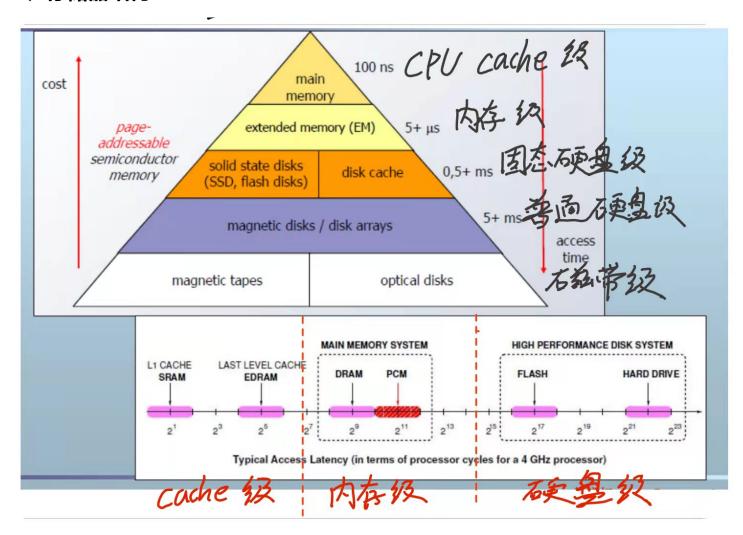
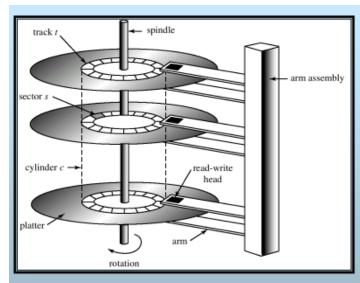
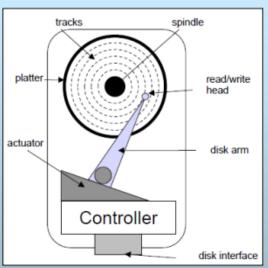
第二章 数据存储

一、存储器结构



二、磁盘结构





几个术语

 盘片platter, 盘面 surface, 磁头 R/W head, 磁道 track, 柱面 cylinder, 扇区 sector

名词解释:

磁盘由多个**读写磁头**(R-W head) 以及**盘片**(platter) 堆叠而成,每片盘片由若干同心圆状的**磁道**(track) 组成,对于一片盘片上所有的磁道构成该盘片上的**盘面**(surface)(一片盘片可能有正反两个盘面),多个盘片相同半径的磁道堆叠组成**柱面**(cyliner),对于一个磁道,我们又划分若干个扇形单元叫做**扇区**(sector),并且扇区是**硬件层面上最小的存储单元**.

块(block)

块是操作系统(OS)或者数据库管理系统(DBMS)进行数据存取的最小逻辑单位,通常由若干连续扇区构成. PS:扇区是物理层面的最小操作单元,块是软件逻辑层面最小操作单元.

三、磁盘相关时间计算

磁盘块读取时间(读块时间)

通常情况下次读块时间由以下几个部分组成

读块时间=寻道时间S+旋转延迟R+传输时间T+其他延迟

下面是对应组成部分的详细介绍

寻道时间:磁头定位到对应柱面所花费的时间,与横跨柱面个数正相关

平均寻道时间(S):假设随机跨柱面的情况下,寻道时间的期望值,一般为10ms-40ms之间

旋转延迟(R): 定位到对应柱面后,旋转到对应扇区所需时间,通常情况下为旋转1/2周的时间,假设磁盘转速为x RPM,那么对应的平均旋转延迟为 $\frac{60}{2x}(ms)$

传输延迟:定位到对应扇区后,读取扇区内数据所需要的延时(以及转过块间间隙所需要的时间).假设单个磁道可以存储M字节的数据,且每t时间转一周,那么假设我们需要读取m大小的数据,所需要的传输时间为 $\frac{mt}{M}$

其他延迟:1.CPU请求IO时间 2.争用磁盘控制器时间 3.争用总线以及主存时间

PS:对于数据读取时,如果下一块在同一柱面,则寻道时间为0,我们将该情况定义为**顺序IO(Sequential I/O)**,而对于不在一个柱面的情况,通常需要花费大量时间到寻道上,此时读取性能较差,我们将这种情况称之为**随机IO(Random I/O)**,两种读取速度差异可以达到十几倍差距.

