Методы организации систем баз данных для вычислительных кластеров и GRID

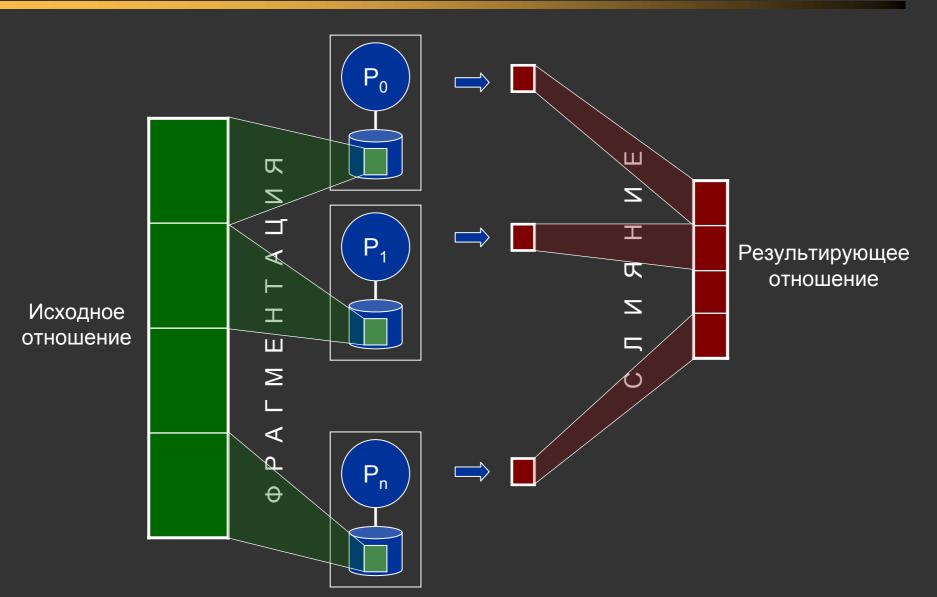
П.С. Костенецкий, А.В. Лепихов,

Л.Б. Соколинский, М.Л. Цымблер

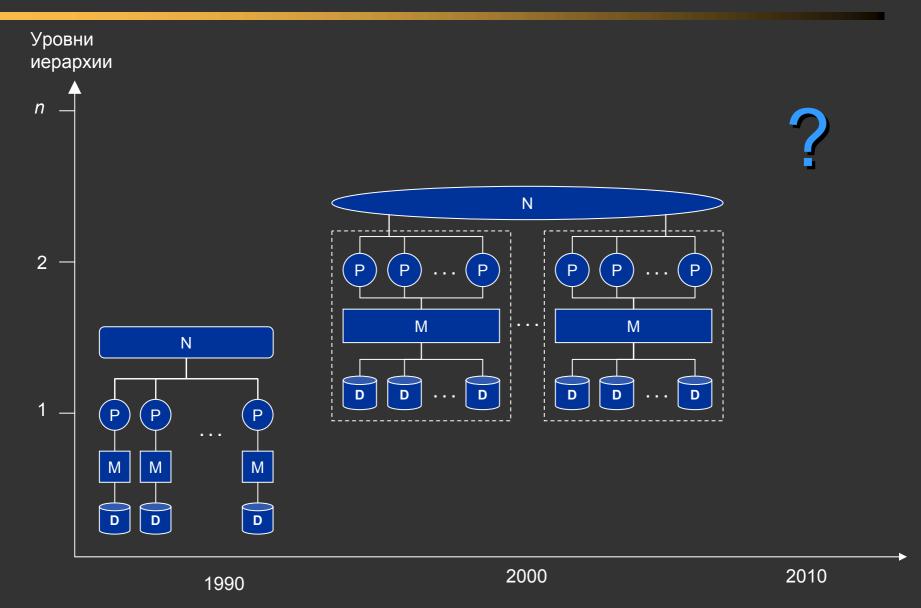
Южно-Уральский государственный университет

