目录

[集群 1](#_Toc40966529)

[一、 节点 1](#_Toc40966530)

[(一) 启动节点 2](#_Toc40966531)

[(二) 集群数据结构 2](#_Toc40966532)

[(三) CLUSTER MEET的实现 4](#_Toc40966533)

[二、 槽指派 4](#_Toc40966534)

[(一) CLUSTER ADDSLOTS命令的实现 5](#_Toc40966535)

[三、 在集群中执行命令 6](#_Toc40966536)

[(一) 计算键的属于哪个槽 6](#_Toc40966537)

[(二) MOVED错误 6](#_Toc40966538)

[(三) 被隐藏的MOVED错误 7](#_Toc40966539)

[(四) 节点数据库的实现 7](#_Toc40966540)

[四、 重新分片 8](#_Toc40966541)

[五、 ASK错误 9](#_Toc40966542)

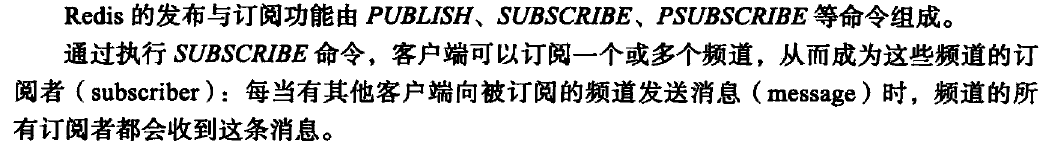
[(一) ASK错误和MOVE错误的区别 10](#_Toc40966543)

[六、 复制与故障转移 10](#_Toc40966544)

[(一) 设置从节点（CLUSTER REPLACE <node\_id>） 10](#_Toc40966545)

[(二) 故障检测 11](#_Toc40966546)

