

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）	6
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
2 Godot	15
2.1 エントリーポイント	15
3 テスト	17
3.1 テスト用モジュール	17
3.2 スレッド間のチャンネルの通信	17
3.2.1 init	18
3.2.2 ready	18
3.2.3 process	19
3.3 Solver トレイト	21
3.3.1 TestHandler	22
3.3.2 DummySolver	24
3.3.3 ready	25
3.3.4 process	26

3.4	SolverCommunicator	27
3.4.1	TestHandler	28
3.4.2	DummySolver	29
3.4.3	ready	30
3.4.4	process	31

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;
```

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,
}
```

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rait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：

`SolverCommunicator::new()` `event_tx` と `ctrl_rx` を引数にとるコンストラクタ。

`SolverCommunicator::send_event()` `SolverRunner` にソルバのイベントを伝える。


```
SolverCommunicator::try_recv_latest_control()
```

`SolverRunner` からの**最新の制御のみ**を受けとる。スレッドをブロックしない。

```
SolverCommunicator::recv_latest_control()
```

`SolverRunner` からの**最新の制御のみ** (`SolverControl`)を受けとる。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。もし失敗したなら `SolverCommunicatorError::SendFailed` を返す。

```
//| 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>>
```


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;
```

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 {  
    handler: <DummySolver as Solver>::Handler,  
}
```

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 = TestHandler;
```

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 Solver for DummySolver {
    <<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 = TestHandler;
```

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 Solver for DummySolver {
    <<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>>
}
```