Tìm kiếm và trình diễn thông tin

Các phương pháp xây dựng chỉ mục ngược Index Construction

Nội dung chính

Các giải thuật xây dựng chỉ mục ngược:

- a. BSBI
- b. SPIMI
- c. MapReduce
- d. Quản lý bộ dữ liệu động

Xây dựng chỉ mục ngược

- Giải thuật xây dựng chỉ mục trong bộ nhớ chính chỉ
- phù hợp với những bộ dữ liệu nhỏ.
- Đối với những bộ dữ liệu lớn, kích thước chỉ mục có
- Cần sử dụng ổ đĩa cứng, hoặc hơn nữa là phân tán
- chỉ mục trên nhiều máy.
- thể vượt quá dung lượng của bộ nhớ chính:
- was killed the

brutus

killed me

SO let

it

be

with

the

caesar

noble

brutus

hath

told

vou

was

caesar

ambitious

term

did

enact

iulius

caesar

capitol

docID

- - hath

term ambitious

brutus

brutus capitol

caesar

caesar

caesar

enact

did

be

- iulius
- killed

docID

- let
- me noble

killed

- SO

- the
- the

told

you

was

was

with

Giải thuật BSBI

- Xây dựng chỉ mục dựa trên sắp xếp theo khối: BSBI: Blocked Sort-Based Indexing
- Các thao tác cơ bản:
 - Đọc dữ liệu, tách từ và sinh thẻ định vị;
 - Tích lũy thẻ định vị thành khối kích thước xác định;
 - Sinh chỉ mục cho khối và lưu tạm thời trên ổ đĩa;
 - Hợp nhất các chỉ mục khối thành chỉ mục bộ dữ liệu.

```
BSBINDEXCONSTRUCTION()
```

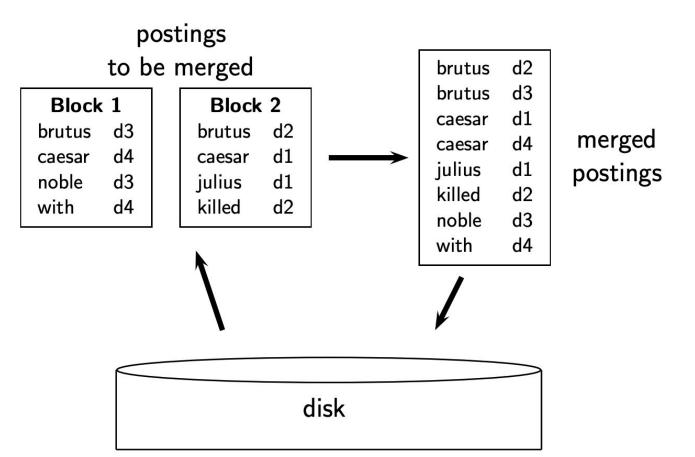
- 1 $n \leftarrow 0$
- 2 **while** (all documents have not been processed)
- 3 **do** $n \leftarrow n + 1$
- 4 $block \leftarrow ParseNextBlock()$
- 5 BSBI-Invert(block)
- 6 WRITEBLOCKTODISK(block, f_n)
- 7 MERGEBLOCKS $(f_1, \ldots, f_n; f_{\text{merged}})$

Hợp nhất chỉ mục (2)

Phương pháp hợp nhất đồng thời:

- 1. Sử dụng bộ nhớ đệm cho từng khối;
- 2. Đọc dữ liệu vào bộ nhớ đệm từ các tệp tạm thời;
- 3. Tại mỗi bước lựa chọn từ nhỏ nhất và hợp nhất tất cả các danh sách thẻ định vị, nạp thêm dữ liệu vào bộ nhớ đệm nếu cần;
- 4. Lưu kết quả hợp nhất lên đĩa.

Hợp nhất chỉ mục



Các hạn chế của BSBI

- Néu sử dụng <termId,docId>:
 - Cần lưu toàn bộ từ điển trong bộ nhớ chính;
 - Để chuyển đổi từ thành mã từ.
- Nếu sử dụng <term, docld>:
 - Không cần lưu toàn bộ từ điển, nhưng...
 - ...Dữ liệu tạm thời sẽ lớn, làm giảm tốc độ xây dựng chỉ mục;

Giải thuật SPIMI

- Xây dựng chỉ mục một lượt trong bộ nhớ: SPIMI: Single-pass in-memory indexing;
- Sử dụng từ điển riêng biệt cho từng khối;
 - Không cần quản lý mã từ trong quá trình xây dựng chỉ mục khối;
 - Kích thước khối trong bộ nhớ lớn hơn so với BSBI.
- Thêm trực tiếp thẻ định vị vào danh sách
 - Không cần thực hiện sắp xếp danh sách thẻ định vị