发布与订阅



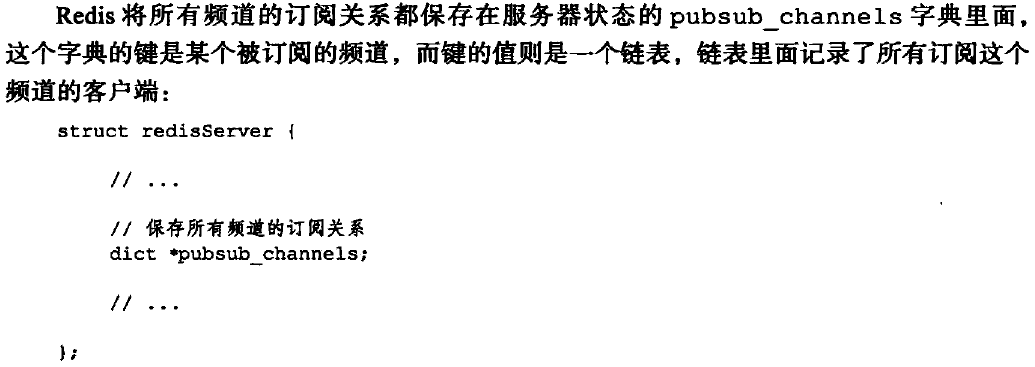
PUBLISH命令：发消息

SUBSCRIBE命令：订阅频道

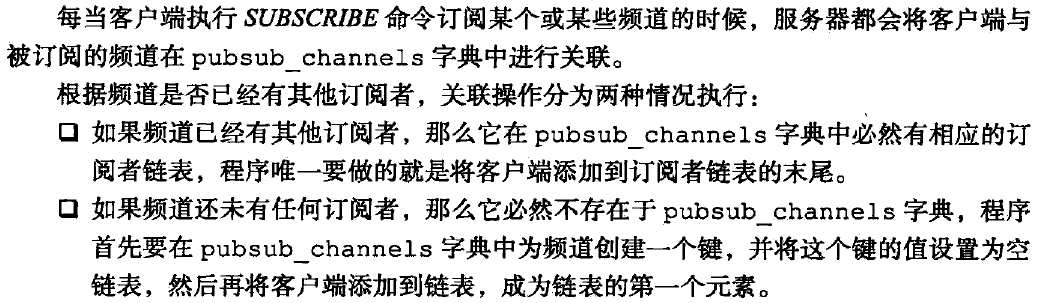
UNSUBSCRIBE命令：退订频道

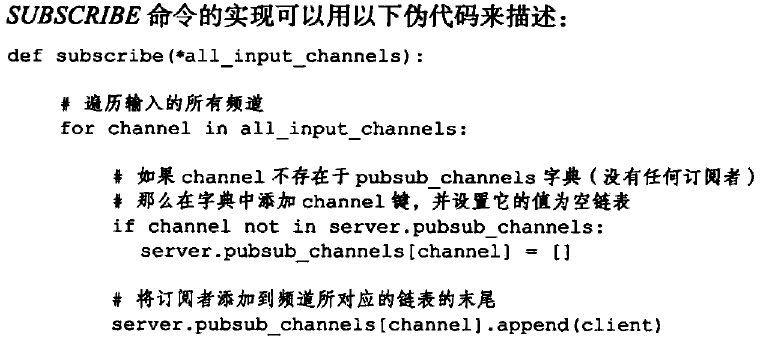
PSUBSCRIBE命令：订阅模式

# 信息的订阅与退订

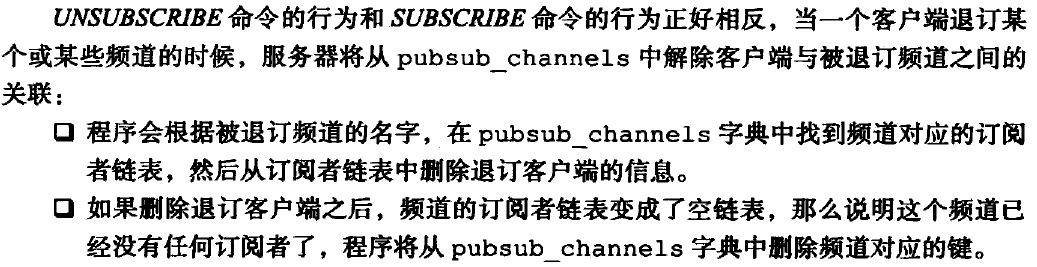


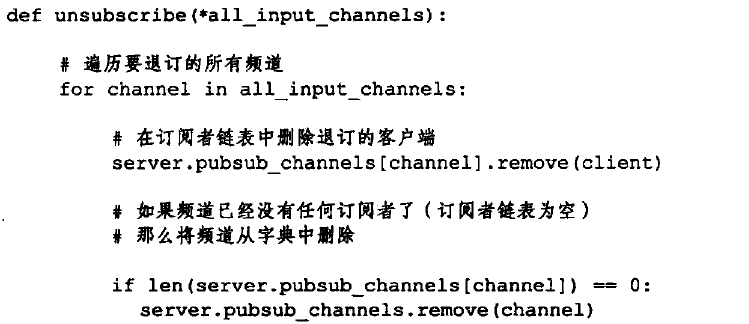
