事务并发控制算法(一)



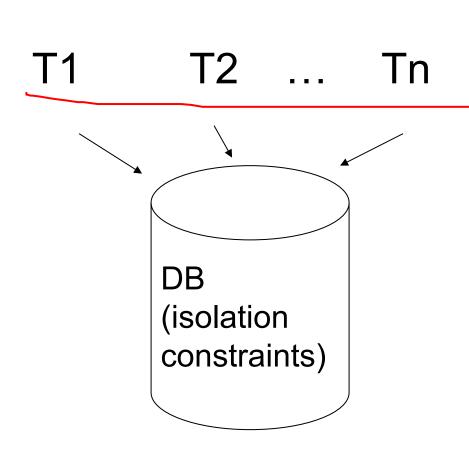


胡卉芪 华东师范大学 数据科学与工程学院 hqhu@dase.ecnu.edu.cn

Revisit

- 串行调度
- 可串行化
 - 调度的结果和某个串行调度结果等价
- 冲突可串行化
 - 所有冲突操作的偏序关系一致

Revisit并发控制



• 并发控制可以看做一套算法

• 输入: 多个事务

• 输出:满足一定隔离级

别的调度

RC



并发控制算法的分类

- 悲观/乐观
 - 〔悲观: 2PL
 - 乐观,基于时间戳的并发控制(Timestamp ordering TO)
 - ,乐观并发控制(OCC)
- 基于锁/基于时间戳
 - 基于锁: 2PL
 - 基于时间戳: TO, OCC
- 并发控制的关键
 - _ 如何检测冲突
 - 如何处理冲突

