## Complementos de Bases de Dados – Índices –

Engenharia Informática 2º Ano / 1º Semestre

Cláudio Miguel Sapateiro

claudio.sapateiro@estsetubal.ips.pt

DSI :: Escola Superior de Tecnologia de Setúbal :: Instituto Politécnico de Setúbal

## Preparação da Aula

• Organização em grupos de 3/4

Distribuição das folhas de respostas

### Sumário

- Conceitos
- Índices ordenados
- Ficheiros de indexação em B+-Tree
- Ficheiros de indexação em B-Tree
- Hashing estático
- Hashing dinâmico
- Comparação entre modos de indexação
- Definição de índices em SQL
  - Exemplos
- Linhas orientadoras de estratégias de indexação

### Conceitos

### **Definições**

Índices:

Estruturas para aumentar o desempenho no acesso à informação.

- Exemplo: Catálogo de autores numa livraria.
- Fornecem um caminho de acesso aos registos
- Um ficheiro de indexação é constituído por registos, no seguinte formato:

chave de	anontador
pesquisa	apontador

- Chave de Pesquisa: atributo ou conjunto de atributos usado para "procurar" os registos num ficheiro.
- ❖ Os ficheiros de indexação são de menor dimensão que os ficheiros de dados originais.
- ❖ A existência de índices não modifica as relações nem a semântica das consultas

### **Conceitos**

### **Definições**

- **Tipos de índices:** 
  - Índices ordenados:
     as chaves de pesquisa são armazenadas por uma certa ordem.
  - Índices Hash:
     as chaves de pesquisa são distribuídas uniformemente por "buckets"
     através de uma função de Hash

### Índice Primário, Clustered e Secundário

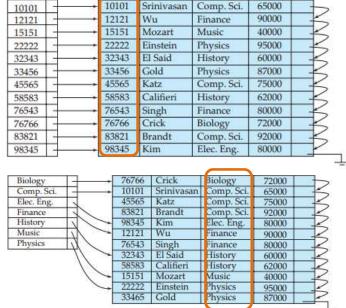
as entradas de indexação são ordenadas pela chave de pesquisa (e.g. autores no catálogo de uma livraria)

- Índice Primário: a ordenação coincide com a ordenação do ficheiro de dados, pelo campo que é também chave primária
- Índice Clustered: é o índice sobre a chave de pesquisa que específica a ordem sequencial do ficheiro de dados contudo esse campo não é chave primária
- ➤ **Índice secundário** (*nonclustered index*): índice em que a chave de pesquisa especifica uma ordem diferente da ordem sequencial do ficheiro.

#### **Dense Indices**

#### Índices "densos":

- a cada valor da chave de pesquisa corresponde um registo de índice
  - se houver mais do que um registo com o mesmo valor apontado (caso possível se: chave de pesquisa <> chave primária) então o registo de índice apontará para o primeiro registo do valor apontado e os seguintes registos do mesmo valor serão subsequentes.
    - Está subentendida a ordenação do ficheiro de registos por ordem da chave de pesquisa



• se for um *dense nonclustering índex* então cada entrada de registo de índice terá de guardar todos os ponteiros para todas as ocorrências do valor apontado

### **Sparse Indices**

Índices "*esparsos*":

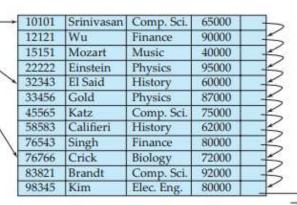
Contém registos de índice, apenas para alguns dos valores da chave de pesquisa.

 Aplicável quando os registos estão ordenados sequencialmente pela chave de pesquisa.

32343

76766

- Para localizar um registo com o valor K da chave de pesquisa:
  - Localizar o registo de índice com o maior valor < K, da chave de pesquisa.</li>
  - 2. Pesquisar sequencialmente o ficheiro a partir do registo apontado pelo registo de índice.
- Ocupa menos espaço,
- Menor "overhead" nas operações de insert e delete.
- Normalmente mais lento na procura de registos.

