基于多线程的时态数据查询研究与实现

专 业： 计算机科学与技术

硕 士 生： 池雪辉

指导老师： 叶小平 教授

摘　要

随着互联网的发展，数据与时间的联系越来越紧密。传统的时态数据库难以满足时间标签的需求，并且目前还无完整的时态数据库。因此研究时态数据库越来越迫切，时态数据索引便成为了时态数据库中的热点。随着大数据和并行计算的发展，时态数据索引在多线程上的实现也至关重要。

论文研究了一种基于“拟序”关系的时态数据索引框架，是一种处理“数据本体”和“时间标签”的索引技术，且对索引实现了多线程，并将其应用在了时态数据库系统中。首先通过“拟序”关系，在时态数据集上建立线序划分，并建立了相应的索引树结构。其次，在时态数据集中根据建立的索引树结构研究和构建了被包含查询的算法。接着针对索引树底层的耗时查询，依据线序划分的性质实现了多线程查询，并研究出了前部交叉划分策略的索引数据划分方法。然后开发了基于现有关系数据库的时态数据库系统TempMT\_Index，实现了时态选择，时态投影，时态连接等操作，并在时态选择中成功地运用了时态数据索引与多线程的实现。最后，论文通过实验仿真评估和仿真系统，表明应用的可行性、有效性和优越性。该时态数据索引具有理论支撑，适用于现有的关系数据库系统，具有研究意义。该时态数据索引通过策略划分与多线程的实现，极大地提高了查询效率，适应于多核CPU等并行计算环境，且适应于大数据环境下，具有重要的现实意义。

关键词：线序划分，时态数据索引，时态数据库，多线程，前部交叉划分策略

TEMPORAL INDEX AND BASED ON MULTITHREADING

Major : Computer science and technology

Name : Chi Xuehui

Supervisor : Prof. Ye Xiaoping

ABSTRACT

With the development of the Internet, data and time more and more closely linked. The traditional tense database is difficult to meet the needs of time tags, and there is no complete tense database. Therefore, the temporal database is becoming more and more urgent, and the tense data index becomes the hotspot in the tense database. With the development of large data and parallel computing, tense data index on the realization of multi-threaded is also essential.

This paper studies a tense data indexing framework based on "coherent" relation, which is a kind of indexing technique to deal with "data ontology" and "time tag", and when the index is multi-threaded and applied State database system. Firstly, the sequence partition is established on the temporal data set through the "cooperative" relation, and the corresponding index tree structure is established. Secondly, in the temporal data set, the algorithm of the query is constructed and constructed according to the index tree structure. Then, according to the time-consuming query of the underlying tree of the index tree, the multi-thread query is realized according to the nature of the line order partition, and the index data division method of the front cross- Then, the tense database system based on the existing relational database is developed, and the tense selection, temporal projection and temporal connection are realized. The temporal data index and the multi - thread are successfully applied in the tense selection. Finally, the paper demonstrates the feasibility, effectiveness and superiority of the application through the experimental simulation evaluation and simulation system. The temporal data index has theoretical support and is applicable to the existing relational database system, which has the significance of research. The temporal data index is greatly improved by the combination of strategy and multi-threading, which greatly improves the query efficiency and adapts to the parallel computing environment of multi-core CPU, and adapts to the large data environment, which has important practical significance.

KEY WORDS：linear order partition，temporal data index，temporal database，multithreading，front crossing partition strategy

目　　录

[摘　要 I](#_Toc479605825)

[ABSTRACT II](#_Toc479605826)

[目　　录 IV](#_Toc479605827)

[第1章 引言 1](#_Toc479605828)

[1.1 研究背景 1](#_Toc479605829)

[1.2 国内外研究现状 2](#_Toc479605830)

[1.3 研究意义 3](#_Toc479605831)

[第2章 相关基础与技术 5](#_Toc479605832)

[2.1 时态数据库 5](#_Toc479605833)

[2.1.1 基本概念 5](#_Toc479605834)

[2.1.2 时态期间的关系 6](#_Toc479605835)

[2.2 时态索引 6](#_Toc479605836)

[2.2.1 B-tree与R-tree的数据索引技术 7](#_Toc479605837)

[2.2.2 时态索引的相关研究 7](#_Toc479605838)

[2.3 timeDB和tempDB 7](#_Toc479605839)

[2.4 多线程原理以及技术 8](#_Toc479605840)

[2.4.1 多线程的硬件支持 9](#_Toc479605841)

[2.4.2 多线程与算法设计 10](#_Toc479605842)

[2.5 本章小结 10](#_Toc479605843)

[第3章 时态数据索引 11](#_Toc479605844)

[3.1 时态数据结构 11](#_Toc479605845)

[3.2 线序划分和分支 13](#_Toc479605846)

[3.3 时态数据索引 13](#_Toc479605847)

[3.4 时态数据查询 17](#_Toc479605848)

[3.4.1 时态数据的包含查询 17](#_Toc479605849)

[3.4.2 时态数据的被包含查询 20](#_Toc479605850)

[3.5 时态数据更新（插入和删除） 22](#_Toc479605851)

[3.5.1 时态数据插入 22](#_Toc479605852)

[3.5.2 时态数据删除 28](#_Toc479605853)

[3.6 本章小结 31](#_Toc479605854)

[第4章 基于时态索引的TempMT\_Index 32](#_Toc479605855)

[4.1 TempMT\_Index中的时态关系 32](#_Toc479605856)