磁盘块写入时间(写入时间)

与磁盘块读取类似:

写入时间=寻道时间S+旋转延迟R+传输时间T+其他延迟

另如果需要校验块是否正确写入,则需要加上额外一次旋转延迟以及传输时间

块修改

块修改主要分解为下面流程:

- 1.将块读入主存
- 2.在驻村中完成修改
- 3.将块重新写入到磁盘

因此我们需要至少一次块读取时间,一次块写入时间,以及主存修改所需要的运算时间.

相关计算式子:

读取单个磁道时间:60000/RPM 单位ms 读取单个块时间:读取单个磁道时间/一个磁道块数-总扇区间隔时间/总扇区数 随机读取某块时间:

总的计算方式:T=S+R+Trans,S为寻道时间.R为旋转延迟,Trans为数据传输时间.

最差时间:则S为最大寻道时间,R旋转整个磁道所需要时间

最优时间:则S,R均为0

平均时间:则S为平均寻道时间.R为旋转1/2个磁道所需要的时间.

四、磁盘存取优化

4.1使用缓冲区按柱面组织数据:

使用少量主存作为缓冲区,将随机IO转变为顺序IO

单缓冲:

设P=处理时间,R=读取时间,n=总共块数,单缓冲只能顺序执行,因此总时间花费为n*(P+R)

双缓冲:

P,R,n定义同上,当P>R时双缓冲可以在处理数据的时候,将下一块数据读入内存形成流水线,因此总时间花费为n*P+n,同理当R>P时总时间花费为*nR+P

缓冲的缺点:

主存代价:相对来说使用主存需要增加额外开销,降低系统性能. 缓冲区管理:缓冲区合理调度提高整体性能

4.2 块大小选择

对于OS或者DBMS来说块是其能操作的最小单元,每次智能以块为单位进行存取操作.

选择快变大,相对来说需要的I/O操作次数会降低(一次读取更大块能一次处理更多数据),但是可能会出现读入大量无用操作数据,同时大块的读写需求更多的时间.但目前总的趋势时往大块发展.

4.3 新型存储

目前计算机系统性能依赖于下面两个方面:

处理器的计算能力(消耗) 存储器往处理器传输数据的能力(供给)

存储墙问题:

处理单元算力增长较存储器数据供给能力(容量)增长更快. SRAM/DEAM功耗过高

新型存储器:

闪存,相变存储器,磁阻式存储,电阻式存储器,忆阻器(以上均为非易失)

优点: 存储密度高,功耗低,无机械延迟,存取速度快,便携,抗震,低噪

缺点: 读写性能不对称(读快写慢或读慢写快),读写次数有限,可靠性不高.

4.3.1 闪存

工业化实例:SSD(固态硬盘),组成部分包括闪存芯+控制器+FTL(?)

NAND读写特点: 读快写慢,写前擦除(不支持单个数据修改),擦除次数有限(三种型号分别支持擦除SLC 10w次,MLC 1W次,TLC 1000次)且支持按页读写以及按块擦除.

闪存数据库面临的挑战:读/写/擦除不均衡,数据物理组织结构变化容易影响山村寿命. 代价模型查询优化(针对nand读写特性进行优化),索引评价标准,索引结构(与传统基于机械硬盘的评价标准不同),换入患处代价以及空间分配损耗均衡以及压缩存储.

4.3.2 相变存储器

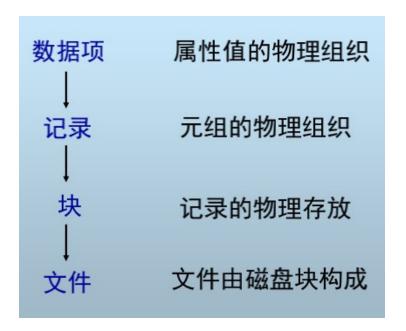
工业化实例:PCM,电阻式非易失性半导体存储器,使用硫组化物材料作为存储介质,使用相变材料在不同结晶状态时显著的电阻差异来进行数据存储(使用物质不同状态时电阻差异来代表0/1)

