

ViskaSAT

Tamego

目次

1 共通インターフェース	5
1.1 基本設計	5
1.2 基本的な型	6
1.2.1 リテラル	6
1.2.2 節	6
1.2.3 CNF（連言標準形）	7
1.2.4 割り当て	7
1.3 Solver トレイト	7
1.4 Solver と SolverRunner 間の通信	8
1.5 イベントハンドラー	12
1.6 SolverRunner	13
1.6.1 イベントハンドラ	13
1.6.2 ランナー	16
2 Godot	21
2.1 エントリーポイント	21
3 テスト	23
3.1 テスト用モジュール	23
3.2 スレッド間のチャネルの通信	23
3.2.1 init	24
3.2.2 ready	24
3.2.3 process	25
3.3 Solver トレイト	27
3.3.1 TestHandler	28

3.3.2	DummySolver	30
3.3.3	ready	31
3.3.4	process	32
3.4	SolverCommunicator	33
3.4.1	TestHandler	34
3.4.2	DummySolver	35
3.4.3	ready	36
3.4.4	process	37
3.5	SolverRunner	39

第 1 章

共通インターフェース

1.1 基本設計

SAT ソルバのアルゴリズム部分だけを取り出してライブラリとして使えるようにする。

Solver 様々なアルゴリズムのソルバの共通のインターフェース。このトレイトを持つものはロジックだけに集中し、Godot については何も触らない。

SolverRunner **Solver** と Godot の橋渡しの役割をする。
Solver を別スレッドで走らせ、ソルバの進捗を得たりソルバを制御したりと双方向のやりとりを可能にする。

可読性のためにソースを分割して記述する。

```
//| file: rust/viska-sat/src/lib.rs
pub mod lit;
pub mod clause;
pub mod cnf;
pub mod assignment;
pub mod event_handler;
pub mod solver;
```

```
pub mod solver_communicator;  
pub mod solver_runner;
```

1.2 基本的な型

1.2.1 リテラル

リテラルとは原子論理式それ自体もしくはその否定のどちらかである。とくに命題論理において原子論理式は命題変数だから、リテラルとは命題変数それ自体かその否定のいずれかである。

`var` が命題変数を表し、`negated` が否定されているかどうかを表す。

```
//| file: rust/viska-sat/src/lit.rs  
pub struct Lit {  
    pub var_id: usize,  
    pub negated: bool  
}
```

1.2.2 節

リテラルを OR で繋いだ論理式を**節**という。`Lit` の配列として表現する。CDCL ソルバのために必要ならメタ情報を付けることを可能にした。

```
//| file: rust/viska-sat/src/clause.rs  
use crate::lit::Lit;  
pub struct Clause<Meta=()> {  
    pub lits: Vec<Lit>,  
    pub meta: Meta,  
}
```

```
pub meta: Meta,  
}
```

1.2.3 CNF (連言標準形)

節を AND で繋いだ構造をしている論理式を **CNF** という。Clause の配列として表現する。num_vars は変数の個数 (最大の ID + 1) を表す。

```
///| file: rust/viska-sat/src/cnf.rs  
use crate::clause::Clause;  
pub struct Cnf {  
    pub clauses: Vec<Clause>,  
    pub num_vars: usize  
}
```

1.2.4 割り当て

各変数に真偽値を対応付ける構造を **割り当て** という。真・偽・未割り当ての3つの値を取り得るので、Option<bool> 型を取ることで対応する。その配列として割り当てを表現する。

```
///| file: rust/viska-sat/src/assignment.rs  
pub struct Assignment {  
    pub values: Vec<Option<bool>>  
}
```

1.3 Solver トレイト

様々なアルゴリズムに共通するインターフェースを与えるために Solver トレイトを定める。solve() は問題を解き、充足可能 (SatResult::Sat) か充足不能 (SatResult::Unsat) かを返す。

`SolverResult` は列挙型で定義する。

```
//| id: sol_solver-result
pub enum SatResult {
    Sat(Assignment),
    Unsat
}
```

