Chapitre 5

Indexation

Pourquoi l'indexation?

Si les tables sont très grandes, la recherche séquentielle est très coûteuse

CINEMA(NomCinema, Adresse, Gerant) SALLE(NomCinema, NoSalle, Capacite)

Comment obtenir « vite » les enregistrements satisfaisant un prédicat ?
 Supposant qu'uniquement 20% des enregistrements satisfont la requête :

SELECT Adresse FROM CINEMA, SALLE WHERE capacite > 150 AND CINEMA.NomCinema = SALLE.NomCinema;

Comment faire « vite » les jointures ?

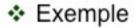
Pourquoi l'indexation?

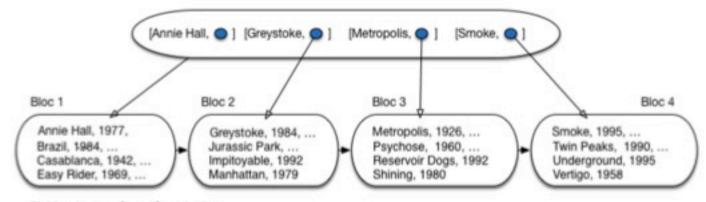
- Prenons un livre à contenu technique. Il contient (au moins) un index
 - L'index présente les termes importants, classés par ordre alphabétique
 - À chaque terme sont associés les numéros de page où on trouve le terme
 - En parcourant l'index (par dichotomie !) on trouve la ou les pages qui nous intéressent.

```
Index
Le reunéro de renvoi correspond à la double page.
                                 bibliothèque publique 12, 28
analyse du contenu 14, 38
                                 bibliothèque spécialisée 34
archives 4, 24, 26
                                 bibliothèque universitaire 32
autoroutes de l'information 50
banques de données 48
                                 cabinet de lecture 10
bases de données 48
                                 catalogage 38
                                 CDI (centre de documentation et
bibliographie 12
bibliothécaire 10, 14
                                 d'information) 30
bibliothéconomie 4
                                 CD-Rom 48
Bibliothèque nationale 18, 20, centre de documentation 16, 34
26
                                 chaine documentaire 38
BCD (bibliothèques centres chartes (École nationale des) 14
documentaires) 30
                                 cinémathèque 24
BDP (bibliothèques départemen-
                                classification 14, 38
tales de prêt) 28
bibliothèque 4
                                 dépôt légal 8,18, 22, 20, 24
```

Pourquoi l'indexation?

- En informatique, un index est une structure de données qui associe à une valeur d'un ensemble d'attributs, l'adresse (ou les adresses/ pointeurs) des enregistrements contenant cette valeur
- C'est un fichier qui permet de trouver un enregistrement dans une table
 - Clé d'indexation = une liste d'un ou plusieurs attributs
 - Une adresse : adresse de bloc ou une adresse d'enregistrement
 - Structure d'index : enregistrements de la forme [valeur, addr], valeur est la clé
 - L'index est trié sur valeur





Fichier de données trié sur le titre

Sans index : le parcours séquentiel du fichier

Avec un index : accès direct à l'enregistrement, amélioration très importante des temps
de réponse

Types d'index : Index Primaire

- Index formé des valeurs des clés primaires d'une table
- L'unicité fait qu'un index retourne soit une adresse (correspondant à l'enregistrement) soit rien

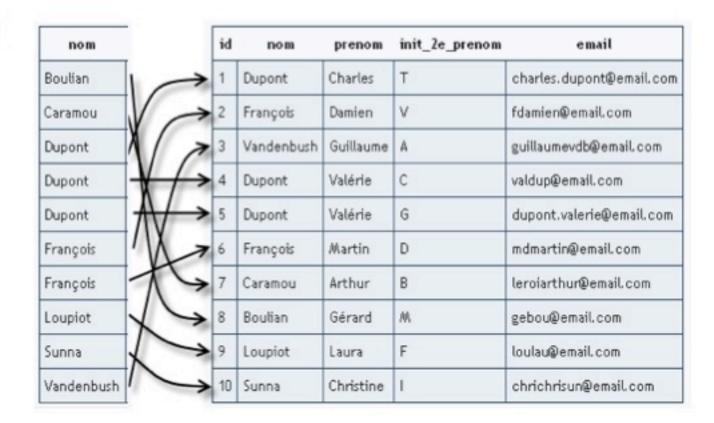
Exemple

ld		ld	Espèce	Sexe	Date de naissance	Nom	Commentaires
1	>	2	chat	NULL	2010-03-24 02:23:00	Roucky	NULL
2	/	1	chien	male	2010-04-05 13:43:00	Rox	Mordille beaucoup
3	\rightarrow	3	chat	femelle	2010-09-13 15:02:00	Schtroumpfette	NULL
4	1	6	tortue	femelle	2009-06-13 08:17:00	Bobosse	Carapace bizarre
5	X	9	tortue	NULL	2010-08-23 05:18:00	NULL	NULL
6	XX	4	tortue	femelle	2009-08-03 05:12:00	NULL	NULL
7	X	7	chien	femelle	2008-12-06 05:18:00	Caroline	NULL
8	1	8	chat	male	2008-09-11 15:38:00	Bagherra	NULL
9 1	A	5	chat	NULL	2010-10-03 16:44:00	Choupi	Né sans oreille gauch

Types d'index : Index Secondaire

- Index sur les attributs qui ne sont pas des clés. Intéressants si
 - L'attribut est presqu'une clé (peu d'enregistrements ont la même valeur pour cet attribut
 - Si les enregistrements sont clustérisés : groupage des tuples avec une même valeur pour un attribut dans le même bloc si possible

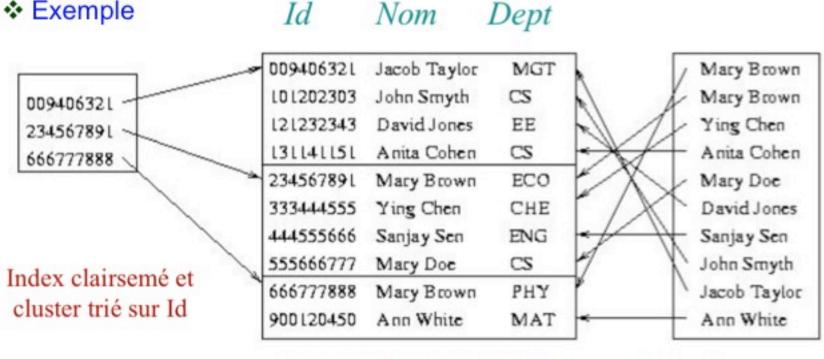
Exemple



Types d'index : Index Dense et Clairsemé

Index dense

- Séquence de blocs avec toutes les clés des enregistrements et leurs pointeurs
- Index clairsemé
 - Séquence de blocs avec une clé et pointeur par bloc indexé
 - Atout : si relation très grande l'index peut tenir dans la mémoire principale



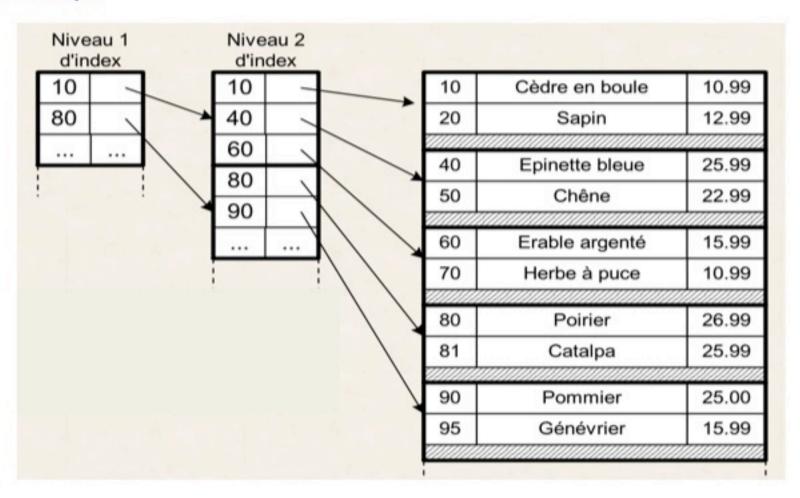
Fichier de données trié sur les Id

Index dense et non cluster trié sur Nom

Types d'index : index Multi-niveaux

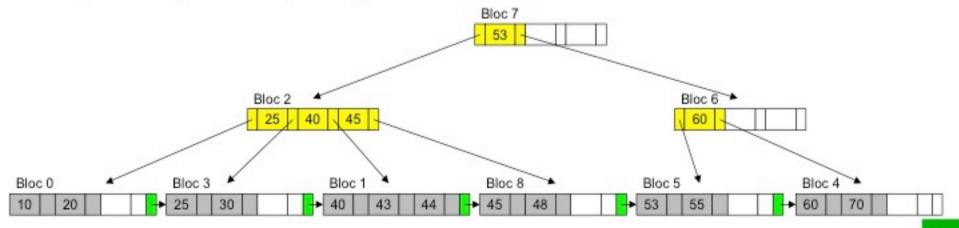
Index sur index pour accélérer la recherche

Exemple

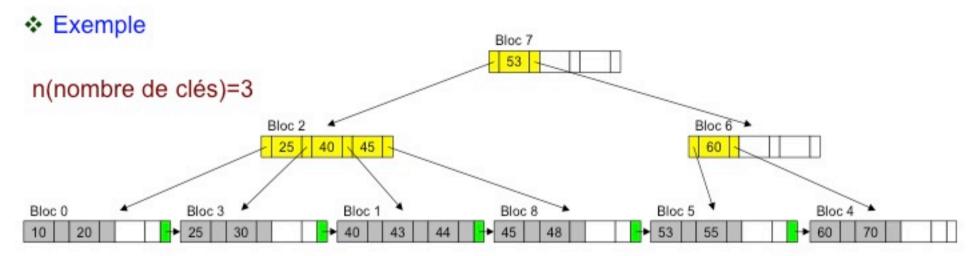


Types d'index : Index Arbres B+

- Comme un index multi-niveaux
 - Pas besoin d'avoir d'un fichier trié
 - La variante Arbre B+ est la plus implémentée dans les SGBD
- Les arbres B+
 - Sont équilibrés (B : Balanced)
 - Maintiennent autant de niveaux que nécessaire pour le fichier à indexer
 - Chaque nœud est un (sous) index
 - Chaque niveau est soit rempli à moitié soit rempli complètement
 - Se réorganisent dynamiquement



Index Arbres B+ : Concepts



- Chaque nœud est stocké dans un bloc, la capacité des blocs (n comme nombre de clés) détermine la forme de l'arbre
- La racine a au moins 2 pointeurs (et une clé)
- Les nœuds intérieurs pointent vers les blocs du niveau suivant et au moins [(n+1)/2] pointeurs doivent être utilisés
- Toutes les clés sont dans les feuilles de l'arbre et chaque clé a un pointeur vers l'enregistrement correspondant
- Les clés dans les feuilles sont réparties et ordonnées de gauche à droite et au moins [(n+1)/2] pointeurs doivent être utilisés
- Dans chaque feuille, un pointeur supplémentaire (le dernier) pointe vers la feuille suivante à droite (vers le bloc avec la suite de clés)

Structure d'une feuille

- 1. Remplie à moitié au minimum
- 2. Clés triées : $i < j \Rightarrow C_i < C_j$
- 3. Clés d'une feuille < clés de la suivante
- 4. Au même niveau (équilibré)

C ₁ R ₁ C _n R _n Espace	S
--	---

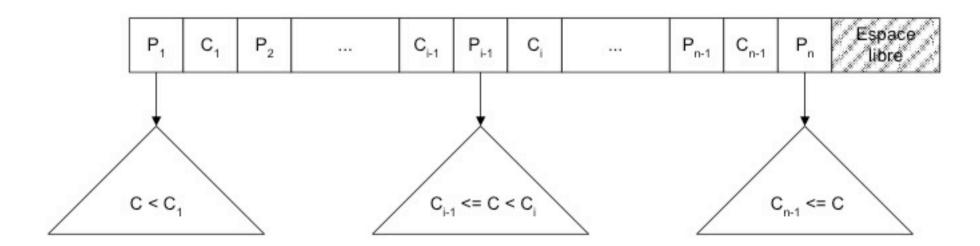
C_i: Clé

R_i : reste de l'enregistrement ou référence

S : Pointeur sur le bloc suivant dans la liste des feuilles

Structure d'un bloc interne

- 1. Rempli à moitié au minimum
- 2. Clés triées : $i < j \Rightarrow C_i < C_j$
- 3. $C_{i-1} \le Clés$ pointées par $P_{i-1} \le C_i$



Index Arbres B+: Taille d'un arbre B+

- Un paramètre n est associé à chaque arbre, il détermine la taille et forme des blocs
- Chaque bloc a espace pour n clés et n+1 pointeurs
- n doit être aussi grand que possible selon la taille d'un bloc
- Exemple

Bloc P₁ C₁ P₂ C_{i-1} P_i C_i

- la taille d'un bloc est de 4096 octets
- les clés sont des entiers de 4 octets
- les pointeurs des entiers de 8 octets

Nombre maximal de clés à stocker dans un bloc ?

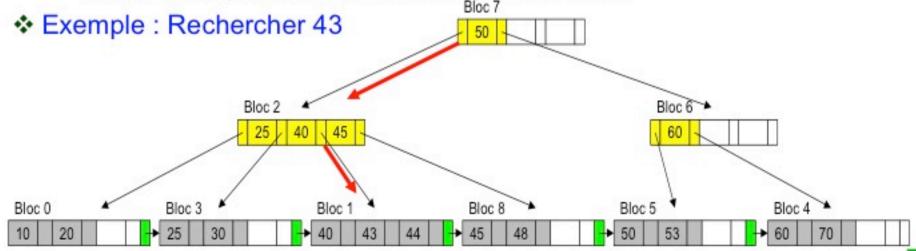
on a
$$4n + 8(n+1) \le 4096$$

Index Arbres B+: Taille d'un arbre B+

- Nombre de clés : n
- Nombre de pointeurs : n+1
- Nombre de pointeurs au minimum
 - Racine: 2
 - Intermédiaire : [(n+1) /2] (partie entière inferieure)
 - Feuille : [(n+1)/2] (partie entière supérieure ou par excès)
- Nombre de feuilles (Clés en total indexées) : n*(n+1)^H; H est la hauteur de l'arbre ou nombre de niveaux
- ❖ Clés au minimum : 2*(n/2+1)^H 1
- ❖ Clés au maximum : (n+1)^{H+1}-1

La recherche dans un Arbre B+

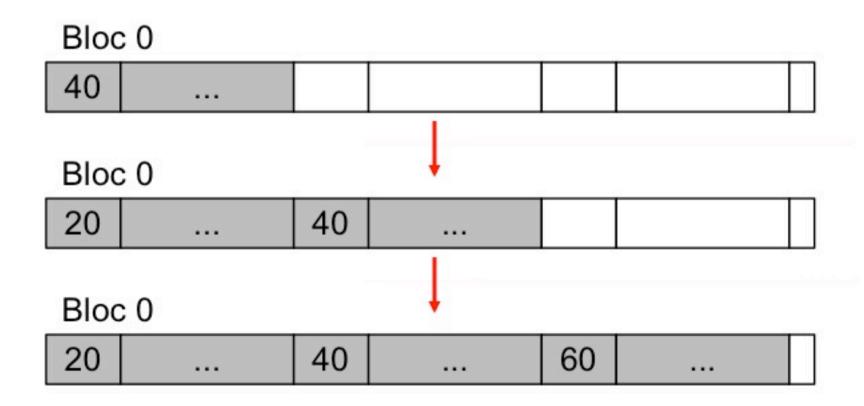
- L'enregistrement recherché est K
- La recherche récursive commence à la racine et quand on arrive aux feuilles on trouve le pointeur de l'enregistrement
- Sur tous les nœuds, on fait la même comparaison pour savoir quel nœud fils doit être examiné ensuite
- Supposons un nœud avec clés K1, K2,...,Kn
 - si K<K₁, le fils à examiner est le premier
 - Autrement si K₁ ≤ K < K₂, le fils à examiner est le second fils, et ainsi de suite
 - Lorsque le nœud est une feuille, si on trouve K alors on obtient le pointeur correspondant, si on ne trouve pas K alors la clé n'existe pas dans l'arbre



- 1. D'abord on fait une recherche pour trouver la place de la nouvelle clé
- Itérativement, on essaie d'insérer la nouvelle clé dans le nœud (feuille si la première fois) correspondante s'il y a de la place (éventuellement décaler les clés)
- S'il n'y a pas de place, le nœud est découpé en 2 et les clés sont réparties entre les 2 nœuds (chaque nœud est maintenant à moitié plein)
 - Ce découpage fait que le nœud parent du nœud découpé ait besoin d'avoir un nouveau pointeur
- 4. Et on recommence à 2, et ainsi de suite jusqu'à la racine

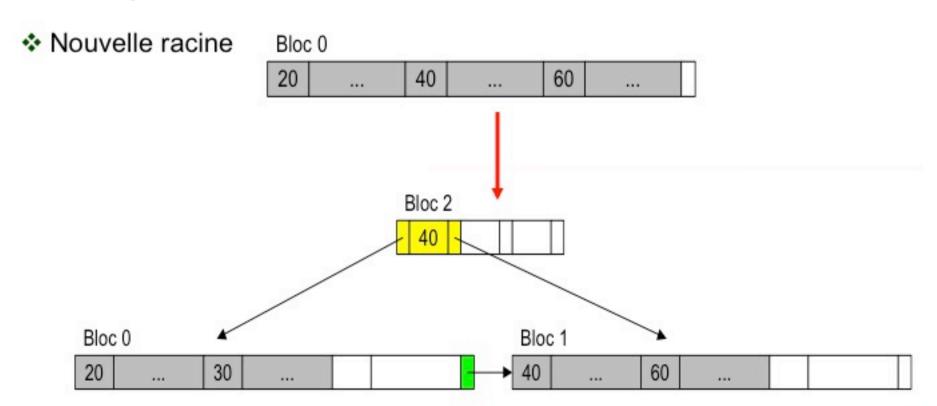
Insertion dans un arbre B+ : Exemples

Insérer 20 ensuite 60

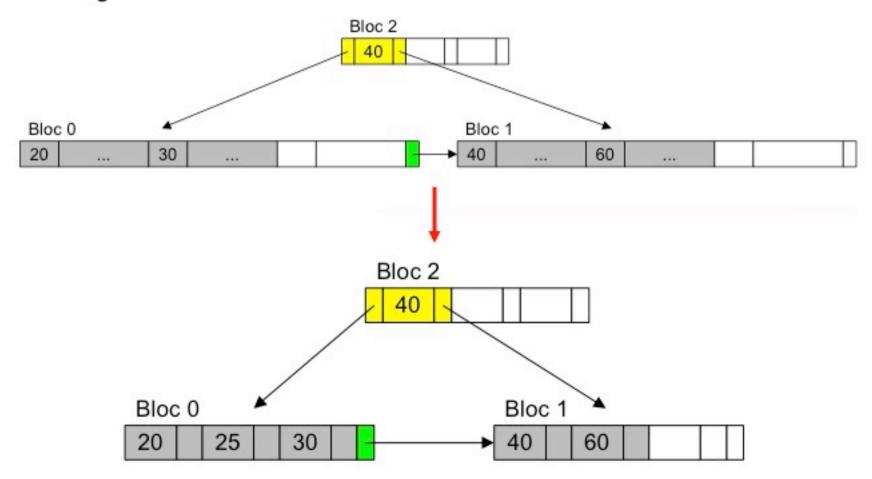


Insertion dans un arbre B+: Débordement et division

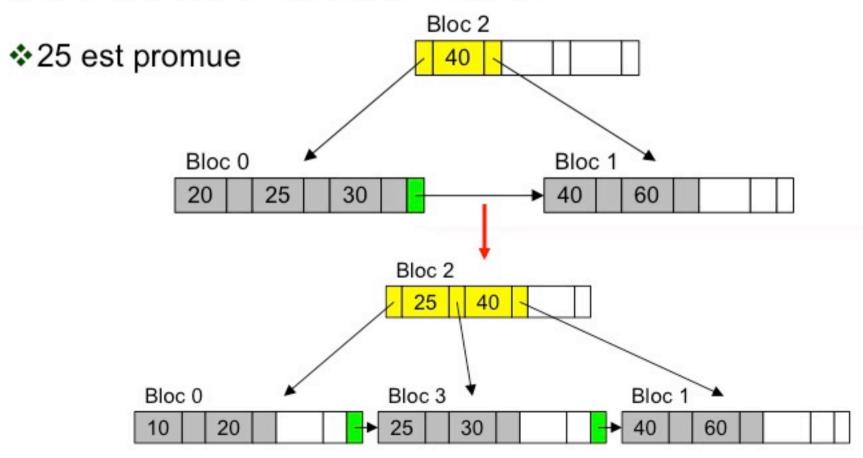
- Insertion de 30
- Débordement et la division du bloc 0
- 40 est promue

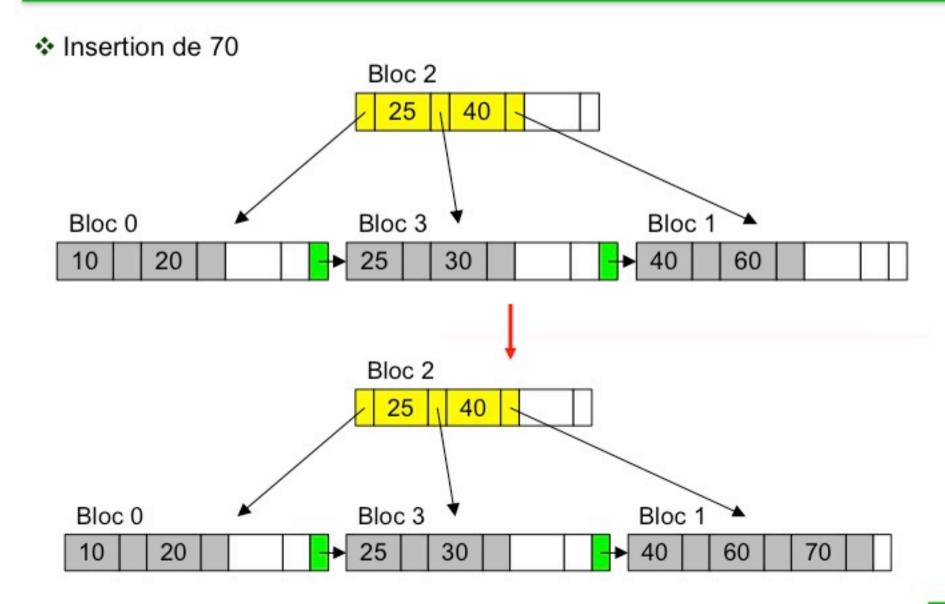


- Insérer 25
- ❖ Décalage de 30



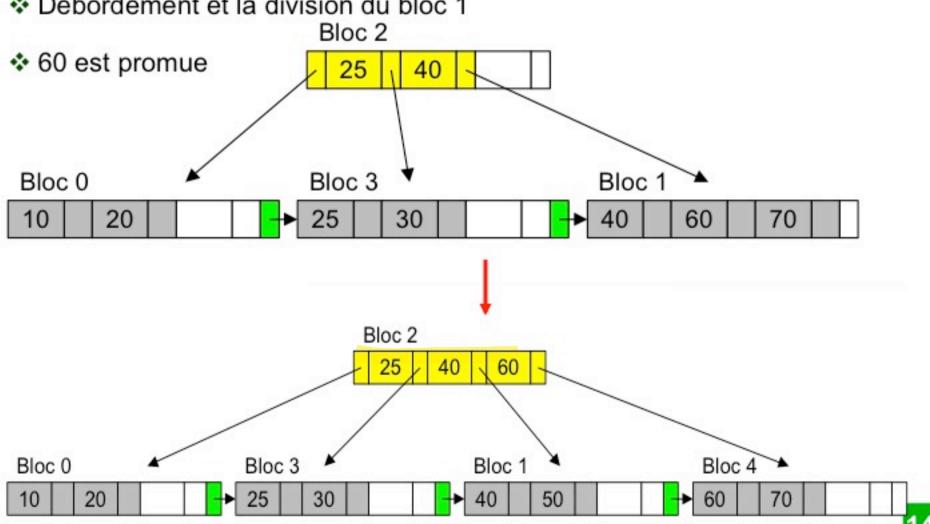
- ❖ Insertion de 10
- Débordement et la division du bloc 0



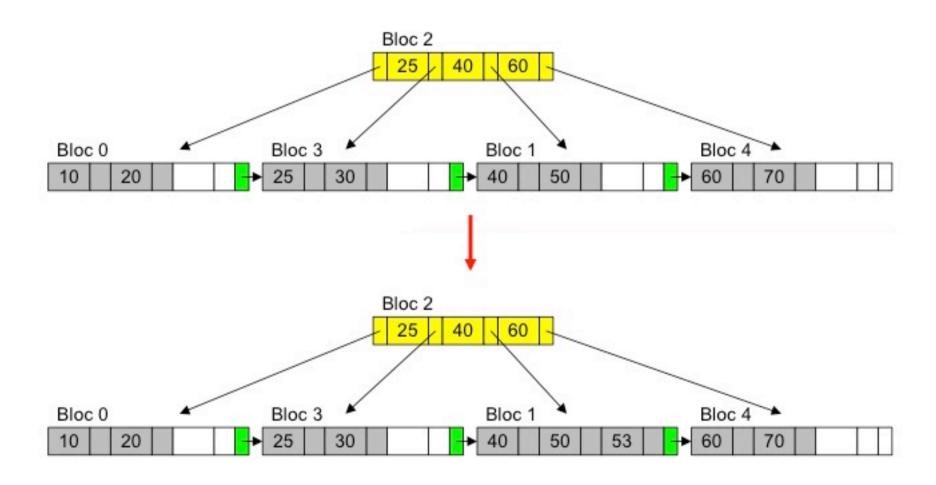


Insertion de 50

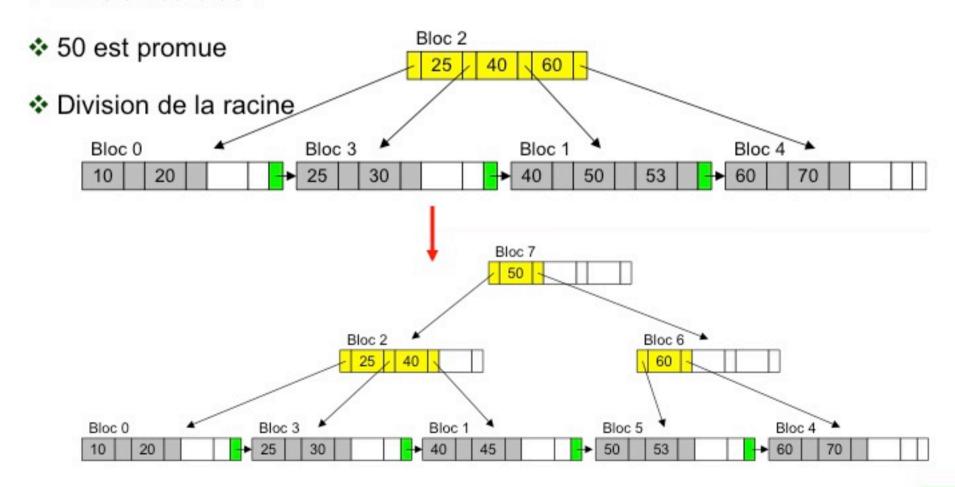




Insertion de 53



- Insertion de 45
- Division du bloc 1

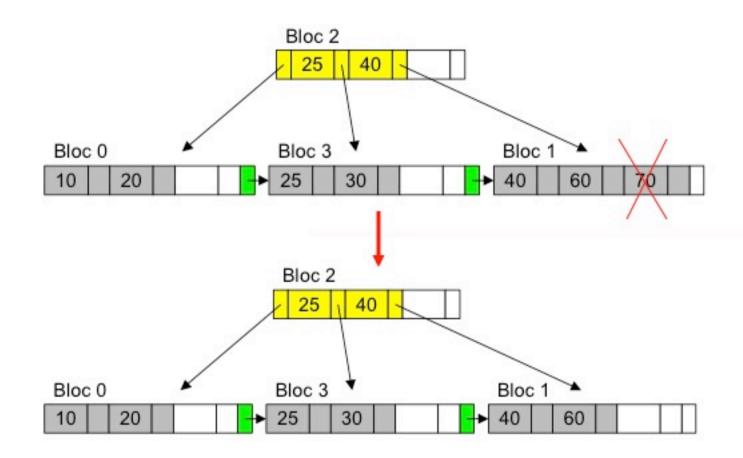


Supprimer dans un arbre B+

- D'abord on fait la recherche du nœud qui a la clé à supprimer, supposons que c'est le nœud N
- 2. Ensuite, on supprime la clé, son pointeur et l'enregistrement correspondant
- Si le nœud N a encore le nombre minimal de clés obligatoires [(n+1)/2] la suppression est terminé
- 4. Autrement, si un nœud frère adjacent de N, supposons M, a plus de clés que le minimal, alors on déplace une clé de M vers N et le nœud parent de M doit possiblement réajuster ses clés et la suppression est terminée
- 5. Si M est au nombre minimal de clés alors on fusionne N et M, les clés du parent doivent être réajustées et une clé doit être supprimée. Ensuite on recommence à 3 avec le nœud parent comme N

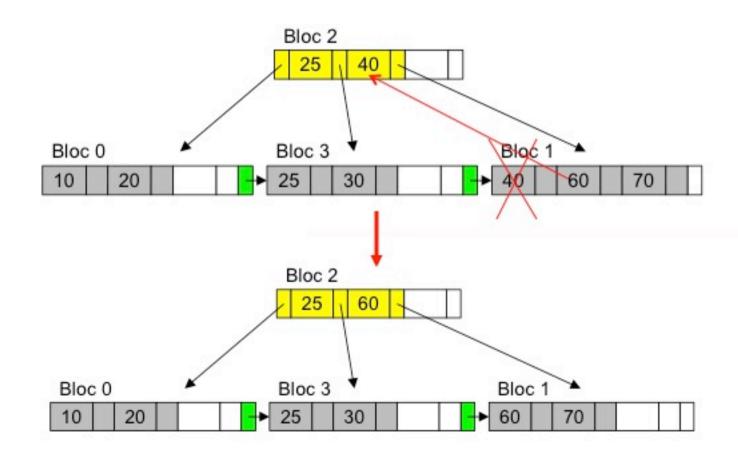
Suppression dans un arbre-B+

- ❖ Supprimer 70
 - minimum préservé



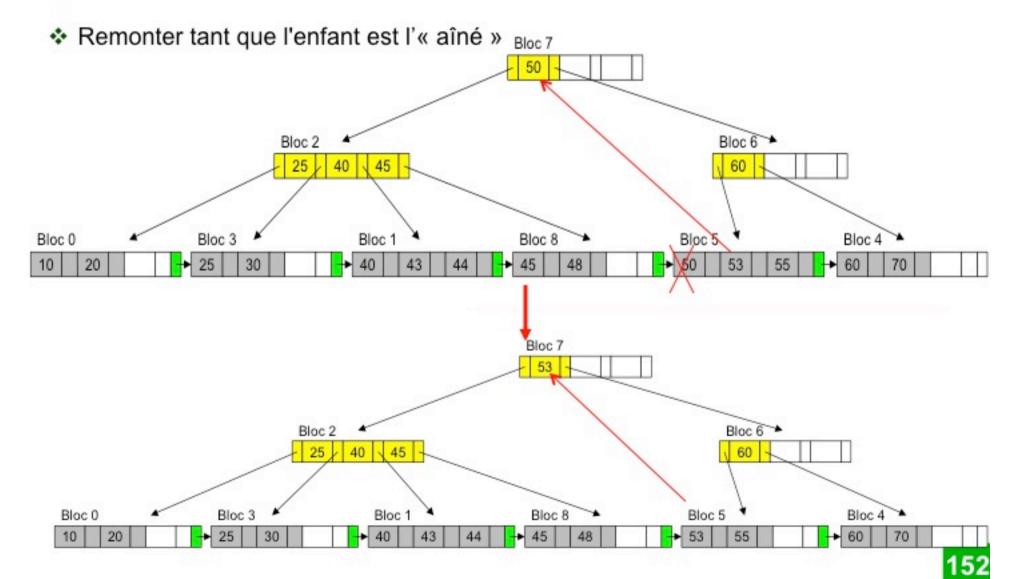
Première clé du bloc et pas la première feuille

- Supprimer 40
- Remplacer dans le parent



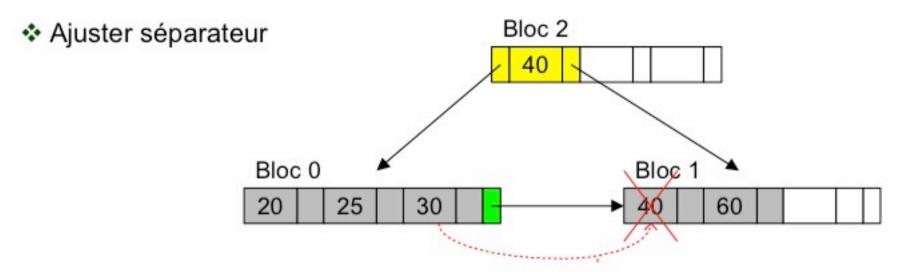
Première clé du bloc et pas la première feuille

Supprimer 50

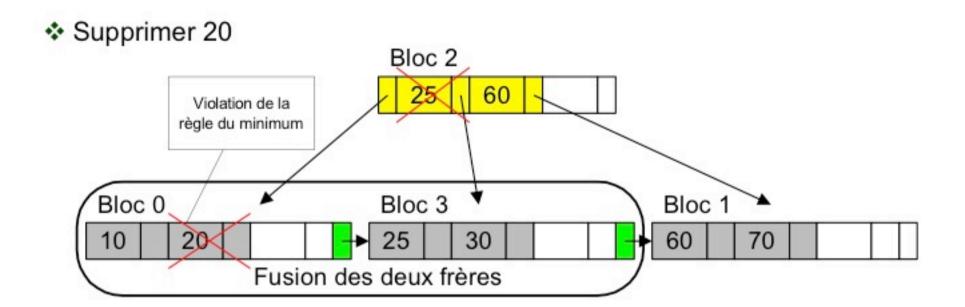


Violation du minimum : redistribution si possible

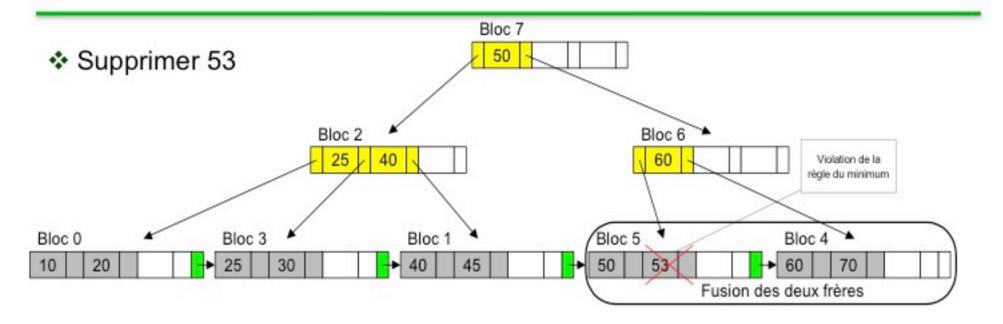
Supprimer 40



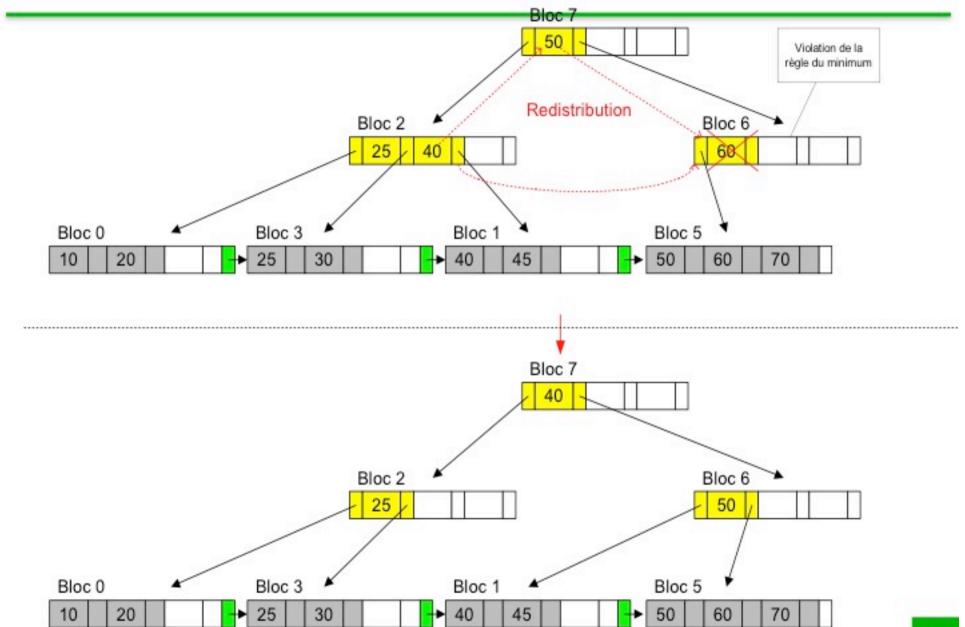
Violation du minimum : fusion



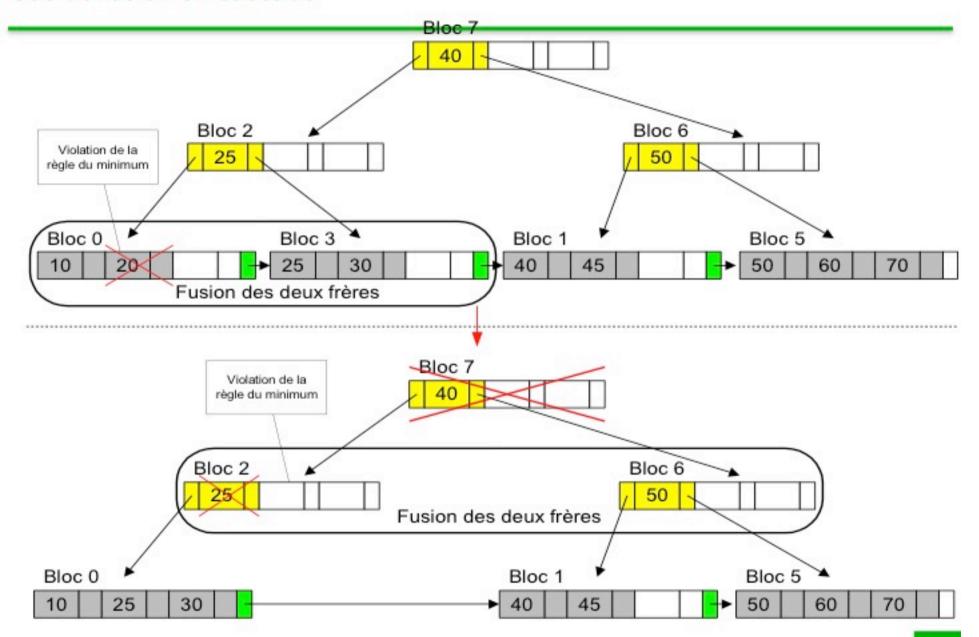
Cas de fusion de feuilles et de redistribution au niveau du parent



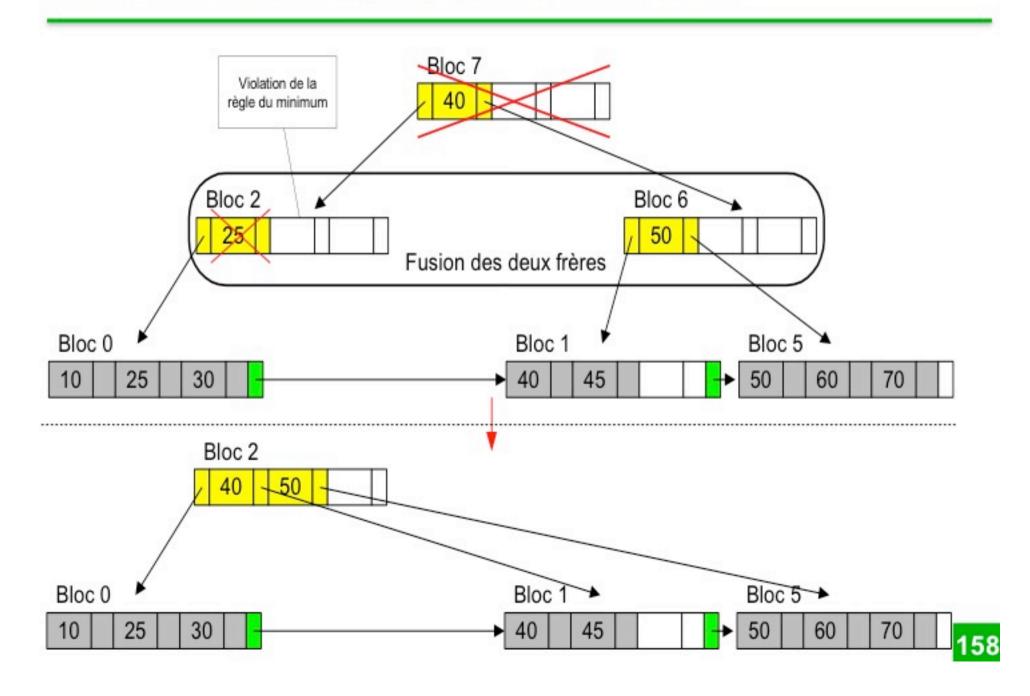
Cas de fusion de feuilles et de redistribution au niveau du parent (suite)



Cas de fusion en cascade



Cas de fusion en cascade (suite) : réduction de la hauteur



Avantages des Arbres B+

- Restent équilibrés
- Les blocs sont partiellement vides pour accélérer les insertions et les suppressions
- Si n est suffisamment large, la réorganisation de nœuds (découpage et merge) est rare et souvent cela reste au niveau des feuilles
- Dans chaque bloc une recherche binaire peut être faite
- Excellentes performances pour
 - l'interrogation et l'update : nombre de I/O = nombre de niveaux +1
 - insert et delete : coût d'une interrogation+ le coût de réorganisation
- Les performances ne se dégradent pas lorsque les tables grossissent
- Efficient pour recherches sur un rang de valeurs(<,>) et l'égalité

Création d'un index : syntaxe

```
CREATE INDEX <nomi> ON <nom_table>
(<attr1> [ASC,DESC],
...
<attrn> [ASC,DESC]) [propriétés de l'index]
```

- Par défaut l'index est un arbre B+
- Exemple

CINEMA(NomCinema, Adresse, Gerant) SALLE(NomCinema, NoSalle, Capacite)

CREATE INDEX index_cinema ON CINEMA(Adresse desc);

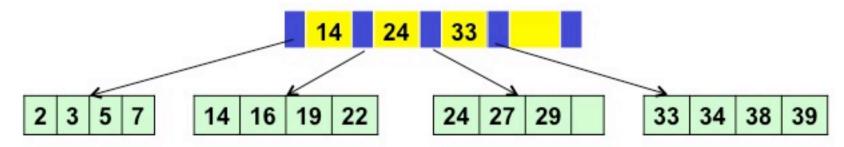
Les mises à jour et les indexes

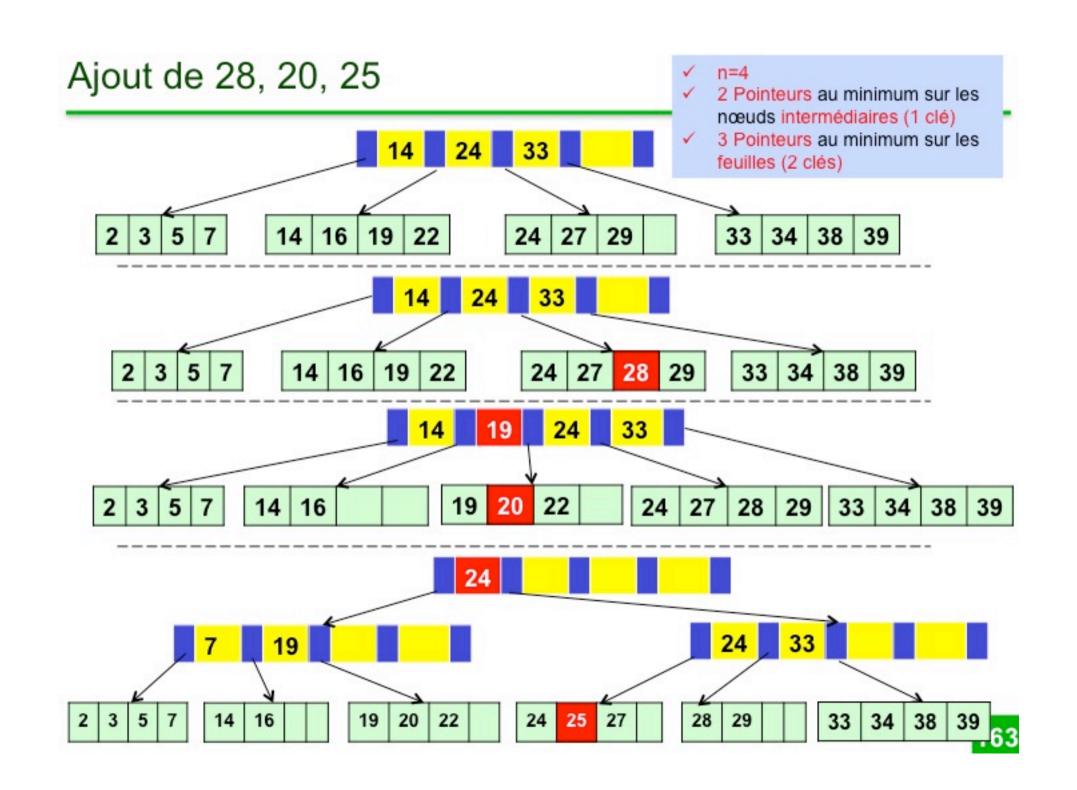
- Chaque modification de l'ensemble d'enregistrements implique une mise à jour des indexes
- Les indexes servent à optimiser, mais il faut vérifier que les performances ne sont pas dégradées par la présence de nombreux indexes (ou/et mal définis)
- L'existence d'un index sur un attribut peut accélérer l'exécution de requêtes portant sur cet attribut (valeurs/rang de valeurs et jointures)
- MAIS les indexes rendent les insertions, suppressions et modifications plus complexes et chères en temps

Exercice

Supposez un arbre a une taille de bloc de 8192 octets, les clés et les pointeurs sont des entiers de 4 octets. Quel est le nombre de clés que peut stocker un bloc ?

- Donnez le résultat de l'arbre après les insertions suivantes : 28, 20, 25
- Supprimer 29





Supprimer 29, 27

