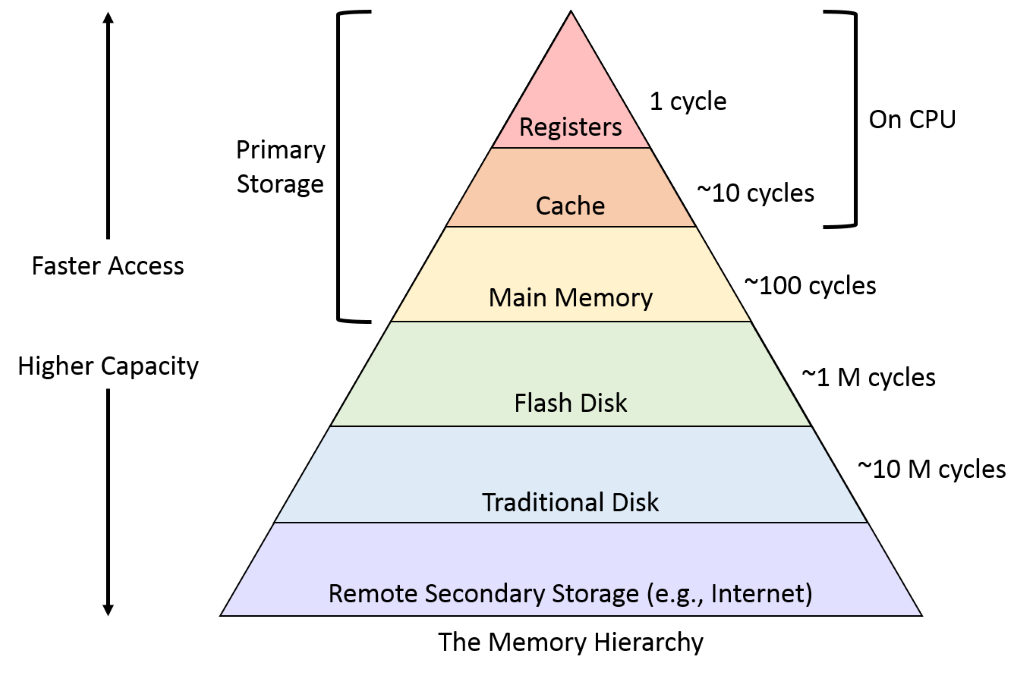
Ιεραρχία μνήμης:

Από την αρχή της δημιουργίας των υπολογιστών ο ρυθμός αύξησης της ταχύτητας των επεξεργαστών υπερβαίνει τον αντίστοιχο ρυθμό αύξησης των μνημών. Αυτή η αναντιστοιχία μεταξύ της ταχύτητας των επεξεργαστών και των μνημών μεγάλωσε και άλλο με τον καιρό, καθώς τα transistor που αποτελούν τους επεξεργαστές ωφελούνται περισσότερο από τις νεότερες λιθογραφίες σε μικρότερα νανόμετρα σε σχέση με τα transistor που αποτελούν τις μνήμες. Αυτό έχει σαν αποτέλεσμα ένας επεξεργαστής να περνά τον περισσότερο χρόνο του περιμένοντας εντολές και δεδομένα να έρθουν από τη μνήμη και άρα να πηγαίνει χαμένη η υπολογιστική ισχύς του. Την κατάσταση διευκολύνουν μια σειρά από θέσεις μνήμης μέσα στον επεξεργαστή οι οποίες λειτουργούν σαν πρόχειρο για τις πράξεις που εκτελεί ο επεξεργαστής. Οι θέσεις μνήμης αυτές, οι οποίες ονομάζονται καταχωρητές κρατάνε τα ορίσματα αλλά και τα αποτελέσματα από τις πράξεις που εκτελεί άμεσα ο επεξεργαστής. Και πάλι όμως τα δεδομένα πρέπει να έρχονται συνεχώς από τη μνήμη, η οποία αδυνατεί να τροφοδοτήσει σε επαρκή ρυθμό τον (πολύ πιο γρήγορο) επεξεργαστή.

Σαν λύση προτάθηκε η χρήση μιας μνήμης πολύ μεγαλύτερης ταχύτητας αλλά και μικρότερης χωρητικότητας από την κεντρική μνήμη RAM. Η μνήμη αυτή ονομάστηκε κρυφή μνήμη (cache) για το λόγο του ότι είναι διάφανη στον προγραμματιστή καθώς αυτός δεν χειρίζεται άμεσα δεδομένα σε αυτή τη μνήμη. Αντίθετα, ο επεξεργαστής όταν χρειάζεται δεδομένα από τη RAM ελέγχει πρώτα αν τα έχει σε αυτή τη μικρή μνήμη. Αν τα έχει τα διαβάζει από εκεί, πράγμα που απαιτεί πολύ λιγότερο χρόνο από ότι η ανάγνωση στην κύρια μνήμη (RAM). Σε περίπτωση που δεν έχει τα δεδομένα που χρειάζεται στην μνήμη cache φέρνει τα δεδομένα από την κύρια μνήμη. Πριν τα χρησιμοποιήσει τα αποθηκεύει στην κρυφή μνήμη για μελλοντική χρήση. Αυτό γίνεται καθώς έχει παρατηρηθεί ότι δεδομένα που χρησιμοποιήθηκαν πρόσφατα είναι πολύ πιθανό να χρησιμοποιηθούν ξανά στο μέλλον. Χάρη στην ιδιότητα αυτή των δεδομένων, η οποία ονομάζεται χρονική τοπικότητα (temporal locality), οι επόμενες προσπελάσεις στα δεδομένα αυτά θα γίνουν πολύ πιο γρήγορα καθώς θα εξυπηρετηθούν από την κρυφή μνήμη. Αρχικά η μνήμη αυτή ήταν σε ξεχωριστό chip, στη motherboard του υπολογιστή ενώ στη συνέχεια, χάρη στην πρόοδο της μικροηλεκτρονικής ενσωματώθηκε στο ίδιο chip με τον επεξεργαστή επιτρέποντας έτσι ακόμα μεγαλύτερες ταχύτητες λειτουργίας. Με την πάροδο του χρόνου και την πρόοδο της μικροηλεκτρονικής εμφανίστηκε και ένα άλλο επίπεδο κρυφής μνήμης, με μεγαλύτερη χωρητικότητα αλλά μικρότερη ταχύτητα από την κρυφή μνήμη του πρώτου επιπέδου. Η λογική είναι ότι αν τα δεδομένα δεν βρεθούν στην κρυφή μνήμη πρώτου επιπέδου να γίνει η αναζήτηση στην κρυφή μνήμη δευτέρου επιπέδου, που αν και πιο αργή από αυτή του πρώτου είναι σαφώς πιο γρήγορη από την κύρια μνήμη. Η άφιξη των πολυπύρηνων επεξεργαστών έφερε και ένα τρίτο επίπεδο κρυφής μνήμης (Level 3 Cache ή αλλιώς L3 Cache) το οποίο συνήθως είναι κοινό σε όλους τους πυρήνες του επεξεργαστή δίνοντας τη δυνατότητα στον κάθε πυρήνα να μοιράζεται δεδομένα με τους υπόλοιπους πυρήνες του επεξεργαστή. Αν τα δεδομένα δεν βρεθούν ούτε στη L3 Cache η αίτηση εξυπηρετείται από την κύρια μνήμη. Η κύρια μνήμη είναι το τελευταίο επίπεδο με το οποίο επικοινωνεί άμεσα ο επεξεργαστής μέσω του ελεγκτή μνήμης (memory controller). Κάτω από την κύρια μνήμη στην ιεραρχία μνήμης βρίσκεται ο σκληρός δίσκος (HDD ή SSD). Ο επεξεργαστής μιλά με αυτό το επίπεδο μέσω εντολών εισόδου / εξόδου (IO), οι οποίες μεταφέρουν δεδομένα από το δίσκο στη μνήμη. Οι συσκευές που ανήκουν σε αυτό το επίπεδο, είτε μαγνητικοί δίσκοι (HDD) είτε δίσκοι στερεάς κατάστασης (SSD), έχουν πολύ μεγαλύτερη χωρητικότητα από την κύρια μνήμη του συστήματος αλλά και πολύ μικρότερο bandwidth καθώς και υψηλότερο latency. Επιπλέον έχουν το πρόσθετο πλεονέκτημα της διατήρησης των δεδομένων ακόμα και όταν διακοπεί η τροφοδοσία τους, σε αντίθεση με τα πιο πάνω επίπεδα. Για το λόγο αυτό οι κρυφές μνήμες και η μνήμη του συστήματος ονομάζονται πτητικές (volatile), ενώ οι δίσκοι θεωρούνται μη πτητικές μνήμες (non volatile). Τα τελευταία χρόνια γίνονται προσπάθειες για την κατασκευή μη πτητικών μνημών (non-volatile RAM) οι οποίες συνδυάζουν την ταχύτητα της κύριας μνήμης και την δυνατότητα μόνιμης αποθήκευσης των σκληρών δίσκων.