Челябинск

Параллельная система баз данных



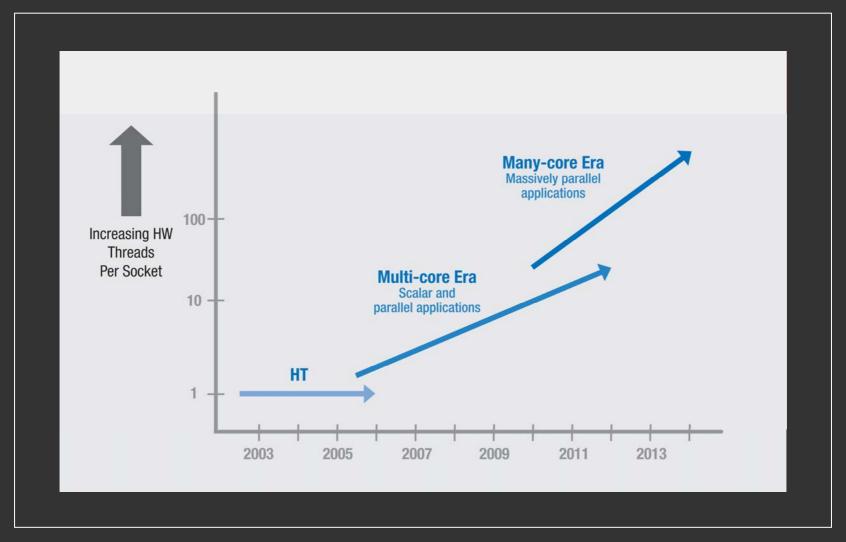
Эволюция мультипроцессоров баз данных



Предпосылки

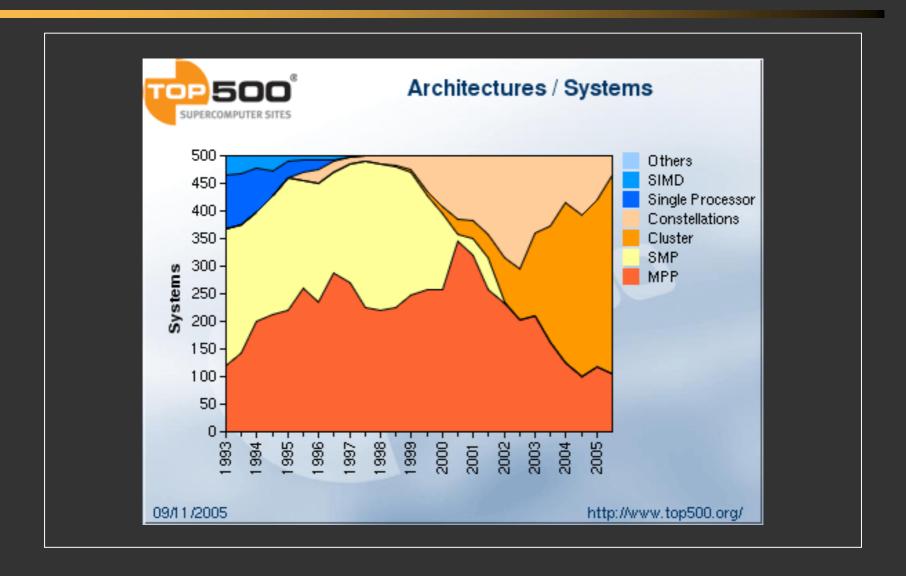
- Многоядерные процессоры
- Кластеры
- Grid