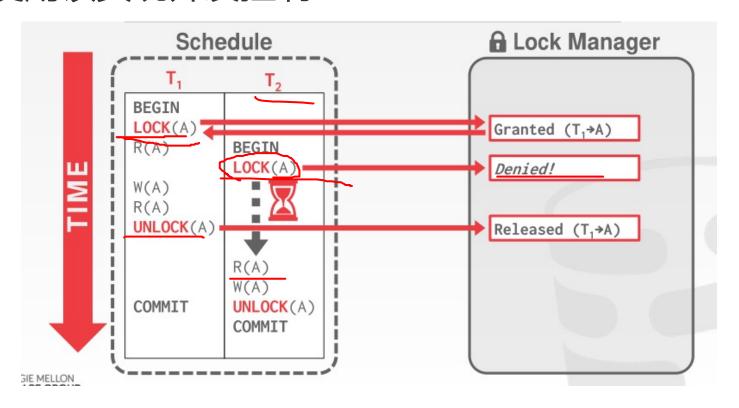


2-Phase Locking



2PL

• 使用锁实现并发控制



2PL

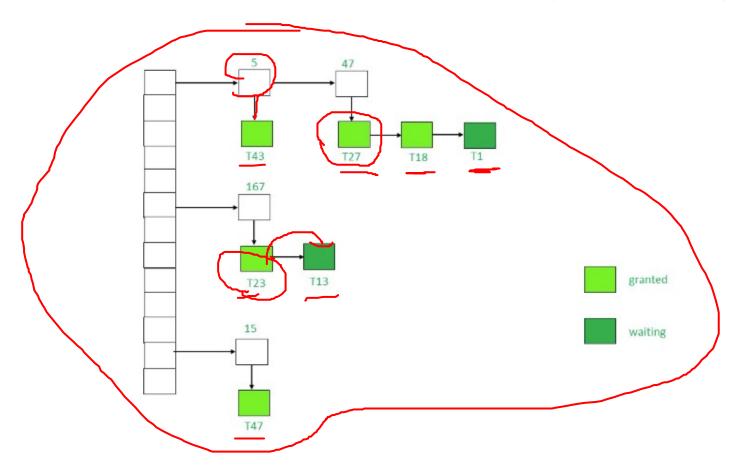
- 基本锁类型
 - 共享锁S-Lock, 互斥锁X-Lock

Comp	oatibility I	Matrix
	Shared	Exclusive
Shared		Х
Exclusive	X	X



锁表

• 每个数据项上都有授权锁和等待锁的事务列表



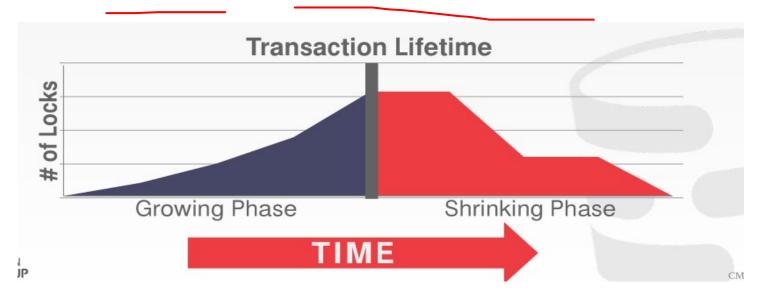


2PL

Phase-1:Growing

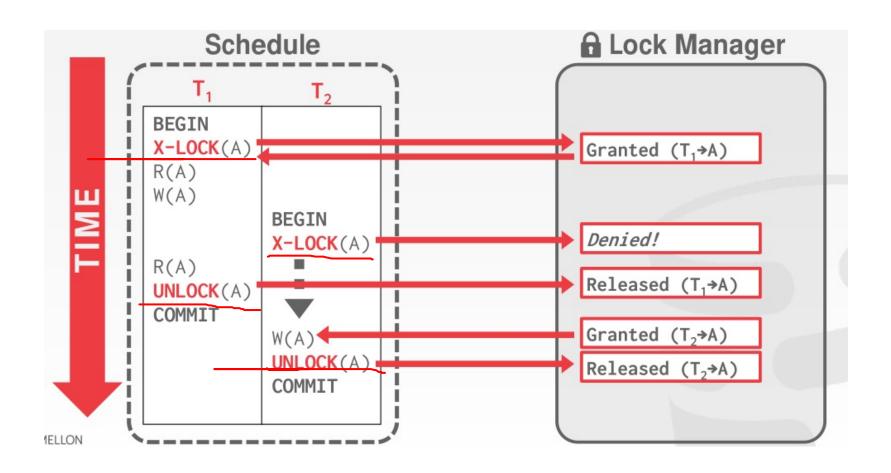
对同一个事务而言!

- 对读写操作申请锁
- Phase-2: Shrinking
 - 释放锁,不允许申请新锁





2PL例子



2PL例子

- 能保证冲突可串行化
 - 2PL产生调度属于冲突可串行化调度的 子集,也意味着牺牲了一些并发性
- 问题
 - 级联回滚
 - 死锁

2PL属于冲突可串行化的原因

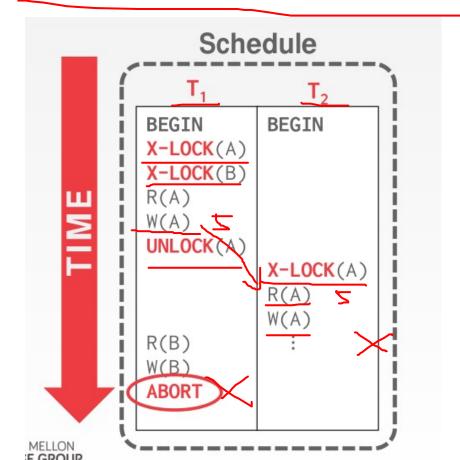
- 假设有n个事务T1, T2...Tn. 设Ti是其中有第一个解锁的事务,如 Ui(X)。那么将Ti所有动作移动到其他n-1个事务之前是可能的
 - 简单来说可以看做第一个解锁操作决定了调度顺序

原因:反证法

- 考虑Ti与Tj中的冲突操作 Wi(Y), Wj(Y)。如果
 Wj(Y)在前,可能序列是: T₁ → T₂
 - Wj(Y) ... Uj(Y)...Li(Y)....Wi(Y)
- 由于Ti是第一个解锁的, 所以 Ui(X)在Uj(Y)之前
 - Wj(Y) ... Ui(X)...Uj(Y) (..Li(Y)...Wi(Y)-)-这不是2PL产生的调度