`Solver` トレイトを定義する。イベントの種類はソルバ依存なので、`Event` と関連型にして各ソルバが自由に決められるようにした。`EventHandler` については 1.5 節を参照のこと。

```
//| id: sol_solver-trait
pub trait Solver {
    type Event;
    type Error;
    type Handler: EventHandler<Event = Self::Event, Error = Self::Error>;

    fn solve(&mut self) -> Result<SatResult, Self::Error>;
}
```

```
//| file: rust/viska-sat/src/solver.rs
use crate::{assignment::Assignment,
event_handler::EventHandler};
<<sol_solver-result>>
<<sol_solver-trait>>
```

1.4 Solver と SolverRunner 間の通信

`Solver` と `SolverRunner` 間の通信のために `SolverCommunicator` を定める。これは以下の関数を持つ：

`new()` `event_tx` と `ctrl_rx` を引数にとるコンストラクタ。
`send_event()` `SolverRunner` にソルバのイベントを伝える。
`try_recv_latest_control()` `SolverRunner` からの**最新の制御のみ**を受け取る。スレッドをブロックしない。
`recv_latest_control()` `SolverRunner` からの**最新の制御のみ** (`SolverControl`) を受け取る。スレッドをブロックする。

`SolverControl` は全ソルバに共通するので、ここで列挙型で定義する。停止と再開のみを想定しているが、今後増やすかもしれない。

```
/// | id: sol_solver-control
#[derive(PartialEq, Eq)]
pub enum SolverControl {
    Pause,
    Resume
}
```

また、`SolverCommunicator` に関連するエラーハンドリングのための列挙型を作る。

```
/// | id: sol_solver-communicator-error
#[derive(Debug)]
pub enum SolverCommunicatorError {
    SendFailed,
    ReceiveFailed,
}
```

イベントの種類はソルバ依存なので、ジェネリクスにして処理する。通信には `mpsc` を使う。 `event_tx` はイベントを `SolverRunner` に知らせ、 `ctrl_rx` で `SolverRunner` からの制御を受け取る。

```
//| id: sol_solver-communicator-decl
pub struct SolverCommunicator<Event> {
    event_tx: Sender<Event>,
    ctrl_rx: Receiver<SolverControl>,
}
```

前述の通りに実装をしていく。

```
//| id: sol_solver-communicator-impl
impl<Event> SolverCommunicator<Event> {
    <<solsc_constructor>>
    <<solsc_send-event>>
    <<solsc_try-recv-latest-control>>
    <<solsc_recv-latest-control>>
}
```

```
//| id: solsc_constructor
pub fn new(event_tx: Sender<Event>, ctrl_rx:
Receiver<SolverControl>) -> Self {
    Self { event_tx, ctrl_rx }
}
```

イベントを送信する。

```
//| id: solsc_send-event
pub fn send_event(&mut self, event: Event) -> Result<(),
SolverCommunicatorError> {
    if self.event_tx.send(event).is_err() {
        return Err(SolverCommunicatorError::SendFailed);
    }
    Ok(())
}
```

最新の制御メッセージを受け取る。ここではブロックしない `try_recv()` を使う。キューが空になるまで最新のメッセージを読むということをやっている。

```
//| id: solsc_try-recv-latest-control
pub fn try_recv_latest_control(&mut self) ->
Result<Option<SolverControl>, SolverCommunicatorError> {
    let mut recv = None;
    loop {
        match self.ctrl_rx.try_recv() {
            Ok(received) => recv = Some(received),
            Err(TryRecvError::Empty) => break Ok(recv),
            Err(TryRecvError::Disconnected) => return
Err(SolverCommunicatorError::ReceiveFailed),
        }
    }
}
```

今度は `try_recv_latest_control()` のブロックするバージョン `recv_latest_control()` を定義する。最初の一件だけ `recv()` でブロックして、それに続くメッセージは `try_recv()` で空になるまで見る。後者については `try_recv_latest_control()` そのものなので再利用する。

```
//| id: solsc_recv-latest-control
pub fn recv_latest_control(&mut self) ->
Result<SolverControl, SolverCommunicatorError> {
    let mut recv= match self.ctrl_rx.recv() {
        Ok(val) => val,
        Err(_) => return
Err(SolverCommunicatorError::ReceiveFailed),
    };
    match self.try_recv_latest_control() {
```

```

        Ok(Some(received)) => {
            recv = received;
        },
        Err(_) => return
Err(SolverCommunicatorError::ReceiveFailed),
        _ => {}
    }
    Ok(recv)
}