[4.1.1 时态选择关系 32](#_Toc479605857)

[4.1.2 时态投影关系 33](#_Toc479605858)

[4.1.3 时态连接关系 34](#_Toc479605859)

[4.2 Atsql与SQL的中间件 34](#_Toc479605860)

[4.2.1 时态表DDL的转换模块 35](#_Toc479605861)

[4.2.2 时态表DQL的转换模块 36](#_Toc479605862)

[4.2.3 时态表DML的转换模块 38](#_Toc479605863)

[4.3 多线程优化的TDIndex 39](#_Toc479605864)

[4.3.1 多线程优化模型 39](#_Toc479605865)

[4.3.2 分支策略划分 40](#_Toc479605866)

[4.4 本章小结 44](#_Toc479605867)

[第5章 TempMT\_Index系统结构 45](#_Toc479605868)

[5.1 典型模块的设计与实现 45](#_Toc479605869)

[5.1.1 时态索引相关算法模块 45](#_Toc479605870)

[5.1.2 时态数据库相关算法模块 46](#_Toc479605871)

[5.1.3 期间选择策略控制模块 46](#_Toc479605872)

[5.1.4 磁盘存放时态索引模块 46](#_Toc479605873)

[5.1.5 底层数据库连接模块 47](#_Toc479605874)

[5.1.6 单页页面显示模块 47](#_Toc479605875)

[5.1.7 结果回显模块 48](#_Toc479605876)

[5.2 详细设计 48](#_Toc479605877)

[5.3 系统编译及调试 52](#_Toc479605878)

[5.3.1 系统整体调试 52](#_Toc479605879)

[5.3.2 模块调试 52](#_Toc479605880)

[5.3.3 BUG修复 52](#_Toc479605881)

[5.4 运行以及案例 52](#_Toc479605882)

[5.4.1 系统页面展示 52](#_Toc479605883)

[5.4.2 多线程查询实例 56](#_Toc479605884)

[5.5 本章小结 58](#_Toc479605885)

[第6章 实验评估 59](#_Toc479605886)

[6.1 时态操作仿真评估 59](#_Toc479605887)

[6.2 时态索引构建评估 59](#_Toc479605888)

[6.3 单线程的TDIndex查询 61](#_Toc479605889)

[6.4 多线程的TDIndex查询 63](#_Toc479605890)

[6.5 本章小结 67](#_Toc479605891)

[第7章 总结与展望 68](#_Toc479605892)

[参考文献 69](#_Toc479605893)

[致谢 71](#_Toc479605894)

[附录 72](#_Toc479605895)

# 引言

本文研究了时态数据索引，根据线序划分（[1]）的特点采用多线程实现了时态索引的检索。并建立了基于传统数据库管理的时态数据库（[2]）系统，实现了多种时态操作和多线程检索。

## 研究背景

时间作为客观事物的基本属性，反映事物的发展变化。随着互联网的发展，新型数据与时间的联系越来越紧密，数据的时态问题经常需要被处理。时态数据由数据本体和时间标签共同构成，故时态数据的管理可视为常规数据管理的拓展。首先，常规数据库（[3]）默认存储数据的最新状态，实际为快照数据，数据的时间属性不是显示的属性。因此常规数据库仅能管理某一时刻的数据。当数据发生变化，新数据将覆盖相应历史数据，从而丢失历史数据记录，虽然在传统数据库中也容易存储历史数据，但这样打破了数据记录的各项完整性，使得数据的管理变得即为复杂。所以有必要对时间标签单独进行管理。其次，实现数据管理首先需要实现对数据的查询，由于时间具单调性（即时间不断向前推移）、多维性（有效时间、事务时间和用户自定义时间等维度）和相互关系的复杂性（ALLEN时间关系（[4]）），传统的关系数据框架难以高效查询时态数据。因此，需要有新的时态数据的管理框架，这成为了数据库领域的研究热点。

由于传统的数据库难以高效查询时态数据，需要建立新的时态数据管理框架，则在该框架中时态数据索引便成为时态数据管理领域的研究热点。传统的数据库中增删查改，已经十分完备，而时态数据的时间检索尤其重要。时态索引以时态数据模型，其核心为“数据本体”与“时态信息”的整合，具体的整合方法主要分为三种：①数据本体和时态信息的单独处理；②时态信息转化为非时态信息的处理；③数据本体与时态信息的协同处理。其各有特点。本文的时态索引是从协同处理为出发点构建的。

而在过去的几十年里，CPU的发展得十分迅速，一直按照摩尔定律进行着，提高CPU主频成为其最重要的手段。在CPU的工艺已经到了14-32纳米，CPU的主频提高带来了散热、漏电、单核心功耗过高等，以及CPU速度与存储器速度匹配不上等问题，成为CPU主频提高难以解决的问题。CPU纵向发展的思路逐渐转向横向发展，多核CPU大量出现，加之现代计算机的发展由串行计算时代过渡到了并行计算时代，单点计算机的性能要求也更高。随着多核CPU平台的到来，计算机虽然在性能上发生了明显的变化。但还是存在着大量的传统单线程的程序时，多核CPU的性能过剩，有如CPU厂商Intel生产大多数的CPU都只采用四核心的CPU，CPU核还有大幅度增加的空间，制约其发展的原因在于多线程技术的应用还远远不够。所以应用于在多核CPU平台时则有必要重新考虑的问题，特别是多线程（[5]）应用的问题。

