

# **Tema 7: Organización de Ficheros:**

## **Organizaciones Auxiliares (I)**

- **Introducción**
  - **Concepto de Índice y Apuntamiento**
  - **Diseño básico de índices**
  - **Operaciones y Coste de Procesos sobre Org. Indizadas**
  - **Ventajas e inconvenientes de su aplicación**
- **Taxonomías de Índices: simples e Índices Multinivel**
- **Indización por Árboles B**



Las organizaciones base suelen establecerse entorno a un proceso privilegiado (o unos pocos procesos).

Serial → privilegia inserciones

Secuencial → privilegia algún acceso ordenado (y alguna localización)

Direccionada → privilegia localizaciones a través de una clave

- El resto de procesos selectivos (clave alternativa) son pesados (*full scan*)
- Si una cl. alternativa es muy frecuente, se puede almacenar en un archivo aparte la ubicación física de cada valor de esa clave.

Ejemplo: en un libro, la clave *título\_capítulo* se almacena asociada a la ubicación del registro (núm. página) en un archivo aparte (**índice**).

**Tipo de archivo auxiliar:** *índice* (directorío)

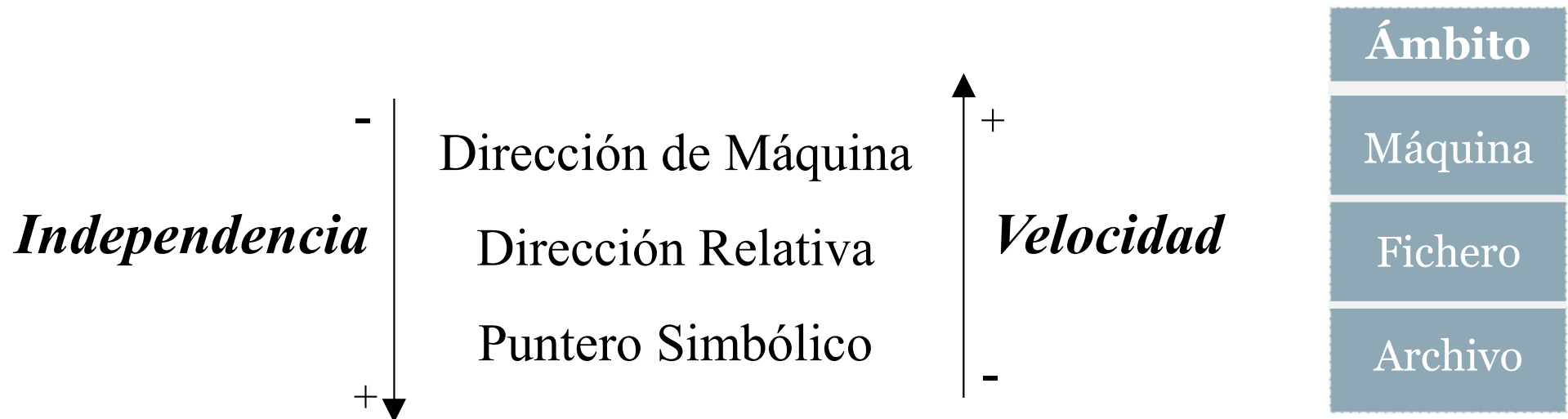
**Clave privilegiada:** *clave de indización*

# Por ser auxiliar, se pueden establecer cuantos índices se estime oportuno



## *Tipos de Puntero (según su dominio):*

- Dirección de Máquina: la dirección física del registro
- Dirección Relativa: del registro en el espacio de dircmto. del fichero
- Puntero Simbólico (identificador): identificación lógica del registro  
(*Puntero Simbólico* no identificador: caracterización lógica de un cjto. de registros)





- *Entrada*: registro formado por punteros
- *Directorio*: archivo formado por entradas (y por ende, por punteros)

Algunos usos:- virtualizar direccionamientos (ver lect. comp. 6)

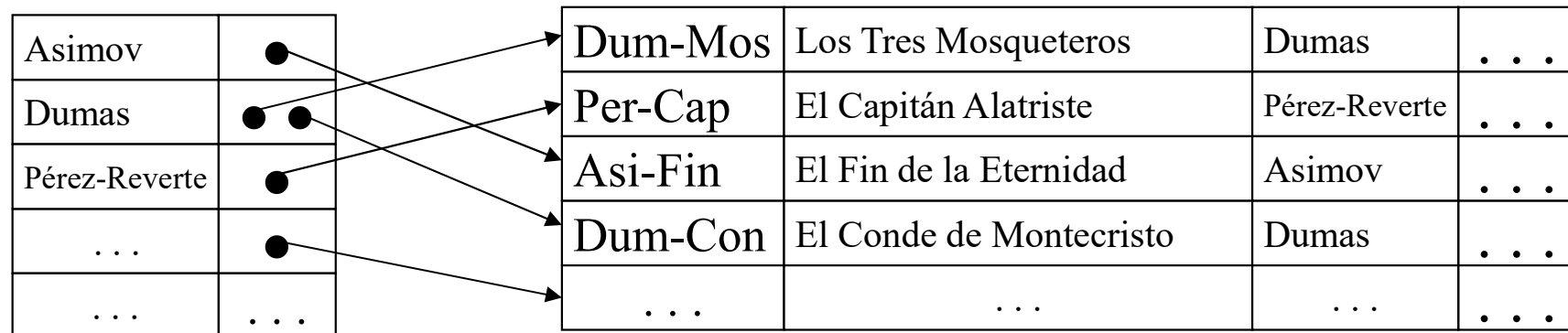
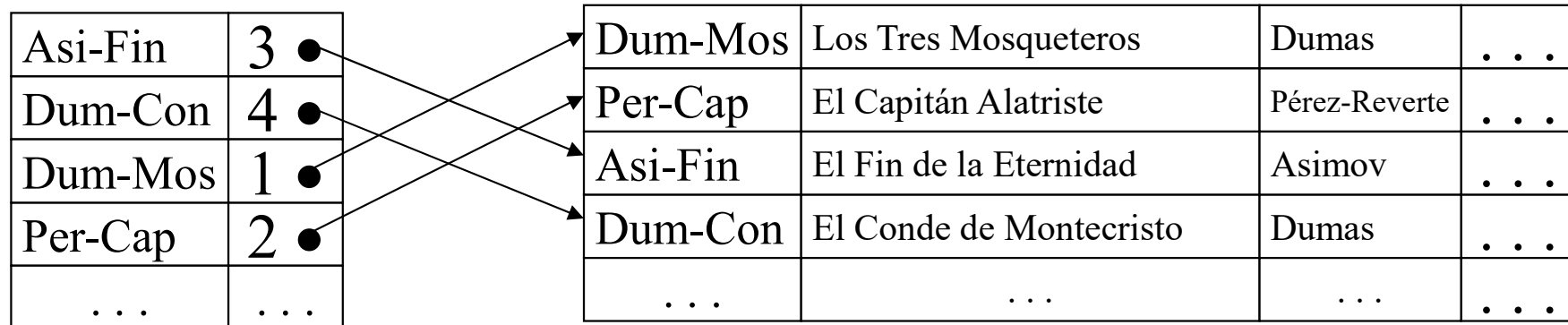
- asociar registros (p.e., personas con sus coches)
- traducir punteros