Многоядерные процессоры

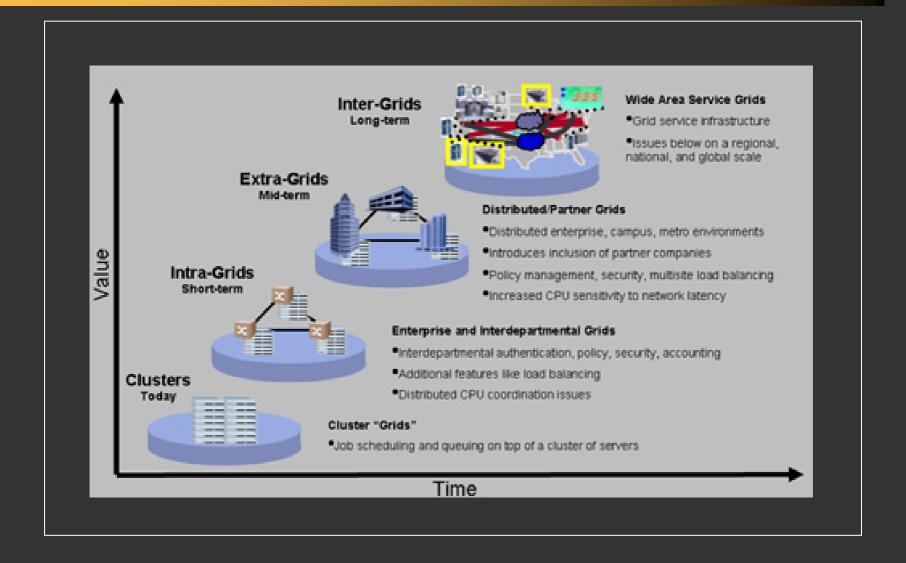


Platform 2015: Intel Processor and Platform Evolution for the Next Decade. White Paper. -Intel Corporation, 2005.

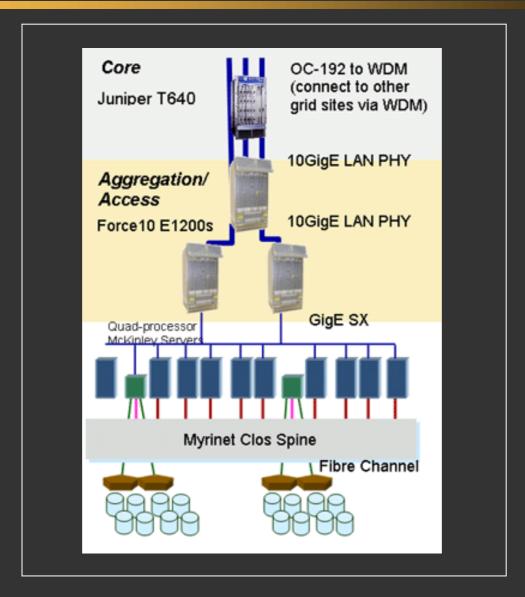
Кластеры



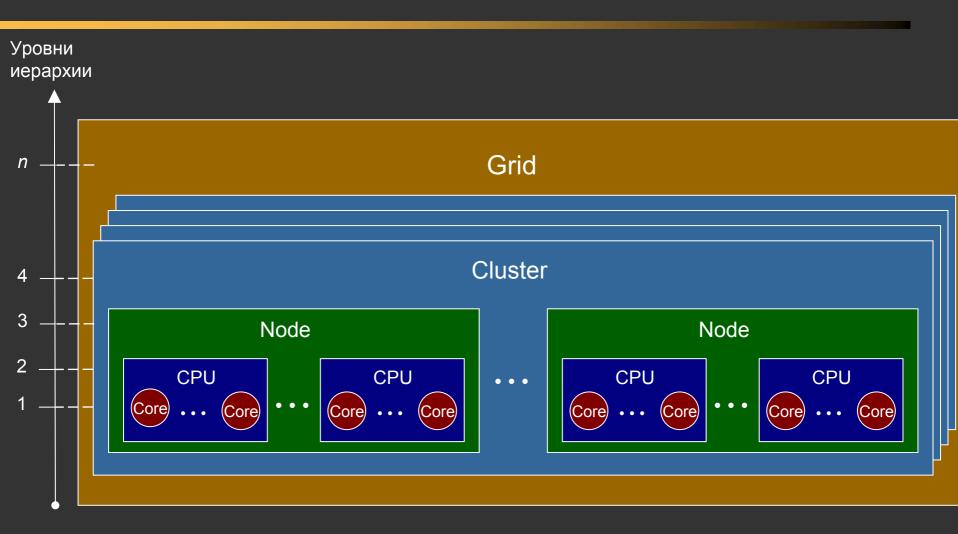
Grid



Сетевая структура TeraGrid



Естественная иерархия



Grid СУБД

Grid СУБД = Параллельная СУБД ?