Αποτέλεσμα όλων των παραπάνω είναι μια ιεραρχία μνήμης στη βάση της οποίας βρίσκονται οι σκληροί δίσκοι (μαγνητικοί και SSD) μεγάλης χωρητικότητας αλλά μικρής ταχύτητας. Όσο ανεβαίνουμε επίπεδο οι μνήμες γίνονται πιο γρήγορες αλλά και μικρότερης χωρητικότητας. Στην κορυφή της ιεραρχίας βρίσκονται οι καταχωρητές του επεξεργαστή οι οποίοι παρέχουν τα δεδομένα μέσα σε ένα κύκλο λειτουργίας, αλλά η χωρητικότητά τους περιορίζεται στα ορίσματα των πράξεων που εκτελεί εκείνη τη στιγμή ο επεξεργαστής. Στόχος της ιεραρχίας αυτής είναι να εμφανίζεται στο χρήστη ένα σύστημα το οποίο ιδανικά θα έχει τη χωρητικότητα του κατώτερου επιπέδου (σκληροί δίσκοι) και την ταχύτητα των ανώτερων επιπέδων (καταχωρητές, κρυφές μνήμες). Παρακάτω παρουσιάζεται μια απεικόνιση της ιεραρχίας αυτής καθώς και ενδεικτικά μεγέθη για την ταχύτητα και το μέγεθος του κάθε επιπέδου.



Όσο αποδοτική είναι η ιεραρχία αυτή, η απόδοσή της θα επηρεάζεται άμεσα από την ταχύτητα όλων των επιπέδων και ιδίως του χαμηλότερου και πιο αργού. Για παράδειγμα αν έχουμε ένα μεγάλο dataset αποθηκευμένο στο δίσκο αυτό θα πρέπει πρώτα να διαβαστεί από εκεί πριν μετακινηθεί στην κύρια μνήμη και στη συνέχεια στις μνήμες που βρίσκονται στο εσωτερικό του επεξεργαστή. Καθώς όσο ανεβαίνουμε επίπεδο οι χωρητικότητες μικραίνουν, θα πρέπει να ανώτερα επίπεδα να διώχνουν δεδομένα που ήδη έχουν διαβάσει προκειμένου να χωρέσουν τα νέα δεδομένα προς ανάγνωση. Αυτό σημαίνει ότι τα ανώτερα επίπεδα θα καταναλώνουν μεγάλο ποσοστό του χρόνου λειτουργίας τους περιμένοντας δεδομένα από τα κατώτερα επίπεδα, δηλαδή το σύστημα θα είναι IO bound. Για παράδειγμα, στο χρόνο που η κύρια μνήμη περιμένει δεδομένα από το σκληρό δίσκο θα μπορούσε να εξυπηρετήσει 100.000 αιτήσεις ανάγνωσης από τις κρυφές μνήμες του επεξεργαστή, οι οποίες με τη σειρά τους για κάθε απάντηση που περιμένουν από την κύρια μνήμη θα μπορούσαν να εξυπηρετήσουν 10 αιτήσεις του επεξεργαστή. Εν τέλει κάθε φορά που ο επεξεργαστής περιμένει δεδομένα που βρίσκονται στο δίσκο και όχι σε κάποιο από τα ανώτερα επίπεδα, θα μπορούσε να εκτελέσει 10 εκατομμύρια πράξεις, δηλαδή σπαταλά 10 εκατομμύρια κύκλους. Αν τα δεδομένα βρισκόντουσαν σε κάποιο ανώτερο επίπεδο, για παράδειγμα τη μνήμη RAM ο χρόνος αυτός θα έπεφτε στους 100 κύκλους. Οπότε γιατί δεν φορτώνουμε τα δεδομένα στην κύρια μνήμη, ώστε να πετύχουμε επιτάχυνση της τάξης των δεκάδων ή και εκατοντάδων χιλιάδων; Ο λόγος είναι ότι η κύρια μνήμη αν και πιο γρήγορη έχει και πιο μικρή χωρητικότητα από το δίσκο. Ενδεικτικά το έτος 2019 ένας δίσκος έχει χωρητικότητα της τάξης των μερικών Terabytes, με τα 2-4 terabyte να είναι ένα σύνηθες μέγεθος. Αντίστοιχα το μέγεθος που έχουν οι μνήμες RAM είναι της τάξης των μερικών δεκάδων Gigabytes, με συνήθη μεγέθη τα 8 –16 GB. Οπότε ένα αρχείο των 22GB δεν θα μπορέσει να φορτωθεί ολόκληρο στην κύρια μνήμη, με αποτέλεσμα συχνές αναγνώσεις από τον δίσκο. Αν μπορούσαμε να μειώσουμε το μέγεθος του αρχείου ώστε να χωρέσει στη μνήμη τότε θα πετυχαίναμε τάξεις μεγέθους καλύτερες επιδόσεις. Στο σημείο έρχεται να δώσει τη λύση η συμπίεση δεδομένων.

