$\{v\}\mu\{uv\}$$

vが表示されているとき,  $\mu$ を押すと,  $\mu v$ が表示され  
小数点を意味する. 例: 1.4,

$$\{3.14\}\pm\{-3.14\}$$

$\pm$ の操作である.

## &lt;複合操作&gt;

φ + ψ を、演算 +, -, ×, ÷ のいずれかとする。また、x, y などを、操作 n または RM または v からの結果は單項演算を施して得られる被演算子の設定を行なう。

$$A4: (\text{計算開始}) \quad C x \varphi \{x\}$$

演算をし、被演算子 x を設定してから、φ を押して最初の x の子孫であることを示す。

$$A5: (\text{計算続行}) \quad \varphi \{v\} x \psi \{v \varphi x\}$$

前 n φ を押す、v を表示せんとするとき、x ψ の操作を行なうと、前の演算 φ の実行が止むことを意味する。(なお、2, ψ は v 他の文字)

$$A6: (\text{結果表示}) \quad \psi \{v\} x = \{v \varphi x\}$$

A5 と意味は同じである。

$$A7: (\text{連続計算}) \quad = \{v\} \varphi \{v\}$$

= を押すと、結果 v を表示し、今 x を確認して後ろから計算を続行していくことを示す。これは、それが可能である操作法である。

## &lt;省略操作&gt;

長いまでの電卓では、キーを押す回数を少なくてすむ(?)と、操作の省略についてよくなる、ことは。今 x - n または操作は、長い電卓でも普通のものである。なお、この省略操作

は、電卓によく置き換えることがある。

$$\Delta \text{や重り引く} \Sigma \text{, } \Sigma' \text{ と置き換える,}$$

$$\Sigma \Rightarrow \Sigma'$$

すなはち  $\Sigma$  は  $\Sigma'$  と等価であることを証明すればよい。すなはち、 $\Sigma$  は  $\Sigma'$  と同等であることを表す可換性を示し、我々の帰納法操作を次のよう規定しよう。

A8: (次の計算開始)

$$= x \varphi \Rightarrow c x \varphi$$

= 次操作と結果が表示されたときに等しい、  $x \varphi$  を操作してから同じである。

A9: (平方根)

$$\varphi\{v\} = \Rightarrow \varphi\{v\} v =$$

$\varphi$  操作後の  $v$  が表示されたときに等しい、  $v^2 = v$  が操作され、これは  $v$  を入力して  $v^2 = v$  が操作されたときに等しい。この操作は、平方を行ってから便換操作である。

A10: (定数計算)

$$\varphi y = \{v\} x = \Rightarrow \varphi y = \{v\} x \varphi y =$$

前の ' $\varphi y$ ' の結果の値を  $x$  に代入して表す可換性。 A8 を用いて、次と同等である:

$$\cdots c x \varphi y = \{x \varphi y\}$$

二の特徴は、操作によって達成が最も大きい。すなはち  
操作は、 $\varphi \pm +, -, \div$  によって成立するが、他の  
操作では、 $\div$  によってのみ成立する場合がある。 $\div$  の唯一  
の成立した場合には、次の A10' が成立する。

左：

$$\begin{aligned} A10': \quad x \varphi y = \{v\} z &= \\ &\Rightarrow x \varphi y = \{v\} x \varphi z = \\ &\text{すなはち, '}\varphi\text{' の結果が}\{v\}\text{である}。 \end{aligned}$$

A11: ( $\wedge \neq \exists \forall$ )

$$\begin{aligned} \varphi y = \{v\} &= \Rightarrow \varphi y = \{v\} v = \\ &\text{左と右と, A10 を用いて, } \varphi \text{ と同様のことは:} \\ &\cdots C v \varphi y = \{v \varphi y\} \end{aligned}$$

$\varphi$  A10 が成立する場合や、A10' が成立する場合には、左  
と右と引の解釈が同じこと注意。

< $\times$ モ $\gamma$ 演算>

A12: ( $\times$ モ $\gamma$ 消去)  $CM\{\}; \alpha\}$

CM を持てば、 $\times$ モ $\gamma$ の内容が 0 なら、他は不要。

A13: ( $\times$ モ $\gamma$ 呼出し)  $\{\}; \alpha\} RM\{\alpha\}$

$\times$ モ $\gamma$ の内容が 1 以上、RM を持てば、表示が A に  
ある。 $\times$ モ $\gamma$ は不要。

A14: ( $\times$ モ $\gamma$ 加算)  $\{v; \alpha\} M+ \{\}; \alpha+v\}$  表示不要。

## &lt;他の操作&gt;

A15: (入力訂正)  $n \in \{0\}$ 

・ 本車の電卓は、車の入力訂正の機能である。  
 編集機能の一機能。電卓の操作性の評価に重要な要素である。算法を方程式で表す。直接操作。

4 II <→> の計算例

以上のよう、電卓の七つの基本的機能の定義が示され、各操作についての結果を得られるかを調べたり、算出式の表示や計算結果の表示などを用いてみる。次の A1 から A14 を依次し、II <→> の計算例を述べる。