2PL级联回滚

• T1回滚后T2必须回滚





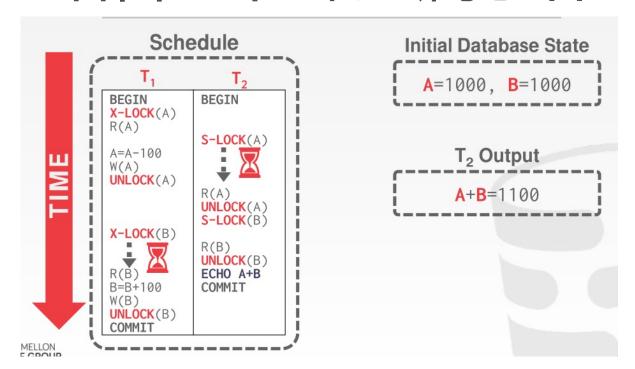
Strict 2PL (S2PL)

- 事务commit或者abort之后才释放锁
 - 为何没有级联回滚?
- Abort操作:需要释放锁

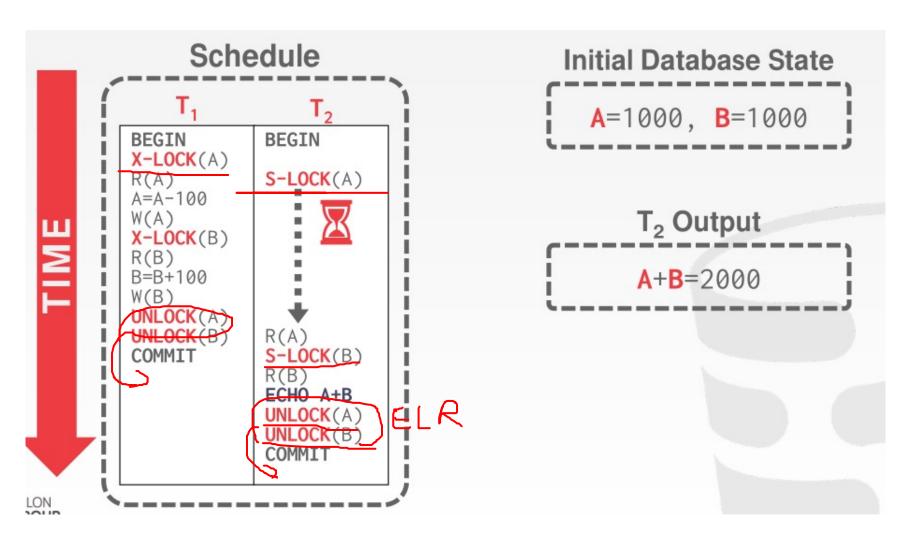


S2PL例子

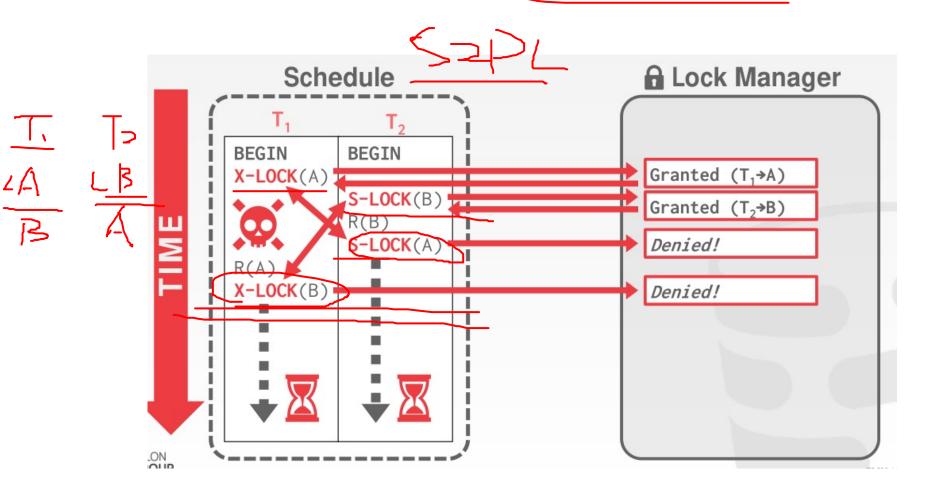
- 不用2PL例子: A转100给B
 - 结合上节课这属于什么异常?