```

```

//| file: rust/viska-sat/src/solver_communicator.rs
use std::sync::mpsc::{Sender, Receiver, TryRecvError};
<<sol_solver-control>>
<<sol_solver-communicator-error>>

<<sol_solver-communicator-decl>>
<<sol_solver-communicator-impl>>

```

1.5 イベントハンドラー

`Solver` のイベントを処理する `EventHandler` トレイトを定義する。
`handle_event()` でイベントを処理する。

```

//| id: evh_event-handler-trait
pub trait EventHandler {
    type Event;
    type Error;

    fn handle_event(&mut self, event: Self::Event) ->
Result<(), Self::Error>;
}

```

```
//| file: rust/viska-sat/src/event_handler.rs
<<evh_event-handler-trait>>
```

1.6 SolverRunner

別スレッドでソルバを動かし、その進捗をチャンネルを通して受けとる。

必要なものを読み込む。

```
//| id: sor_modules
use crate::{event_handler::EventHandler, solver::{SatResult,
Solver}, solver_communicator::{SolverCommunicator,
SolverCommunicatorError, SolverControl}};
use std::sync::mpsc::{channel, Sender, Receiver,
TryRecvError};
use std::thread;
use std::fmt::Debug;
```

1.6.1 イベントハンドラ

まずは、専用のイベントハンドラを定義する。コミュニケータを持ち、ソルバとランナー間のやり取りを実現できるようにする。ソルバによってイベントの型が異なるので、それはジェネリック型で表現する。

```
//| id: sor_solver-runner-event-handler
pub struct SolverRunnerEventHandler<Event> {
    com: SolverCommunicator<Event>,
}
```

```
<<soreh_impl>>
```

`handle_event()` を実装する。ここで、関連型について、`Error` は今回使うコミュニケータのエラー型 `CommunicatorError` を使う。

```
// | id: soreh_impl
impl<Event> EventHandler for SolverRunnerEventHandler<Event>
{
    type Event = Event;
    type Error = SolverCommunicatorError;

    <<soreh_handle-event>>
}
```

以下の様な流れで処理する。

1. もし制御が届いていたら、最新のものに基づいて、`is_pause` を設定する。
2. `is_pause` が真である限りループさせる。これによってソルバ自体をブロックする。
 - ・新しく制御が届いていたら、それに基づいて `is_pause` を設定する。
3. イベントを送信する。

```
// | id: soreh_handle-event
fn handle_event(&mut self, event: Self::Event) -> Result<(),
Self::Error> {
    let mut is_pause = false;
    <<soreh_get-latest-control>>
    <<soreh_pause-loop>>
    <<soreh_send-event>>
```

```
Ok()  
}
```

最新の制御が届いていたら、それに基づいて `is_pause` を設定する。現時点では `SolverControl` は `Pause` か `Resume` しかないので、`Pause` であるかどうかで判断している。ここでは非ブロッキング版の `try_recv_latest_control` を使っている。

```
//| id: soreh_get-latest-control  
match self.com.try_recv_latest_control() {  
  Ok(Some(receive)) => {  
    is_pause = receive == SolverControl::Pause;  
  }  
  Err(err) => return Err(err),  
  _ => {}  
};
```

`SolverControl::Resume` が届くまでずっとループする。ただ、`is_pause` を前述のように設定する方法でも同じことができるので、そのように実装した。ここではブロッキング版の `recv_latest_control` を使っている。

```
//| id: soreh_pause-loop  
while is_pause {  
  match self.com.recv_latest_control() {  
    Ok(receive) => {  
      is_pause = receive == SolverControl::Pause;  
    }  
    Err(err) => return Err(err),  
  }  
}
```

イベントを送信する。

```
//| id: soreh_send-event
if let Err(err) = self.com.send_event(event) {
    return Err(err);
}
```