***ÍNDICE: directorio cuya entrada se refiere a un solo registro***  
*- Es como un listado para traducir punteros (lógicos a relativos)*

- “*Almacenamiento auxiliar utilizado para localizar los registros*”
  - Los índices se almacenan en un fichero (o varios) de índices.
  - Los registros, en el fichero de datos manteniendo su *organización base*
- *La clave siempre es un puntero lógico (no necesariamente unívoco)*
- *El otro puntero suele ser relativo (dir. del cubo / posición en el cubo)*
  - Si el uso del índice es el filtrado (del cjto. dir. relevantes) → sólo parte alta ptro.
  - Si la org. base es virtual, se utilizará la dirección virtual



- **PRIMARIO**: la clave de indización es **identificativa**  
1 registro  $\leftrightarrow$  1 valor de clave  $\leftrightarrow$  1 entrada (1 puntero)



- **SECUNDARIO**: la clave de indización es **no identificativa**  
n registros  $\leftrightarrow$  1 valor de clave  $\leftrightarrow$  1 entrada (n punteros)



- Diseño Físico-Lógico de la entrada de índice Primario:

$ENTRADA \equiv clave \cdot puntero\_externo$

- Diseño Físico-Lógico de la entrada de índice Secundario:

- Habrá varios registros con el mismo valor de clave...
- Se almacena **sólo una vez el valor** de cada clave, con todos sus punteros.

$ENTRADA \equiv clave \cdot long\_lista \cdot (puntero\_externo)^{long\_lista}$

- Corolarios:

- El número de entradas es igual a la card. del dominio:  $e = \#valores(CI)$
- Al buscar, sólo hay que recorrer el índice hasta encontrar una entrada
- Para insertar en listas de punteros hay que buscar la entrada correspondiente y en caso de que no exista (tras recorrer todo el fichero) insertar al final.  
→ Con listas, conviene tener el índice ordenado, y siempre **no consecutivo**
- La longitud media de la lista es la coincidencia de clave  $k = r / \#valores(CI)$

# Tema 7.1.2: Operaciones sobre Ficheros Indizados



- Operaciones de administración / mantenimiento:
  - **Creación**: hay que crear el índice (al crear el fichero o posteriormente)
  - **Borrado**: si se borra el fichero de datos, hay que borrar el índice  
Además, se puede destruir el índice sin borrar el fichero de datos.
  - *Reorganización*: si degenera, deberá reorganizarse periódicamente.
- Operaciones selectivas (localización de registros):
  - **Existencia**: acceso al fichero de índices
  - **Localización**: acceso al fichero de índices + acceso al fichero de datos
  - **Consulta a la totalidad**: generalmente, no se utiliza el índice  
(excepción: proceso ordenado / índice ordenado / fichero no ordenado)
- Operaciones de Actualización:
  - (1/2) **Selección** (por CI): se puede hacer a través del índice
  - (2/2) **Actualización**: escritura fichero datos + escritura fichero índice

# Tema 7.1.2: Coste de Procesos

## Ficheros Indizados



- **Localización a través del Índice:** acceso al índice (según su naturaleza)
- **Localización por varios índices:** suma del acceso a cada índice

- **Recuperación:**

$$C(O_i, P_j) = \text{acceso\_índice} + \text{acceso\_datos}$$

$$\text{acceso\_datos} = \# \text{cubos} \cdot E_c$$

- **Actualización:**

- Inserciones: suelen requerir inserción de entradas

$$\Delta \text{coste} = \text{acc\_índice} + 1$$

- Borrados: pueden localizarse con el índice

$$\Delta \text{coste} = \text{acc\_índice} + 1$$

- índice primario: suelen requerir borrado de entradas
- índice secundario: pueden requerir modificación de entradas

- Modificaciones: pueden localizarse con el índice

- CI: suele implicar borrado + reinserción de entrada
- CD/CO: cambia ubicación reg. → cambia puntero

$$\Delta \text{coste} = 2 \cdot \text{acc\_índice} + 2$$

$$\Delta \text{coste} = \text{acc\_índice} + 1$$





## Ventajas

### 1. Acceso por Claves Alternativas

Se gana eficiencia en la localización por claves (hasta ahora) no privilegiadas

### 2. Aumento de la Tasa de Acierto (en $M_{int}$ )

El índice tiene menos cubos y de acceso más recurrente. Con buena gestión de  $M_{int}$ , el acierto es muy elevado en los accesos al índice (que son la mayor parte del acceso indizado) haciendo que se dispare la tasa de acierto global.

### 3. Reorganización Menos Costosa

Ya que los índices tienen menos bloques que el f. de datos, este coste es menor

## Inconvenientes

### 1. Procesos de Actualización Más Costosos

### 2. Necesidad de Almacenamiento Auxiliar

### 3. Necesidad de Operaciones de Mantenimiento



## Taxonomías de Índices

- Según el carácter (identificativo) de la clave de indización:
  - *índices primarios vs. índices secundarios*
- Según la correspondencia (biyectiva o no) entre entradas y registros:
  - **Denso** (1:1): existe una entrada del índice para cada registro
  - **No Denso** (1:n): una entrada para cada cubo de datos
- Según el recubrimiento del índice:
  - **Exhaustivo**: todos los registros que deben tener entrada la tienen
  - **Parcial**: no se indizan todos los registros  
(se dejan aparte los que se acceden rara vez, los últimos en ser introducidos, etc.)  
→ Si el índice parcial falla ( $\emptyset$ ), no aporta ningún valor informativo (no filtra).
- Según la estructura: *índices simples vs. índices multinivel (arbóreos)*