<計算例 1>  $C x 4 y \psi z = \{(x \cdot y) \psi z\};$ ∴ 4 × 3 + 2 × 4 = {20}  $\leftarrow$  3 × 2 + 4 × 2

意味、計算式。この結果の正しいことを、次のようにして

分類:

$$\underline{C x 4 \{z\}} \quad (A4)$$

$$\underline{y \psi \{x \cdot y\}} \quad (A5)$$

$$\underline{z = \{(x \cdot y) \psi z\}} \quad (A6)$$

## &lt;計算例 2 (2x^2 の計算)&gt;

$$C x x = + = \{2x^2\};$$

$$\therefore C x \times \{x\} \quad (A4)$$

$$\overbrace{\downarrow}^= \quad (A9)$$

$$\underbrace{x \{x\} x}_{\downarrow} = \{x^2\} \quad (A6)$$

$$\underbrace{+ \{x^2\}}_{\downarrow} \quad (A7)$$

$$\overbrace{\downarrow}^= \quad (A9)$$

$$\underbrace{+ \{x^2\} x^2}_{\downarrow} = \{2x^2\} \quad (A6)$$

<例13 ( 等差数列  $a_n = a + (n-1)d$  の計算 ) >

$$(1) C a + \{a\} d \{d\};$$

$$(2) \text{for } i := 2 \text{ to } n \text{ do } = \{a_i\};$$

$$\therefore i = 2 \text{ かつ } 2,$$

$$C a + \{a\} d = \underbrace{\{a+d\}}_{a_2} \quad (A4, A6)$$

$$i \leq k \geq 2 \text{ の操作} \Rightarrow C a_{k-1} + \{a_{k-1}\} d = \{a_k\} \text{ とおいた},$$

$$i = k+1 \text{ かつ } 2$$

$$C a_{k-1} + d = \{a_k\} =$$

$$\overbrace{\downarrow}^= \quad (A11)$$

$$C a_k + d = \{a_{k+1}\} \quad (A4, A6)$$

例2, 例3は最終操作を利用しない場合, 電卓へ入力

は当然やり方があり場合もあるので, 注意する.

<例4 (等比数列  $a_n = a \cdot r^{n-1}$  の計算)>

(1)  $C a \times \{a\} r \{r\};$

(2)  $\text{for } i:=2 \text{ to } n \text{ do } = \{a_i\};$

<例5 ( $\wedge + a^n$  の計算)>

(1)  $C a \times \{a^i\};$

(2)  $\text{for } i:=2 \text{ to } n \text{ do } = \{a^i\};$

<例6 (逆数  $-a^{-1} - a^{-2} - a^{-3} - \dots$  の計算)>

$C x \div \{x\} = \{1\} = \{1/x\};$

同様に  $a^{-1}, a^{-2}, a^{-3}, \dots$  の計算も行えます。

<例7 ( $x \in \mathbb{C}$  を假す。たとえば  $a_n = a_1 b_1 + \dots + a_n b_n$  の計算)>

(1)  $C CM \{0; 0\};$

(2)  $\text{for } i:=1 \text{ to } n \text{ do}$

$a_i \times b_i = M + \{a_i b_i; M\};$

(3)  $RM \{M\};$

<例8 (多项式の値)>

Horner法による  $f(x) := a_0 x^n + a_1 x^{n-1} + \dots + a_n$  の値を計算する。  
漸化式  $b_0 = a_0; b_i = b_{i-1} x + a_i, i=1, \dots, n$  によれば、  
 $b_i$  が求められる。

(1)  $C x CM M + \{x; x\};$

(2)  $C a_0 \{b_0\};$

(3) for  $i:=1$  to  $n$  do  $x \times RM + a_i = \{x_i\}$ ;

最後の式は  $f(x) \times \gamma$ .

<例 9 (2 重分布  $B(n, p)$  の確率の値)>

$$Pr(x=r) = {}_nC_r p^r (1-p)^{n-r}, \quad r=0, 1, \dots, n$$

これを式にすると  $Pr(x=r) =: p_r$ ,  $q := 1-p$  とおき、 $p_r$  は以下のように

$$p_0 = q^n$$

$$p_{r+1} = \frac{n-r}{n+1} \cdot \frac{p}{q} \cdot p_r, \quad r=0, 1, \dots, n-1$$