在论文分布式时态索引技术（[6]）中给本文提供了并行索引的思路，不同的是其是基于多台计算机而言，本文则是基于单台计算机而言。本文中的时态数据库将大量运用于服务器中，而服务器中往往有大部分都是多个或者多核CPU，而传统的时态数据库索引都是采用单线程技术实现。时态数据集上进行线序划分的，由于线序有独立的特点，其能很好的适应于多线程技术，采用多线程技术对索引进行优化，能够更好的提升查询效率。

## 国内外研究现状

纵观数据库的发展历史，关于时态数据的管理和一般数据库技术的发展是相辅相成的。相较于常规的关系数据库，时态数据库已经在理论上证明其在处理时态数据方面的优越性，然而目前仍未有类似数据库管理系统的完整的时态数据库产品（[7]），只能通过索引方式高效管理时态数据，时态索引技术就管理时态数据管理的有效手段。常规数据库一般利用成熟的B+-tree（如MAP21索引（[8]））和R-tree（[9]）（如双时态索引4R-tree（[11]）和GR-tree（[12]））技术来处理关系数据的时态信息，实际上就是利用索引技术来处理时态数据。而进入二十一世纪，主流数据管理除了关系数据管理之外，得益于计算机网络技术的快速发展，出现了许多新型的应用，同时也带来新型数据的管理需求，时态数据库系统成为数据库研究热点。关于新型数据的管理，包括管理数据的生命周期、状态特征和增量式更新等（例如XML等半结构化数据），以及数据本身需直接处理时态信息，因而对于数据时间维课题的研究使用变得更为迫切，如何借助时态索引对网络环境中数据时态信息进行准确描述和有效处理成为时态数据管理研究范畴的热点研究课题。

目前时态数据库（Temporal Database）还没有像如Oracle、MySQL、DB2等大型关系数据库那样的产品。在当前时态数据库技术尚未完全成熟的现状下，DBMS提供商不会轻易把时态处理功能引入现有的DBMS中，因此构建时态数据库的中间件（[10][13][14]）是一个很必要的过程。因此有了TimeDB（[15]）和TempDB（[16]，让时态数据库系统能够应用起来。

时态索引以时态数据模型为理论基础，其核心为“数据本体”与“时态信息”的整合。时态信息一般指数据的时间标签，而“数据本体”指数据的自身特征，如关系数据的表结构等。论文通过查阅材料，将与“时态信息”与“数据本体”处理的相关工作分为下列三种情形：①数据本体和时态信息独立处理：其本质为基于成熟的代数操作建立一个对时态信息进行管理的索引框架，先通过时态处理筛选数据，再对筛选后得到的数据进行常规处理，例如时态关系数据库将时态信息处理归类为时态关系投影、时态关系选择和时态关系连接等，而时态连接代数将时态对象数据库将时态信息处理归类为时态继承关联和时态引用关联。②将“时间”归结为非时态数据处理：例如经典时空数据库把时间作为“新”的空间维，将一维时间与二维空间的时空数据直接作为“纯三维”空间立方体处理，通常使用B+-tree、R-tree和R\*-tree等来对数据进行有效的存储、查询和更新，例如Tao等人提出的MV3R-tree（[17]）和TPR\*-Tree（[18]）、Chakka等人提出的SETI索引、Abdelguerﬁ等人提出的2-3 TR-tree（[19]）、Procopiuc等提出的STAR-Tree等。③时态与非时态数据协同处理（[20]）：其本质思想为针对数据本身特征，整合时态查询与非时态查询，例如时态处理基于B+-tree的TB-tree（[20]）和SEB-tree（[22]），时态处理基于R-tree的RT-tree（[25]）、HR-tree（[23]）和HR+-tree（[24]），将时态数据与结构协同处理的TempIndex（[26]）和TempSumIndex（[27]）等。

“①”中的研究工作，关键是将已有的“关系代数”和“对象关联代数”在时态层面进行扩充，以进行时态代数处理；“②”中的相关工作，核心为利用成熟的B-tree及R-tree相关技术高效地处理时态数据相应操作；伴随网络技术的快速发展，相关的数据本体复杂，既无可作为支撑的“代数”操作，也无可借鉴的成熟技术。伴随计算机网络技术的快速发展，新型时态数据的管理需求随之出现，“③”中相关的时态数据处理方式已成为人们关注的科研课题。相关课题需研究两个基本问题，一是建立能表现时间特征的一般时态索引框架，二是整合“数据本体”与“时态信息”，建立相应协同处理机制。

## 研究意义

时态数据库应用场景十分广泛，而对数据查询的需求愈加愈多。针对大数据进行数据查询的需求越来越多，虽然带有多个或者多核高性能CPU的服务器存在，传统的单线程时态数据的查询已经远远不能适应现有的情况。在现有情况下时态数据索引提高对时态数据的查询性能，但其始终是运用于单线程的架构下。在时态数据量增大的前提下，实际应用中服务器CPU的核数与个数不断增大，有必要对单个查询做并行化的处理。本文结合时态数据集的线序划分[10]特点，将线序分支分配给小组，按小组分配线程，进行优化，能大大提高数据集在并行服务器中的查询性能，具有重要的实际应用意义。对于索引的更新，由于时态数据库在应用中，随着时间的推移，数据会不断的更新，采用全量式更新远远不能满足，本文还归纳和重新梳理了增量式更新的算法，可用于小数据量的更新。