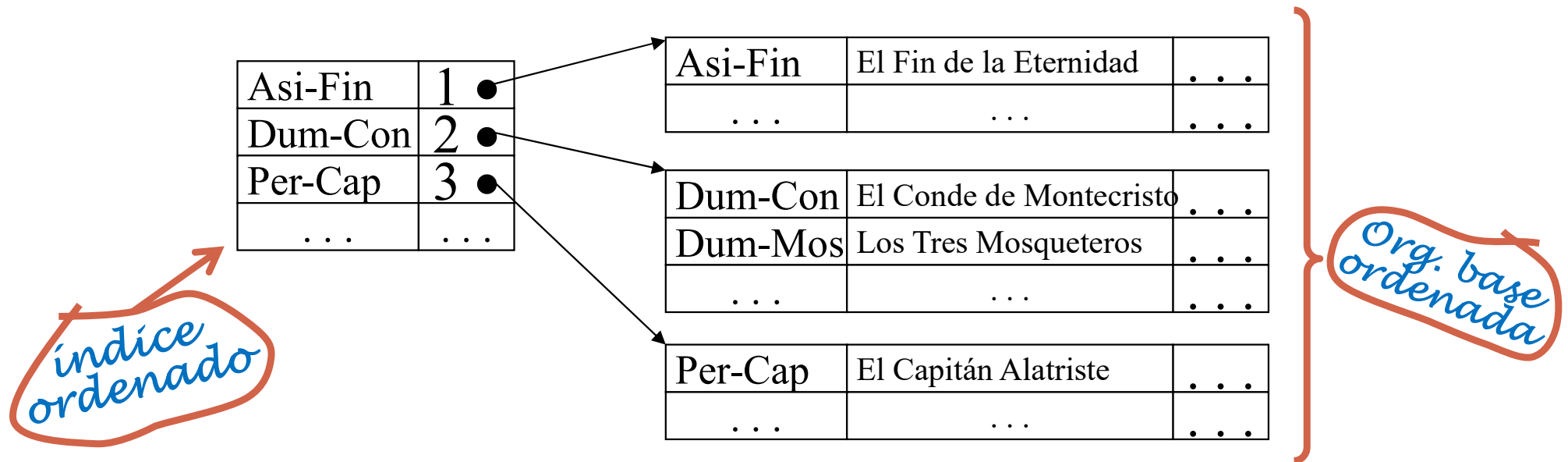
- **Naturaleza:** serial, secuencial, o direccionado
- **Coste:** dependiendo de su naturaleza (igual que un fichero de datos análogo)
- **Restricciones:** se debe **aplicar sobre claves no privilegiadas**

Ejemplos:

- si el índice se usa para un proceso ordenado por CI (y además  $CI \neq CO$ )
- si la CO se usa para un proceso ordenado y la CI para procesos selectivos
- si el índice se usa para un proceso especial (ver acceso invertido, tema 7.5)

**Mantenimiento:**

- si es ordenado o disperso, puede desbordar → requiere reorganización
- debe evitarse la degeneración de la estructura
  - índice ordenado: preferible inserción ordenada + reorganización local
  - índice disperso: pierde eficiencia si cambia (si es volátil)  
es más útil como índice temporal (procesos puntuales)

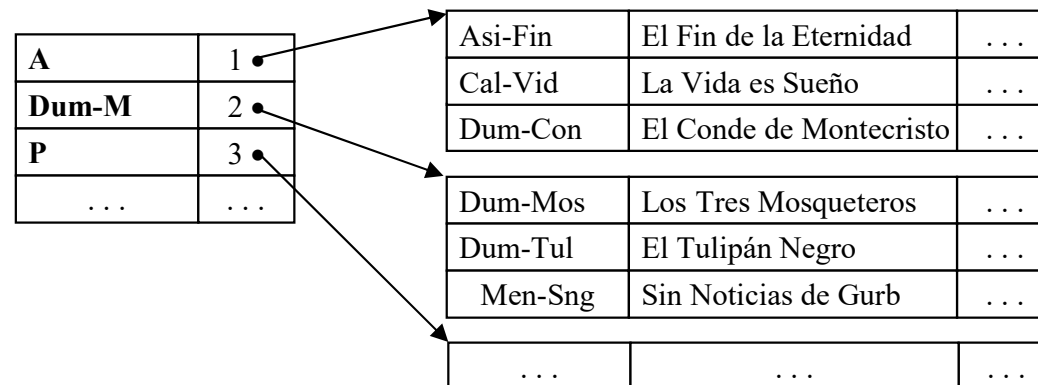


- **Concepto:** una entrada por cubo de datos (en lugar de una entrada por registro)
- **Restricción:** índice y organización base deben ser necesariamente secuenciales y con *clave\_indización = clave\_ordenación (CO=CI)*
- **Usos:** aporta varias posibilidades de acceso:
  - procesos ordenados (a la totalidad): acceso serial de la org. base (ordenada)
  - procesos selectivos (solución única): a través del índice
  - mixtos (selección de un rango): acc. indizado (1<sup>er</sup> elemento) + serial



## Ventajas:

- al ser de tamaño muy reducido, tiene menor coste (y mayor tasa de acierto)
- se ahorran muchas actualizaciones de índice (insertar/borrar/modificar registros a menudo no afectan al índice, salvo que sean el primer registro del cubo).
- en lugar de utilizar toda la *clave* en la entrada, se pueden usar prefijos (%tamaño)