## 订阅频道



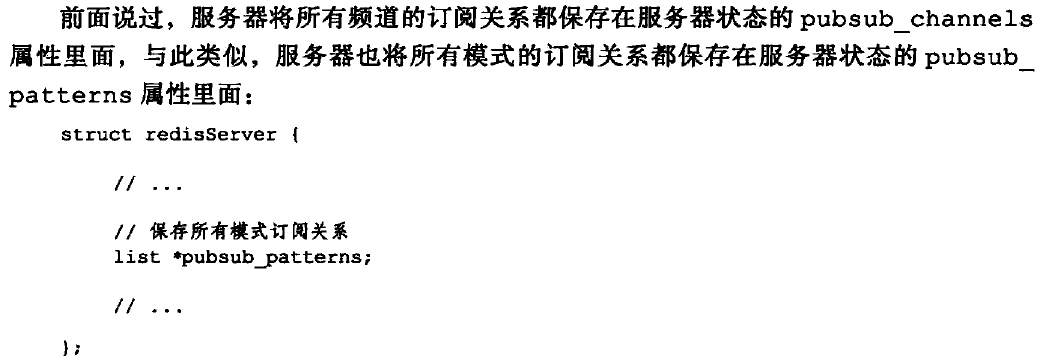


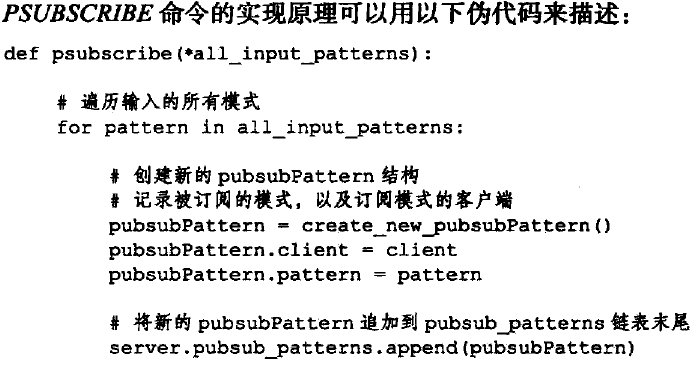
## 退订频道

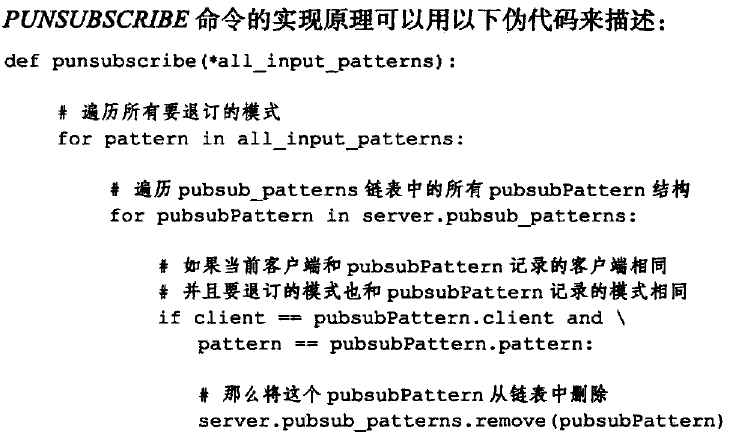




## 模式的订阅与退订

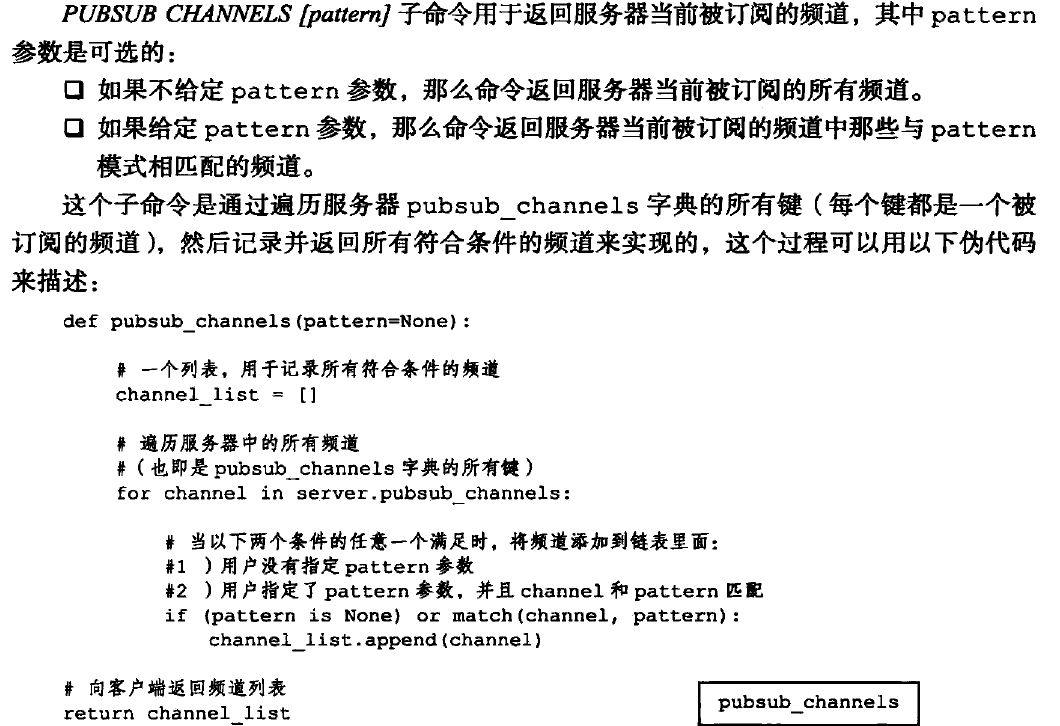






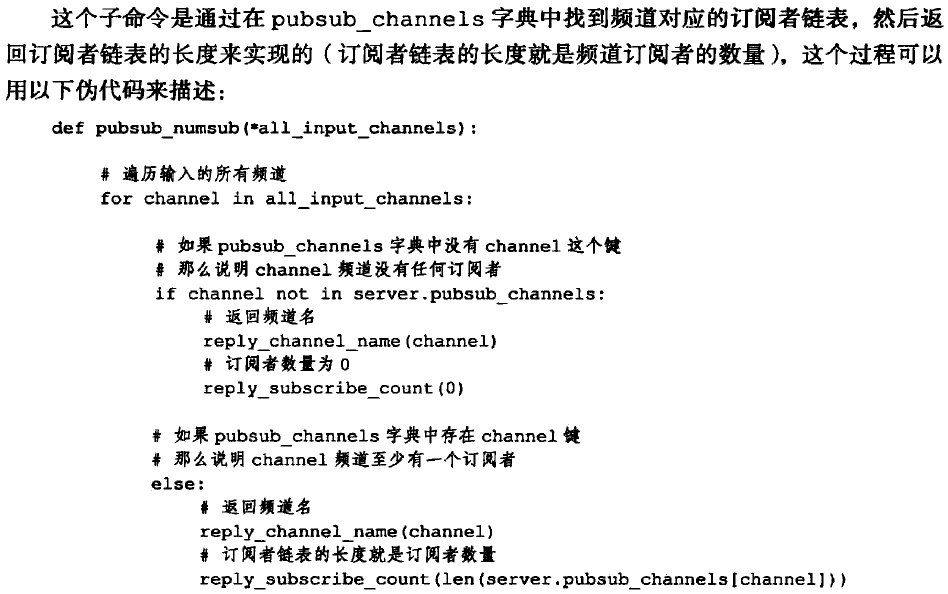
# 查看订阅信息

## PUBSUB CHANNELS



## PUBSUB NUMSUB

该命令接受多个频道作为输入参数，并返回这些频道的订阅者数量。



## PUBSUB NUMPAT