论文研究的时态数据索引框架TDIndex建立在“拟序”（[15]）关系的理论基础之上，是一种协同处理“数据本体”和“时间标签”的索引技术。首先，相对于“代数”关系，论文提出拟序关系（[16]）概念并讨论其基本性质，在时态数据集上进行线序划分，并研究相应的数据结构，建立TDIndex。其次，论文研究TDIndex的数据操作，依据包含关系实现“一次一集合”的查询操作，依据线序划分的性质实现“动态”的增量式更新操作；接着，构建了一个时态数据库基于多线程实现的TempMT\_Index系统，研究时态信息和数据之间的协同处理机制，分别建立索引TDIndex。对TDIndex的更新算法做进一步归纳和分类。

本文主要研究基于时态数据库的数据索引技术。首先在现有工作基础上讨论了一般相点集合上的拟序结构（[17]），建立了基于线序划分(LOP, linear order partition)的相点集合数据结构，并以此为数学支撑，在一维相点上建立了基于线序划分的数据结构；提出了一种基于数据索引TDIndex，讨论了基于TDIndex的数据查询和更新算法，实现了查询和增量式更新的动态管理；研究多线程技术，对时态数据集合分别进行线序连续分组、线序交叉分组、线序前部策略分组等，以适应于多线程技术。最后，设计了相应实验仿真，采用通用数据，与现有工作进行比较评估。由此之外还建立一套时态数据库系统TempMT\_Index，方便用户使用其他各项的数据。论文工作属于时态数据库的选择查询范畴中。论文主要贡献是研究了索引结构的增量式更新。

通过拟序思想提出新的数据结构，并在此基础上建立一般时态索引TDIndex，凸显时间特性，从而实现时态与非时态数据的协同处理。最后，论文通过实验与相关的工作进行评估，表明TDIndex及其应用的可行性、有效性和优越性。同时，论文工作专注于时态信息本身内在结构与“数据本体”的整合配置，满足现实应用中时态数据管理技术实现的基本要求，通过TempMT\_Index实验系统的搭建，使得应用具有实际的应用价值。

# 相关基础与技术

本章主要介绍了与本论文研究的相关基础和技术，其中包括时态数据库理论，时态索引的理论，timeDB和TempMT\_Index系统理论和多线程相关理论。

## 时态数据库

时态数据库主要记录那些跟随时间而变化的值的历史，这类历史值对于某些应用系统有一定的价值。

### 基本概念

时态数据库理论中时间有三种类型：用户自定义时间、有效时间和事务时间，而数据库包含四种类型：快照数据库、回滚数据库、历史数据库和双时态数据库[1]。

用户自定义时间：指用户根据业务需求或者对业务的理解自行定义的时间。时态数据库不处理用户自定义的类型，因此用户自定义时间是和应用相关的，不在时态数据库的处理范围内。

有效时间：指一个对象在现实世界存在的时间，即一个对象在现实世界中语义为真的时间。可以是过去的、现在的和未来的时间。有效时间可以是时间点、时间点的集合、时间期间和时间期间的集合。例如，张三在2010年到2014年是大学生，[2010,2014]是“张三是大学生”这个事实的有效时间，再例如李四在2011年到2015年是本科生，在外工作一年后读研，又在2016年到2019年是硕士生，[2011,2015]⋃[2016,2019]是“李四是大学生”这个事实的有效时间。有效时间在时态数据库系统中处理，对用户透明，但也可以由用户显示的指示。

事务时间：指一个对象在数据库中操作的时间。在数据库系统中，当一个事实或对象存储时，往往记录一个插入时间、入库时间或者叫新增记录时间，这里一般称为事务的开始时刻。而当这个事实或对象被删除时，此时该记录被删除。而在时态数据库中，往往这个事实或对象并不被隐性的删除，这一删除的时刻称为当前事务的结束时刻。当这个事实或对象更改时，此时的时刻称为当前事务的结束时刻，然后又会产生一个新事务，所以这个结束时刻又是新事务的开始时刻，这些时刻配套事务组合成事务时间。事务时间往往记录数据库变更的时间，所以有时候又称为系统时间。

快照数据库：指现实世界中某一时刻（一般是当前时刻）的事实或者对象。它记录数据库中特定时刻的数据。也可以认为当前使用的非时态数据库即为快照数据库。

历史数据库：采用有效时间来管理的数据库，它里面的每一个元组代表着事实或者对象存在的一个历史状态，其有效时间的表示方法可以是时间点、时间点集合、时间期间或者时间期间集合。

回滚数据库：采用事务时间来管理的数据库，它里面的每一个元组代表着事实或者对象的事务变更、状态演变的历史状态。

双时态数据库：是元组包含一个系统支持的有效时间和一个系统支持的事务时间的数据库，它同时具备快照数据库、历史数据库和回滚数据库的特点。是比较完整的时态数据库。

时态变元Now：其是绑定当前时间的一个变元，随着当前时间的变化而变化，有效值依赖于当前时间。

### 时态期间的关系

Allen的论文中描述了13种时态期间的关系（[4]），其为时态关系做出了很大的贡献，如表 2‑1所示

表 2‑1 13种时态期间的关系



本文主要讨论的包含关系为During(a,b)，被包含关系为Contains(a,b)。

## 时态索引

在传统的关系数据库中，为了提高查询效率，使用到了索引来解决查询效率的问题。在现有的数据管理系统中，B-tree和B+-tree得到了大量的应用，在一些空间数据库中还加入了R-tree索引来提高空间数据的查询效率。在时态数据库中也可以使用时态索引技术来提高数据查询效率，其采用上述这些数据结构做出了不同特点的索引。