1.6.2 ランナー

スレッドを立てて、そこでソルバを実行する。

start_solver() ソルバを別スレッドで走らせ、ランナー自体を返す。

try_recv_event() ソルバからイベントをノンブロッキングで受け取る。

send_control() 制御をソルバに伝える。

try_join() スレッドが終了しているかを確認し、もし終了しているならそのスレッドの戻り値を返す。

```
//| id: sor_runner
pub struct SolverRunner<S: Solver> {
    event_rx: Receiver<S::Event>,
    ctrl_tx: Sender<SolverControl>,
    join_handle: Option<thread::JoinHandle<Result<SatResult,
S::Error>>>
}

impl<S> SolverRunner<S>
where
    S: Solver + Send,
    S::Event: Send + 'static,
    S::Error: Debug + Send + 'static
{
    <<sorr_start-solver>>
```



```

    <<sorr_try-recv-event>>
    <<sorr_send-control>>
    <<sorr_try-join>>
}

```

スレッドを立てて、そこでソルバを実行する。クロージャを使うことで、柔軟にソルバを初期化できるようにしている。ハンドラはこちらで用意するので、ハンドラを受けとってソルバを返すクロージャを取る。

```

// | id: sorr_start-solver
pub fn start_solver<F>(make_solver: F) -> Self
where
    F: (FnOnce(SolverRunnerEventHandler<S::Event>) -> S) +
    Send + 'static
{
    let (event_tx, event_rx) = channel:::<S::Event>();
    let (ctrl_tx, ctrl_rx) = channel:::<SolverControl>();
    let handler = SolverRunnerEventHandler {
        com: SolverCommunicator::new(event_tx, ctrl_rx),
    };
    let join_handle = thread::spawn(move || {
        make_solver(handler).solve()
    });
    Self {
        event_rx,
        ctrl_tx,
        join_handle: Some(join_handle)
    }
}

```

イベントの送受信に関するエラーの列挙型を用意する。

```
//| id: sor_error
#[derive(Debug)]
pub enum SolverRunnerError<E> {
    SendFailed,
    ReceiveFailed,
    SolverError(E),
    NotFinished,
    JoinPanicked,
    AlreadyJoined
}
```

最新のイベントを受けとる。

```
//| id: sorr_try-recv-event
pub fn try_recv_event(&self) -> Result<Option<S::Event>,
SolverRunnerError<S::Error>> {
    match self.event_rx.try_recv() {
        Ok(recv) => return Ok(Some(recv)),
        Err(TryRecvError::Empty) => return Ok(None),
        Err(TryRecvError::Disconnected) => return
Err(SolverRunnerError::ReceiveFailed),
    };
}
```

イベントを送信する。

```
//| id: sorr_send-control
pub fn send_control(&self, control: SolverControl) ->
Result<(), SolverRunnerError<S::Error>> {
    if self.ctrl_tx.send(control).is_err() {
        return Err(SolverRunnerError::SendFailed);
    }
    return Ok(());
}
```

```
//| id: sorr_try-join
pub fn try_join(&mut self) -> Result<SatResult,
SolverRunnerError<S::Error>> {
    let handle = match self.join_handle.as_ref() {
        Some(handle) => {
            if handle.is_finished() {
                self.join_handle.take().unwrap()
            }
            else {
                return Err(SolverRunnerError::NotFinished)
            }
        },
        None => return Err(SolverRunnerError::AlreadyJoined),
    };

    match handle.join() {
        Ok(Ok(ret)) => return Ok(ret),
        Ok(Err(err)) => return
Err(SolverRunnerError::SolverError(err)),
        Err(_) => return Err(SolverRunnerError::JoinPanicked)
    }
}
```

```
//| file: rust/viska-sat/src/solver_runner.rs
<<sor_modules>>
<<sor_solver-runner-event-handler>>
<<sor_error>>
<<sor_runner>>
```


第 2 章

Godot

2.1 エントリーポイント

godot-rust API の主要部分を読み込む。

```
/// | id: grl_godot-rust-api  
use godot::prelude::*;
```

