

處理 signal:

使用 sigaction 函式, 對 SIGPIPE 以及 SIGALRM 都指定自己的函式處理  
 當碰到 SIGPIPE 時, 印出 "SIGPIPE\n"  
 每碰到 SIGALRM 5 次時, 印出 "SIGALRM\n"  
 (因為我設定每三秒一次 SIGALRM, 不然太慢)

```
void useless_sigpipe(int signo) {
    assert(signo == SIGPIPE);
    write(STDERR_FILENO, "SIGPIPE\n", 8);
}

void sigalrm(int signo) {
    static int times = 15/ALRM_PERIOD;
    assert(signo == SIGALRM);
    if (--times == 0) {
        write(STDERR_FILENO, "SIGALRM\n", 8);
        times = 15/ALRM_PERIOD;
    }
    alarm(ALRM_PERIOD);
}
```

因為我不使用 sleep 函數, 所以這樣設 alarm 沒有問題.

對於 pipe, 我使用 epoll 來關注他們.  
 所以當 epoll 收到 EPOLLIN 時, 使用 read 一定不會 block  
 收到 EPOLLOUT 時, 則代表 buffer 中有空位可以寫.  
 當 read pipe 遇到 EPOLLERR 時, 代表 pipe 的讀端都被關掉了,  
 於是我印出 "SIGPIPE\n" 代表 pipe 壞掉了. 然而, 遇到 EPOLLERR 後,  
 我並不會真的去讀寫東西, 所以實際上並沒有 signal 產生.  
 而 pipe 因為在開啟時指定了 O\_CLOEXEC,

整個程式的流程大概是:  
 開好所有的 sorting 程序, 然後分派工作給他們.  
 對每個工作, 當他可以讀寫時, 就把相對應要讀寫的資料傳給 sorting,  
 寫是從 stdin 適當的位置讀資料然後寫進去,  
 讀是從 pipe 讀進 sorting 完成的資料寫到暫存檔去.

因為我的 pipe 並沒有使用 non-blocking mode, 所以寫的時候若超出  
 buffer 目前空位, 有可能 block 住.

因此, 我們每三秒一次的 SIGALRM 就達到負責把 block 住的 write 喚醒  
 的作用, 而把剩下沒寫完的部份留到下次做, 才不會卡死.

```
for (i = 0; i < P; i++) {
    auto it = pending.begin();
    (*it)->attach(procs[i]);
    assoc[i] = *it;
    busy[i] = true;
    pending.erase(it);
    running.insert(assoc[i]);
}
```

若過程中遇到 sorting 當掉沒回應, 15 秒後, 它會被 kill 掉,  
 然後重開一份, 再繼續原先的工作.  
 遇到 pipe 壞掉時, 印出 "SIGPIPE\n", 然後關掉 sorting 再重開.

```

while (!pending.empty() || !running.empty()) {
    logger.print("wait");
    Watcher::getInstance().wait();
    for (i = 0; i < P; i++) {
        if (!busy[i])
            continue;
        if (!procs[i]->responded()) {
            logger.print("process %p has no response", procs[i]);
            assoc[i]->detach();
            delete procs[i];
            procs[i] = new Subprocess(sorting.c_str());
            assoc[i]->attach(procs[i]);
        }
    }
}
}

```

這過程中沒看到讀寫，是因為 "有空/有資料可以讀寫" 是透過事件的方式傳遞，會在 Watcher 的 wait() 中傳送事件到正確的物件，然後該物件 (e.g. Task) 會負責讀寫。

當所有的工作都排序完成後，用個 heap 把它 merge 起來，因為 heap 可以很方便取得最小的數字。然後直到第 k 個數字前，都丟掉，最後輸出第 k 個數字。

```

int topidx, heap_c = N, heap[NMAX];
int32_t num[NMAX];
auto cmp = [&num](int idxa, int idxb) { return num[idxa] > num[idxb]; };
for (i = 0; i < N; i++) {
    num[i] = tasks[i]->getInteger();
    heap[i] = i;
}
std::make_heap(heap, heap + heap_c, cmp);
while (--K) {
    topidx = heap[0];
    std::pop_heap(heap, heap + heap_c, cmp);
    if (tasks[topidx]->eof()) {
        heap_c--;
        continue;
    }
    num[topidx] = tasks[topidx]->getInteger();
    std::push_heap(heap, heap + heap_c, cmp);
}
printf("%d\n", num[heap[0]]);