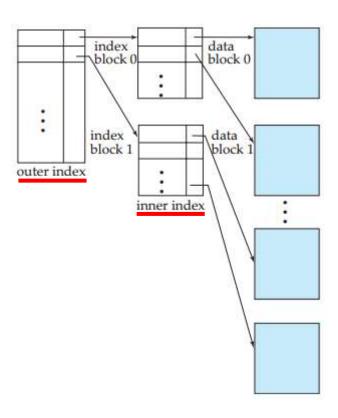


### Avaliação das diferentes técnicas de indexação

- nenhuma é absolutamente melhor que outra em todos os aspetos
- Há que considerar:
  - Tipos de acessos à informação:
    - registos com um atributo, igual a um valor específico;
    - registos com um atributo, com valor num determinado intervalo de valores.
  - Tempo de acesso.
  - Tempo para insert.
  - Tempo para delete.
  - Espaço adicional.
- ✓ Dica: uma entrada num índice esparso por cada bloco
  - O custo de processamento está normalmente associado a encontrar e trazer o bloco do ficheiro do disco, uma vez no bloco o tempo de procura dentro do mesmo é negligenciável

### **Índices multinível**

- Se o índice primário não "cabe" em memória o acesso torna-se dispendioso.
- De modo a diminuir o número de acessos a disco, tratar o índice primário como um ficheiro sequencial e criar um índice esparso sobre o índice primário:
  - índice interno:
     o ficheiro sequencial do índice primário
  - índice exterior: índice esparso do índice primário.
- Se o índice exterior não "couber" em memória, criar um novo nível de índice -> mais um nível.
- Todos os níveis dos índices devem ser atualizados nas operações de *insert, update* e *delete* !! (Update: pode ser abordado como um *delete* + *insert*)



## Índices Secundários

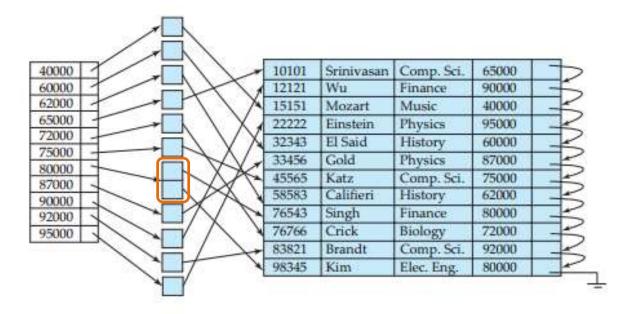
### **Motivação**

- Frequentemente, é necessário pesquisar registos por certos atributos, que não são o atributo da chave de pesquisa do índice primário ou *clustered*.
- Exemplo:
   na base de dados das contas bancárias, e os dados estão ordenados
   sequencialmente pelo número de conta.
  - Poderei pretender:
    - a. obter todas as contas <u>numa determinada agência</u>
    - b. obter as contas em que <u>o saldo está num determinado intervalo de</u> valores
- Devo então criar índices secundários, para outras chaves de pesquisa.

## Índices Secundários

### **Motivação**

- Exemplo: Índice secundário pelo saldo de conta
- ✓ Os índices secundário terão de ser densos!



## Índices Primários e Secundários

### **Considerações**

- Os índices secundários têm de ser densos
- Os índices aumentam o desempenho na consulta de registos
- Quando a informação é modificada, cada ficheiro de índices também tem de ser atualizado
  - ❖ Introduz acréscimo de processamento quando existe modificação da informação.
- O varrimento sequencial sobre o índice primário é eficiente (os dados estão armazenados sequencialmente, na mesma ordem do índice)
- O varrimento sequencial sobre índices secundários é dispendioso
  - cada acesso a um registo pode implicar o acesso a um novo bloco do disco.

# mini Sumário

- 1. Índices: Primário, Clustered, Secundário
- 2. Índices: Denso e Esparso

# 10:00



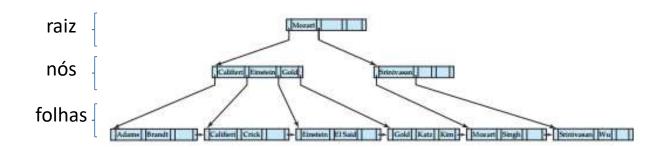
### Exercícios

- 1. Distinga índice primário de índice *non-clustered*
- 2. É possível ter dois *clustered* índices na mesma relação/tabela?
- 3. Distinga índice denso de índice esparso
- 4. O índice secundário pode ser esparso? Porquê?
- 5. Num índice denso a remoção de um registo não originará necessariamente a remoção da chave do ficheiro do índice. Justifique.