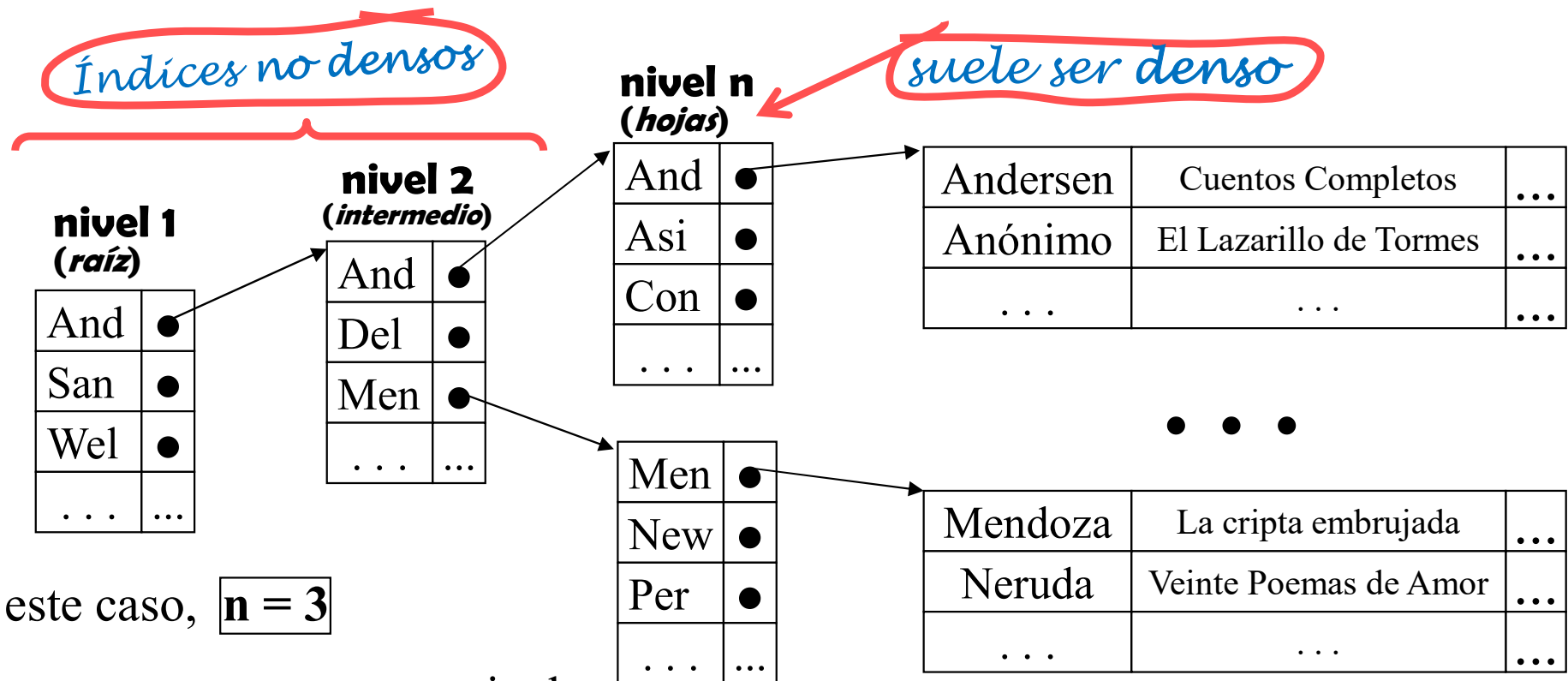


## Inconvenientes:

- sólo puede existir un índice no denso para cada archivo
- la inserción del registro debe ser ordenada, pero se localiza con el índice.
- La inserción de la entrada es ordenada, y conlleva pesadas reorganizaciones
  - deben aplicarse mecanismos de ELD, rotación, partición celular, etc.



**Concepto:** es un índice con  $n$  niveles (el nivel  $n$  es índice del nivel  $n+1$ )



- En este caso,  $n = 3$
- El coste es un acceso por nivel  
Interesa definir **nodos pequeños** (1 bloque) incluso a costa de tener más niveles
- Es ventajoso **bloquear la raíz** (nivel 1) en memoria intermedia (ahorra un acceso)
- El nivel n suele ser denso, pero como es secuencial puede ser un índice no denso



- El índice multinivel perfectamente construido es eficiente, pero degenera
- En ficheros constantes es buena solución
- En ff. volátiles se requiere reorganización local → evolución a otras estructuras

**Árboles Binarios:** cada nodo es una entrada del índice con dos punteros internos  
Solución sencilla, pero presenta problemas de vecindad y desequilibrio.

- **Árbol AVL:** resuelve desequilibrio mediante procesos de reorganización local
- **Árboles Binarios Paginados:** resuelven el problema de vecindad
- **Árboles AVL-Paginados:** buen rendimiento, pero necesitan muchos punteros internos, presentan bajísima densidad, y reorganizaciones frecuentes.

### Solución:

- *Incluir varias entradas por nodo  
(y, por tanto, varios descendientes)*
- *Construir el árbol en orden ascendente  
(el separador pertenece al nodo que desborda)*

} **árboles *B***

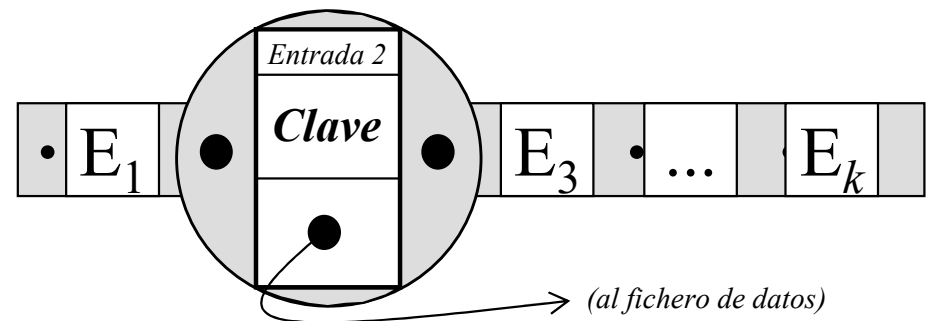




- *Propuestos por Bayer y McCreight*

**Idea:** ya que inicialmente no se conoce el elemento que es mejor separador, se comienza por las hojas. A medida que crezca, se construye hacia arriba.

- **Nodo:** cada nodo va a llenar la página; contiene entradas de índice (pares *clave indización-puntero a los datos*) y punteros (para apuntar nodos hijo)



- **Orden del árbol:** indica la capacidad de los nodos (y por ende, del árbol)
  - según las entradas: el nº mínimo de claves de un nodo (*Bayer*)
  - según los punteros (hijos): nº máximo de hijos de un nodo (*Knuth*)





## Árboles B : Observaciones

- Si el árbol es de orden  $m$ , cualquier nodo tendrá a lo sumo  $m$  descendientes
- Si un nodo tiene  $m$  descendientes (no hoja), tendrá  $m-1$  entradas
- Corolario: un nodo de un árbol de orden  $m$  tiene a lo sumo  $k=m-1$  entradas
- En un nodo ( $T_{\text{nodo}}$  bytes) caben  $m$  punteros internos y  $k$  entradas, luego:

$$m \cdot T_{\text{ptro\_interno}} + k \cdot T_{\text{entrada}} \leq T_{\text{nodo}}$$