を満足する。

$$(1) \quad C(1-p) = CM M + \{q\};$$

$$(2) \quad p \div RM = CM M + \{p/q\};$$

$$(3) \quad C q \times;$$

$$\text{for } i:=2 \text{ to } n \text{ do } = \{\gamma^i\}; \{p_0\}$$

$$(4) \quad \text{for } r:=0 \text{ to } n \text{ do}$$

$$x (n-r) + (r+1) \times RM = \{p_r\};$$

## 5 内部

上と下の方程式は、次のよう有点の後で左側を右側へ出る  
式。  
 i) 電卓の操作説明書上、電卓の評価や、算法の評価  
が記述。 ii) 表示△と記録△、計算過程正確度と計算誤  
り、誤差の減少。 iii) データ計算法、例題4、4計算の  
考え方△と記録△、70077×1.7177の操作。

## 付録

## いくつかの市販の電子回路の機能調査結果

調査山号、213、東京の野原、降りる年を記す小石。

| 操作                            | OMRON-8                               | OMRON-8H       | PANASONIC Auto Counter   | Canon Palmdrive 8M | Sharp EL-8000S           | Sharp EL-9112                       | Sharp EL-8000                            | CASIO Model-8 | CASIO 801-MR         | SANYO C2-340-A                |
|-------------------------------|---------------------------------------|----------------|--------------------------|--------------------|--------------------------|-------------------------------------|--|---------------|----------------------|-------------------------------|
| $\wedge A_1 \{ \bar{v} \}$    | $C \{ 0 \}$                           | 0              | 0                        | 0                  | 0                        | 0                                   | 0  | 0             | 0                    | 0                             |
| $\wedge A_2 \{ \bar{v} \}$    | $v \{ n \}$                           | 0              | 0                        | 0                  | 0                        | 0                                   | 0  | 0             | 0                    | 0                             |
| $\wedge A_3 \{ \bar{v} \}$    | $\{ v \} \mu \{ \mu v \}$             | $(\bar{v}) 0$  | $(\bar{v}, \bar{\mu}) 0$ | $(\bar{v}) 0$      | $(\bar{v}, \bar{\mu}) 0$ | $(\bar{v}, \bar{\mu}, \bar{\nu}) 0$ | $(\bar{v}, \bar{\mu}, \bar{\nu}, \dots)$ | —             | $(\bar{v}, \dots) 0$ | $(\bar{v}, \bar{\mu}, \dots)$ |
| $\wedge A_4 \{ \bar{v} \}$    | $c x q \{ x \}$                       | 0              | 0                        | 0                  | 0                        | 0                                   | 0  | 0             | 0                    | 0                             |
| $\wedge A_5 \{ \bar{v} \}$    | $q \{ v \} x \nmid \{ v \varphi x \}$ | 0              | 0                        | 0                  | 0                        | 0                                   | 0  | 0             | 0                    | 0                             |
| $\wedge A_6 \{ \bar{v} \}$    | $q \{ v \} x = \{ v \varphi x \}$     | 0              | 0                        | 0                  | 0                        | 0                                   | 0  | 0             | 0                    | 0                             |
| $\wedge A_7 \{ \bar{v} \}$    | $= \{ v \} \varphi \{ v \}$           | 0              | 0                        | 0                  | 0                        | 0                                   | 0  | 0             | 0                    | 0                             |
| $\wedge A_8 \{ \bar{v} \}$    | $= x y$                               | 0              | 0                        | 0                  | 0                        | 0                                   | 0  | 0             | 0                    | 0                             |
| $\wedge A_9 \{ \bar{v} \}$    | $\Rightarrow c x q$                   | 0              | 0                        | 0                  | 0                        | 0                                   | 0  | 0             | 0                    | 0                             |
| $\wedge A_{10} \{ \bar{v} \}$ | $\Rightarrow q \{ v \} v =$           | 0              | 0                        | 0                  | $(x, \div) 0$            | $(x, +) 0$                          | $(x) 0$                                  | 0             | 0                    | 0                             |
| $\wedge A_{11} \{ \bar{v} \}$ | $x = (x, \div) 0$                     | $(x, -\div) 0$ | $(x, +) 0$               | $(x, -\div) 0$     | $(x, -\div, \times) 0$   | $(x, +, \times) 0$                  | $(x, \div, \times) 0$                    | $(\div) 0$    | 0                    | $(x, \div) 0$                 |
| $\wedge A_{12} \{ \bar{v} \}$ | $\Rightarrow q y = \{ v \} v =$       | $(x, -\div) 0$ | $(x, +) 0$               | $(x, -\div) 0$     | $(x, -\div, \times) 0$   | $(x, +, \times) 0$                  | $(x, \div, \times) 0$                    | $(\div) 0$    | 0                    | $(x, \div) 0$                 |
| $\wedge A_{13} \{ \bar{v} \}$ | $\{ v \} \mu \{ v \}$                 | —              | 0                        | —                  | 0                        | —                                   | 0  | —             | 0                    | 0                             |
| $\wedge A_{14} \{ \bar{v} \}$ | $\{ v; a \} \mu \{ ; a v \}$          | —              | 0                        | —                  | 0                        | —                                   | 0  | —             | 0                    | $\Delta = 0$                  |