Συμπίεση δεδομένων:

Σκοπός της συμπίεσης δεδομένων είναι η μείωση του χώρου που απαιτείται για την αναπαράσταση της πληροφορίας. Η συμπίεση δεδομένων διακρίνεται σε απωλεστική (lossy) και μη απωλεστική (lossless). Με τη χρήση απωλεστικής συμπίεσης πετυχαίνουμε μεγαλύτερη μείωση του μεγέθους των δεδομένων, χάνουμε όμως ένα μέρος αυτών, λόγω της διαδικασίας της δειγματοληψίας και της αποκοπής πληροφορίας. Αντίθετα στην μη απωλεστική συμπίεση κρατάμε το σύνολο των δεδομένων, με αντίκτυπο τη μικρότερη μείωση του μεγέθους των δεδομένων. Τεχνικές συμπίεσης δεδομένων χρησιμοποιούνται εδώ και δεκαετίες για διάφορες χρήσεις όπως συμπίεση εικόνας (JPEG, BMP, GIF), ήχου (MP3, Vorbis, FLAC), βίντεο (Xvid, H.264, H.265), άλλα και δεδομένων (ZIP, RAR , 7Z, TAR). Στις εφαρμογές multimedia χρησιμοποιούμε κυρίως απωλεστική συμπίεση, με τα πιο δημοφιλή πρότυπα το MP3 και το h.264, για ήχο και κινούμενη εικόνα αντίστοιχα. Στις εφαρμογές αυτές, εκμεταλλευόμενοι την ανθρώπινη αντίληψη για την εικόνα και τον ήχο κρατάμε μόνο ένα κομμάτι της πληροφορίας και αφαιρούμε το υπόλοιπο. Για παράδειγμα κάποιες συχνότητες δεν γίνονται ιδιαίτερα αντιληπτές από τον άνθρωπο, οπότε η πληροφορία που τις αναπαριστά μπορεί να αφαιρεθεί. Αντίθετα, στις εφαρμογές δεδομένων, όπως συμπίεση αρχείων ή αποστολή δεδομένων στο δίκτυο, χρησιμοποιούνται συνήθως μη απωλεστικές μέθοδοι συμπίεσης καθώς εκεί θέλουμε απόλυτη ακρίβεια στα δεδομένα. Για παράδειγμα σε μια βάση δεδομένων δεν είναι αποδεκτό να σβηστούν ή να αλλοιωθούν πληροφορίες που αφορούν ονόματα κωδικούς ή ηλικίες χρηστών. Η συμπίεση σε αυτές τις μεθόδους επιτυγχάνεται με την απαλοιφή της πλεονάζουσας πληροφορίας. Για παράδειγμα αν έχουμε το όνομα Γιώργος, Γιώργος ... 280 φορές αντί να αποθηκεύσουμε το όνομα Γιώργος 280 φορές μπορούμε να αποθηκεύσουμε (Γιώργος, 280), όπου 280 οι φορές που εμφανίζεται η λέξη Γιώργος. Η τεχνική αυτή η οποία λέγεται Run Length Encoding αποτελεί τη βάση για πολλές μεθόδους μη απωλεστικής συμπίεσης.

Για όλες τις αυτές τις χρήσεις το ζητούμενο είναι η εξοικονόμηση χώρου, για παράδειγμα χώρου στο δίσκο ή στους δίσκους DVD ή η αποδοτικότερη χρήση του δίαυλου, όπως για παράδειγμα οι ταινίες που βλέπουμε μέσω internet. Τα τελευταία χρόνια όμως, με την έκρηξη της παραγωγής αλλά και ανάλυσης των δεδομένων μεγάλης κλίμακας για την εξαγωγή γνώσης έχει αρχίσει να δημιουργείται ενδιαφέρον για τη συμπίεση των δεδομένων, όχι τόσο για τη μείωση του απαιτούμενου χώρου, αλλά κυρίως του απαιτούμενου χρόνου. Στο προηγούμενο κεφάλαιο περιγράψαμε την ιεραρχία μνήμης των σύγχρονων υπολογιστικών συστημάτων. Εκεί είδαμε πως όσο ανεβαίνουμε επίπεδο, από τον δίσκο προς τον επεξεργαστή, το διαθέσιμο bandwidth αυξάνει κατά τάξεις μεγέθους, αλλά το ίδιο μειώνεται και ο διαθέσιμος χώρος αποθήκευσης. Στόχος μας στην ανάλυση δεδομένων είναι να τοποθετήσουμε τα δεδομένα όσο πιο κοντά γίνεται στον επεξεργαστή. Αν για παράδειγμα καταφέρουμε να μειώσουμε το μέγεθος ενός αρχείου αρκετά ώστε να χωρέσει στην κύρια μνήμη του συστήματος, θα έχουμε τη δυνατότητα να πετύχουμε τάξεις μεγέθους καλύτερες επιδόσεις. Για να πετύχουμε την επιθυμητή αύξηση των επιδόσεων θα πρέπει η μέθοδος συμπίεσης που θα επιλέξουμε να μην επιβαρύνει ιδιαίτερα τον επεξεργαστή, καθώς τότε ένα μέρος από το κέρδος που θα έχουμε από τη μείωση χώρου θα το χάσουμε λόγω του χρόνου που θα σπαταλά ο επεξεργαστής για την αποσυμπίεση των δεδομένων. Στις μέχρι τώρα χρήσεις της συμπίεσης, όπως για παράδειγμα στο streaming μέσω διαδικτύου ή στην αποθήκευση αρχείων μια τέτοια υπολογιστική επιβάρυνση είναι συχνά αποδεκτή καθώς γίνεται σπάνια η διαδικασία της συμπίεσης και αποσυμπίεσης και επιπλέον το κέρδος σε χώρο και σε απαιτούμενο bandwidth του δικτύου είναι το κυρίως ζητούμενο. Αντίθετα στην ανάλυση μεγάλου όγκου δεδομένων το ζητούμενο είναι το throughput του επεξεργαστή. Για το λόγο αυτό θα χρησιμοποιήσουμε lightweight τεχνικές συμπίεσης. Οι τεχνικές που επιλέξαμε είναι οι RLE (Run Length Encoding), Bitmap, Roaring, Delta, Bit packing και Dictionary. Παρακάτω ακολουθεί μια σύντομη περιγραφή της κάθε μιας:

RLE (Run Length Encoding):

Η τεχνική αυτή εκμεταλλεύεται την ύπαρξη συνεχόμενων επαναλήψεων μιας πληροφορίας σε ένα dataset. Για παράδειγμα αν σε ένα dataset έχουμε τις επαναλήψεις ονομάτων Νίκος, …, Νίκος, Ν φορές και αμέσως μετά Γιώργος, …, Γιώργος Μ φορές αυτό μπορεί να αναπαρασταθεί ως (Νίκος, Ν), (Γιώργος, Μ). Προκειμένου να κρατήσουμε και την πληροφορία για τη θέση του κάθε ονόματος στο dataset μπορούμε αντί για την δυάδα να αναπαραστήσουμε να δεδομένα με την τριάδα (Νίκος, 0, Ν), (Γιώργος, Ν, Μ), όπου 0 η θέση της πρώτης εμφάνισης της λέξης Νίκος και αντίστοιχα Ν η θέση της πρώτης εμφάνισης της λέξης Γιώργος.