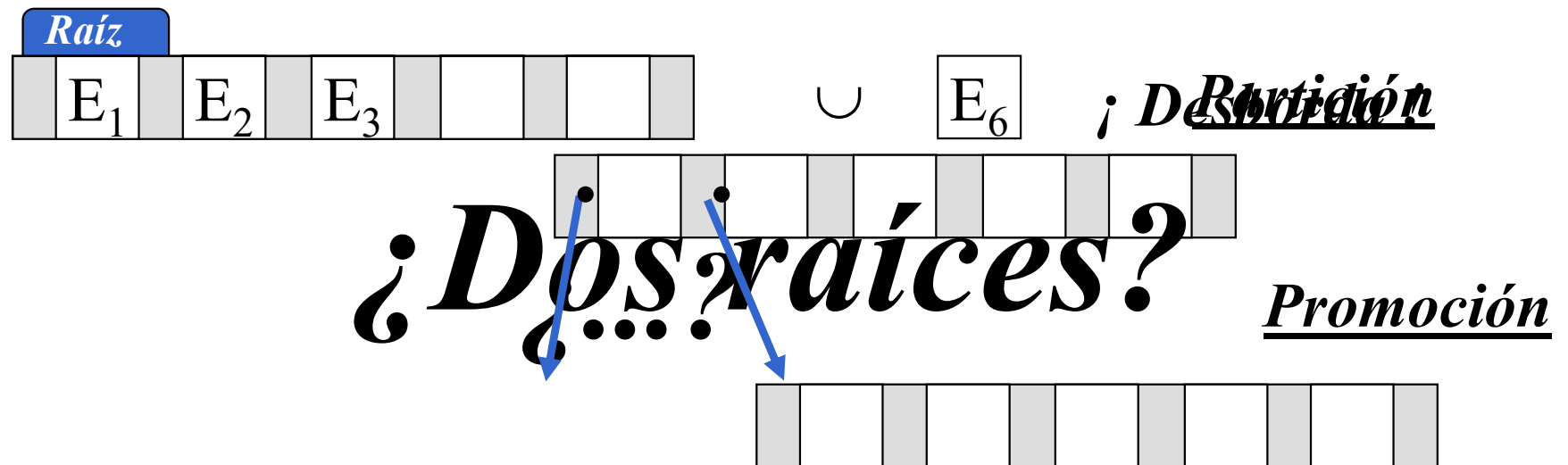
(con esta fórmula y  $k=m-1$  se podrá hallar el orden del árbol)

- El nodo raíz tiene al menos un elemento y, por tanto, al menos 2 hijos.
- $T_{\text{nodo}}$  es múltiplo de  $T_{\text{bloque}}$  y suele ser lo menor posible (**típicamente 1 bq**)
- $T_{\text{entrada}}$  es la suma del tamaño real de la clave (fija/marcada/codificada...) más el/los puntero/s interno/s (pueden ser muchos punteros, si es secundario)



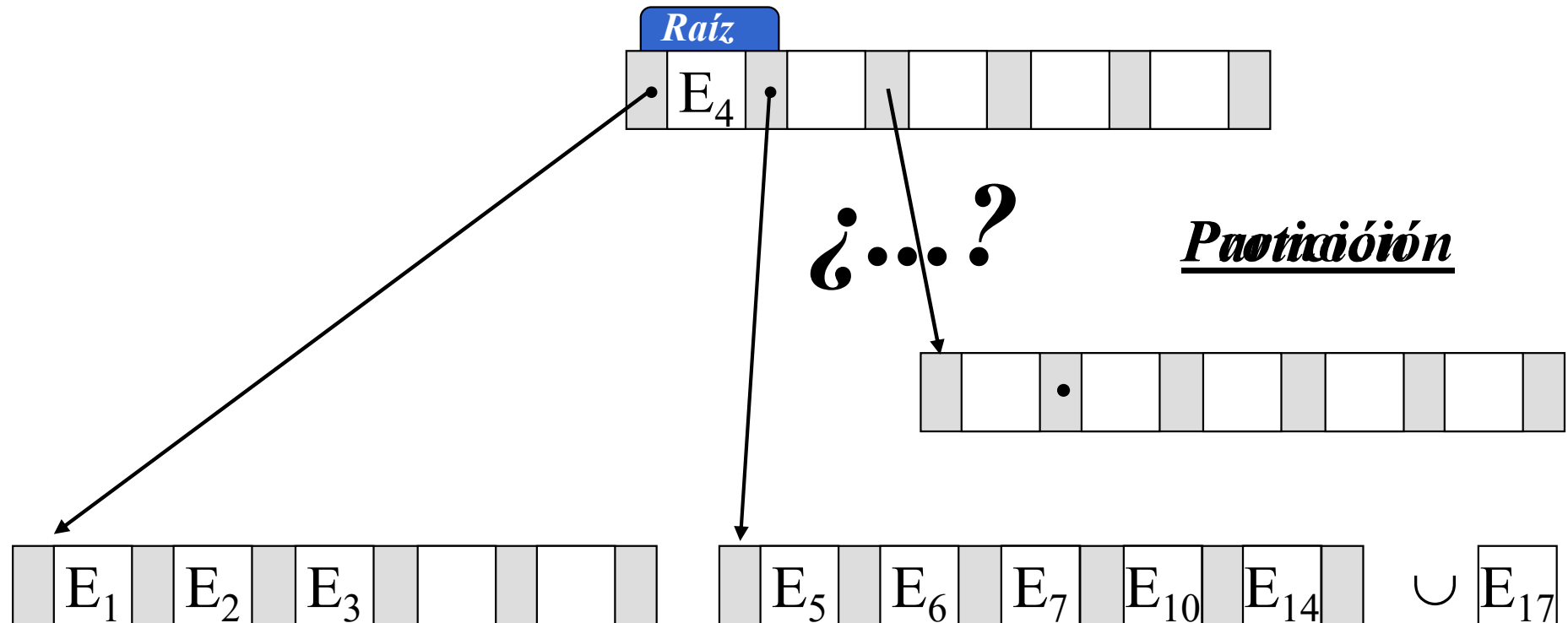
## Árboles B : Partición y Promoción

- Las entradas dentro de un nodo van ordenadas
- Cuando un nodo *desborda*, se divide en dos y se promociona el elemento intermedio hacia el nivel superior (ese elemento se lleva dos punteros: uno hacia cada hijo, es decir, hacia cada uno de esos dos nuevos nodos)





## Árboles B : Más Partición y Promoción (otro ejemplo)





## Árboles B : Propiedades

- Todos los nodos menos el raíz garantizan una **ocupación mínima**:

$$k_{\min} = \lfloor \frac{k}{2} \rfloor$$

### Corolario

- ¿Cuántos descendientes como mínimo tienen los nodos intermedios?  
(suponiendo política de '*dividir cuando desborda*')

$$m_{\min} = k_{\min} + 1$$

→

$$m_{\min} = \lfloor \frac{m+1}{2} \rfloor$$

- Tamaño del fichero de índices

Se puede obtener una cota superior del fichero de índices

$$N_{\max}^{\circ} \text{ nodos fichero} = n^{\circ} \text{ entradas fichero} / k_{\min}$$

$$T_{\max} \text{ fichero} = n_{\max}^{\circ} \text{ nodos fichero} \cdot T_{\text{nodo}}$$





- Para **recuperar una entrada**:  $\#accesos = \#niveles$ 
  - Dado que la raíz estará siempre en memoria, contamos un acceso menos
- Para **recuperar un registro aleatorio**, se recuperan la entrada y tantos cubos de datos como punteros tenga la entrada (es decir,  $k$  cubos)

$$C(O_i, P_j) = (n-1) \cdot T_{\text{nodo}} + c \cdot E_c$$

- El coste de cualquier actualización sobre el índice en árbol B es el coste de **localización más un acceso** de escritura:  $\Delta C(\text{actualización}) = (n-1) + 1 = n$
- El coste extra de una partición es de **dos accesos** de escritura (actualizar el nodo antecesor y escribir el nodo nuevo).
- El tiempo de acceso así calculado es una *cota superior al tiempo de acceso*.
- Puede calcularse la cota inferior (en base al número de niveles del árbol perfectamente construido), para conocer su coste óptimo y valorar el beneficio de ejecutar la reorganización del índice.