Giải thuật SPIMI (2)

```
khôi
SPIMI-INVERT(token_stream)

    Sắp xếp từ điển cục bộ

     output\_file \leftarrow NewFile()
                                                 Ghi ra đĩa
     dictionary \leftarrow \text{NewHash()}
                                                Hợp nhất khối
     while (free memory available)
     do token \leftarrow next(token\_stream)
         if term(token) ∉ dictionary
  5
  6
           then postings_list ← ADDTODICTIONARY(dictionary, term(token))
           else postings\_list \leftarrow GetPostingsList(dictionary, term(token))
  8
         if full(postings_list)
  9
           then postings\_list \leftarrow DoublePostingsList(dictionary, term(token))
         ADDToPostingsList(postings_list,doclD(token))
 10
     sorted\_terms \leftarrow SortTerms(dictionary)
 11
     WriteBlockToDisk(sorted_terms, dictionary, output_file)
12
 13
     return output_file
```

Xây dựng chỉ mục ngược đầy đủ cho mỗi

MapReduce

MapReduce (Dean and Ghemawat 2004) là một kiến trúc tính toán phân tán

Pha Map: Đọc dữ liệu

- Nút điều khiển thực hiện phân chia công việc đọc dữ liệu:
 - Chia bộ dữ liệu thành nhiêu khối và phân chia cho các nút đọc dữ liệu;
 - Nút đọc xử lý tuần tự từng văn bản và sinh thẻ định vị, vd, theo dạng cặp <từ, mã văn bản>
 - Sau đó phân chia thẻ định vị vào j phân đoạn: Mỗi phân đoạn ứng với một khoảng từ (ví dụ, j
 = 3, ứng với ba khoảng: a-f, g-p, q-z).

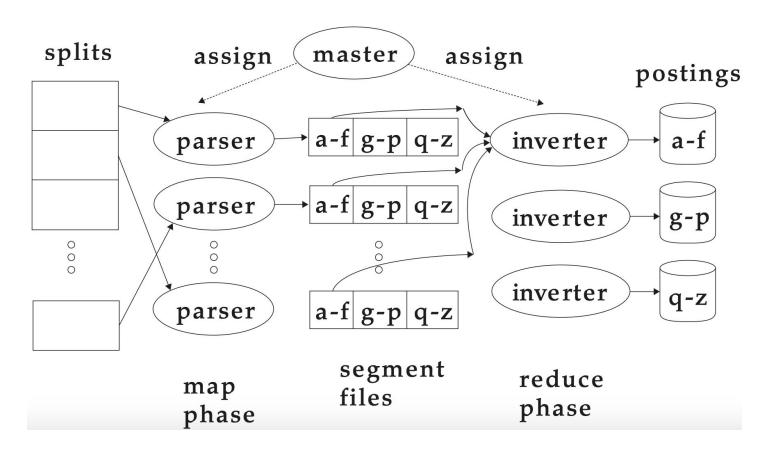
Pha Reduce: Nghịch đảo

- Số lượng nút nghịch đảo bằng số lượng phân đoạn j;
- Nhiệm vụ của nút nghịch đảo:
 - Tiếp nhận tất cả các phân đoạn tương ứng thu được sau khi đọc dữ liệu;
 - Sắp xếp và thiết lập danh sách thẻ định vị.

Các phương pháp phân tán chỉ mục

- Phân tán theo từ: mỗi máy xử lý một khoảng từ
- Phân tán theo văn bản: mỗi máy xử lý một tập con của bộ văn bản văn bản
- Hàu hết công cụ tìm kiếm sử dụng chỉ mục phân đoạn theo văn bản.
 - o Có thể chuyển đổi chỉ mục phân tán theo từ thành chỉ mục phân tán theo văn bản.

Pha Reduce: Nghịch đảo



Ví dụ xây dựng chỉ mục theo MapReduce

Map:

d1: C ca, C ce.

d2: Cd.

$$\rightarrow$$
 , , , , ,

Reduce:

$$(, , ,) \rightarrow$$

 $(, , ,)$

Quản lý bộ dữ liệu động

- Bộ dữ liệu tĩnh: Là bộ dữ liệu không thay đổi hoặc rất ít khi thay đổi.
 - Đối với bộ dữ liệu tĩnh khi có sự thay đổi chỉ cần thực hiện xây dựng lại chỉ mục:
 - Cập nhật lại bộ từ vựng;
 - Cập nhật lại danh sách thẻ định vị.
- Đối với những bộ dữ liệu thay đổi thường xuyên cần phải có giải pháp quản lý hiệu quả hơn.