### **Características**

- Balanced Tree como alternativa aos índices sequenciais:
- Desvantagem dos índices sequenciais:
  - O desempenho diminui à medida que a dimensão do ficheiro aumenta
  - É necessária reorganização periódica do ficheiro
- Vantagem dos índices B+-Tree:
  - Reorganização automática em alterações pequenas e locais, resultantes das operações de insert e delete
  - Não é necessária a reorganização total frequente do ficheiro de modo a manter o desempenho.
- Desvantagem dos índices B+-Tree:
  - Acréscimo de processamento em (alguns) insert e delete
  - Acréscimo de espaço ocupado
- As vantagens sobrepõem-se às desvantagens, por isso são comumente utilizados

#### **Características**



- Normalmente índices densos
- Organização em árvore que têm as seguintes propriedades:
  - Todos os caminhos da raíz às folhas têm o mesmo comprimento
  - Cada nó que não é raíz ou folha tem entre [n/2] e n filhos
  - Cada nó folha tem entre [(n-1)/2] e n-1 valores
  - Casos especiais:
    - Se a raíz não é folha tem pelo menos 2 filhos
    - Se a raíz é folha, pode ter entre 0 e (n-1) valores

### Estrutura dos nós

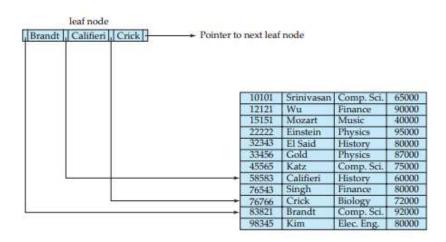


- Ki são os valores da chave de pesquisa
- Pi são os apontadores para os filhos (para nós que não são folha) ou,
   apontadores para registos ou buckets de registos (para os nós folha)
- Os valores da chave de pesquisa estão ordenados no nó K1 < K2 < K3 < ... < Kn-1</li>

### Estrutura dos nós folha

 O apontador Pi, aponta para um registo no ficheiro com o valor da chave de pesquisa Ki, (i = 1,2, ..., n-1,)





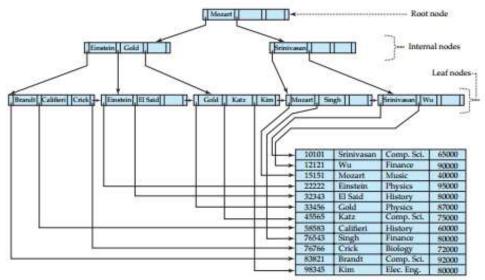
• Pn aponta para a próxima folha ordenada pela chave de pesquisa

#### Estrutura dos nós não folha

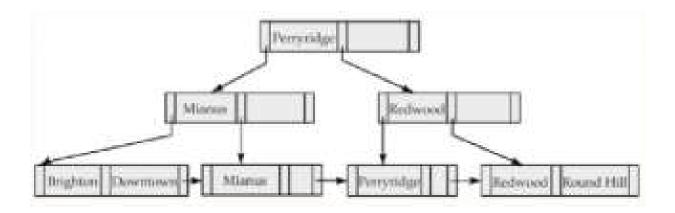
 Constituem um índice esparso multinível dos nós folha



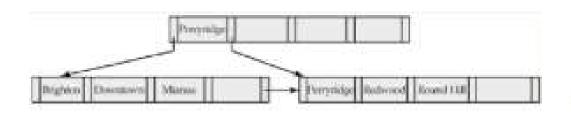
- Para um nó não folha com m (<n) apontadores:</li>
  - A subárvore apontada por P1 conterá chaves de pesquisa de valor <= K1</li>
- Para 2 <= i <= n-1,</li>
  - todos os valores da chave de pesquisa da subárvore para a qual Pi aponta são maiores ou iguais a Ki-1 e menores que Km-1
- Contém até n apontadores, e pelo menos [n/2]
- O número de apontadores num nó é denominado de fanout do nó.