```

整體而言，這份 code 的架構如下：

watcher.h watcher.cpp	使用 epoll 來監聽 fd 的 Singleton，並 deliver events
pipe.h pipe.cpp	把 pipe 包裝成一個物件
subproc.h subproc.cpp	fork 執行子程序的物件 並把 stdin, stdout 導向到 pipe
task.h task.cpp	把一段 sorting 工作包裝成一個物件 並處理輸出入
log.h log.cpp	印出 log 以及 stack trace 的物件，本次沒使用
mrg.cpp	整個排序的工作，Sched
srt.cpp	sorting

```
/* watcher.h */
```

```
class Listener { /* event listener 的介面 */
```

```

    public:
        virtual void action(Listener*, int) = 0;
        virtual ~Listener();
};

class Watcher {
    private:
        int epollfd;
        std::unordered_map<int, Listener*> watching;
    public:
        static Watcher& getInstance();

        void watch(int, Listener*);
        void unwatch(int);
        void wait(); /* 等待事件並 deliver */
        Watcher();
        ~Watcher();

        Watcher(const Watcher&);
        const Watcher& operator=(const Watcher&);
};

/* pipe.h */

class Pipe { /* 一個 pipe */
    protected:
        int rd, wr;
    public:
        Pipe();
        ~Pipe();
        int useWriteEnd();
        int useReadEnd();

        Pipe(const Pipe&);
        const Pipe& operator=(const Pipe&);
};

class PipeEnd : public Listener { /* pipe 的一端 */
    protected:
        int pipefd;
        Listener *listener;
    public:
        void action(Listener*, int);

        void dupTo(int);
        void setListener(Listener*);
        PipeEnd();
        ~PipeEnd();

        PipeEnd(const PipeEnd&);
        const PipeEnd& operator=(const PipeEnd&);
};

class WriterPipe : public PipeEnd { /* pipe 的寫端 */
    public:
        /* 並關掉不要的 fd */

```

```

    WriterPipe(Pipe&);
    ssize_t write(size_t, void*);

    WriterPipe(const WriterPipe&);
    const WriterPipe& operator=(const WriterPipe&);
};

class ReaderPipe : public PipeEnd { /* pipe 的讀端 */
public: /* 並關掉不要的 fd */
    ReaderPipe(Pipe&);
    ssize_t read(size_t, void*);

    ReaderPipe(const ReaderPipe&);
    const ReaderPipe& operator=(const ReaderPipe&);
};

```

```
/* subprocess.h */
```

```

class Subprocess : public Listener {
private: /* fork , 開子程序 */
    pid_t pid;
    ReaderPipe *rd;
    WriterPipe *wr;
    time_t lastResponse;

    Listener *listener;
public:
    void action(Listener*, int);
    void poke();
    bool responded();

    Subprocess(const char*);
    ~Subprocess();
    void setListener(Listener*);
    size_t readFrom(size_t, void*);
    size_t writeTo(size_t, void*);

    Subprocess(const Subprocess&);
};

```

```
/* task.h */
```

```

class Task : public Listener { /* 排序工作分段 */
private:
    int begin, end; // index
    FILE *ftmp;
    Subprocess *proc;
    Listener *listener;

    int bytesRead, bytesWritten;
    char buffer[65536];
public:

```

```

    void action(Listener*, int);

    Task(int, int);
    ~Task();
    void attach(Subprocess*); /* 分派給某個 sorting */
    void detach();
    bool finished();
    void setListener(Listener*);
    void reset(); /* rewind tmp file */
    int32_t getInteger();
    bool eof();

    Task(const Task&);
    const Task& operator=(const Task&);
};

```

```
/* mrg.cpp */
```

```

class Sched : public Listener { /* 排序工作排程分配 */
private: /* 以及 merge 的工作 */
    int P, N, K;
    string sorting;
    unordered_set<Task*> pending, running;
    Task *tasks[NMAX], *assoc[PMAX];
    Subprocess *procs[PMAX];
    bool busy[PMAX];
public:
    void action(Listener*, int);
    Sched(int, char **);
    ~Sched();
    int run();
};

```