Παρακάτω φαίνεται αυτή η τεχνική:

|  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **index** | **name** |  |  |  |  |  |
| 0 | george |  |  |  |  |  |
| 1 | george |  |  |  |  |  |
| ... | ... |  | | | **index** | **name** |
| 999 | george | 0 | (george, 0, 1000) |
| 1000 | nick | 1 | (nick, 1000, 1087) |
| 1001 | nick | ... | … |
| … | ... |  |  |  |  |  |
| 2086 | nick |  |  |  |  |  |
| ... | … |  |  |  |  |  |

Bitmap encoding:

Στην τεχνική αυτή για κάθε μοναδικό στοιχείο ενός dataset αντιστοιχεί μια σειρά από bit (bit-string) με μεγέθος ίσο με το πλήθος των γραμμών του dataset, όπου στην θέση i αντιστοιχεί το 1 αν το στοιχείο αυτό υπάρχει στη γραμμή i και το 0 αν δεν υπάρχει. Για παράδειγμα αν η λέξη Γιώργος εμφανίζεται στις γραμμές 1, 2, 7, 8 αντί να γράψουμε τη λέξη Γιώργος στις γραμμές αυτές, αναπαριστούμε την πληροφορία ως Γιώργος: [0 1 1 0 0 0 0 1 1]. Έτσι για κάθε γραμμή αντί να αποθηκεύονται τα ίδια τα δεδομένα τα οποία μπορούν να καταλαμβάνουν συνήθως 4 bytes αν είναι αριθμητικά ή αρκετά bytes αναλόγως του μήκους τους αν είναι συμβολοσειρές, αποθηκεύεται μόνο ένα bit. Βεβαίως αυτό γίνεται για το κάθε μοναδικό στοιχείο του dataset, άρα χρειαζόμαστε L x C bit για την αποθήκευση του dataset, όπου L το μήκος και C το cardinality του dataset. Οπότε αν έχουμε ένα dataset με μεγάλο cardinality (αριθμός διαφορετικών στοιχείων) τότε η μέθοδος αυτή δεν είναι αποδοτική.

Παρακάτω φαίνεται αυτή η τεχνική:

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **index** | **data** |  |  |  | **index** | **1** | **2** | **3** |
| 0 | 1 |  | | | 0 | 1 | 0 | 0 |
| 1 | 3 | 1 | 0 | 0 | 1 |
| 2 | 1 | 2 | 1 | 0 | 0 |
| 3 | 2 | 3 | 0 | 1 | 0 |
| 4 | 2 |  |  |  | 4 | 0 | 1 | 0 |
| 5 | 1 |  |  |  | 5 | 1 | 0 | 0 |

Στο παράδειγμα αυτό ο αριθμός των διαφορετικών στοιχείων είναι 3 ({1,2,3}), οπότε για κάθε γραμμή αποθηκεύουμε 3 bit αντί για 32 bit (4 bytes) που απαιτεί κάθε ακέραιος. Η μέθοδος αυτή έχει το πλεονέκτημα ότι δεν επηρεάζεται από την κατανομή των δεδομένων ή το αν είναι ταξινομημένα. Αντίθετα επηρεάζεται άμεσα από το cardinality του dataset.

Roaring:

Η τεχνική του bitmap encoding αποδίδει πολύ καλά όταν έχουμε μικρό αριθμό ξεχωριστών δεδομένων (cardinality), όπως για παράδειγμα ένα dataset με ονόματα πολιτειών της Αμερικής. Αντίθετα, αν έχουμε μεγάλο cardinality η τεχνική αυτή δεν αποδίδει καλά καθώς οδηγεί σε σπατάλη χώρου. Αυτό συμβαίνει επειδή αν έχουμε cardinality πχ 1200, τότε σε κάθε γραμμή i αποθηκεύουμε 1200 bit (ένα για κάθε διαφορετικό στοιχείο) προκειμένου να δούμε αν το στοιχείο αυτό υπάρχει στη γραμμή i. Στο σημείο αυτό μπορούμε να κάνουμε την εξής παρατήρηση: αν έχουμε 1200 διαφορετικά στοιχεία αυτό σημαίνει ότι για κάθε 1 (εμφάνιση ενός στοιχείου σε μια δεδομένη γραμμή) ακολουθούν κατά μέσο όρο 1200 μηδενικά (τα υπόλοιπα στοιχεία). Φυσικά αυτό εξαρτάται από την κατανομή και σε κάποια σημεία μπορεί να υπάρχουν περισσότερα από 1200 μηδενικά, ενώ σε κάποια άλλα λιγότερα, αλλά και πάλι το συμπέρασμα παραμένει αληθές. Για να εξαλειφθεί αυτός ο πλεονασμός έχουν προταθεί πολλές τεχνικές, όπως για παράδειγμα η κωδικοποίηση με RLE. Η τεχνική αυτή όπως περιγράψαμε παραπάνω εξαλείφει την πλεονάζουσα πληροφορία, αποθηκεύοντας μαζί με τα δεδομένα και ένα μετρητή που δείχνει πόσες φορές αυτά εμφανίζονται στη σειρά. Για παράδειγμα τα 1200 μηδενικά θα αποθηκευτούν ως (0, 1200). Στην εργασία αυτή επιλέξαμε την κωδικοποίηση roaring για συμπίεση bitmaps. Στην τεχνική αυτή το dataset χωρίζεται σε containers των 65536 στοιχείων (216). Υπάρχουν δυο τύποι containers, ένας που αποθηκεύει σε bitmaps και ένας που αποθηκεύει σε πίνακα ακεραίων των 16 bit. Η λογική είναι ότι αν ένα στοιχείο εμφανίζεται λιγότερο από 1 στις 16 φορές στην περιοχή που ορίζει το container, αντί να αποθηκευτεί 0 ή 1 στην αντίστοιχη θέση ενός bitmap, είναι πιο αποδοτικό αν απλά αποθηκευτεί σε ένα πίνακα ακεραίων η θέση στην οποία εμφανίζεται. Έτσι αν πχ η λέξη Γιώργος εμφανίζεται μόνο 10 φορές στις πρώτες 65536 θέσεις του dataset, αποθηκεύουμε σε ένα container τύπου πίνακα ακεραίων τις 10 θέσεις στις οποίες εμφανίζεται η λέξη αυτή. Με τον τρόπο αυτό δεσμεύουμε 10 x 16 = 160 bit, αντί για 1200 αν χρησιμοποιούσαμε bitmap. Αντίθετα αν σε κάποιες άλλες θέσεις πιο κάτω εμφανίζεται πολύ συχνά (τουλάχιστον μια φορά ανά 16 γραμμές) τότε αποθηκεύεται σε bitmap container το οποίο προσφέρει πιο συμπαγή αναπαράσταση σε δεδομένα που εμφανίζονται συχνά.