## Árboles B : Valoración

### Aspectos Positivos:

- Existe una cota superior razonable del número de accesos a soporte
- Generalmente, las operaciones (de inserción o borrado) requieren reestructurar una página. Y si son más, suelen ser pocas páginas.
- En el peor caso, las páginas están ocupadas a la mitad (aproximadamente)

### Aspectos a Mejorar

- Si las entradas son grandes, el orden puede ser demasiado pequeño
- La densidad (mínima) de los nodos es muy mejorable
- En las hojas se desperdicia mucho espacio (no necesitan punteros)



**Idea:** se pretende **aumentar la densidad** de los nodos

Para ello, en lugar de dividir un nodo en dos, se dividirán dos nodos en tres. Así, en lugar de conseguir una ocupación mínima del 50% se obtendrá el 66%

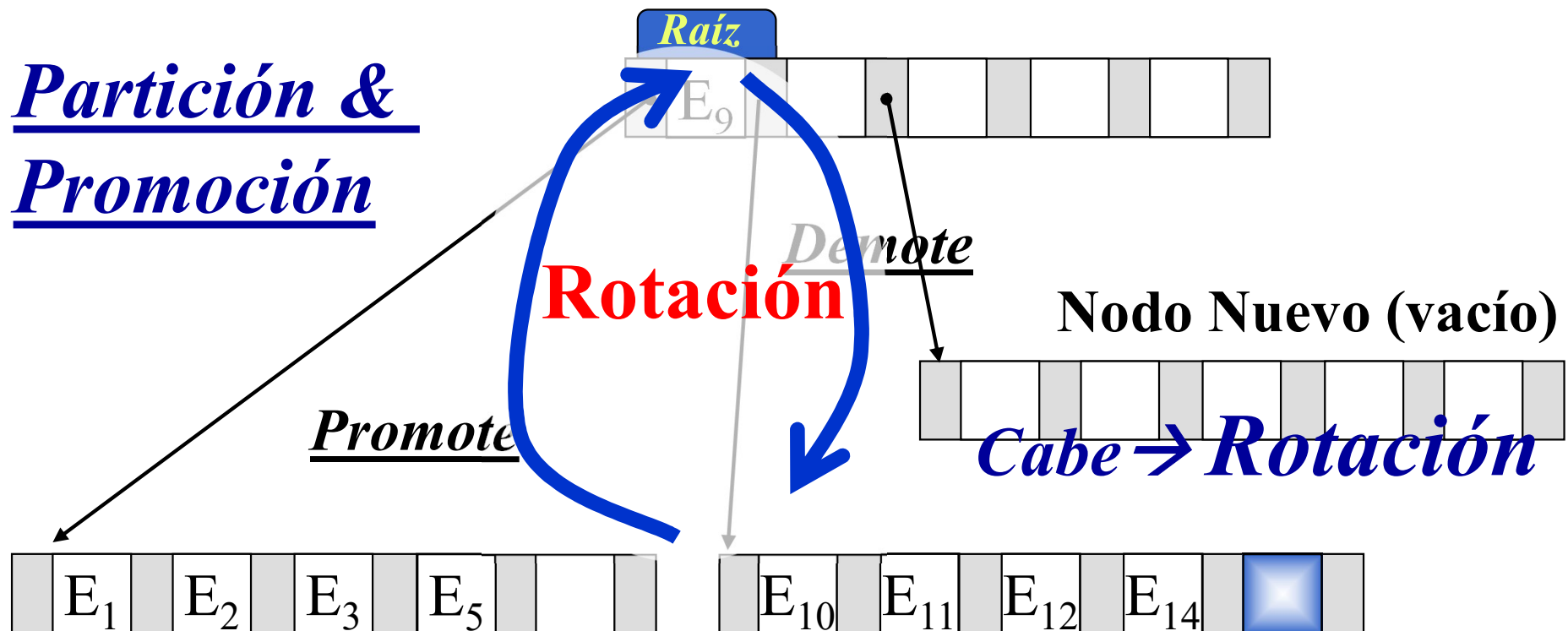
- Cuando un nodo desborda, en lugar de dividir, se procurará ceder uno de sus elementos a su vecino (**rotación**).
- Si el nodo vecino también está lleno, se parte (dos nodos llenos en tres nodos)
- Por lo demás, el resto del funcionamiento es como el de los árboles B.
- **Ventajas:**
  - *Aumento de la densidad (al 66%)*
  - *Un desbordamiento no siempre supone partición/promoción*
- **Desventajas:**
  - *Aumenta la probabilidad de desbordamiento (nodos más llenos)*





## Rotación, Partición y Promoción (ejemplo)

### Partición & Promoción



¿...? **NO Cabe**



## Propiedades

- Todos los nodos menos el raíz garantizan una ocupación mínima:

$$k_{\min} = \lfloor \frac{2k}{3} \rfloor$$

- Los nodos intermedios cuentan con  $\frac{2k}{3} + 1$  descendientes  $\rightarrow$   
(suponiendo política de 'dividir cuando desborda')