### B-tree与R-tree的数据索引技术

B-tree是1972年提出的，用于基于磁盘检索的很多问题，后来在数据库中大量使用。其主要的特点是树为平衡树，保证检索的时间复杂度总为O(logn)，其检索和更新只影响部分结点，只影响磁盘的少数页，利用局部访问的特点，既保证磁盘空间利用率，用减少磁盘的读取次数。

B+-tree是B-tree的变种，其与B-tree的区别在于其内部只存储关键字，不存储记录，而在底层的叶节点才存储记录。

R-tree是对于B-tree在空间上的二维扩展，B-tree的关键字序列可以看成一条线，每一个关键字为一个点，而R-tree的关键字序列则可以看成一个坐标轴，每一个关键字为一个矩形。也有很多变种，其是一种时空索引的数据结构。时态数据库中的时间数据有有效时间和事务时间两种，时间数据也是二维的，所以R-tree也可以用于时态数据索引。

### 时态索引的相关研究

文献[2]中提出Map21索引技术，利用传统数据库中成熟的B+-tree技术来处理关系数据库中的有效时间数据，对于双时态数据，该文献构建2LBIT(Two-Level Bitemporal Indexing Tree)来索引双时态数据。该文可以的索引可以直接使用底层数据库中实现B+-tree。

文献提出了MAP21\*3B+-树模型，采用对时态属性数据的不同域建立索引，基于时态数据类型的时态索引模型。

基于R-tree的时态索引也有，如双时态索引4R-tree（[4]）和GR-tree（[5]）技术。双时态索引4R-tree底层采用R\*-tree。

文献（[5]）提出了第一个既适用于时态数据，又适用于空间数据的方法，称为RST-tree。其支持R\*-tree，也支持时态变元Now。

例如Tao等人提出的MV3R-tree([11])和TPR\*-Tree([15])、Chakka等人提出的SETI索引、Abdelguerﬁ等人提出的2-3 TR-tree（[13]）、Procopiuc等提出的STAR-Tree（[16]）等。③时态与非时态数据协同处理（[18-25]）：其本质思想为针对数据本身特征，整合时态查询与非时态查询，例如时态处理基于B+-tree的TB-tree（[18]）和SEB-tree（[19]），时态处理基于R-tree的RT-tree（[20]）、HR-tree（[21]）和HR+-tree（[22]），将时态数据与结构协同处理的TempIndex（[23]）和TempSumIndex（[24]）等

本文通过拟序思想提出新的数据结构，并在此基础上建立一般时态索引TDIndex，凸显时间特性，对时态与非时态数据的协同处理。

## timeDB和tempDB

在国外，timeDB（[6]）实现了时态数据处理的基本功能，被认为是比较完整的时态数据库系统。tempDB作为国内时态数据模型软件的探索者，和timeDB比较主要有这些不同。

1. 都全面支持有效时间

timeDB和tempDB一样，使用了标准的结构化的查询ATSQL(Applied TSQL)作为数据查询、操作和定义，都支持时态数据的有效时间。

1. 都暂未支持事务时间

考虑到有效时间和事务时间在结构上相同，而且ATSQL上的两者有正交关系。所以timeDB和tempDB在这里采用分阶段支持的方法，先处理有效时间，在处理有效时间技术十分成熟的时候，再将事务时间加进来，进而实现支持事务时间的数据库和双时态数据库。

1. 时态完整性的差别

与传统关系数据库相似，时态数据库也有其对应的完整性要求，包括：时态实体完整性、时态参照完整性和用户自定义完整性。TimeDB和tempDB都实现了时态实体完整性，tempDB还采用TRICU的方式实现时态完整约束能力，但还不够完善。

1. 时态归并

是指对于不同元组的非时态部分相同，而时态部分具有相交或者相邻关系时，可以对时态数据做归并处理。而针对不同情况，可以分为更新时归并和查询时归并，在更新时归并可以减少元组的存储个数，增加投影查询效率，但会减慢更新效率，而在查询时归并，不会减慢更新效率，但会减慢查询效率。timeDB使用了查询时归并的方法，tempDB实现了更新时归并的方法。

1. 对时态变元Now的支持

timeDB将时态变元作为当前时间的别名进行处理，再插入时作为一个具体时间字段来处理。而tempDB将时态变元进行了诸多处理，再插入时插入一个特殊的数据类型，而在查询时，再根据实际查询的时间翻译为当前时间。

1. 体系结构的差别

timeDB的词法和语法分析采用字符串识别的方法，可重用性低，模块之间耦合度高，但识别效率快，准确度高。tempDB采用词法和语法分析模块化方式，可重用性高，模块耦合度低，识别效率慢，准确度有待增强。

1. 软件界面

timeDB提供图形化的界面，用户可以在对话框中输入执行语句，但输出的执行结果只以文本的形式输出在命令行下。而tempDB提供统一的图形化界面，使用户可以在界面中输入执行语句，查看输出结果，也可以在界面中查看执行出错的结果。