### Exemplo (n=3)



### **Exemplo** (n=5)



```
Numero de ponteiros no nó

fanout \rightarrow n

min pointers por folha \rightarrow \lceil (n-1)/2 \rceil

max pointers por nó \rightarrow \lceil (n)/2 \rceil

max pointers por nó \rightarrow \lceil (n)/2 \rceil

max pointers por nó \rightarrow n
```

- Os nós folha têm de ter entre 2 e 4 valores.
- Os nós não folha (exceto a raiz) têm de ter entre 3 e 5 ponteiros.
- A raiz tem de ter pelo menos 2 filhos.

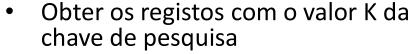
### Altura da árvore e Espaço necessário

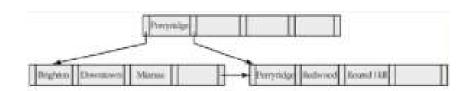
- Consideremos uma entrada no índice:
   12 (chave pesquisa) + 8 (apontador) = 20 Bytes
- Com páginas/blocos de 8KB
- Com cerca de 400 entradas por pagina
  - Assumindo paginas semipreenchidas contendo cerca de 250 entradas

Nível	N.º de chaves	Tamanho (bytes)
1	250	8 K
2	$250^{\circ} = 62\ 500$	2 MB
3	250 <sup>3</sup> = 15 625 000	500 MB

- Mesmo contendo 15 milhões de chaves, mantendo somente a raiz em memória (8K) é possível encontrar qualquer chave com um máximo de 2 acessos ao disco.
- Atualmente dada a memória disponível é possível com 1 ou mesmo nenhum acesso ao disco.

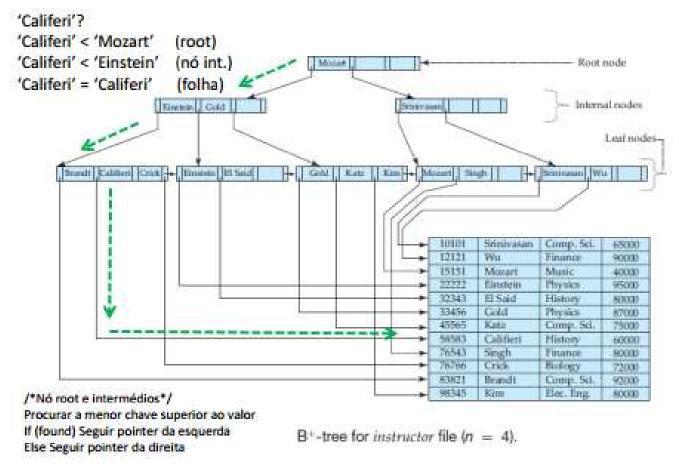
### **Consultas** I





- 1. Inicio no nó raiz
  - i. Examinar o nó para o valor mais pequeno da chave de pesquisa > K
  - ii. Se o valor existe, assumir que é Ki.Seguir para o nó filho apontado por Pi
  - iii. Senão com K >= Km-1, seguir para o nó apontado por Pm
- 2. Se o nó "seguido" pelo apontador do passo anterior não é folha, repetir o procedimento anterior.
- Quando no nó folha,para a chave i, Ki = K, seguir o apontador Pi para o registo ou bucket.:: Senão não existem registos com o valor K.

### **Consultas** II

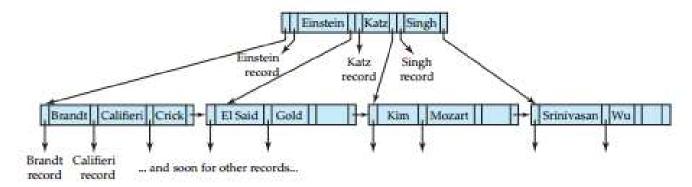


### Consultas III

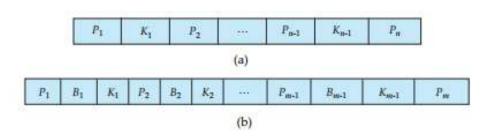
- No processamento de uma consulta, é obtido um caminho entre a raiz e uma folha
- Se existem K valores de pesquisa, o caminho não é maior que: [log<sub>[n/2]</sub>(k)]
- Um nó tem normalmente a dimensão de um bloco de disco, tipicamente 4KB ou 8KB, e n por volta de 100 (para 4KB temos 40 bytes por entrada de índice)
- Com 1 milhão de valores de pesquisa e n=100, no máximo são processados 4 (= log<sub>50</sub> 1 000 000) nós
- Comparando com uma árvore binária (n=2) seria necessário percorrer 20 nós (= log<sub>2</sub> 1 000 000)
  - A diferença é significativa pois um acesso a um nó pode ter associado um acesso ao disco