Grid СУБД = Распределенная СУБД?

Сравнительный анализ

	Параллельная СУБД	Распределенная СУБД	Grid СУБД
Контекстная независимость узла	+	_	+
Гомогенность соединительной сети	+	_	_
Фрагментация данных	+	_	+
Репликация данных	_	+	+
Балансировка загрузки	+	_	+

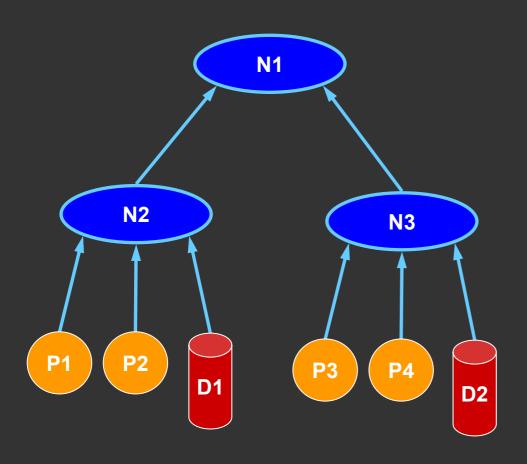
Проблематика

- Моделирование иерархических систем
- Инкапсуляция параллелизма
- Балансировка загрузки

Модель мультипроцессоров баз данных (DMM-модель)

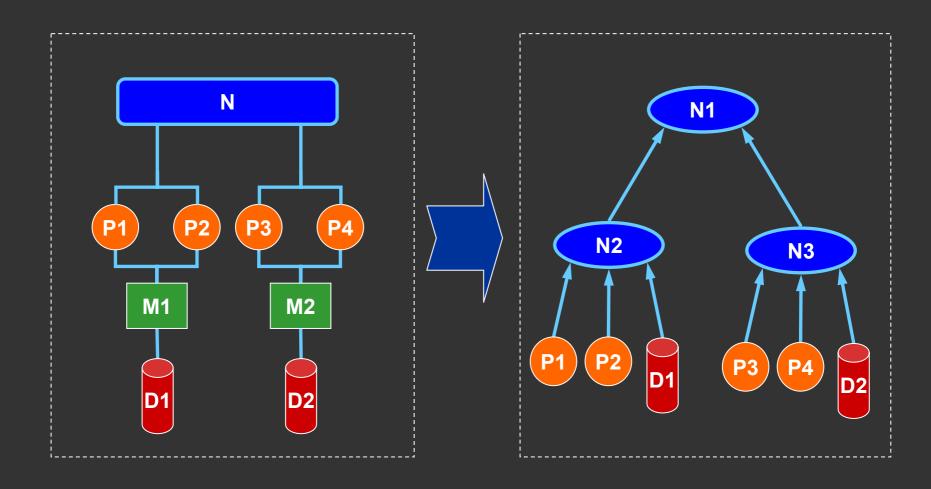
- Модель аппаратного обеспечения
- Модель программного обеспечения
- Стоимостная модель
- Модель транзакций

DM-дерево





Представление 2-х уровневой архитектуры



Модель программного обеспечения

- Наименьшей неделимой единицей обработки данных является пакет.
- В качестве пакета может фигурировать один или несколько кортежей.
- Все пакеты имеют одинаковый размер.
- Пакет содержит адрес отправителя, адрес получателя и другую вспомогательную информацию.
- С каждым дисковым модулем и модулем сетевого концентратора ассоциируется *очередь*, в которую помещаются пересылаемые пакеты.
- Любой процессорный модуль может обмениваться данными с любым дисковым модулем.

Такт

- Такт определяется как фиксированная последовательность шагов:
- 1) каждый модуль сетевого концентратора обрабатывает все пакеты, ожидающие передачи;
- 2) каждый *активный* процессорный модуль выполняет одну операцию чтения или записи;
- 3) каждый дисковый модуль обрабатывает один пакет из своей очереди.