S2PL例子



2PL的死锁问题



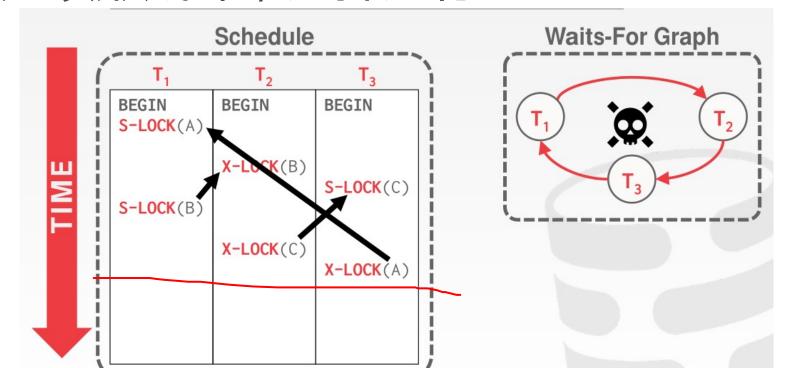
解决死锁

- 超时检测
- 死锁检查
- 死锁预防
 - Wait-die
 - Wound-die
- 元素排序

•

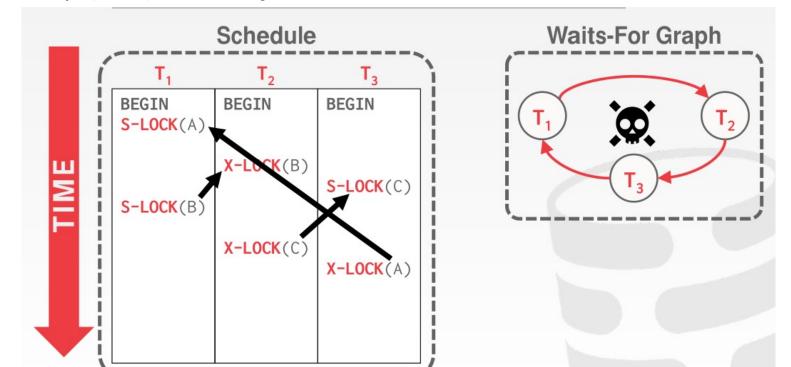
死锁检测

- 锁等待图
 - 有向图, Ti->Tj 如果Ti在等Tj放锁
 - 死锁形成环,选择进行abort



死锁检测

- 锁等待图
 - 有向图, Ti->Tj 如果Ti在等Tj放锁
 - 死锁形成环,选择进行abort



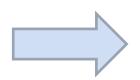


元素排序

如果所有事务都按照元素的某个固定顺序
 去请求锁,则不会出现死锁。

$$T_1$$
: $l_1(A)$; $r_1(A)$; $l_1(B)$; $w_1(B)$; $u_1(A)$; $u_1(B)$; $u_1(A)$; $u_1(B)$; $u_2(C)$; $u_2(C)$; $u_2(A)$; $u_3(B)$; $u_3(C)$; $u_3(C)$; $u_3(C)$; $u_3(C)$;

 T_4 : $l_4(D)$; $r_4(D)$; $l_4(A)$; $w_4(A)$; $u_4(D)$; $u_4(A)$;



•	- (),	- \ //	- (//	- \ //	- (),	- (),	
T_2 :	$l_2(A);$	$l_2(C);$	$r_2(C);$	$w_2(A);$	$u_2(C);$	$u_2(A);$	

 $T_1: l_1(A): r_1(A): l_1(B): w_1(B): u_1(A): u_1(B):$

$$T_3$$
: $l_3(B)$; $r_3(B)$; $l_3(C)$; $w_3(C)$; $u_3(B)$; $u_3(C)$;

$$T_4$$
: $l_4(A)$; $l_4(D)$; $r_4(D)$; $w_4(A)$; $u_4(D)$; $u_4(A)$;