1. 查询性能优化

timeDB在做查询的时候没有考虑到查询性能，即增加时态查询索引的情况，而tempDB初步实现时态索引功能和查询性能优化，采用的索引为MAP21算法。

本文中提到的TempMT\_Index则是在tempDB的基础上建立的。可用于Web中，能更好地适应网络并用于互联网中学习与交流。

## 多线程原理以及技术

线程是CPU调度和分配任务的基本单位。在单线程上，当程序在调用IO操作（磁盘，网络，数据库）时，往往CPU会等待IO而不工作（当然这里的不工作指在本程序中的不工作，在其他进程中还是工作的），这个时候则用另一个线程去等待IO而当前线程继续执行当前程序中其他的工作，主要是为了解决阻塞的问题。多线程技术由此而来，即为多个线程并发执行的技术，通俗来讲就是一个任务划分为多个部分执行。其主要体现在软件上的多线程技术和硬件上的多线程技术。

### 多线程的硬件支持

对于单台计算机的单个核心的单线程处理器而言，在软件层面，一个任务被划分成了多个部分执行，其对于用户而言，是多个线程并发执行的，但在实际的底层采用的方式是则是CPU在不同线程之间进行切换，是一种伪并行计算。只是由于线程切换得太快，很难感知，而在线程进行切换的时候，问题就来了，如何切换回原来线程，这里采用的是每一个线程需要保存自己的一组寄存器集，保证线程可以来回切换。

超线程技术：指采用特殊的硬件指令，将两个逻辑内核模拟成两个物理芯片的技术，从而使单核CPU实现线程级的并行计算。其采用的初衷来源于，单个CPU在执行计算时往往不能充分被利用。在这种情况下可以大大提高CPU的空闲率，实质上是调动CPU的空闲资源。超线程技术最早应用于Intel的Xeon处理器，后来在其公司生产的各种CPU上使用。

多核CPU：即将多个核心封装在一起形成一个CPU，每个核都是单独的处理器。其特点是可以在硬件级别上实现多线程处理，即一个核心执行一个线程。目前市面上众多的计算机基本都采用这种CPU，这也是后面本文讲多线程优化索引的意义所在。多核CPU技术的演进如图所示。

单核CPU

线程级并行(粗粒度)

中断逻辑执行单元

执行单元

超线程(HT)

单核CPU

多核CPU

图 2‑1 多核CPU技术演进图

多处理器计算机：将多个CPU通过一定的通信方式组合在一起，多见于大型机、巨型机和超级计算机上，多用于大量并行的计算，在应用方面虽然不能进行多线程，但其本质也是一种并行的方式。

### 多线程与算法设计

在多核CPU技术，超线程技术等出现之前，多线程就已经应用了。主要应用在IO的阻塞上，即当程序调用IO时，程序不等待，创建另一个线程去等待IO的结果，程序继续执行本程序中的其他工作。即使这样，程序是多线程的，但在单核平台上，也只能并发执行，而不是并行的执行，而且多线程在单核平台上来回切换也许需要花费时间和资源开销，所以往往在性能上有时候比不上单线程程序的情况。当然在CPU执行单元没有充分利用时，多线程程序还是能更快。

由于硬件的发展，多核CPU平台大量的普及，单线程的程序无法也不能由硬件层面自动转换为并行运算（[20]），因为其涉及到程序的先后执行顺序问题。在操作系统层面，linux和windows等系统也只是做了将多线程序分配到多核CPU的这一重要支持，无法自动将已有的单线程程序进行转换。但这就浪费大量的资源，而又没能提高程序的效率。

为了发挥这一重要硬件优势，在进行软件开发和算法设计阶段，就必须考虑到多线程设计的问题。而为了进行并行算法的设计，就必须考虑三方面的问题：首先必须由串行思维向并行思维进行转变，即将算法中，能并行计算的问题，尽量并行处理，尤其是那些数据量大而又耗时长的任务；其次单一数据的共享访问，即数据复制多份给不同的线程同时访问，尤其是大量读操作时；最后保证各个线程负载均衡，即每个线程的计算任务量分配均衡，保证不因个别线程拖慢程序总体效率，尤其是对于那些需要进行结果合并的程序。

由于一个程序中存在无法分割的串行部分，和可以分割的并行部分，还包括线程的一些其他开销，所以多线程的执行效率（[20]）并不是单纯的单线程乘以多，这里引入一个概念加速系数S(t)来衡量多线程的执行效率，见公式（2-1）多线程加速系数所示。

公式（2-1）

## 本章小结

本章阐述了时态数据库相关概念，以及基于B-tree和R-tree相关时态索引的研究，然后介绍了timeDB和TempMT\_Index的特点，最后介绍了多线程的原理以及相关技术，并引入衡量多线程效率的加速系数。

# 时态数据索引

时态数据（TD）定义为一个常规数据RD和一个有效时间期间标签VT组成的二元组TD=<RD，VT>，VT=[VTs,VTe]，VTs和VTe表示VT的起止点（VTs<=VTe）。若VTs=VTe，VT=[VTs,VTe]即为时刻（instant）。TD有效时间期间记为VT(TD]。如果将VT=[VTs,VTe]看做VTs-VTe平面上坐标点（VTs,VTe），时间期间集Γ就和VTs-VTe平面上坐标点集H（Γ）建立一一对应的关系。本章主要内容包括，时态数据结构、创建时态数据索引以及时态数据的操作。

## 时态数据结构

**定义3.1：**（时态拟序关系）

拟序关系(quasi-ordering relation)是一种重要的二元关系，指集合A上同时满足自反性和传递性的二元关系R，A称为拟序集。设存在时态数据集E，①自反性：∀TD1∈E，满足VT（TD1）⊆VT（TD1）；②传递性：∀TD1∈E，∀TD2∈E，∀TD3∈E，若VT（TD1）⊆VT（TD2），且VT（TD2）⊆VT（TD3），则有VT（TD1）⊆VT（TD3）。则集合A存在拟序关系≾：∃TD1∈E，∃TD2∈E，TD1≾TD2⇔VT（TD1）⊆VT（TD2）。这种关系称为时态拟序关系。