ファイル分割して記述したモジュールを読み込む。

```
/// | id: grl_modules  
mod tests;
```

空の構造体 `ViskaSATExtension` を作って、GDExtension 用のエントリーポイントにする。Godot とやりとりをする部分だから `unsafe` になっている。

```
/// | id: grl_gdextension-entry-point  
struct ViskaSATExtension;  
  
#[gdextension]  
unsafe impl ExtensionLibrary for ViskaSATExtension {}
```

```
///| file: rust/godot-rust/src/lib.rs  
<<grl_godot-rust-api>>  
<<grl_modules>>  
  
<<grl_gdextension-entry-point>>
```

第3章

テスト

3.1 テスト用モジュール

様々な内容の動作確認のために書いたコードを雑多にまとめておく。

```
//| file: rust/godot-rust/src/tests.rs
pub mod thread_channel_communication;
pub mod solver_trait;
pub mod solver_communicator;
pub mod solver_runner;
```

3.2 スレッド間のチャネルの通信

`Solver` と `SolverRunner` 間の通信の中核をなすチャネルについてテストしてみる。

スレッドとチャネルのモジュールを読み込む。

```
//| id: tcc_modules
use std::thread;
use std::sync::mpsc;
use std::time::Duration;
```

3.2.1 init

フィールドの初期化をする。

```
//| id: tcc_init
fn init(base: Base<Control>) -> Self {
    Self {
        event_rx: None,
        ctrl_tx: None,
        is_pause: true,
        base
    }
}
```

3.2.2 ready

チャンネルを立ててフィールドに代入したり、その他変数を用意する。

```
//| id: tcc_init_vars
let (event_tx, event_rx) = mpsc::channel::<u64>();
let (ctrl_tx, ctrl_rx) = mpsc::channel::<bool>();
self.event_rx = Some(event_rx);
self.ctrl_tx = Some(ctrl_tx);

let mut is_pause = self.is_pause;
```

そして、1秒ごとに数字をカウントアップするスレッドを立てる。

```
//| id: tcc_thread
thread::spawn(move || {
    for val in 0..=100 {
        <<tcc_pause-handle>>
        event_tx.send(val).unwrap();
        thread::sleep(Duration::from_secs(1));
    }
})
```



```
    }  
  });
```

ただし、一時停止のメッセージを受け取ったら再開のメッセージを受け取るまで停止する。

```
/// | id: tcc_pause-handle  
while let Ok(received) = ctrl_rx.try_recv() {  
    is_pause = received;  
}  
while is_pause {  
    let mut pause_flag = ctrl_rx.recv().unwrap();  
    while let Ok(received) = ctrl_rx.try_recv() {  
        pause_flag = received;  
    }  
    is_pause = pause_flag;  
}
```

```
/// | id: tcc_ready  
fn ready(&mut self) {  
    <<tcc_init_vars>>  
    <<tcc_thread>>  
}
```

3.2.3 process

そもそもチャンネルが作られているか確認する。

```
/// | id: tcc_check-channel  
let (event_rx, ctrl_tx) = match (&self.event_rx,  
&self.ctrl_tx) {  
    (Some(rx), Some(tx)) => (rx, tx),
```

```

    _ => return,
};

```

もしデータがあるなら受け取る。

```

//| id: tcc_receive
if let Ok(received) = event_rx.try_recv() {
    godot_print!("{}", received);
}

```

決定ボタンが押されたらカウントアップの一時停止・再開をする。

```

//| id: tcc_pause-stop
let input = Input::singleton();
if input.is_action_just_pressed("ui_accept") {
    self.is_pause = !self.is_pause;
    godot_print!("is_pause: {}", self.is_pause);
    ctrl_tx.send(self.is_pause).unwrap();
}

```

```

//| id: tcc_process
fn process(&mut self, _delta: f64) {
    <<tcc_check-channel>>
    <<tcc_receive>>
    <<tcc_pause-stop>>
}

```

```

//| file: rust/godot-rust/src/tests/
thread_channel_communication.rs
use godot::prelude::*;
use godot::classes::{Control, IControl};
<<tcc_modules>>