T_{i}	12	
A	K	
B	B	B
-		

	T_1	T_2	T_3	T_4
1)	$l_1(A); r_1(A);$			
2)		l ₂ (A); 被拒绝		
3)			$l_3(B); r_3(B);$	
4)				l4(A); 被拒绝
5)			$l_3(C); w_3(C);$	
6)			$u_3(B); u_3(C);$	
7)	$l_1(B); w_1(B);$			
8)	$u_1(A); u_1(B);$			
9)	-, ,, -, ,,	$l_2(A); l_2(C);$		
10)		$r_2(C); w_2(A);$		
11)		$u_2(A); u_2(C);$		
12)		-, ,,		$l_4(A); l_4(D);$
13)				$r_4(D); w_4(A)$
14)				$u_4(A); u_4(D)$



Timestamp Ordering

时间戳

- 1, 1/2 1/3 5 6 4
- ・用时间戳来表现事务的调度顺序」「なつ」つな
 - 如果TS(Ti) (TS(Tj) 那么可以认为在可串行化调度中Ti在 Tj前调度
- 时间戳的形式
 - 物理时钟×
 - 逻辑计数器
 - 单调递增计数
- 分配时机
 - 不同算法不同





TO的想法

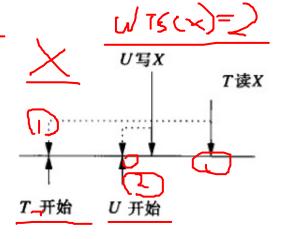
- 在事务开始时为每个事务分配时间戳, 决定调度顺序
 - 如何检测冲突?
 - 对每个操作,如何数据访问来自未来操作,那么是有冲突的
 - 如何解决冲突?
 - Abort冲突事务,重启(分配新的时间戳)