本文主要讨论时态数据操作，将时间期间集记为Γ，时间期间的VTs记作横坐标，VTe记作纵坐标，构成平面坐标集记为H（Γ）。为了简化操作，Γ和H（Γ）将不进行区分，由于没有讨论常规数据RD，本文的TD和VT（TD）也不进行区分。

为在Γ上建立数据结构，需要先讨论相应的数据构建算法，其中一种算法为下（右）优先构建算法。

**算法****3.1：**（H（Γ）“下（右）优先”构建算法）

Step1：找H（Γ）“最左上方”坐标点u（i,j）（i=min(VTs),j=（min(VTs)列的max（VTe）））设为ui0。

Step2：有ui0向下遍历到该列上属于H（Γ）的“最后”坐标点uik（k为该列上的min（VTe））。

Step3：接着向紧挨uik的右列遍历，即令i=i+g（g代表时间粒度）在该列上向下遍历。如果该列存在vi0∈H（Γ）：满足VTe（uik）>=VTe（vij），则令ui0=vi0开始返回执行“step2”；否则，ui0=vi0，继续执行“step3”直至wi0∈H（Γ）：VTe（wi0）=min{VTe（u）|u∈H（Γ）}。

Step4：输出列表L1=<ui0，vi0，…，wi0>。

Step5：H（Γ）=H（Γ）\L1，转向“step1”。

按算法循环次序得到H（Γ）子集分别记为L1，L2，…，Lm，将它们首尾相接得H（Γ）的“下（右）优先”遍历序列记为S（Γ）=<L1，L2，…，Lm>，Li（1<=i<=m）中元素按照算法获取顺序排序。设m=max{VTs(u)|u∈Γ}，n=max{VTe(u)|u∈Γ}，则算法时间复杂度为m\*n/2

**例3.1****：**设H（Γ）=<[1,10],[1,9],[1,8],[1,7], [2,9],[2,8], [2,7],[2,6],[2,5],[2,4], [3,9], [3,8],[3,5], [3,4], [4,9],[4,7], [4,5], [4,4], [5,10],[5,9],[5,8], [5,7],[5,6], [6,10], [6,7], [7,9],[7,8]>，相应“下（右）优先构建”如图 3‑1所示，此时S（Γ）=<L1,L2,L3,L4,L5>，其中L1=<[1,10],[1,9],[1,8],[1,7], [2,7],[2,6],[2,5],[2,4], [3,4],[4,4]>，L2=<[2,9],[2,8], [3,8],[3,5],[4,5]>，L3=<[3,9],[4,9],[4,7],[5,7],[5,6]>，L4=<[5,10],[5,9],[5,8],[6,7]>，L5=<[6,10],[7,9],[7,8]>。

图 3‑1 下（右）优先算法实例

**定理3.1：**（S（Γ）的基本性质）

①S（Γ）=<L1，L2，…，Lm>作为子集Li（1<=i<=m）集合是H（Γ）的一个划分（partition）。

②设VTs（Li）和VTe（Li）分别是Li（1<=i<=m）中元素开始点和结束点序列，VTs（Li）单调增加，VTe（Li）单调减少。

**定义3.2：**（四分区域）对∀v0∈H(Γ)，通过v0可将H（Γ）平面分为四个区域：

LU (v0)={v| v∈H（Γ）∧VTs(v)<=VTs(v0)∧VTe(v0)<=VTe(v)}

LD (v0)={v| v∈H（Γ）∧VTs(v)＜VTs(v0)∧VTe(v)＜VTe(v0)}

RU (v0)={v| v∈H（Γ）∧VTs(v0)＜VTs(v)∧VTe(v0)＜VTe(v)}

RD (v0)={v| v∈H（Γ）∧VTs(v0)<=VTs(v)∧VTe(v)<=VTe(v0)}

LU (v0)、LD (v0)、RU(v0)和RD (v0)分别为v0在H（Γ）上的“左上”、“左下”、“右上”和“右下”区域。定义RD (v0)区域子区域RDO如下：RDO (v0)={v| v∈H（Γ）∧(VTs(v0)<= VTs(v))∧(VTe(v)< VTe(v0))}。

**例3.2：**设v0=[4,6]，可将H（Γ）平面分为如下四个区域，如图 3‑2所示

LU [4, 6] = {[1,10], [1,9], [1,8], [1,7], [2,9], [2,8], [2,7], [2,6], [3,9], [3,8], [4,9], [4,7]}

LD [4, 6] = {[2,5], [2,4], [3,5], [3,4]}

RU [4, 6] = {[5,10], [5,9], [5,8], [5,7], [6,10], [6,7], [7,9], [7,8]}

RD [4, 6] = {[4,5], [4,4], [5,6]}

图 3‑2 四分区域图

**定理3.2：**(四分区域性质) 对任意v0∈H (Γ)，有以下性质：①v0⊆u0⇔u0∈LU[4,6]；②u0⊆v0⇔u0∈RD[4,6]；③u0∈RUP(v0) ⇒v0∩u0=∅；④¬ (u0⊆v0) ∨¬ (v0⊆u0) ⇔ u0∈RU(v0)∨u0∈LD(v0)。