Процессорный модуль P: операция чтения пакета E с диска D

```
if r(P) < s_r then
    ПОМЕСТИТЬ ar{E}
        c адресом P
        в очередь D;
    r(P) ++;
else
    wait;
end if
```

r(P) – количество незавершенных операций чтения процессора Р

s_r— максимальное допустимое число незавершенных операций чтения

Процессорный модуль Р: операция записи пакета Е на диск D

```
|if| W(P) < S_W  then
     поместить пакет E
      \mathsf{C} адресом D в очередь
      родительского сетевого
      концентратора;
     W(P) ++;
else
     wait;
end if
```

w(P) – количество незавершенных операций записи процессора Р

 s_w – максимальное допустимое число незавершенных операций записи

Модуль сетевого концентратора N : пересылка сообщений

```
Извлечь пакет E из очереди N;
if \alpha(E) \notin T(N) then
    Поместить E в очередь F(N);
else
     Найти максимальное поддерево \overline{U}
        дерева T(N) , содержащее \alpha(E) ;
     if T(\alpha(E)) = U then
        if \alpha(E) \in \mathfrak{P} then
            r(\alpha(E)) -- ;
        else
            Поместить E в очередь \alpha(E);
        end if
    else
        Поместить E в очередь R(U);
     end if
end if
```

```
E — пакет \alpha(E) — адресат пакета E T(N) — поддерево с корнем N F(N) — родительский модуль узла N \mathfrak{P} — множество процессорных модулей r(P) — Количество незавершенных операций чтения процессора P
```

R(U) – корень поддерева U

Дисковый модуль *D*: операция чтения-записи

```
Извлечь пакет E из очереди D; if \alpha(E) \in \mathfrak{D} then w(\beta(E)) -- ; else Поместить E в очередь родительского узла; end if
```

```
\alpha(E) – адресат пакета \beta(E) – отправитель пакета \infty – множество дисковых модулей
```

Стоимостная модель

С каждым модулем М связывается коэффициент трудоемкости:

$$h_M \in \mathbb{R}, \quad 1 \le h_M < +\infty$$

Для процессорных модулей:

$$h_P = 1$$

Функция помех

Модуль сетевого концентратора за один такт может передавать несколько пакетов, поэтому для каждого модуля сетевого концентратора $N \in \mathbb{N}$ мы вводим функцию помех:

$$f_N(m_i^N) = e^{\frac{m_i^N}{\delta_N}}$$

 m_i^N - число пакетов, проходящих через N на i-том такте;

 $\delta_N > 1$ – масштабирующий коэффициент.

Таким образом, время, требуемое модулю сетевого концентратора N для выполнения i-того такта, вычисляется по формуле

$$t_i^N = h_N f_N(m_i^N), \quad \forall N \in \mathfrak{N}$$

Общее время

Общее время работы системы, затраченное на обработку смеси транзакций в течении *k* тактов, вычисляется по формуле:

$$t = \sum_{i=1}^{k} \max(\max_{N \in \mathfrak{N}} (t_i^N), H_{\mathfrak{D}})$$

 Δ — множество дисковых модулей

N – множество модулей сетевых концентраторов

$$H_{\mathfrak{D}} = \max_{D \in \mathfrak{D}} (h_D)$$

Модель транзакций

Транзакция T_i моделируется путем задания двух групп процессов:

- ullet группа ho_i читающие процессы,
- группа ω_i *пишущие* процессы.

Множество процессов моделирующих выполнение смеси из *m* транзакций процессорного модуля:

$$\Phi = \bigcup_{i=1}^{m} (\rho_i \cup \omega_i)$$

Вероятность срабатывания процесса

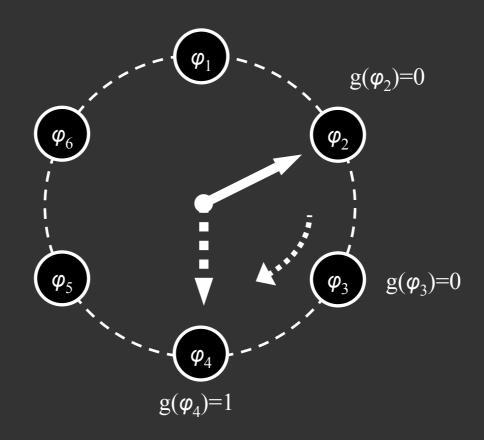
Для каждого процесса $\phi \in \Phi$ задается вероятность срабатывания p_{ω} и определяется функция активности:

$$g(p_{\varphi}) = G$$

Функция активности - функция дискретной случайной величины G, закон распределения которой задаётся приведенным рядом распределения:

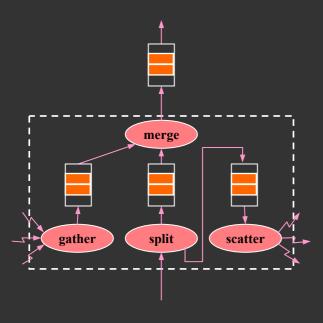
G	1	0
Вероятность	p_{arphi}	1 - p_{arphi}

Выбор активного процесса



Инкапсуляция параллелизма

Структура оператора Exchange



Дерево запроса $Q = R \triangleright \triangleleft S$

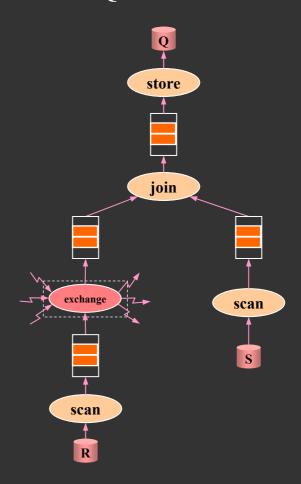
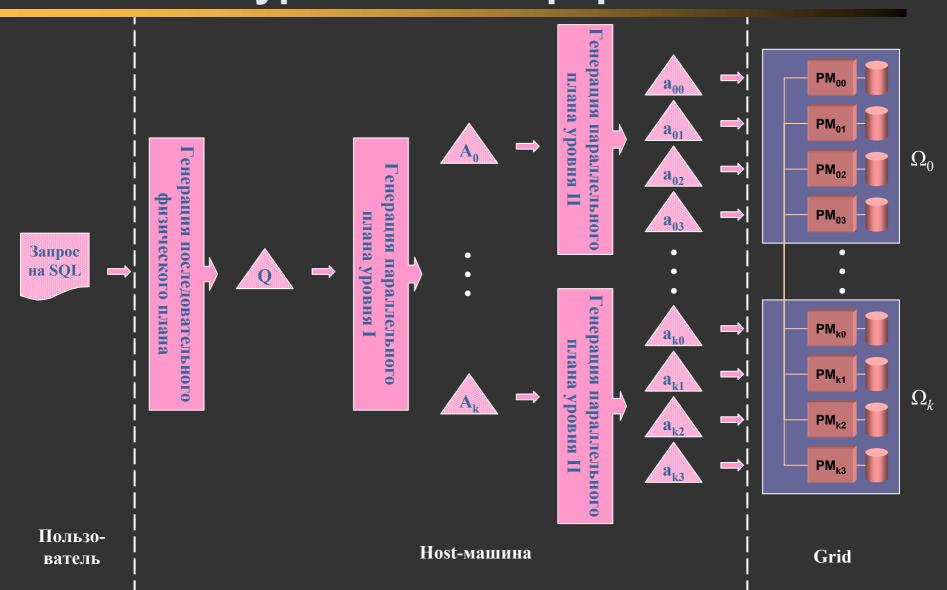
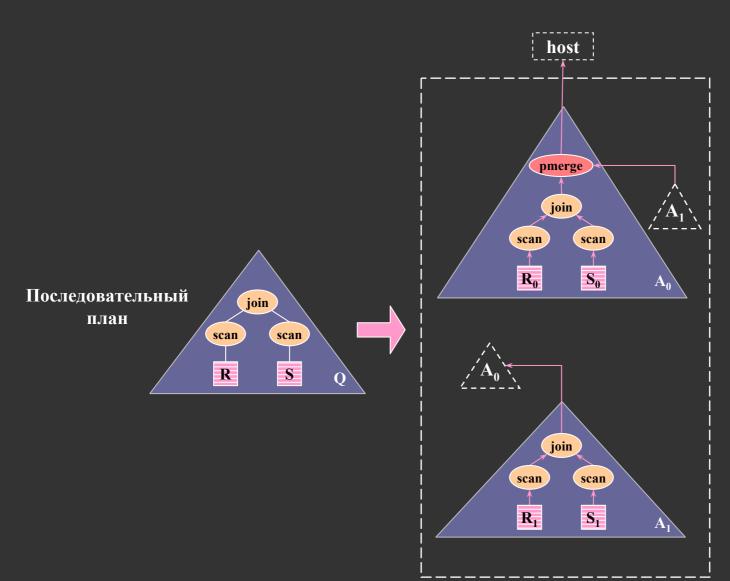