### **Definição**

 Semelhantes às B<sup>+</sup>-Tree, mas...
 elimina redundância de armazenamento dos valores das chaves de pesquisa, pois estes apenas <u>aparecem uma vez na árvore</u>



- Estrutura dos nós:
  - a) Folha
  - b) Não folha



### **Características**

#### Vantagens:

- Menor número de nós
- Por vezes não é necessário percorrer a árvore até às folhas para obter o valor da chave de pesquisa.

#### Desvantagens

- Só uma pequena fração de todos os valores da chave de pesquisa são obtidos mais "cedo"
- Os nós não folha têm major dimensão
- As operações de insert e delete têm processamento mais complicado
- \* Tipicamente as vantagens não se sobrepõem às desvantagens

# mini Sumário

- 1. Índices não sequenciais
- 2. B+-Tree vs B-Tree

## 10:00



### Exercícios

- 1. Que vantagem apresentam as B+-Tree face às árvores binárias?
- 2. Que vantagens apresentam os índices B-Tree sobre os B+-Tree? Sobrepõem-se às desvantagens?
- 3. Que vantagens apresentam os índices B+-Tree face aos índice sequenciais?

### **Definições**

- Um bucket é uma unidade de armazenamento, que contém um ou mais registos (tipicamente um bucket corresponde a um bloco de disco).
- Num ficheiro com organização *hash*, o acesso direto a um *bucket*, através do valor da chave de pesquisa, é obtido utilizando uma função de *hash*
- Com K o conjunto de valores da chave de busca e B o conjunto de todos os buckets,

### H é uma função de hash de K para B

- A função de hash, é utilizada para aceder, inserir e remover registos
- Registos com diferentes valores de pesquisa, podem estar associados ao mesmo bucket;
  - assim o bucket tem de ser "varrido" sequencialmente para localizar o registo.

### **Exemplo**

Ficheiro com organização hash

Studiet 0		
bucket I		
STREET, STREET	Musoc 4	0000
15151 Morart	INFLORE. 14	NAME OF
backet 2		
32343 El 5ald	History 3	80000
58583 Califieri	History &	V0000
	THE PERSON NAMED IN	
50 co. 0 co. c		_
bucket 3		
22222 Einstein	Physics 5	15000
33456 Gold	Physics 8	(7000)
98345 Kim	Elec. Fing. 8	00000

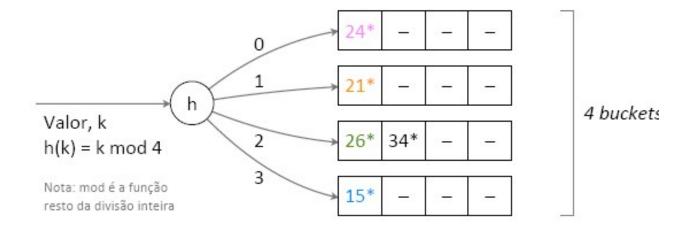
12121	Wu.	Finance	90000
76543	Singh	Finance	80000
nucleet	5		
76766	Crick	Biology	72000
nucket	6		
10101	Scinivasan	Comp. Sci.	65000
45565	Katz	Comp. Sci.	75000
83821	Brandt	Comp. Sci.	
		- 100	
nucket	7		
nucket	7		
nicket	7		
nucket	7		

#### Funções de Hash

- No pior caso, a função hash mapearia todos os valores da chave de pesquisa, para o mesmo bucket;
  - assim o tempo de acesso é proporcional ao número de valores da chave de pesquisa existentes
- A função hash (dispersão) deve cumprir os seguintes requisitos:
  - uma função <u>uniforme</u>,
     ou seja cada *bucket* é atribuído o mesmo número de valores da chave de pesquisa (de todo o intervalo de valores possíveis).
  - uma função <u>aleatória</u>,
     em que cada bucket contém, a cada momento, em média, aproximadamente o mesmo número de valores da chave de pesquisa.
- Tipicamente as funções calculam e utilizam a representação binária dos valores da chave de busca (por exemplo a representação binária dos caracteres)

### Funções Hash (o principio)

- Função h dispersa valores indexados por vários buckets
  - Cada valor indexado fica num só bucket



### **Funções Hash** (exemplos)

Organização *hash* do ficheiro de contas bancárias, utilizando o nome da agência como chave de pesquisa

- Assumir 26 buckets, em que a função de hash, associa o valor binário i do primeiro caracter do nome, com o bucket i;
- Não se obtém uma distribuição uniforme, pois é de esperar mais nomes a começar com a letra A do que com a letra X.