相变存储器与flash比较:读取延迟较NAND Flash高一点(一倍左右),写入速度远快于NAND Flash快得多(500倍),同时本身读写并不平衡,写块读慢(50倍),没有擦除延迟,而NAND Flash需要2ms,对于擦除次数也比NAND高几个数量级

相变存储器与DRAM比较: DRAM读写均衡,但总体来说PCM在读取稍慢的情况下,写入数据速度远超DRAM,不过DRAM无擦除限制

第三章 数据表示

一、数据元素表示层次



数据项组成记录,记录组成块,块组成文件.根据具体应用可能会在当前模型件增加或者删除部分抽象映射. PS:索引就是文件

二、数据项的表示

数据项使用字节序列进行表示,表示元组的属性值.

SQL数据表示方法

数据类型	字节大小	特殊说明		
Integer,short	2(16bit)	无		
Real,Float	4(32bit)	N bit代表小数,M bit代表指数,NM根据dbms自己设置		
Char(n),Character(n) 定长字符串	n	小于n时使用特殊填充符		
Varchar(n) 变长字符串	不确定	实现方式1使用NULL终止符,方式2带长度,方式3定长(读取更快,响应更快)		
Boolean	1(8bit)	TRUE(11111111),FALSE(00000000)		
enum(枚举类型)	不一定	整数表示设置整数到枚举值的映射关系		
Date	10/8/7字符或者Integer	对应的表示方式为'YYYY-MM-DD','YYYYMMDD','YYYYDDD', 存某一日期(如1899.12.31)以来经过的天数		
Time	8字符/Varchar/Integer	对应方式分别为'HH:NN:SS'/'HH:NN:SS.FF'/00:00:00以来的秒数		
Bit	带长度的二进制串	无		

小结

数据项表示总结

类 型	表	表示方法			
整数和实数	字节串				
定长字符串	n字节的数组				
变长字符串	用 <i>n</i> + 1字节				
VARCHAR(n)	长度加内容	空值-终止字符串			
日期和时间	某种格式的定长字符串		变长值	整数	
二进制位序列	长度加内容		字节表示		
枚举类型使用整数编码表示一个枚举类型的值					

三、记录的组织

记录是数据项[字段,Fields]的集合 记录可以分为固定格式以及可变格式(氛围定长以及变长)

3.1 对于固定格式定长记录

所有记录具有相同的逻辑结构(模式)

记录的模式包括:

Name of each field(field的名称)

Type of each field(field 的种类)

Order in record (记录的顺序)

Offset of each field in the record(Field 偏移)

考虑寻址特点

每个数据开始地址按4的倍数进行对齐(具有更快的读写速度),如果不对齐存储空间可以节省一点,但是对于读写可能带来影响(得做实验来进行验证)

记录首部

在记录首部存储描述记录的信息如:

记录类型(模式信息)

记录长度

时间戳

其他信息

下面是一个记录首部的一个实例:

3.2 可变格式记录

每个记录的格式不同,记录的格式存储于记录中,通过标志字段进行读写

Key-Value

记录以"KEY+VALUE"方式进行表示,KEY,VALUE都以字节流的方式进行存储 Key-Value特点:

数据类型没有限制 应用与数据库之间不需要转换数据格式 不提供KEY和VALUE的内容和结构数据 应用必须知道所用VALUE的含义.

可变格式记录优点

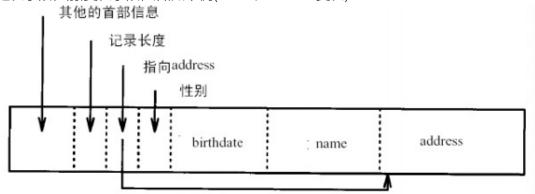
灵活的记录格式,适合松散记录 适合处理重复字段 适合记录格式演变

可变格式缺点

标记存储方式空间代价高(需要大框额外KV存储记录信息) KV方式难以支持复杂查询 应用负担重且事务处理实现困难.

首部指针法(变长记录表示法)

定长字段在前,变长字段在后,如下例(name、address变长):



混合格式:定长记录+变长记录