Схема обработки запроса в 2-х уровневой иерархии



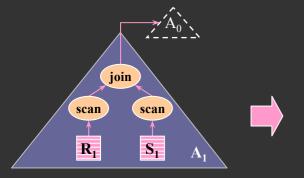
Последовательный физический план и параллельный план 1-го уровня для запроса Q = R ▷



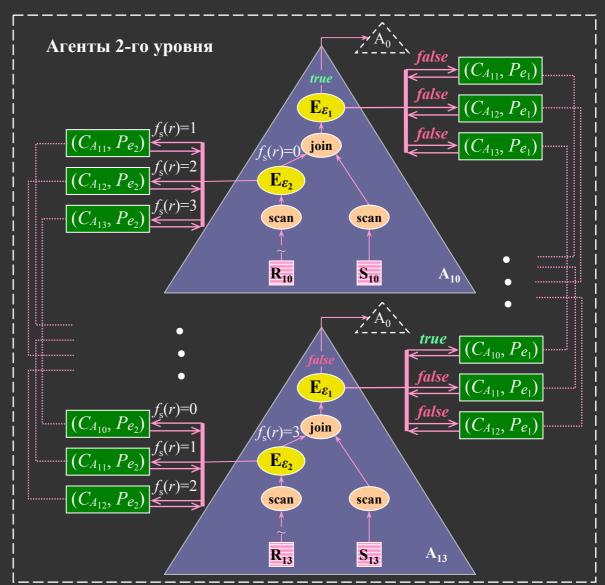
Параллельный план 1-го уровня (для двух-узлового кластера)

Преобразование агента 1-го уровня в совокупность агентов 2-го уровня

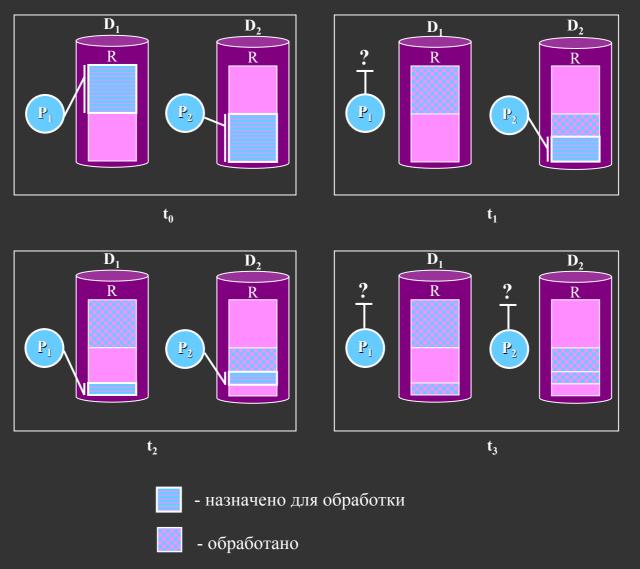
Агент 1-го уровня



- $C_{A_{ji}}$ номер процессорного модуля в кластере, на котором будет выполняться агент A_{ii} ;
- P_{ε_i} номер порта обмена, ассоциированного с оператором **exchange** E_{ε_i} ;
- f функция распределения для оператора exchange;
- ~ балансировка загрузки.