### Funções Hash (exemplos II)

Organização *hash* do ficheiro de contas bancárias, utilizando o saldo como chave de busca:

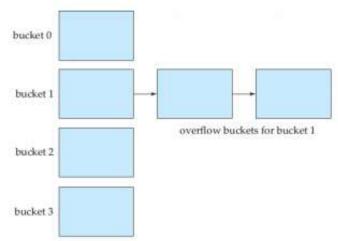
- Assumir valor mínimo 1 e máximo 100.000;
- Assumir 10 buckets, com os intervalos de 1-10.000, 10.001-20.000, ...
- A distribuição é uniforme pois cada bucket está associado com 10.000 valores da chave
- Não é aleatória pois é de esperar que existam mais valores entre 1-10.000 do que em 90.001 e 100.000.

## Hashing estático

#### **Bucket overflow**

#### Pode ocorrer por:

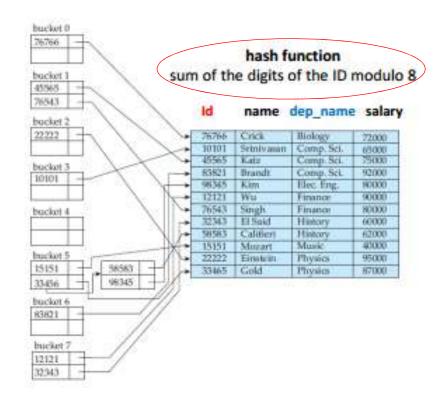
- Número de *buckets* insuficiente;
- Alguns buckets têm mais valores que outros, denominado como bucket skew:
  - múltiplos registos com o mesmo valor da chave de pesquisa;
  - a função de hash escolhida, resulta numa distribuição não uniforme dos valores da chave de pesquisa
- Solução:
  - Cadeias de overflow:
     os buckets de overflow são associados
     através de uma lista. É denominado closed hashing.



## Índices Hash

#### **Definições**

- Um índice hash, organiza os valores da chave de pesquisa, com os respectivos apontadores para os registos, num ficheiro com uma estrutura de hash.
- Índices hash, são sempre índices secundários
  - > Porquê?
- Eficientes em consultas de igualdade
  - Porquê ?



## Índices Hash

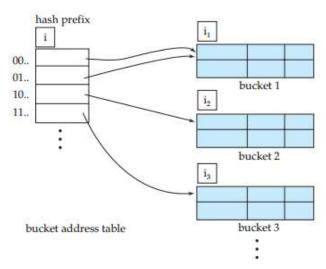
#### **Deficiências**

- A função de hash associa os valores na chave a um conjunto fixo de buckets:
  - Se o número de buckets é reduzido, o aumento da BD, provoca bucket overflow, logo diminuição do desempenho
  - Se o número de buckets é elevado (prevendo o aumento da BD), temos desperdício de espaço inicialmente.
  - Se a BD diminui, temos desperdício de espaço (devido ao bucket overflow)
    - Pode-se optar por uma re-organização periódica, mas é muito dispendiosa
- Solução:

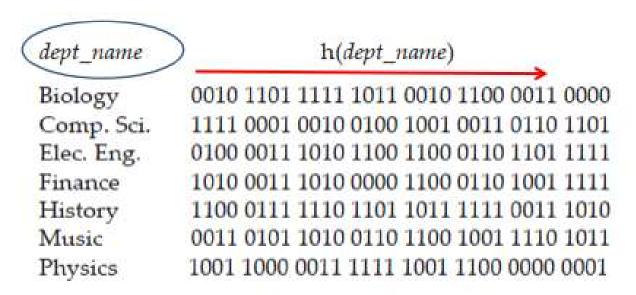
Hash dinâmico

#### **Características**

- Eficiente para bases de dados que aumentam e diminuem de dimensão
- Permite a <u>modificação dinâmica da função de hash</u>
  - Em função do tamanho dos dados (embora processo condicione temporariamente acesso a alguns blocos)
- Hash extensível (<u>uma forma de hash dinâmico</u>)
  - a função de *hash* gera valores dentro de um intervalo alargado
    - tipicamente inteiros de 32 bits
  - Utiliza a cada momento um prefixo para endereçar um conjunto de buckets
  - Sendo i o comprimento do prefixo e 0<= i <=32;</li>
  - Número máximo de buckets: 2<sup>32</sup>
  - O valor de i varia com a dimensão da base de dados.



#### **Exemplo**



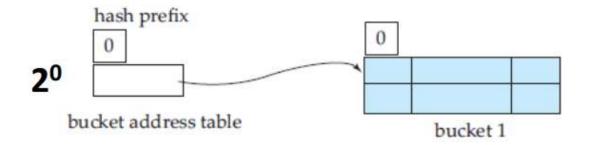
Hash function for dept\_name.