$$m_{\min} = \lfloor \frac{2m+1}{3} \rfloor$$

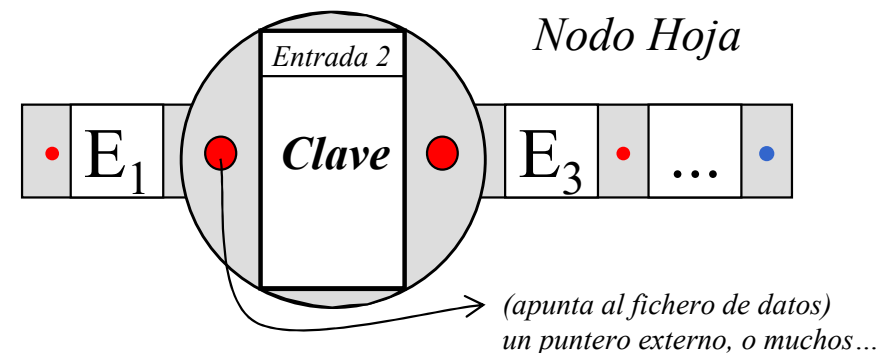
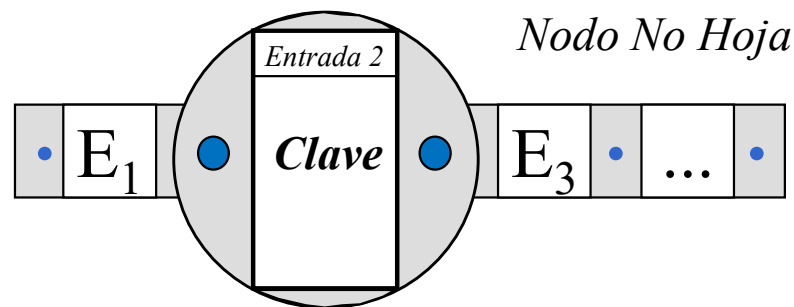
## Cálculo de Costes

- Como la localización es idéntica al árbol B, también es igual el cálculo de costes
- El coste extra de una rotación es de tres accesos (lectura del nodo contiguo, más la escritura de ese nodo y del nodo antecesor).  $\Delta C(\text{rotación}) = 3 \text{ acc}$
- La partición implica cuatro accesos extra (la lectura del nodo contiguo, más la escritura de los nodos contiguo, nuevo, y el antecesor).  $\Delta C(\text{partición}) = 4 \text{ acc}$
- También se puede contemplar la rotación bidireccional. En este caso la densidad es 75% ( $k_{\min} = \lfloor 3k/4 \rfloor$ ) pero también el coste de inserción (rotación 4, y partición 5).



**Idea:** coste proporcional a la profundidad  $\rightarrow$  crecer en amplitud  
 $\rightarrow$  aumentar el #hijos por nodo  $\rightarrow$  **aumentar el *orden***

- En los nodos con hijos (nodos no hoja) se **suprimen los punteros externos** (así caben más discriminantes, y por ende se tienen más **punteros internos**).
- En los nodos hoja no hay punteros a nodo hijo, pero sí habrá punteros externos. Para apuntar a los datos, la entrada debe estar en una hoja  $\rightarrow$  todas las entradas están en nodos hojas, y en los no hoja sólo hay copias discriminantes



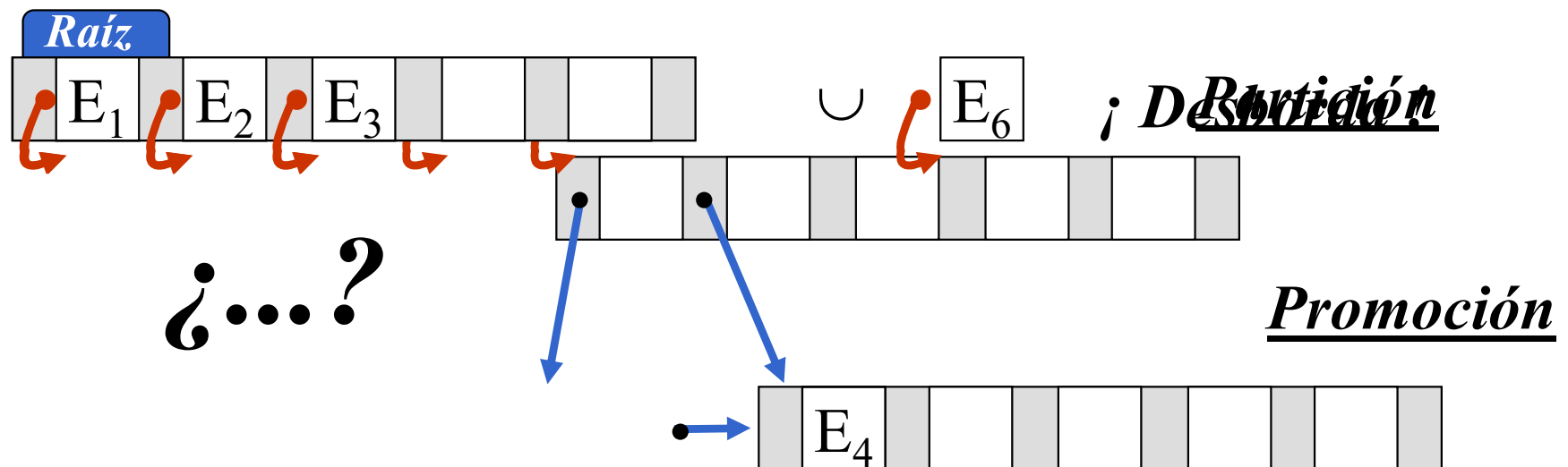
- Especialmente eficiente con punteros externos grandes  $\rightarrow$  **índice secundario**

# Tema 7.3.3: Indización en Árbol B+

## Partición y Promoción



Ejemplo de Partición y Promoción: nodo hoja/raíz (primera partición)



- Observar que en las hojas se usa un puntero interno adicional (puntero encadenamiento) para apuntar al siguiente nodo hoja (hermano). Esto se realiza durante la partición:
  - el  $\text{ptro\_encadenamiento}(\text{nodo\_nuevo}) := \text{ptro\_encadenamiento}(\text{nodo\_viejo})$
  - el  $\text{ptro\_encadenamiento}(\text{nodo\_viejo}) := \text{dirección}(\text{nodo\_nuevo})$
- El *encadenamiento de hojas* proporciona un mecanismo de acceso alternativo.