Балансировка загрузки



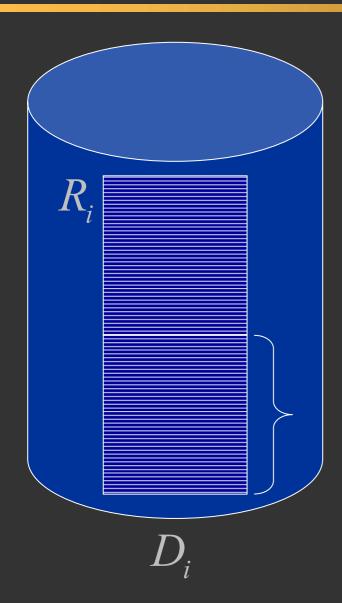
Распределение данных

- Отношение (таблица) разбивается на фрагменты, располагающиеся на различных дисках
- Фрагмент делится на сегменты, между которыми определено отношение порядка
- С каждым фрагментом связывается константа *с*, определяющая дину его сегментов в кортежах (записях):
 - все сегменты, кроме последнего, имеют длину с;
 - последний сегмент имеет длину ≤с
- Сегмент является наименьшей единицей репликации

Зеркалирование

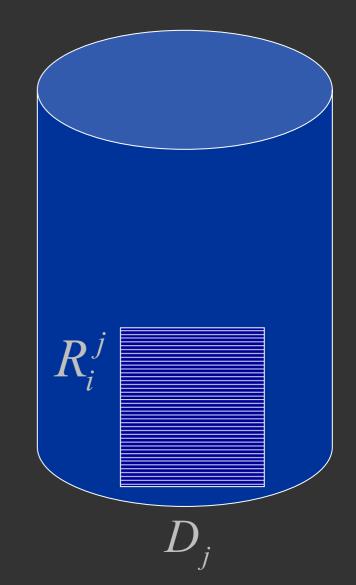
- Фрагмент может иметь несколько (возможно неполных) зеркальных копий, называемых репликами, которые располагаются на других дисках
- На каждом диске может находиться не более одной реплики данного фрагмента
- Содержимое реплики однозначно определяется
 коэффициентом зеркалирования µ, назначенным
 диску, на котором хранится реплика

Построение реплики

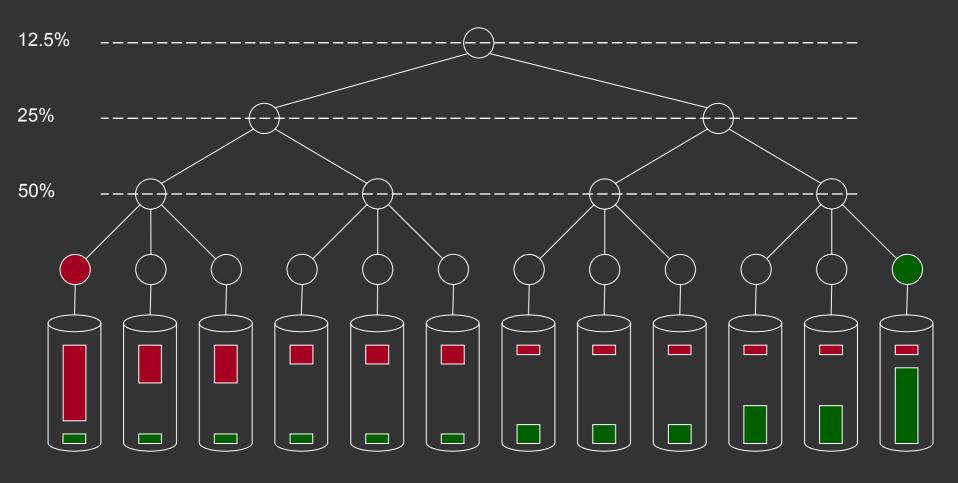


$$\mu_j = \frac{1}{2}$$
(50%)





Степень зеркалирования



Реализация

- Прототип «Омега» http://omega.susu.ru/
- Интеграция параллелизма в MySQL

Электронный учебный курс http://pdbs.susu.ru/