TO算法的想法

- 事务执行时不使用锁
- 每个数据X都带两个时间戳
 - W-TS(X): 最近成功写X的事务时间戳
 - R-TS(X): 最近成功读X的事务的时间戳

TO基本规则-读操作

- 对一个事务Ti,假设它读取数据X,如果TS(Ti)▼W-TS(X):
 - 意味着读到了未来的数据
 - 事务Ti abort & restart
- 否则

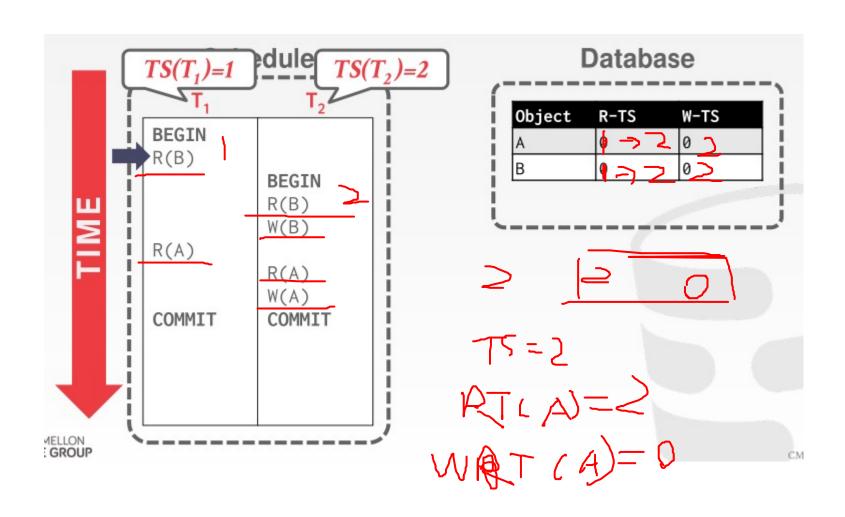


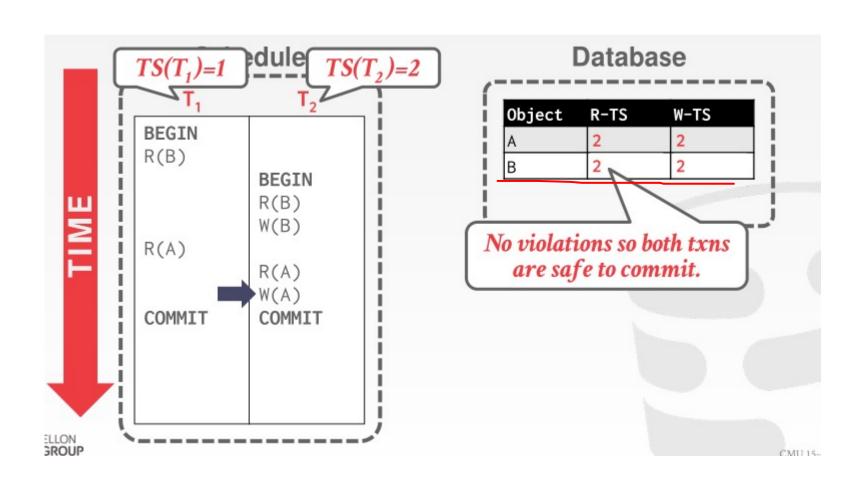
- 执行读操作, 并更新R-TS(X)デュール

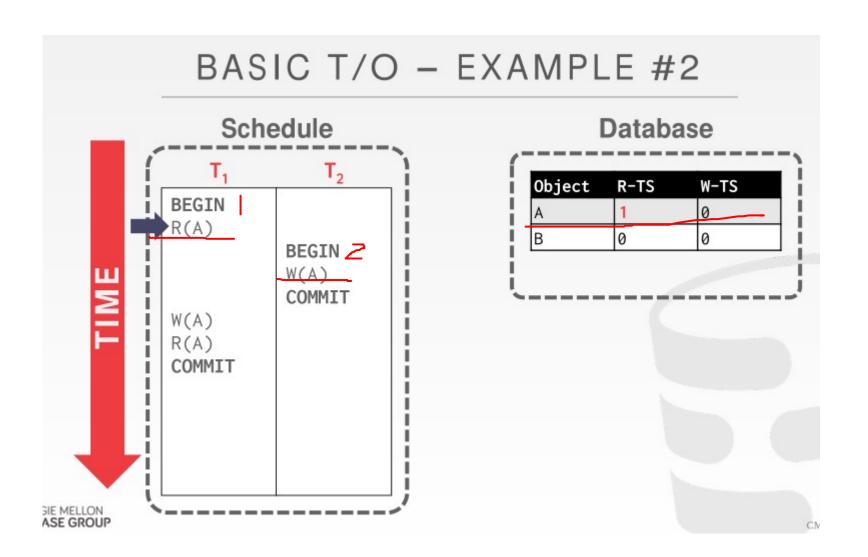
TO基本规则-写操作

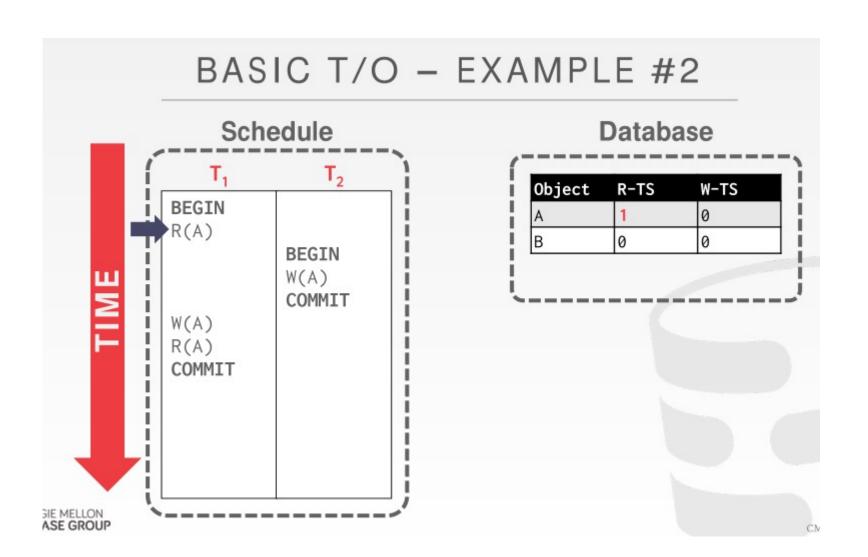
- 对一个事务Ti, 假设它写数据X, 如果 TS(Ti)<R-TS(X)或者TS(Ti)<W-TS(X):
 - 意味未来操作跳过了Ti
 - 事务Ti abort & restart
- 否则
 - 执行写操作,并更新W-TS(X) (x_5)