Các thao tác quản lý chỉ mục động

- Xóa (delete). Thường chỉ thực hiện xóa ảo vì xóa thực đòi hỏi xây dựng lại chỉ mục.
 - Đánh dấu văn bản muốn xóa;
 - Lọc những văn bản đã đánh dấu khỏi danh sách kết quả.
- Cập nhật (update). Thường được thực hiện thông qua hai thao tác: xóa và thêm mới.
- Thêm mới (insert). Có nhiều phương pháp với độ phức tạp khác nhau để cho phép thêm mới văn bản vào chỉ mục.

Chỉ mục chính phụ

- Sử dụng chỉ mục chính và chỉ mục phụ:
 - o Thêm văn bản mới vào chỉ mục phụ;
- Thực hiện truy vấn trên cả hai chỉ mục và tổng hợp kết quả.
- Định kỳ xây dựng lại toàn bộ chỉ mục.

Nhược điểm của giải pháp chỉ mục chính phụ

- Nếu bộ dữ liệu thay đổi rất thường xuyên, thì kích thước chỉ mục phụ có thể tăng nhanh.
 - Cần nhiều thời gian để hợp nhất chỉ mục chính và chỉ mục phụ;
 - Giải pháp: Sử dụng nhiều chỉ mục có thể giảm thời gian hợp nhất chỉ mục (*tuy nhiên thực hiện truy vấn sẽ phức tạp hơn).

Hợp nhất chỉ mục với độ phức tạp Logarithm

- Sử dụng nhiều cấp chỉ mục:
 - Lưu chỉ mục nhỏ nhất (Z0) trong bộ nhớ;
 - Khi Z0 trở nên quá lớn, sẽ ghi Z0 lên đĩa và thực hiện hợp nhất với những chỉ mục đã tồn tại.
 - Các chỉ mục trên đĩa ký hiệu là l0,
 I1, ..., In
 - Các chỉ mục tạm trên đĩa ký hiệu là
 Z1. Z2. Zn

```
LMERGEADDTOKEN(indexes, Z_0, token)
      Z_0 \leftarrow \text{MERGE}(Z_0, \{token\})
     if |Z_0| = n
         then for i \leftarrow 0 to \infty
               do if I_i \in indexes
  5
                      then Z_{i+1} \leftarrow \text{MERGE}(I_i, Z_i)
                              (Z_{i+1} \text{ is a temporary index on disk.})
                             indexes \leftarrow indexes - \{I_i\}
  8
                       else I_i \leftarrow Z_i (Z_i becomes the permanent index I_i.)
                             indexes \leftarrow indexes \cup \{I_i\}
10
                             BREAK
11
                Z_0 \leftarrow \emptyset
LOGARITHMICMERGE()
1 Z_0 \leftarrow \emptyset (Z_0 is the in-memory index.)
2 indexes \leftarrow \emptyset
3 while true
    do LMERGEADDTOKEN(indexes, Z_0, GETNEXTTOKEN())
```

Bài tập 12.1

Cho n = 2, và 1 <= T <= 30, hãy thực hiện giải thuật **LogarithMerge** và vẽ bảng thể hiện ở mỗi thời điểm khi T = 2 * k từ đã được xử lý (1 <= k <= 15), các chỉ mục nào trong số bốn chỉ mục l0...l4 được sử dụng.

```
LMERGEADDTOKEN(indexes, Z_0, token)
  1 Z_0 \leftarrow \text{MERGE}(Z_0, \{token\})
     if |Z_0| = n
         then for i \leftarrow 0 to \infty
                do if I_i \in indexes
                        then Z_{i+1} \leftarrow \text{MERGE}(I_i, Z_i)
                                (Z_{i+1} \text{ is a temporary index on disk.})
                               indexes \leftarrow indexes - \{I_i\}
                        else I_i \leftarrow Z_i (Z_i becomes the permanent index I_i.)
  9
                               indexes \leftarrow indexes \cup \{I_i\}
10
                               BREAK
11
                Z_0 \leftarrow \emptyset
LOGARITHMICMERGE()
1 Z_0 \leftarrow \emptyset (Z_0 is the in-memory index.)
 2 indexes \leftarrow \emptyset
```

do LMERGEADDTOKEN(indexes, Z_0 , GETNEXTTOKEN())

while true