search key = dept\_name -> 32-bit hash values

#### **Exemplo**

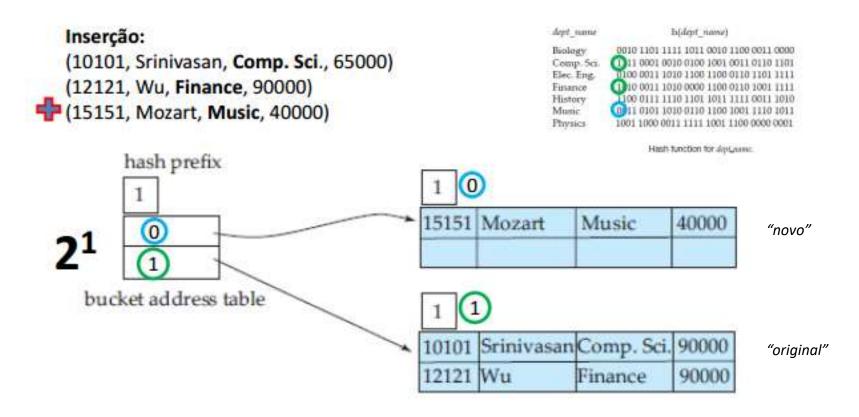
Situação inicial

Pressuposto (didático): bucket só poderá conter 2 registos

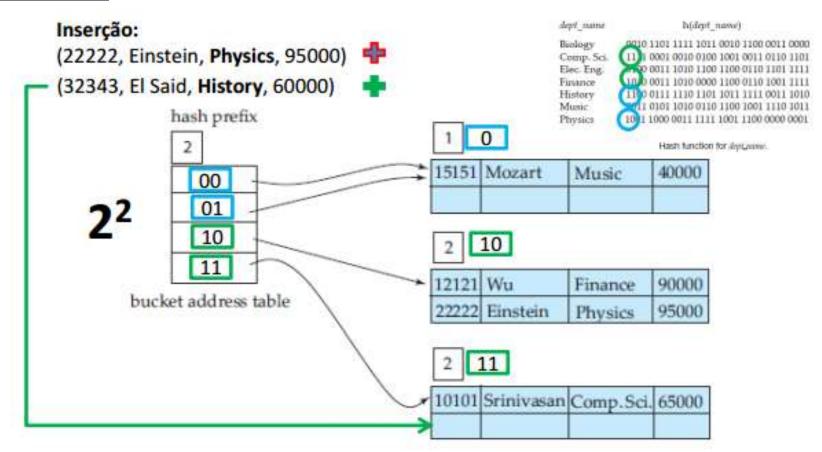


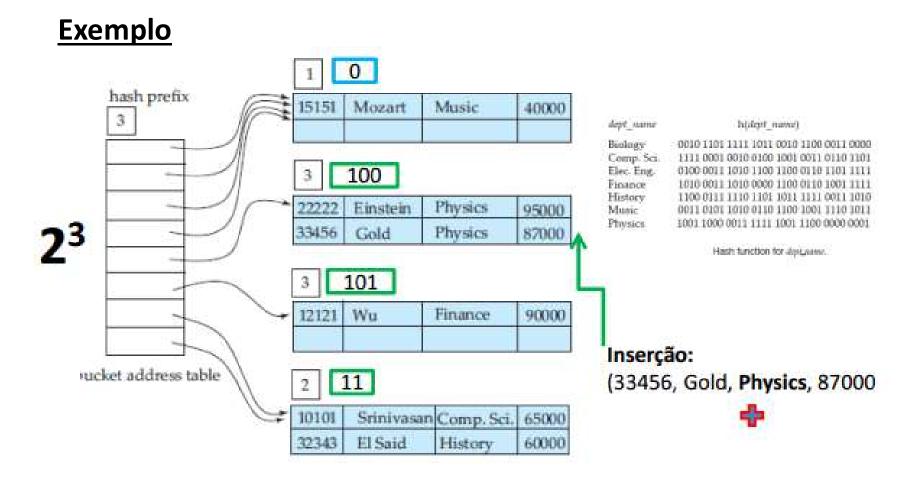
Initial extendable hash structure.

#### **Exemplo**

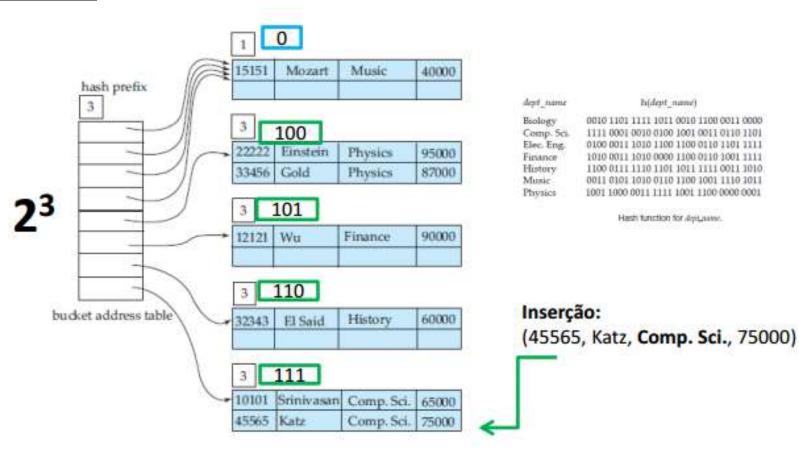


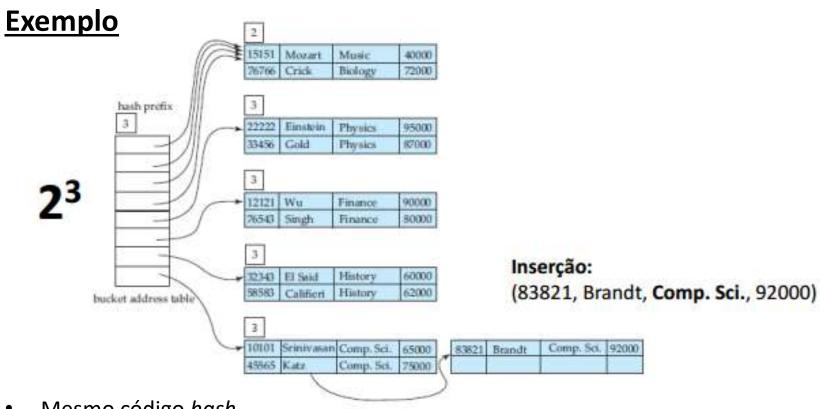
#### **Exemplo**





#### **Exemplo**





- Mesmo código hash
- Não aumenta numero do prefixo, mas segue para bucket overflow

## Comparação

#### Hash extensível vs outros métodos

- Vantagens
  - O desempenho não se degrada com o aumento da dimensão do ficheiro;
  - Overhead de espaço mínimo.
- Desvantagens
  - Nível extra para obter o registo procurado;
  - A tabela de endereços de buckets, pode tornar-se muito grande (não caber em memória);
  - Alterar a dimensão da tabela de endereços de buckets, é uma operação dispendiosa.
- ✓ Mais adequado para critérios de pesquisa baseados em igualdades

# mini Sumário

1. Índices Hash

2. Hash estático vs dinâmico

## 05:00



## Exercícios

- 1. O que entende por bucket overflow?
- 2. Quais as vantagens do hash dinâmico?
- 3. Em que tipo de consultas os índices hash poderão não ser eficientes?