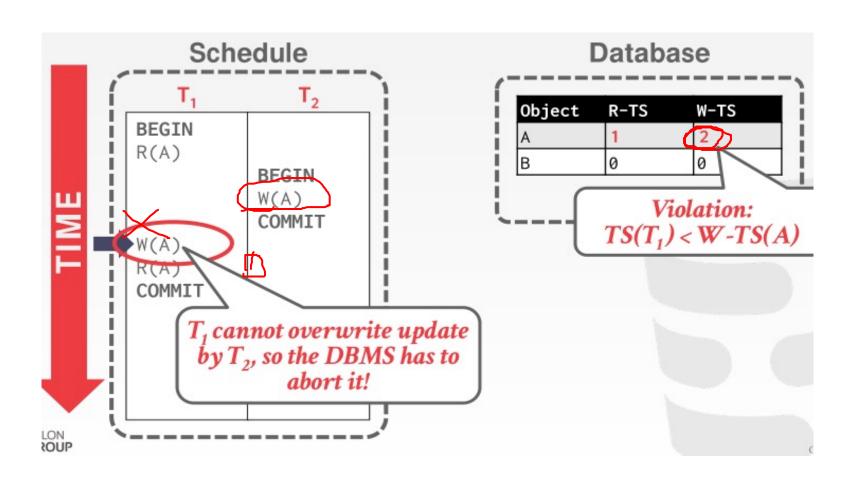






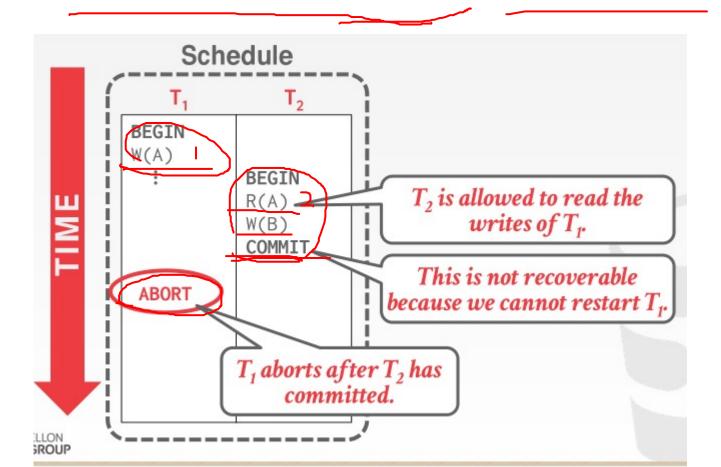






一。运用基本规则的问题

• 事务回滚->脏读->级联回滚



解决脏读和级联回滚

• 对每个数据项X再设置一个提交位 C(X), 只有C(X)为真时才允许读

- 对X的读请求
 - (如果TS(T) >= WT(X)
 - 如果C(X)为真 , 同意请求 , 并更新RS(X)
 - 如果C(X)为假,推迟T直到C(X)为真或写X的事务终止
 - 否则
 - Abort &重启

- 对X的写请求
 - 如果TS(T) >= WT(X) && TS(T)>=RT(X)
 - 置WT(X)=TS(T), C(X)=false;
 - 否则
 - Abort &restart

- Commit
 - 置所有C(X)为真
- Abort
 - 写数据撤销

实例

[T_1	T_2	$\overline{T_3}$	A	В	C
\triangleleft	200	150	175	RT=0	RT=0	RT=0
				WT=0	WT=0	WT=0
	$r_1(B)$;	2000			RT=200	
		$r_2(A);$		RT=150		
	(5)		$r_3(C);$			RT=175
	$w_1(B)$;				WT=200	
Ч	$w_1(A)$	w ₂ (C);		WT=200		-
		$w_2(C)$;				
		中正				
l			$w_3(A);$			
			راء	2		$\Box_{\mathcal{A}}$
				-	A	MaiA