Η τεχνική αυτή παρουσιάζεται παρακάτω:

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **index** | **data** |  |  | Γιώργος | | | … | Φωτεινή | | |
| 0 | Γιάννης |  |  |  | Container 0 |  |  |  | Container 0 |  |
| 1 | Γιώργος |  |  |  | 1 |  |  |  | 48 |  |
| 2 | Ευγενία |  |  |  | 108 |  |  |  | 674 |  |
| … | … |  |  |  | … |  |  |  | … |  |
| … | … |  |  |  | 23731 |  |  |  | 23323 |  |
| 65534 | Φωτεινή |  |  |  | 26574 |  |  |  | 65534 |  |
| 65535 | Καλλιθέα |  | |  |  |  |  |  |  |  |
| … | … |  |  |  |  |  |  |  |
| … | … |  | … |  | … |  | … |  |
| … | … |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| 1048576 | Γιώργος |  |  |  | Container 16 |  |  |  | Container 16 |  |
| 1048577 | Φωτεινή |  |  |  | 1 |  |  |  | 1048577 |  |
| 1048578 | Γιώργος |  |  |  | 0 |  |  |  |  |  |
| … | … |  |  |  | … |  |  |  |  |  |
| … | … |  |  |  | 1 |  |  |  |  |  |
| 1114110 | Γιώργος |  |  |  | 1 |  |  |  |  |  |
| 1114111 | Γιώργος |  |  |  |  |  |  |  |  |  |

Στο παραπάνω παράδειγμα, οι πρώτες 65536 θέσεις του dataset, οι οποίες αντιστοιχούν στο πρώτο container, περιέχουν μεγάλο πλήθος διαφορετικών ονομάτων. Καθώς το κάθε όνομα εμφανίζεται λίγες φορές (λιγότερες από το 1 / 16 του μεγέθους του container) επιλέγουμε να αποθηκεύσουμε τα δεδομένα σε array container. Αντίθετα οι θέσεις του dataset που αντιστοιχούν στο container 16 περιλαμβάνουν πολύ συχνά το όνομα Γιώργος. Στην περίπτωση αυτή, για το όνομα Γιώργος δεσμεύεται ένα bitmap container, ενώ τα ονόματα που εμφανίζονται σπάνια αποθηκεύονται σε ένα array container.

Bit packing:

Οι ακέραιοι αριθμοί σε ένα υπολογιστικό σύστημα αναπαρίστανται από τύπους δεδομένων σταθερού μήκους, ανεξάρτητα από το μέγεθος του αριθμού. Στα περισσότερα συστήματα οι ακέραιοι έχουν μήκος 32 bit και ο τύπος αυτός μπορεί να αποθηκεύσει αριθμούς από −2,147,483,647 μέχρι 2,147,483,647. Μεγάλο πλήθος datasets περιλαμβάνουν στοιχεία μικρού μεγέθους όπως ηλικία, θερμοκρασία και άλλα μεγέθη μικρού εύρους. Για παράδειγμα σε ένα dataset που περιλαμβάνει αριθμούς εύρους [0 - 100] είναι περιττό να χρησιμοποιούμε μεταβλητές των 32 bit, όταν αυτοί οι αριθμοί μπορούν να αποθηκευτούν σε log2(100) = 7 bit. Προκειμένου να αποθηκεύσουμε αυτά τα στοιχεία αποδοτικά έχουν προταθεί πολλές μέθοδοι. Η μέθοδος που σχεδιάσαμε και υλοποιήσαμε λειτουργεί ως εξής: Τα δεδομένα ενός dataset αποθηκεύονται σε containers των 1000 στοιχείων. Αρχικά τα δεδομένα αποθηκεύονται σε μια προσωρινή περιοχή αποθήκευσης (buffer), η οποία υλοποιείται με τη μορφή μιας λίστας ακεραίων. Ταυτόχρονα με την εισαγωγή του κάθε στοιχείου ενημερώνουμε και μια μεταβλητή που κρατά το μικρότερο στοιχείο και αντίστοιχα μια άλλη που κρατά το μεγαλύτερο στοιχείο που έχουμε βάλει. Αυτές οι μεταβλητές χρησιμεύουν για να υπολογίσουμε το εύρος των δεδομένων στο container, το οποίο υπολογίζεται ως [maxValue - minValue]. Μόλις το container γεμίσει δημιουργούμε ένα πίνακα ακεραίων στον οποίο μεταφέρουμε τα δεδομένα του buffer. Εφόσον η κάθε θέση του πίνακα είναι 32 bits θα πρέπει τα το μέγεθος του κάθε στοιχείου να διαιρείται ακριβώς με το 32. Για παράδειγμα αν για το εύρος των δεδομένων χρειαζόμαστε 7 bit, θα χρησιμοποιήσουμε 8 bit για την αποθήκευση του κάθε στοιχείου ώστε όλα τα στοιχεία να είναι aligned μέσα σε 32άδες. Έτσι, αν είναι να αποθηκεύσουμε τα δεδομένα 4, 5, 7, 2, 88, 6, 1, 3, χρησιμοποιώντας 8 bit για το καθένα θα τοποθετήσουμε τα {4, 5, 7, 2} στην πρώτη θέση του πίνακα και τα {88, 6, 1, 3} στη δεύτερη θέση του πίνακα. Συνολικά θα έχουμε δεσμεύσει δυο θέσεις των 32 bit η κάθε μια, άρα συνολικά 64 bit, ενώ αν αποθηκεύαμε τις τιμές αυτές απλά σαν ακεραίους θα χρειαζόμασταν 8 \* 32 = 256 bit.

