ESTRUTURAS DE INDEXAÇÃO

ÍNDICES DE 1 NÍVEL

Rodrigo Salvador Monteiro

Slides adaptados do Prof Sean Siqueira (sean@uniriotec.br)

- índice de um-nível
 - arquivo auxiliar que torna a busca de um registro no arquivo de dados mais eficiente.
- O índice é geralmente especificado em um campo do arquivo (embora possa ser especificado em vários campos)
- forma de um índice
 - arquivo de entradas <valor do campo, ponteiro para o registro>, ordenado pelo valor do campo
- O índice é chamado de caminho de acesso para o campo.

- O arquivo de índice geralmente ocupa consideravelmente menos blocos de disco do que o arquivo de dados
 - entradas muito menores
- Índices densos x esparsos.
 - ▶ índice denso
 - uma entrada de índice para cada valor de chave de busca (e portanto todo registro) no arquivo de dados.
 - ► índice esparso (ou não-denso)
 - entradas de índices para apenas alguns dos valores de busca.

Tipos de índice (de um nível)

- Índices ordenados
 - ▶ Índice principal
 - É especificado no campo chave de ordenação de um arquivo ordenado.
 - campo chave de ordenação
 - é utilizado para ordenar fisicamente os registros de arquivos em disco
 - todo registro possui um valor exclusivo para aquele campo
 - ► Índice clustering
 - É especificado em um campo de ordenação que não é um campo chave
 - inúmeros registros no arquivo podem possuir o mesmo valor para o campo de ordenação
 - Um arquivo pode possuir no máximo um índice principal ou um índice clustering (não ambos)
 - campo de ordenação física único

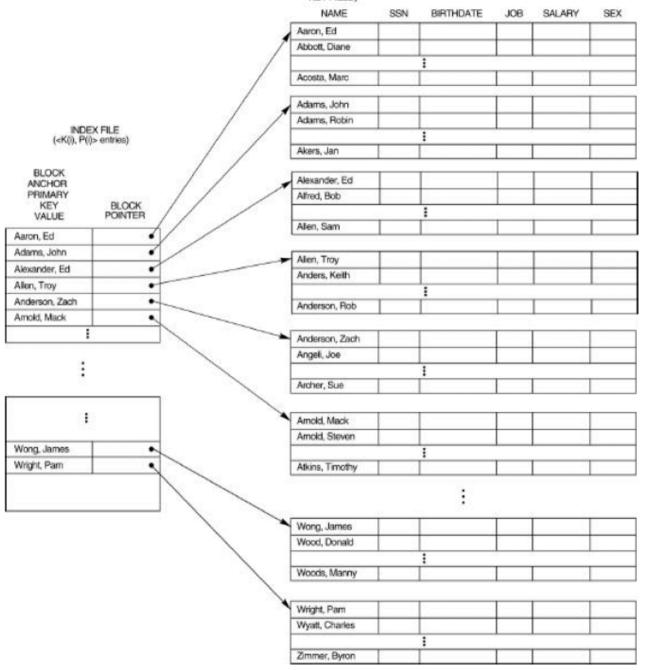
Tipos de índice (de um nível)

- Índices não-ordenados
 - ► Índice secundário
 - É especificado em qualquer campo não-ordenado de um arquivo.
 - Um arquivo pode possuir diversos índices secundários além de seu método de acesso principal.

Índice Principal

- arquivo ordenado cujos registros são de tamanho fixo com dois campos
 - ► <K(i), P(i)>
 - ► K(i) é do mesmo tipo de dado que o campo chave de ordenação (chamado de **chave primária**)
 - P(i) é um ponteiro para um bloco do disco (um endereço de bloco)
- Existe uma entrada de índice (ou registro de índice) no arquivo índice para cada bloco no arquivo de dados.
- Cada entrada de índice possui o valor do campo chave primária para o primeiro registro num bloco e um ponteiro para aquele bloco como seus dois valores de campo.
- O número total de entradas no índice é o mesmo que o número de blocos de discos no arquivo ordenado de dados.
- Um índice principal é um índice não-denso (ou esparso).

(PRIMARY KEY FIELD)



Exemplo: Dado o seguinte arquivo ordenado de dados:

■ EMPREGADO(Nome, NSS, Endereço, Profissão, Sal, ...)

Suponha que:

- Tamanho do registro R=100 bytes (tamanho fixo e não espalhado)
- Tamanho do bloco B=1024 bytes
- r=30000 registros

Perguntas:

- Calcule o bfr (blocking factor = número de registros por bloco) Bfr = L(B/R)J = 1024/100 = 10 registros por bloco
- Quantos blocos são necessários para o arquivo?

$$b = \frac{\Gamma_r}{Bfr} = \frac{\Gamma_{30000/10}}{Blocos} = 3000 blocos$$

Quantos acessos serão necessários para buscar um determinado valor?

$$\lceil \text{Log}_2 \text{ b} \rceil = \lceil \text{Log}_2 3000 \rceil = 12 \text{ acessos a blocos}$$

Suponha que:

- Campo chave de ordenação seja de tamanho V = 9 bytes
- Ponteiro de bloco seja de tamanho P = 6 bytes
- Construímos um índice principal para o arquivo

Perguntas:

Qual é o tamanho de cada entrada de índice?

$$R_i = (9+6) = 15$$
 bytes

Qual é o fator de bloco para o índice?

$$Bfr_i = L(B/R_i)J = L1024/15J = 68$$
 entradas por bloco

Qual é o número total de entradas de índice?

$$r_i = b = 3000$$

Quantos blocos de índice são necessários?

$$b_i = \Gamma r_i / B f r_i^{\dagger} = \Gamma 3000/68 = 45 \text{ blocos}$$

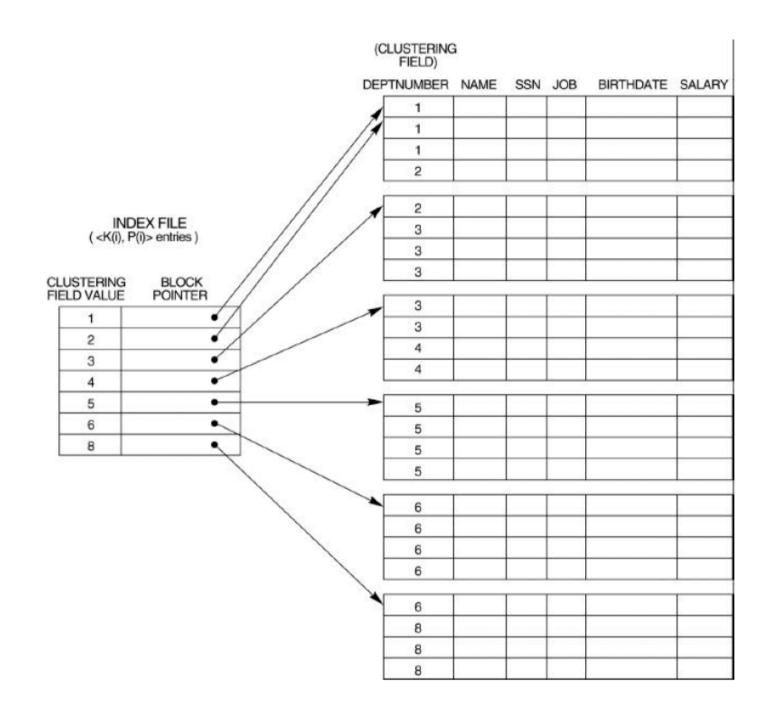
- Para realizar uma busca no arquivo de índice quantos acessos seriam necessários? $\Gamma_{\text{Log}_2} b_i \Gamma_{\text{Log}_2} 45 \Gamma_{\text{e}} = 6 \text{ acessos a blocos}$
- Para pesquisar um registro usando o índice, quantos acessos seriam necessários? Acessos ao índice + acesso ao bloco do arquivo de dados = 6 +1 = 7 acessos

Problema com índice principal

- Inclusão e exclusão de registros
 - Inserir um registro em sua posição correta no arquivo de dados implica em movimentar registros para abrir espaço para o novo registro e alterar algumas entradas de índices.
 - Pode-se utilizar um arquivo de overflow para reduzir esse problema.
 - A exclusão é manipulada através do uso de indicadores de exclusão.

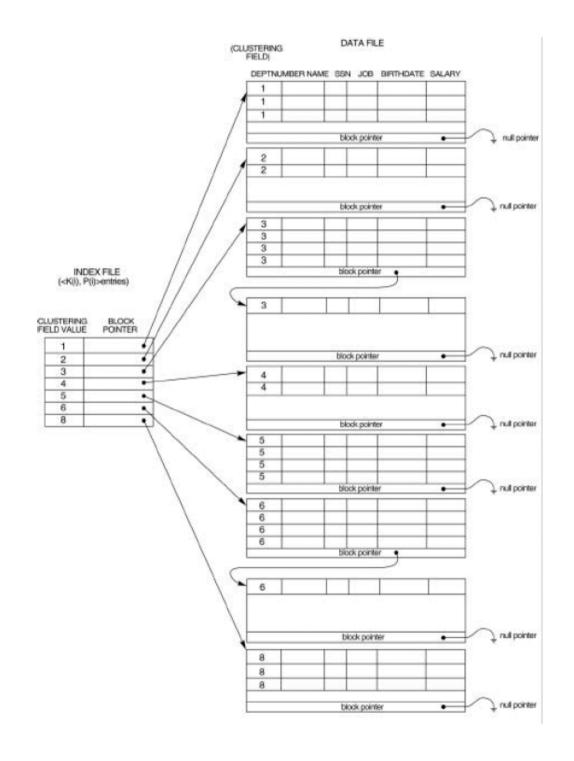
Índices por Clustering

- Os registros de um arquivo estão fisicamente ordenados por um campo que não seja chave.
- Também é um arquivo ordenado com dois campos
 - O primeiro campo é do mesmo tipo do campo clustering do arquivo de dados
 - ➤ O segundo campo é um ponteiro para o bloco
- Existe uma entrada no índice clustering para cada valor distinto do campo clustering, que contém o valor e um ponteiro para o primeiro bloco no arquivo de dados que possua um registro com aquele valor para seu campo clustering.
- É um índice não-denso (ou esparso).



Problema com índice por clustering

- Inclusão e exclusão de registros
 - Os registros de dados estão fisicamente ordenados
 - ► É comum reservar um bloco inteiro (ou conjunto de blocos contíguos) para cada valor do campo clustering; todos os registros com aquele valor são posicionados no bloco (ou conjunto de blocos).



Pergunta

- Qual a diferença entre índice por clustering e hashing?
 - Uma pesquisa num índice clustering utiliza os valores do próprio campo de pesquisa enquanto que uma pesquisa num índice hash utiliza o valor calculado através da aplicação da função hash no campo de pesquisa.

- Fornece um meio secundário de acesso a um arquivo para o qual já existe algum acesso primário;
- O índice secundário pode ser utilizado sobre
 - um campo que é uma chave candidata e possui um valor único em cada registro, ou
 - ▶ um campo que não é chave e tem valores duplicados;

- Os índices secundários tem que ser densos
 - (relembrando) com uma entrada para cada valor de chave de procura e um ponteiro para cada registro do arquivo
 - ► Por quê?
 - Se um índice secundário armazenar apenas alguns dos valores da chave de procura, os registros com valores intermediários da chave de procura podem estar em qualquer lugar do arquivo, e neste caso, não é possível localizá-lo sem procurar em todo o arquivo;

Considere o arquivo do exemplo anterior com r = 30000 registros de tamanho fixo R = 100 bytes armazenados em um disco com tamanho de bloco B = 1024 bytes.

- O arquivo possui b = 3000 blocos (calculado anteriormente)
- Para realizar uma pesquisa linear no arquivo precisaríamos de em média b/2 = 3000/2 = 1500 acessos a blocos

Suponha que:

- Construímos um índice secundário num campo não-ordenado chave do arquivo
- \vee V = 9 bytes, P = 6 bytes

Perguntas:

Calcule o tamanho de cada entrada R_i de índice

$$R_i = (9+6) = 15 \text{ bytes}$$

Calcule o fator de bloco para o arquivo

$$Bfr_i = L(B/R_i)J = L1024/15J = 68$$
 entradas por bloco

Quantas entradas de índice são necessárias?

```
r_i = número de registros no arquivo de dados (r) = 30000
```

Perguntas (cont.):

Quantos blocos são necessários para o índice?

$$b_i = \Gamma r_i / Bfr_i^{\dagger} = \Gamma 30000/68 = 442 blocos$$

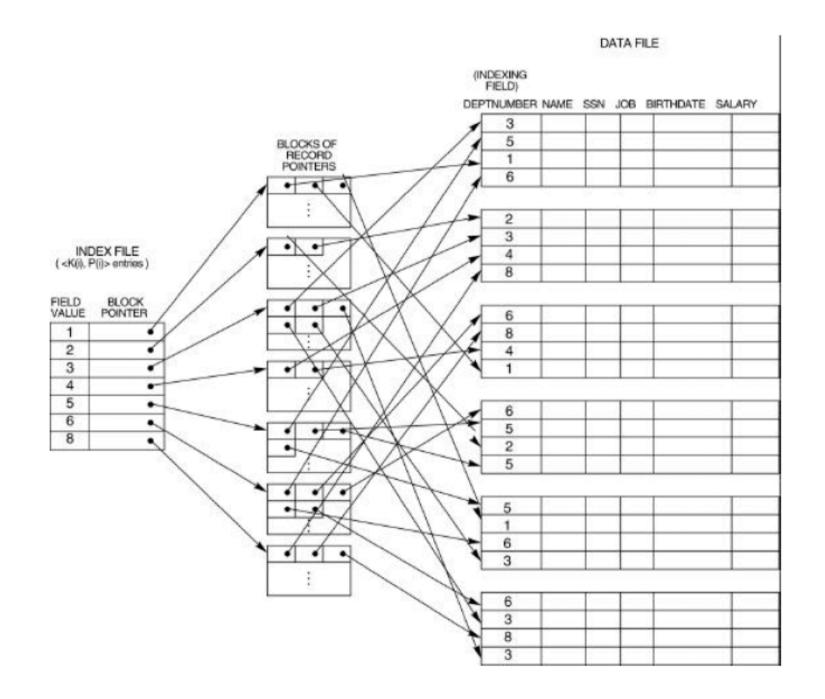
Quantos acessos serão necessários para buscar um determinado valor no índice?

$$\lceil Log_2 b_i \rceil = \lceil Log_2 442 \rceil = 9 \text{ acessos a blocos}$$

Quantos acessos são necessários para pesquisar um determinado registro utilizando o índice?

acessos ao índice + acesso ao bloco de dados = 9+1 = 10

- Podemos criar um índice secundário em um campo que não seja chave? Neste caso, como implementar este índice?
 - Opção 1: Incluir diversas entradas de índice com o mesmo valor K(i) – uma para cada registro
 - Opção 2: Possuir registros de tamanho variável para as entradas de índice, com um campo de repetição para os ponteiros. Mantemos uma lista de ponteiros <P(i,1), ..., P(i,k)> na entrada de índice para K(i)
 - Opção 3: Manter as entradas de índice num tamanho fixo e ter uma única entrada para cada valor de campo de indexação, criando um nível adicional de acesso indireto para lidar com os diversos ponteiros. Os ponteiros não apontam diretamente para o arquivo, mas sim para um bucket que contém ponteiros para o arquivo de dados.



Vantagens e desvantagens

- Os índices secundários melhoram o desempenho das consultas, mas impõe sobrecarga significativa na atualização do BD;
- Quem decide é o projetista do BD
- Algumas heurísticas
 - freqüência de consultas sobre a tabela > frequencia de atualizações sobre a tabela
 - Colunas frequentemente mencionadas nas cláusulas where das consultas
 - Chaves estrangeiras para tabelas com cardinalidade grande