```

```
#[derive(GodotClass)]
#[class(base=Control)]
struct ThreadChannelCommunication {
    event_rx: Option<mpsc::Receiver<u64>>,
    ctrl_tx: Option<mpsc::Sender<bool>>,
    is_pause: bool,
    base: Base<Control>
}

#[godot_api]
impl IControl for ThreadChannelCommunication {
    <<tcc_init>>
    <<tcc_ready>>
    <<tcc_process>>
}
```

3.3 Solver トレイト

1.3 節で定義した Solver トレイトをテストしてみる。3.2 節の一部を Solver トレイトを実装した構造体に置き換えて同様に動作することを確認する。

```
//| id: sot_modules
use viska_sat::{solver::{Solver, SatResult},
event_handler::EventHandler};
use std::sync::mpsc::{channel, Sender, Receiver,
TryRecvError};

use std::time::Duration;
use std::thread;
```

また、適当なエラーの型を作っておく。

```
///| id: sot_error-type
#[derive(Debug)]
struct TestError;
```

3.3.1 TestHandler

イベントハンドラーを作る。3.2 節のそれとほぼ同じような内容にする。

```
///| id: sotth-decl
struct TestHandler {
    event_tx: Sender<u64>,
    ctrl_rx: Receiver<bool>,
    is_pause: bool
}
```

関連型を設定する。`Event` は今の進捗、つまりカウントアップした数字を表せるように `u64` にした。また、`Error` は適当に作った `TestError` にしておく。

```
///| id: sotth_associated-types
type Event = u64;
type Error = TestError;
```

最新の制御メッセージを取る。

```
///| id: sotth_try-recv-latest
loop {
    match self.ctrl_rx.try_recv() {
        Ok(received) => self.is_pause = received,
        Err(TryRecvError::Empty) => break,
        Err(TryRecvError::Disconnected) => return
        Err(TestError),
    }
}
```

```
    }  
}
```

停止中なら再開の制御メッセージが届くまで待機する。

```
/// | id: sotth_recv-latest  
while self.is_pause {  
    self.is_pause = match self.ctrl_rx.recv() {  
        Ok(val) => val,  
        Err(_) => return Err(TestError),  
    };  
  
    <<sotth_try-recv-latest>>  
}
```

イベントを送信する。

```
/// | id: sotth_send-event  
if self.event_tx.send(event).is_err() {  
    return Err(TestError);  
}
```

```
/// | id: sot_test-handler  
<<sotth-decl>>  
  
impl EventHandler for TestHandler {  
    <<sotth_associated-types>>  
  
    fn handle_event(&mut self, event: Self::Event) ->  
    Result<(), Self::Error> {  
        <<sotth_try-recv-latest>>  
        <<sotth_recv-latest>>  
        <<sotth_send-event>>  
    }
```

```
        Ok(())
    }
}
```

3.3.2 DummySolver

実際にソルバとしては機能しない、ただ数字をカウントアップするだけのダミー `DummySolver` を作る。

```
/// | id: sotds_decl
struct DummySolver<H> {
    handler: H,
}
```

関連型を設定する。これは `TestHandler` と同じ。

```
/// | id: sotds_associated-types
type Event = u64;
type Error = TestError;
type Handler = H;
```

ソルバの中身を定義する。

```
/// | id: sotds_solve
fn solve(&mut self) -> Result<viska_sat::solver::SatResult,
Self::Error> {
    for val in 0..=100 {
        if self.handler.handle_event(val).is_err() {
            return Err(TestError);
        }
        thread::sleep(Duration::from_secs(1));
    }
}
```

```
Ok(SatResult::Unsat)
}
```

```
///| id: sot_dummy-solver
<<sotds_decl>>
impl<H> Solver for DummySolver<H>
where
  H: EventHandler<Event = u64, Error = TestError>
{
  <<sotds_associated-types>>
  <<sotds_solve>>
}
```

あとはこれを動かすだけ。重要な部分だけピックアップする。

3.3.3 ready

チャンネルを立てて、`EventHandler` に渡す。

```
///| id: sotr_start-channel
let (event_tx, event_rx) = channel::<u64>();
let (ctrl_tx, ctrl_rx) = channel::<bool>();
self.event_rx = Some(event_rx);
self.ctrl_tx = Some(ctrl_tx);
let handler = TestHandler {
  event_tx,
  ctrl_rx,
  is_pause: self.is_pause,
};
```

`DummySolver` を作って解き始める。

```
///| id: sotr_start-solving
let mut solver = DummySolver {
```

```

        handler
    };
    thread::spawn(move || {
        solver.solve().unwrap();
    });

```

```

//| id: sot_ready
fn ready(&mut self) {
    <<sotr_start-channel>>
    <<sotr_start-solving>>
}

```

3.3.4 process

process は 3.2 節の実装をそのまま使用する。

```

//| file: rust/godot-rust/src/tests/solver_trait.rs
use godot::prelude::*;
use godot::classes::{Control, IControl};
<<sot_modules>>
<<sot_error-type>>
<<sot_test-handler>>
<<sot_dummy-solver>>

#[derive(GodotClass)]
#[class(base=Control)]
struct SolverTrait {
    event_rx: Option<Receiver<u64>>,
    ctrl_tx: Option<Sender<bool>>,
    is_pause: bool,
    base: Base<Control>
}

```



```
#[godot_api]
impl IControl for SolverTrait {
    fn init(base: Base<Control>) -> Self {
        Self {
            event_rx: None,
            ctrl_tx: None,
            is_pause: true,
            base
        }
    }
}

<<sot_ready>>
<<tcc_process>>
}
```

3.4 SolverCommunicator

SolverCommunicator のテストをする。引き続き同じ内容を実装しながら一部を差し替えていく。3.3 節のほとんどと内容が共通するので変更点だけピックアップする。

新たに SolverCommunicator を読み込む。

```
// | id: soc_modules
use viska_sat::{solver::{Solver, SatResult},
event_handler::EventHandler, solver_communicator::{
SolverCommunicator, SolverControl,
SolverCommunicatorError}};
use std::sync::mpsc::{channel, Sender, Receiver};
```

```
use std::time::Duration;
use std::thread;
```

3.4.1 TestHandler

`SolverCommunicator` を使って `TestHandler` を書き直す。 `Sender` , `Receiver` を直接持つのではなく、かわりに `SolverCommunicator` を使うようにした。

```
/// | id: socth-decl
struct TestHandler {
    com: SolverCommunicator<u64>,
    is_pause: bool
}
```

最新の制御があれば受けとって、停止かどうかを `is_pause` に入れる。

```
/// | id: socth_try-recv-latest
match self.com.try_recv_latest_control() {
    Ok(Some(receive)) => {
        self.is_pause = receive == SolverControl::Pause;
    }
    Err(err) => return Err(err),
    _ => {}
};
```

もし停止する必要があるなら、再開の制御を受けとるまでループする。

```
/// | id: socth_pause-loop
while self.is_pause {
    match self.com.recv_latest_control() {
```

```

        Ok(receive) => {
            self.is_pause = receive == SolverControl::Pause;
        }
        Err(err) => return Err(err),
    }
}

```

最後にイベントを送信する。

```

//| id: socth_send-event
if let Err(err) = self.com.send_event(event) {
    return Err(err);
}

```

```

//| id: soc_test-handler
<<socth-decl>>

impl EventHandler for TestHandler {
    type Event = u64;
    type Error = SolverCommunicatorError;

    fn handle_event(&mut self, event: Self::Event) ->
    Result<(), Self::Error> {
        <<socth_try-recv-latest>>
        <<socth_pause-loop>>
        <<socth_send-event>>
        Ok(())
    }
}

```

3.4.2 DummySolver

型を現行に追従するように修正した。

```

//| id: socds_associated-types
type Event = u64;
type Error = SolverCommunicatorError;
type Handler = H;

```

ソルバの中身はだいたいそのまま。

```

//| id: socds_solve
fn solve(&mut self) -> Result<viska_sat::solver::SatResult,
Self::Error> {
    for val in 0..=100 {
        if let Err(err) = self.handler.handle_event(val) {
            return Err(err);
        }
        thread::sleep(Duration::from_secs(1));
    }
    Ok(SatResult::Unsat)
}