Η τεχνική αυτή παρουσιάζεται παρακάτω:

|  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **index** | **data** |  |  |  |  |  |
| 0 | 4 |  |  |  | Container 0 | |
| 1 | 5 |  |  |  |
| 2 | 7 |  |  |  |
| … | … |  |  |  |
| 999 | 2 |  | | |
| … | … | . | |
| … | … | . | |
| … | … |  |  |  | . | |
| ... | … |  |  |  | . | |
| 20000 | 88 |  |  |  | Container 20 | |
| … | … |  |  |  |
| 20997 | 6 |  |  |  |
| 20998 | 1 |  |  |  |
| 20999 | 3 |  |  |  |

|  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
|  |  |  | buffer | |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  | **index** | **data** |  |  |  |
|  |  |  | 0 | 4 |  |  |  |
|  |  |  | 1 | 5 |  |  |  |
|  |  |  | 2 | 7 |  |  |  |
|  |  |  | 3 | 2 |  |  |  |
|  |  |  | 4 | 88 |  |  |  |
|  |  |  | 5 | 6 |  |  |  |
|  |  |  | 6 | 1 |  |  |  |
|  |  |  | 7 | 3 |  |  |  |
|  |  |  | |  | | --- | |  | |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  | bit packing | |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |
| **cell 0** | | | | **cell 1** | | | |
| 4 | 5 | 7 | 2 | 88 | 6 | 1 | 3 |
| bit[0-7] | bit[8-15] | bit[16-23] | bit[24-31] | bit[0-7] | bit[8-15] | bit[16-23] | bit[24-31] |

Delta encoding:

Πολλές φορές είναι αποδοτικό αντί να αποθηκεύουμε τα στοιχεία όπως είναι, να αποθηκεύουμε τη διαφορά του κάθε στοιχείου από το προηγούμενο. Για παράδειγμα το dataset [102, 108, 111, 120, 128, 129] μπορούμε να το αποθηκεύσουμε ως [0, 6, 3, 9, 8, 1], χρησιμοποιώντας 4 bit για την αποθήκευση κάθε στοιχείου αντί για 8 αν χρησιμοποιούσαμε bit packing. Η τεχνική αυτή έχει το πλεονέκτημα ότι τα οφέλη της δεν περιορίζονται σε μικρούς αριθμούς, όπως το bit packing αλλά μπορεί να είναι αποδοτική σε αριθμούς οποιοδήποτε μεγέθους. Για παράδειγμα το [208474673, 208474673, 208474674] θα αποθηκευτεί ως [0, 0, 1] οδηγώντας σε δραματική μείωση του μεγέθους. Η τεχνική αυτή αποδίδει καλύτερα όταν τα γειτονικά στοιχεία έχουν κοντινές τιμές μεταξύ τους, για παράδειγμα όταν το dataset είναι ταξινομημένο.

Η τεχνική αυτή παρουσιάζεται παρακάτω:

|  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
|  |  |  |  |  | initial data: | 102 |
|  |  |  |  |  |  |  |
| **index** | **data** |  |  |  | **index** | **delta** |
| 0 | 102 |  | | | 0 | 0 |
| 1 | 108 | 1 | 6 |
| 2 | 111 | 2 | 3 |
| 3 | 120 | 3 | 9 |
| 4 | 128 |  |  |  | 4 | 8 |
| 5 | 129 |  |  |  | 5 | 1 |

Καθώς αυτή η τεχνική είναι ιδανική για τη μείωση του μεγέθους σε bit που χρειάζονται για την αναπαράσταση των δεδομένων, οι διαφορές (deltas) αποθηκεύονται με την τεχνική bit packing.

Dictionary encoding:

Πολλές φορές τα dataset αποτελούνται από αλφαριθμητικά δεδομένα, όπως ονόματα, διευθύνσεις ή ακόμα και περιγραφές ενός αντικειμένου. Στην περίπτωση αυτή αντί να αποθηκεύουμε τα αλφαριθμητικά αυτά, των οποίων το μέγεθος της αναπαράστασης εξαρτάται από το μήκος τους, μπορούμε να αντιστοιχίσουμε το κάθε διαφορετικό αλφαριθμητικό με έναν αριθμό και να αποθηκεύουμε αυτόν στη θέση του. Ο αριθμός αυτός είναι ένας ακέραιος σταθερού μήκους 32 bit. Η μέθοδος αυτή, η οποία λέγεται dictionary encoding λειτουργεί ως εξής: Για κάθε νέο στοιχείο που διαβάζουμε κοιτάμε αν το έχουμε τοποθετήσει στο dictionary. Αν το έχουμε τοποθετήσει ήδη, παίρνουμε τον αριθμό που αντιστοιχεί σε αυτό και αποθηκεύουμε αυτόν αντί για το αλφαριθμητικό. Αν δεν το έχουμε στο λεξικό, το τοποθετούμε αναθέτοντας του τον αμέσως επόμενο αριθμό. Για παράδειγμα αν είναι το πρώτο στοιχείο που μπαίνει στο λεξικό παίρνει τον αριθμό 0, το δεύτερο τον αριθμό 1 κ.ο.κ. Στη συνέχεια αποθηκεύουμε τον αριθμό αυτό στη θέση του αλφαριθμητικού.

Παρακάτω παρουσιάζεται η τεχνική του dictionary encoding:

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **index** | **data** |  |  | Dictionary | |  | **index** | **data** |
| 0 | Γιώργος |  |  | **key** | **value** |  | 0 | 0 |
| 1 | Γιώργος |  | | Γιώργος | 0 |  | 1 | 0 |
| 2 | Κώστας | Κώστας | 1 |  | 2 | 1 |
| 3 | Γιώργος | Αντώνης | 2 |  | 3 | 0 |
| 4 | Αντώνης | Μαρία | 3 |  | 4 | 2 |
| 5 | Μαρία |  |  |  |  |  | 5 | 3 |
| 6 | Αντώνης |  |  |  |  |  | 6 | 2 |

Spark

Το Spark είναι ένα σύστημα κατανεμημένης επεξεργασίας δεδομένων, το οποίο χειρίζεται δεδομένα που βρίσκονται σε μια δομή που λέγεται Resilient Distributed Dataset (RDD). Τα RDDs είναι σαν λίστες από δεδομένα, με τη διαφορά ότι σε αντίθεση με τις τοπικές δομές δεδομένων, όπως λίστες ή πίνακες, τα RDDs είναι κατανεμημένα σε όλους τους κόμβους του cluster. Στην πραγματικότητα μπορούμε πολύ εύκολα από μια τοπική δομή δεδομένων να δημιουργήσουμε ένα RDD:



Στο σημείο αυτό έχουμε φτιάξει μια λίστα η οποία υπάρχει μόνο στον κόμβο που εργαζόμαστε. Στη συνέχεια μπορούμε να δημιουργήσουμε το RDD ως εξής:



Βλέπουμε ότι από τη λίστα ακεραίων έχουμε δημιουργήσει ένα RDD ακεραίων (RDD[Int]). Σε αντίθεση με τη λίστα, το RDD βρίσκεται κατανεμημένο σε partitions τα οποία μπορεί να βρίσκονται σε διαφορετικά συστήματα το καθένα. Μπορούμε να δούμε τον αριθμό των partitions που δημιουργήθηκαν με την παρακάτω εντολή:



Όπου βλέπουμε ότι το RDD που δημιουργήσαμε είναι κατανεμημένο σε 4 partitions. Στο σημείο αυτό πρέπει να αναφέρουμε άλλη μια χαρακτηριστική διαφορά του RDD από μια τοπική συλλογή (collection) δεδομένων. Όταν δημιουργήσαμε τη λίστα το σύστημα μας επέστρεψε τον τύπο της (List[Int]) και τα δεδομένα της (List(1, 2, 3, 4, 5, 6)). Όταν δημιουργήσαμε το RDD μας επέστρεψε τον τύπο του (RDD[Int]), αλλά αντί για τα δεδομένα του μας επέστρεψε ένα ParallelCollectionRDD. Τι είναι αυτό; Τα RDDs προκύπτουν από transformations πάνω σε υπάρχοντα δεδομένα ή άλλα RDDs. Παράδειγμα τέτοιου transformation είναι η εντολή parallelize η οποία παίρνει ένα collection και δημιουργεί ένα RDD. Στο RDD αποθηκεύεται το transformation, δηλαδή η ενέργεια που χρειάζεται για να δημιουργηθεί και όχι τα ίδια τα δεδομένα. Αυτό έχει δυο οφέλη: πρώτον είναι πιο memory efficient να αποθηκεύονται οι ενέργειες και όχι τα δεδομένα και δεύτερον, σε περίπτωση απώλειας ενός partition, τα δεδομένα δεν χάνονται καθώς έχουμε γνώση για το πως δημιουργήθηκαν. Οπότε το μόνο που μένει είναι να εκτελεστούν οι ενέργειες ξανά και να παραχθούν τα ίδια δεδομένα. Ένα άλλο transformation είναι το map, το οποίο για κάθε στοιχείο του RDD κάνει κάποιες ενέργειες και με τη σειρά του παράγει ένα νέο RDD. Για παράδειγμα, αν θέλουμε να αυξήσουμε όλα τα στοιχεία κατά 1 μπορούμε να γράψουμε το εξής:



Οπότε πώς παίρνουμε τα δεδομένα ενός RDD; Μπορούμε να εκτελέσουμε ένα action, το οποίο εκτελεί τις ενέργειες πάνω στο RDD και επιστρέφει τα αποτελέσματα. Ένα τέτοιο action είναι το collect.

Για να πάρουμε τα στοιχεία της κατανεμημένης μας λίστας:



Και τα στοιχεία της λίστας που προκύπτει από την προσαύξηση του κάθε στοιχείου της αρχικής λίστας κατά 1:



Ένα άλλο πολύ χρήσιμο action είναι το reduce, το οποίο κάνει συνάθροιση (aggregation) σε όλα τα στοιχεία του RDD και παράγει το τελικό αποτέλεσμα. Για παράδειγμα, για να αθροίσουμε τα στοιχεία μιας λίστας γράφουμε:



Columnar λογική

Στα περισσότερα συστήματα βάσεων δεδομένων τα δεδομένα αποθηκεύονται σε γραμμές. Για παράδειγμα σε μια βάση δεδομένων για πελάτες μιας επιχείρησης, μια εγγραφή για ένα νέο πελάτη μπορεί να είναι η:

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 5 | Γιώργος Κ. | 31 | Ιλισίων 20 |

Η εγγραφή αυτή μπαίνει στον πίνακα με τους υπάρχοντες πελάτες:

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **ID** | **Name** | **Age** | **Address** |
| 0 | Μάριος Ι. | 29 | Περισσού 18 |
| 1 | Νίκος Ρ. | 32 | Καισαρείας 5 |
| 2 | Γιώργος Ν. | 35 | Ερμιόνης 12 |
| 3 | Γιάγκος Μ. | 30 | Καλλιρόης 8 |
| 4 | Ορφέας Α. | 22 | Ηρακλείτου 10 |
| 5 | Γιώργος Κ. | 31 | Ιλισίων 20 |

Ο πίνακας στη μνήμη θα έχει την παρακάτω μορφή:

|  |
| --- |
| **memory layout** |
| 0 |
| Μάριος Ι. |
| 29 |
| Περισσού 18 |
| … |
| 5 |
| Γιώργος Κ. |
| 31 |
| Ιλισίων 20 |

Όπως βλέπουμε, τα δεδομένα αποθηκεύονται γραμμή – γραμμή. Για το λόγο αυτό τα συστήματα αυτά λέγονται Row Stores. Τα συστήματα αυτά είναι πολύ αποδοτικά όταν ψάχνουμε μια εγγραφή για να τη διαβάσουμε ή να την επεξεργαστούμε, καθώς τα δεδομένα της εγγραφής είναι αποθηκευμένα σειριακά. Έτσι κάνουμε χρήση της χωρικής τοπικότητας της μνήμης cache, καθώς τα δεδομένα που χρειαζόμαστε είναι αποθηκευμένα κοντά μεταξύ τους και μειώνουμε τις προσβάσεις στην κύρια μνήμη. Αυτός είναι και ο λόγος που όλα τα συστήματα βάσεων δεδομένων που χρησιμοποιούνται στην παραγωγή για συναλλαγές (Online Transactional Processing ή OLTP) και περιλαμβάνουν συχνές εισαγωγές, προσπέλαση, ενημέρωση και διαγραφή εγγραφών (Create, Read, Update, Delete ή CRUD) είναι Row Stores.

Ας δούμε όμως και μια άλλη κατηγορία ερωτημάτων. Έστω ότι μια εταιρία θέλει να μάθει το μέσο όρο ηλικίας των πελατών της. Για να εκτελέσει το ερώτημα αυτό σε ένα σύστημα Row Store φέρνει την κάθε εγγραφή στη μνήμη, διαβάζει το πεδίο που αντιστοιχεί στην ηλικία του πελάτη και αθροίζει την ηλικία με όλες τις υπόλοιπες. Για να διαβάσει την ηλικία της κάθε εγγραφής, ένα σύστημα Row Store φέρνει όλη την εγγραφή στη μνήμη ανεξάρτητα αν εμείς χρειαζόμαστε μόνο ένα πεδίο της. Αυτό δημιουργεί μεγάλη πίεση στο υποσύστημα μνήμης, καθώς φέρνει πολύ περισσότερα δεδομένα από αυτά που χρειάζεται το ερώτημα στη βάση. Επίσης τα δεδομένα αυτά πιάνουν γραμμές της μνήμης cache, γεμίζοντάς τη με δεδομένα που δεν χρειαζόμαστε, ρίχνοντας έτσι τις επιδόσεις της.