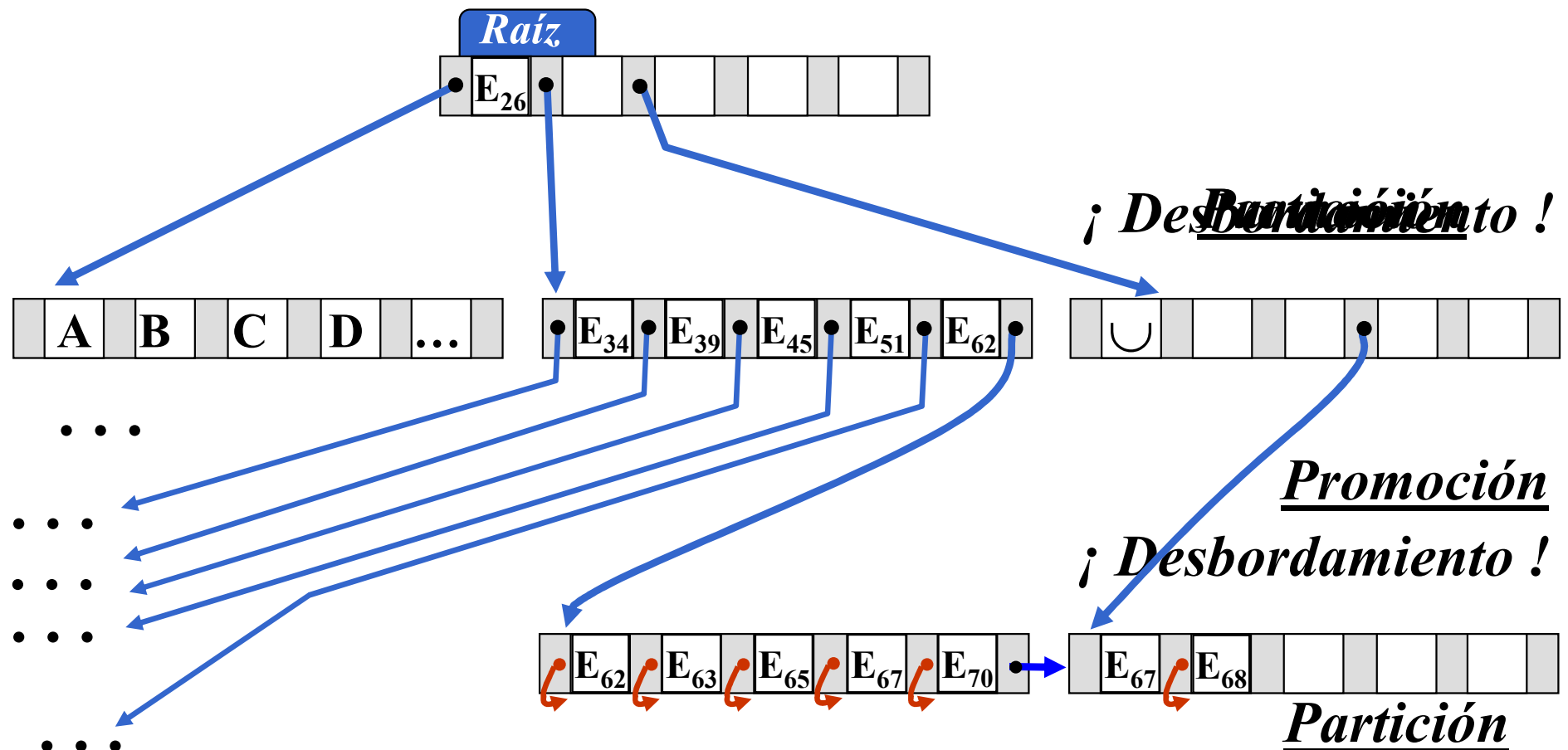
# Tema 7.3.3: Indización en Árbol B+

## Partición y Promoción



- En nodos no hoja, la promoción es igual que en nodos de árbol B

**Ejemplo:**





## Propiedades (k<sub>mín</sub> y m<sub>mín</sub>)

- Orden del árbol ( $m$ ): se calcula para nodos no hoja, como en árboles B; teniendo en cuenta que las entradas esos nodos carecen de puntero externo

$$m \cdot T_{\text{puntero\_interno}} + (m-1) \cdot T_{\text{clave}} \leq T_{\text{nodo}}$$

- Ocupación máxima ( $k$ ) de los nodos hoja: si los tamaños de los punteros interno y externo son distintos, convendría calcularla por separado

$$k \cdot (T_{\text{clave}} + T_{\text{puntero(s)\_externo}}) + T_{\text{puntero\_interno}} \leq T_{\text{nodo}}$$

debe contener al menos una entrada comp.

encadmto. bidireccional req. dos punteros internos

- La ocupación mínima de las hojas será:  
(suponiendo política de '*dividir cuando desborda*')

$$k_{\text{mín}} = \left\lfloor \frac{k+1}{2} \right\rfloor$$

- La ocupación mínima de los nodos intermedios será  $\lfloor k/2 \rfloor \rightarrow$   
(la promoción en estos se opera como en los nodos de un árbol B)

$$m_{\text{mín}} = \left\lfloor \frac{m+1}{2} \right\rfloor$$

# Tema 7.3.3: Indización en Árbol B+

## Profundidad y Tamaño



### Cálculo del número de niveles:

- El nivel de las hojas es el **nivel  $n$** . ¿Cuántas hojas?  $\left\{ \begin{array}{l} \boxed{n^{\circ} \text{ hojas} = \lfloor e / k_{\min} \rfloor} \\ e = \text{n}^{\circ} \text{ total de entradas} \end{array} \right.$

- El  $n^{\circ}$  de nodos en el **nivel  $n-1$**  depende del número de nodos del nivel  $n$

$$\boxed{n^{\circ} \text{ nodos } (n-1) = \lfloor n^{\circ} \text{ nodos } (n) / m_{\min} \rfloor}$$

- Cuando se llega a un nivel con un solo nodo (la raíz), este será el **nivel 1**.  
(se tiene que el nivel  $n-x=1$ , y se puede despejar  $n = \text{profundidad del árbol}$ )

- Tamaño máximo del fichero índice:**

se calcula como la suma de los nodos necesarios

para cada nivel ( $\sum_{i=1}^n \text{nodos}(i)$ ) multiplicado por el tamaño de un nodo.



## Consideraciones finales

- El encadenamiento de hojas proporciona mecanismos de acceso alternativo.
- Ejemplos: (índice en árbol B<sup>+</sup> con clave indización '*fecha* (dd-MM-AAAA)')
  - procesos a la totalidad ordenados  
Ejemplo: sacar un listado de todos los registros ordenados cronológicamente
  - procesos selectivos con tasa de actividad elevada  
Ejemplo: recuperar todos los registros con fecha en mes de 'Mayo'
  - procesos ordenados con varios resultados (*rangos*) → acceso mixto  
Ejemplo: recuperar todos los registros entre el 01-05-2005 y el 30-06-2005
    - Los accesos mixtos consisten en recuperar la primera entrada (01-05-2005) a través del árbol, y el resto de entradas se recuperarán con el encadenamiento
- Se puede **organizar un fichero de datos en árbol**  
→ es como tener un f. secuencial con part. celular y un índice B<sup>+</sup> no denso.
- Las mejoras logradas con árboles B<sup>+</sup> y B\* son combinables