```

```

//| id: soc_dummy-solver
<<sotds_decl>>
impl<H> Solver for DummySolver<H>
where
    H: EventHandler<Error = SolverCommunicatorError, Event =
u64>
{
    <<socds_associated-types>>
    <<socds_solve>>
}

```

3.4.3 ready

フィールドと型を調整した。

```

//| id: socr_start-channel
let (event_tx, event_rx) = channel::<u64>();
let (ctrl_tx, ctrl_rx) = channel::<SolverControl>();
self.event_rx = Some(event_rx);
self.ctrl_tx = Some(ctrl_tx);
let handler = TestHandler {
    com: SolverCommunicator::new(event_tx, ctrl_rx),
    is_pause: self.is_pause,
};

```

```

//| id: soc_ready
fn ready(&mut self) {
    <<socr_start-channel>>
    <<sotr_start-solving>>
}

```

3.4.4 process

SolverControl の表現に直した。

```

//| id: soc_pause-stop
let input = Input::singleton();
if input.is_action_just_pressed("ui_accept") {
    self.is_pause = !self.is_pause;
    godot_print!("is_pause: {}", self.is_pause);
    ctrl_tx.send(if self.is_pause {SolverControl::Pause} else
{SolverControl::Resume} ).unwrap();
}

```

```

//| id: soc_process
fn process(&mut self, _delta: f64) {
    <<tcc_check-channel>>

```

```
<<tcc_receive>>
<<soc_pause-stop>>
}
```

```
//| file: rust/godot-rust/src/tests/solver_communicator.rs
use godot::prelude::*;
use godot::classes::{Control, IControl};
<<soc_modules>>
<<soc_test-handler>>
<<soc_dummy-solver>>

#[derive(GodotClass)]
#[class(base=Control)]
struct SolverCommunicatorTest {
    event_rx: Option<Receiver<u64>>,
    ctrl_tx: Option<Sender<SolverControl>>,
    is_pause: bool,
    base: Base<Control>
}

#[godot_api]
impl IControl for SolverCommunicatorTest {
    fn init(base: Base<Control>) -> Self {
        Self {
            event_rx: None,
            ctrl_tx: None,
            is_pause: true,
            base
        }
    }
}

<<soc_ready>>
```

```

    <<soc_process>>
}

```

3.5 SolverRunner

例によって同じ内容を `SolverRunner` を使って書き換えてテストする。

モジュールを調整。

```

//| id: sort_modules
use viska_sat::{solver::{Solver, SatResult},
event_handler::EventHandler, solver_communicator::{
SolverControl, SolverCommunicatorError}, solver_runner::{
SolverRunner, SolverRunnerEventHandler}};

use std::time::Duration;
use std::thread;

```

```

//| id: sort_ready
fn ready(&mut self) {
    self.runner = Some(SolverRunner::start_solver(|handler|
DummySolver{handler}));
}

```

```

//| id: sort_process
fn process(&mut self, _delta: f64) {
    let runner = match &self.runner {
        Some(r) => r,
        None => return
    };
}

```

```

    if let Ok(Some(received)) = runner.try_recv_event() {
        godot_print!("{}", received);
    }

    let input = Input::singleton();
    if input.is_action_just_pressed("ui_accept") {
        self.is_pause = !self.is_pause;
        godot_print!("is_pause: {}", self.is_pause);
        let con = if self.is_pause {SolverControl::Pause}
    else {SolverControl::Resume};
        runner.send_control(con).unwrap();
    }
}

```

```

//| file: rust/godot-rust/src/tests/solver_runner.rs
use godot::prelude::*;
use godot::classes::{Control, IControl};
<<sort_modules>>
<<soc_dummy-solver>>

type Runner =
    SolverRunner<DummySolver<SolverRunnerEventHandler<u64>>>;

#[derive(GodotClass)]
#[class(base=Control)]
struct SolverRunnerTest {
    runner: Option<Runner>,
    is_pause: bool,
    base: Base<Control>
}

#[godot_api]
impl IControl for SolverRunnerTest {

```



```
fn init(base: Base<Control>) -> Self {  
    Self {  
        runner: None,  
        is_pause: false,  
        base  
    }  
}  
  
<<sort_ready>>  
<<sort_process>>  
}
```