Ας δούμε μια άλλη προσέγγιση στην αποθήκευση μιας βάσης στη μνήμη. Αντί να αποθηκεύουμε τα στοιχεία ανά εγγραφή, να τα αποθηκεύουμε ανά στήλη. Έτσι, τα Ids θα αποθηκεύονται στη σειρά, στη συνέχεια τα Ονόματα, μετά οι Ηλικίες και τέλος, οι Διευθύνσεις. Ο τρόπος αυτός αποθήκευσης φαίνεται παρακάτω:

|  |
| --- |
| **memory layout** |
| 0 |
| … |
| 5 |
| Μάριος Ι. |
| … |
| Γιώργος Κ. |
| 29 |
| … |
| 31 |
| Περισσού 18 |
| … |
| Ιλισίων 20 |

Στην περίπτωση αυτή, για να βρούμε το μέσο όρο των ηλικιών φέρνουμε από τη μνήμη μόνο τα πεδία που αφορούν τις ηλικίες, εξοικονομώντας πολύτιμο bandwidth από τη μνήμη. Επιπλέον, επειδή τα δεδομένα της κάθε στήλης αποθηκεύονται σειριακά στη μνήμη κάνουμε πολύ καλύτερη χρήση της χωρικής τοπικότητας της κρυφής μνήμης, καθώς όταν φέρνουμε μια τιμή από τη μνήμη το σύστημα φέρνει ολόκληρο block με κοντινές τιμές, τις οποίες στη συνέχεια θα διαβάσουμε από την κρυφή μνήμη. Τα συστήματα αυτά που αποθηκεύουν δεδομένα ανά στήλη ονομάζονται Column Stores. Τα περισσότερα εμπορικά συστήματα που προορίζονται για ανάλυση δεδομένων (data analytics) ανήκουν στην οικογένεια των Column Stores. Ο τρόπος αυτός αποθήκευσης, εκτός από το ότι κάνει αποδοτικότερη χρήση του bandwidth της κύριας μνήμης και αξιοποιεί καλύτερα την χωρική τοπικότητα της κρυφής μνήμης, ευνοεί και τη δυνατότητα συμπίεσης των δεδομένων. Αυτό συμβαίνει επειδή σε συνεχόμενες θέσεις μνήμης είναι αποθηκευμένα δεδομένα ίδιου τύπου πχ ακέραιοι που αναπαριστούν τις ηλικίες. Επιπλέον, ενώ μια εγγραφή έχει έναν (συνήθως) μικρό αριθμό πεδίων ο οποίος παραμένει σταθερός καθώς αυξάνονται τα δεδομένα, μια στήλη έχει έναν μεγάλο αριθμό δεδομένων ίδιου τύπου, τα οποία αυξάνονται όσο εισάγονται νέα δεδομένα. Το πλήθος και η ομοιογένεια των δεδομένων είναι ιδιαίτερα ευεργετικοί παράγοντες για τη συμπίεση δεδομένων καθώς μέσα στα δεδομένα αυτά είναι πολύ πιθανό να υπάρχουν διπλότυπα (duplicates) πχ πολλά ίδια ονόματα (συνήθως χρησιμοποιούμε Dictionary ή Bitmap τεχνικές) ή γειτονικά δεδομένα να έχουν ίδια (όπου ευνοούνται Run Length Encoding τεχνικές) ή κοντινή (Delta τεχνικές) τιμή. Για τους λόγους αυτούς, το σύστημα που σχεδιάσαμε χρησιμοποιεί Columnar λογική για την αποθήκευση των δεδομένων.

Hybrid Columnar

Σχεδιάζοντας ένα σύστημα για ανάλυση δεδομένων (data analytics) μεγάλης κλίμακας χρησιμοποιήσαμε την columnar λογική. Ο λόγος ήταν τόσο οι καλύτερες επιδόσεις σε ερωτήματα που χρησιμοποιούν συναθροίσεις (aggregations) σε υποσύνολο των πεδίων του dataset, όσο και η μεγαλύτερη δυνατότητα συμπίεσης που δίνει ο τρόπος αυτός αποθήκευσης. Η συμπίεση δεδομένων παίζει καθοριστικό ρόλο στο να μπορούμε να εκτελούμε τα ερωτήματα κατευθείαν από την κύρια μνήμη, χωρίς να κάνουμε χρήση του δίσκου. Το κάθε πεδίο του dataset αποθηκεύεται σε μια κολόνα (column). Η κάθε κολόνα ανάλογα με τον τύπο και την κατανομή των δεδομένων του dataset που αποθηκεύει χρησιμοποιεί την καταλληλότερη μέθοδο συμπίεσης, ανεξάρτητα από τις υπόλοιπες κολόνες. Η μέθοδος συμπίεσης μπορεί να είναι μια από τις:

* PLAIN: Αποθήκευση των δεδομένων ως έχει, χωρίς κάποια μορφή συμπίεσης
* RLE: Συνεχόμενες τιμές αποθηκεύονται ως τριάδες (value, index, runLength), όπου value η τιμή, index η γραμμή στην οποία ανήκει και runLength το πόσες φορές εμφανίζεται συνεχόμενα η συγκεκριμένη τιμή.
* Bitmap: Αντί να αποθηκεύονται οι τιμές, για την κάθε τιμή υπάρχει μια σειρά από bits, όσα είναι και ο αριθμός των γραμμών, όπου ένα bit της γραμμής n είναι αναμμένο (1) αν στη γραμμή n υπάρχει το στοιχείο αυτό και σβηστό (0) αν δεν υπάρχει.
* Roaring: Είναι μια τεχνική συμπίεσης bitmaps, όπου το dataset χωρίζεται σε containers των 65536 στοιχείων. Αν μέσα σε ένα container βρίσκονται 16 ή λιγότερα στοιχεία το container αυτό λειτουργεί ως απλό bitmap. Αν βρίσκονται σε αυτό περισσότερα από 16 στοιχεία τότε η θέση του καθενός αντί για bitmap, αποθηκεύεται σε λίστα ως ακέραιος των 16 bit.
* Bit packing: Τα δεδομένα αποθηκεύονται σε containers των 1000 στοιχείων, χρησιμοποιώντας όσα bits είναι απαραίτητο. Για παράδειγμα αν το μικρότερο στοιχείο του dataset είναι το 0 και το μεγαλύτερο το 232, τα στοιχεία θα χρησιμοποιούν 8 bit για την αναπαράστασή τους.
* Delta: Όμοια με το bit packing, αλλά αντί να αποθηκεύουμε τα στοιχεία, αποθηκεύουμε τη διαφορά του κάθε στοιχείου με το προηγούμενό του.
* Dictionary: Όταν αποθηκεύουμε μη αριθμητικά δεδομένα, για παράδειγμα συμβολοσειρές (strings), αντιστοιχίζουμε σε κάθε μοναδικό στοιχείο έναν αριθμό και στη συνέχεια αποθηκεύουμε τον αριθμό αυτό στη θέση του στοιχείου.

Οι κολόνες αυτές μπαίνουν σε μια δομή, την οποία ονομάσαμε chunk, η οποία δεν είναι παρά μια θήκη για τις κολόνες αυτές, προσφέροντας την αφαίρεση ενός ενιαίου dataset.

Το σχήμα αυτό παρουσιάζεται παρακάτω:

col 2

col 1

col N

...

chunk

Η κάθε κολόνα είναι ανεξάρτητη από τις υπόλοιπες και μπορούμε να εκτελέσουμε επάνω της απευθείας ερωτήματα (queries), χωρίς να έχει προηγηθεί αποσυμπίεση.

Για παράδειγμα για να επιλέξουμε όλες τις εγγραφές των πελατών που η ηλικία τους είναι μικρότερη των 29 ετών μπορούμε να γράψουμε:

