演習課題3

提出日: 2022年7月27日

所属: 知能システム科学コース

名前: 織田 康太郎

- 1. トランザクション T、S、U に対して、以下のスケジュールで実行されたとする。これらのスケジュールが競合直列化可能か否か判定せよ。
- (1) $R_T(x)R_S(x)R_U(x)R_T(y)R_S(y)W_U(x)W_T(x)W_S(z)$
- (2) $R_T(x)R_S(y)R_U(z)R_T(y)R_S(x)R_U(y)W_T(z)W_S(z)W_U(z)$
- (3) $R_T(x)R_S(x)R_U(x)R_T(y)R_S(z)W_T(y)R_U(z)W_S(z)W_T(z)W_U(x)$

以下に示す db3.py を用いてスケジュールが競合直列化可能であるかの判定を行った。

また、競合直列化可能か正しく判定できているかを確認するために、オリジナルのスケジュールを作成して、それについても判定を行った。

オリジナルのスケジュール

 $R_S(x)R_S(y)R_T(x)R_T(z)W_S(y)R_U(y)R_U(z)W_U(y)W_T(x)W_T(z)$

ソースコード 1: db3.py

```
import itertools
3 # DB に対する操作のこと、 Rt(x) だと
4 # R: 操作の内容 ( R/W のいずれか)
5 # t: どのトランザクションに属する操作か
6 # x: 操作の対象となるデータ
7 # position は元の課題に記載されているスケジュールでの位置
 class Sousa:
     position = 0
     def __init__(self, sousa, transaction, data):
         self.sousa = sousa
         self.transaction = transaction
         self.data = data
         self.position = Sousa.position
         Sousa.position += 1
18 # 描画準備
def print_sousa(sousa):
     return sousa.sousa.upper() + sousa.transaction + '(' + sousa.data + ')'
22 # 描画
def print_schedule(schedule):
     N = len(schedule)
     for i in range(N):
         print(print_sousa(schedule[i]), end=' ')
```

```
print()
  # 競合しない操作のペアのリストを作成
30 def check_conflict(schedule):
     N = len(schedule)
     a, b = 0, 1
     ans = []
33
     for i in range(N*(N-1)//2):
         if not check(schedule[a], schedule[b]):
             ans.append([schedule[a], schedule[b]])
         b += 1
         if b == N:
             a += 1
             b = a + 1
      return ans
43 # 競合の確認
 # #04.pdf の 28, 29 ページを元にして競合の確認を行う。
45 def check(a, b):
      if a.sousa == 'r' and b.sousa == 'r':
         return False
     if a.data != b.data:
         if a.sousa != b.sousa and a.transaction == b.transaction:
             return True
         return False
51
     return True
54 # 目的となる直列スケジュールの作成
55 # ここで直列スケジュールはトランザクションごとに操作をまとめたものをつなげたものとする。
  # そのため、今回のようにトランザクションが
   3つある場合、直列化可能スケジュールは 3! 個つまり6個考えられる。
  def make_goal(schedule):
     transaction_T = []
     transaction_S = []
60
     transaction_U = []
     for i in schedule:
         if i.transaction == 't':
             transaction_T.append(i)
         elif i.transaction == 's':
             transaction_S.append(i)
         else:
             transaction_U.append(i)
     transactions = [transaction_S, transaction_T, transaction_U]
69
      goals = []
70
      for i in list(itertools.permutations(transactions)):
         serial_schedule = []
         for j in i:
             serial_schedule += j
         goals.append(serial_schedule)
     return goals
```

```
78 # スケジュールを構成するデータベースに対する操作を並べ替えて、
  # 新たなスケジュールを構築する。
80 # そのとき、操作の順番が入れ替わっているものについては、競合を確認する。
  # 全ての操作について競合しないスケジュールを返す。
  def search_schedule(schedule, nconflicts):
     schedules = list(itertools.permutations(schedule))
     enable_schedules = []
     for s in schedules:
        for i in range(1, len(s)):
            for j in range(i):
               if s[j].position > s[i].position:
                  if [s[i], s[j]] not in nconflicts:
                      break
            else:
               continue
            break
        else:
            enable_schedules.append(s)
     return enable_schedules
98 # 競合直列化可能であるかを確認する。
  # まず、競合の起きない操作のペアのリストを check_conflict を用いて作成する。
  #次に、search_schedule を用いて、元のスケジュールと競合の起きないスケジュールのリストを作成する。
101 # その後、 make_goal で元のスケジュールから直列スケジュールを作成する。
  # 最後に、直列スケジュールのいずれかが元のスケジュールと競合の起きないスケジュールのリストに
  # 含まれるかを確認して、含まれる場合、「競合直列化可能」と表示する。
  # また。含まれない場合、「競合直列化不可能」と表示する。
  def solve(schedule):
     print(' 元のスケジュール:', end='')
     print_schedule(schedule)
107
     nconflicts = check conflict(schedule)
108
     es = search_schedule(schedule, nconflicts)
     gs = make_goal(schedule)
     hantei = False
     for g in gs:
        print(' goal: ', end='')
113
        print_schedule(g)
        if tuple(g) in es:
            print('可能')
            hantei = True
117
        else:
            print('不可能')
120
     print(' 結果:', end='')
     if hantei:
        print(, 競合直列化可能,)
     else:
        print('競合直列化不可能')
     print()
126
```

```
S1 = [ # (1) のスケジュール
           Sousa("r", "t", "x"),
130
           Sousa("r", "s", "x"),
131
           Sousa("r", "u", "x"),
           Sousa("r", "t", "y"),
           Sousa("r", "s", "y"),
           Sousa("w", "u", "x"),
135
           Sousa("w", "t", "x"),
136
           Sousa("w", "s", "z")
       ]
138
140 S2 = [ # (2) のスケジュール
           Sousa("r", "t", "x"),
141
           Sousa("r", "s", "y"),
142
           Sousa("r", "u", "z"),
143
           Sousa("r", "t", "y"),
           Sousa("r", "s", "x"),
145
           Sousa("r", "u", "y"),
           Sousa("w", "t", "z"),
           Sousa("w", "s", "z"),
148
           Sousa("w", "u", "z")
       ٦
152 S3 = [ # (3) のスケジュール
           Sousa("r", "t", "x"),
           Sousa("r", "s", "x"),
           Sousa("r", "u", "x"),
           Sousa("r", "t", "y"),
           Sousa("r", "s", "z"),
157
           Sousa("w", "t", "y"),
158
           Sousa("r", "u", "z"),
           Sousa("w", "s", "z"),
160
           Sousa("w", "t", "z"),
161
           Sousa("w", "u", "x")
       ]
163
164
  S4 = [ # オリジナルのスケジュール
           Sousa('r', 's', 'x'),
166
           Sousa('r', 's', 'y'),
167
           Sousa('r', 't', 'x'),
           Sousa('r', 't', 'z'),
169
           Sousa('w', 's', 'y'),
           Sousa('r', 'u', 'y'),
           Sousa('r', 'u', 'z'),
           Sousa('w', 'u', 'y'),
           Sousa('w', 't', 'x'),
           Sousa('w', 't', 'z')
```

```
print('(1) のスケジュール')
solve(S1)
solve(S2)
solve(S2)
solve(S3)
solve(S3)
solve(S3)
solve(S3)
solve(S3)
solve(S3)
solve(S4)
```

(2) Result

```
(1) のスケジュール
   元のスケジュール:Rt(x) Rs(x) Ru(x) Rt(y) Rs(y) Wu(x) Wt(x) Ws(z)
   goal: Rs(x) Rs(y) Ws(z) Rt(x) Rt(y) Wt(x) Ru(x) Wu(x)
   不可能
   goal: Rs(x) Rs(y) Ws(z) Ru(x) Wu(x) Rt(x) Rt(y) Wt(x)
  不可能
   goal: Rt(x) Rt(y) Wt(x) Rs(x) Rs(y) Ws(z) Ru(x) Wu(x)
   不可能
   goal: Rt(x) Rt(y) Wt(x) Ru(x) Wu(x) Rs(x) Rs(y) Ws(z)
   不可能
   \texttt{goal: Ru(x) Wu(x) Rs(x) Rs(y) Ws(z) Rt(x) Rt(y) Wt(x)}
   不可能
   goal: Ru(x) Wu(x) Rt(x) Rt(y) Wt(x) Rs(x) Rs(y) Ws(z)
   不可能
   結果: 競合直列化不可能
   (2) のスケジュール
17
   元のスケジュール:Rt(x) Rs(y) Ru(z) Rt(y) Rs(x) Ru(y) Wt(z) Ws(z) Wu(z)
   \texttt{goal: Rs(y) Rs(x) Ws(z) Rt(x) Rt(y) Wt(z) Ru(z) Ru(y) Wu(z)}
19
   不可能
   goal: Rs(y) Rs(x) Ws(z) Ru(z) Ru(y) Wu(z) Rt(x) Rt(y) Wt(z)
   不可能
   \texttt{goal: Rt(x) Rt(y) Wt(z) Rs(y) Rs(x) Ws(z) Ru(z) Ru(y) Wu(z)}
   不可能
   goal: Rt(x) Rt(y) Wt(z) Ru(z) Ru(y) Wu(z) Rs(y) Rs(x) Ws(z)
   goal: Ru(z) Ru(y) Wu(z) Rs(y) Rs(x) Ws(z) Rt(x) Rt(y) Wt(z)
   goal: Ru(z) Ru(y) Wu(z) Rt(x) Rt(y) Wt(z) Rs(y) Rs(x) Ws(z)
   不可能
   結果: 競合直列化不可能
   (3) のスケジュール
   元のスケジュール:Rt(x) Rs(x) Ru(x) Rt(y) Rs(z) Wt(y) Ru(z) Ws(z) Wt(z) Wu(x)
   goal: Rs(x) Rs(z) Ws(z) Rt(x) Rt(y) Wt(y) Wt(z) Ru(x) Ru(z) Wu(x)
```

```
不可能
\texttt{goal: Rs(x) Rs(z) Ws(z) Ru(x) Ru(z) Wu(x) Rt(x) Rt(y) Wt(y) Wt(z)}
不可能
\texttt{goal: Rt}(\texttt{x}) \ \texttt{Rt}(\texttt{y}) \ \texttt{Wt}(\texttt{y}) \ \texttt{Wt}(\texttt{z}) \ \texttt{Rs}(\texttt{x}) \ \texttt{Rs}(\texttt{z}) \ \texttt{Ws}(\texttt{z}) \ \texttt{Ru}(\texttt{x}) \ \texttt{Ru}(\texttt{z}) \ \texttt{Wu}(\texttt{x})
不可能
\texttt{goal: Rt}(\texttt{x}) \ \texttt{Rt}(\texttt{y}) \ \texttt{Wt}(\texttt{y}) \ \texttt{Wt}(\texttt{z}) \ \texttt{Ru}(\texttt{x}) \ \texttt{Ru}(\texttt{z}) \ \texttt{Wu}(\texttt{x}) \ \texttt{Rs}(\texttt{x}) \ \texttt{Rs}(\texttt{z}) \ \texttt{Ws}(\texttt{z})
不可能
\texttt{goal: Ru(x) Ru(z) Wu(x) Rs(x) Rs(z) Ws(z) Rt(x) Rt(y) Wt(y) Wt(z)}
不可能
goal: Ru(x) Ru(z) Wu(x) Rt(x) Rt(y) Wt(y) Wt(z) Rs(x) Rs(z) Ws(z)
不可能
結果: 競合直列化不可能
オリジナルのスケジュール
元のスケジュール:Rs(x) Rs(y) Rt(x) Rt(z) Ws(y) Ru(y) Ru(z) Wu(y) Wt(x) Wt(z)
goal: Rs(x) Rs(y) Ws(y) Rt(x) Rt(z) Wt(x) Wt(z) Ru(y) Ru(z) Wu(y)
不可能
goal: Rs(x) Rs(y) Ws(y) Ru(y) Ru(z) Wu(y) Rt(x) Rt(z) Wt(x) Wt(z)
\texttt{goal: Rt}(\texttt{x}) \ \texttt{Rt}(\texttt{z}) \ \texttt{Wt}(\texttt{x}) \ \texttt{Wt}(\texttt{z}) \ \texttt{Rs}(\texttt{x}) \ \texttt{Rs}(\texttt{y}) \ \texttt{Ws}(\texttt{y}) \ \texttt{Ru}(\texttt{y}) \ \texttt{Ru}(\texttt{z}) \ \texttt{Wu}(\texttt{y})
不可能
\texttt{goal: Rt}(\texttt{x}) \ \texttt{Rt}(\texttt{z}) \ \texttt{Wt}(\texttt{x}) \ \texttt{Wt}(\texttt{z}) \ \texttt{Ru}(\texttt{y}) \ \texttt{Ru}(\texttt{z}) \ \texttt{Wu}(\texttt{y}) \ \texttt{Rs}(\texttt{x}) \ \texttt{Rs}(\texttt{y}) \ \texttt{Ws}(\texttt{y})
不可能
\texttt{goal: Ru}(\texttt{y}) \ \texttt{Ru}(\texttt{z}) \ \texttt{Wu}(\texttt{y}) \ \texttt{Rs}(\texttt{x}) \ \texttt{Rs}(\texttt{y}) \ \texttt{Ws}(\texttt{y}) \ \texttt{Rt}(\texttt{x}) \ \texttt{Rt}(\texttt{z}) \ \texttt{Wt}(\texttt{x}) \ \texttt{Wt}(\texttt{z})
goal: Ru(y) Ru(z) Wu(y) Rt(x) Rt(z) Wt(x) Wt(z) Rs(x) Rs(y) Ws(y)
不可能
```

結果: 競合直列化可能