## 线序划分和分支

**定义3.3：**（线序划分）通过算法3.1得到序列的S(Γ)=<L1, L2,…，Lm>满足以下性质：∀Li，Lj∈S∧i≠j⇔Li∩Lj=∅,且∪Li=Γ(1<=i，j<=m)。这样的S (Γ)称为Γ上一个线序划分LOP(Linear Order Partition)，即拟序关系时态数据结构QOTDS (Quasi-Order Temporal Data Structure)，记为LOP(Γ)= S (Γ)，而其中的每个Li称为这个LOP的一个线序分支LOB(Linear Order Branch)

∀u0∈LOB，LOB序列中所有u0前驱坐标集（包括u0在内）构成的子序列记为LP(u0)，相似的，所有u0后继坐标集（包含u0在内）组成子序列记为LS(u0)。有多种方式可构建LOP，考虑到利用线序划分的特性，LOB个数越少，即平均每个LOB中包含元素较多时可提高实际操作效率。

**定义3.4：**(最小线序划分) ∃LOP0⊆Γ，对∀LOP⊆Γ，满足|LOP0|<=|LOP|,则LOP0为Γ上最小线序划分，记为MinLOP(Minimum Linear Order Partition)。

**定理3.3：**(MinLOP可得性)通过算法3.1在H(Γ)平面上获得的线序LOP即为MinLOP。

## 时态数据索引

对于L∈LOP(Γ)，记L的首结点为max(L)，尾结点为min(L)。记Γmax为LOP(Γ)中所有“max(L)”的集合，通过算法3.1在Γmax上进行线序划分，将得到序列记为LOP(Γmax)={Li(Γmax)}(1<=i<=|LOP(Γ)|)。类似地，定义Γmin为LOP(Γ)中所有“min(L)”的集合，线序划分记为LOP(Γmin)={Lr(Γmin)}(1<=r<=|LOP(Γ)|)。 称Li(Γmax)和Lr(Γmin)为“端点LOB”，并称定义中的线序分支为“元素LOB”。

**定义3.5：**(时态索引)关于H(Γ)上时态索引满足如下定义，如图 3‑3所示

① Lroot根结点层<R1，R2，…，Rm>,Ri=max(Li(Γmax)) (1<=i<=m)。

② LOP(Γmax)层：在LOP上构建LOP(Γmax)={Li(Γmax)}(1<=i<=|LOP(Γmax)|)，该层结点为Li(Γmax)。

③ LOP(Γmin)层：上层结点Li(Γmax)中对应元素LOB集合构建LOP(Γmin(Li(Γmax)))(1<=r<=|LOP(Γmin(Li(Γmax)))|)，该层结点为LOP(Γmin(Li(Γmax)))中Lr(Γmin(Li(Γmax)))。

④ LOB层：本层结点为Lr(Γmin(Li(Γmax)))对应元素LOB。

<R1，R2，…，Rm>

L1(Γmax)

L2(Γmax)

Lm-1(Γmax)

Lm(Γmax)

Lmin

L

Lmin

L

L

L

Lmin

L

L

Lmin

L

L

Root level

LOP(Γmax)

LOP(Γmin)

LOB

Lmin

Lmin

Lmin

Lmin

L

图 3‑3 时态索引树形结构图

**例3.3**：给定Γ上LOP(Γ)=<L1，L2，L3，L4，L5>，L1=<[1,10], [1,9], [1,8],[1,7], [2,7], [2,6], [2,5], [2,4], [3,4], [4,4]>}，L2=<[2,9], [2,8], [3,8],[3,5], [4,5]>，L3=<[3,9],[4,9],[4,7],[5,7],[5,6]>，L4=<[5,10], [5,9], [5,8], [6,7]>，L5=<[6,10],[7,9],[7,8]>。LOP(Γ)如图 3‑4所示。

图 3‑4 LOB分支

通过算法3.1可得，Γmax=<Max(L1), Max(L2), Max(L3), Max(L4), Max(L5)>=< [1,10]，[2,9]，[3,9]，[5,10]，[6,10]>，Γmin=<Min(L1), Min(L2), Min(L3), Min(L4), Min(L5)>=< [4,4]，[4,5]，[5,6]，[6,7]，[7,8]>，将分别进行线序划分可得，如图 3‑5所示

图 3‑5 LOP(Γmax)的LOB分支

从Γmax可获得LOP(Γmax)=<L1(Γmax), L2(Γmax )>。L1(Γmax)={Max(L1)，Max(L2)，Max(L3)}=<[1,10]，[2,9]，[3,9]>，L2(Γmax)={Max(L4)，Max(L5) }=<[5,10]，[6,10] >。

图 3‑6 LOP(Γmin)的LOB分支

从Γmin可获得LOP(Γmin)=<L1(Γmin), L2(Γmin ) , L3(Γmin), L4(Γmin ) >。L1(Γmin)={Min(L1)，Min(L2) }=<[4,5]，[4,4]>，L2(Γmin)={Min(L3)} }=<[5,6]> ，L3(Γmin)={Min(L4)} }=<[6,7]> ，L4(Γmin)={Min(L5)} }=<[7,8]>。如图 3‑6所示

则可以构成树形结构图，如图 3‑7所示。

<(1,10),(5,10)>

<(1,10),(2,9),(3,9)>

<(5,10),(6,10>

<(4,5),(4,4)>

L1

L2

L3

<(6,7)>

L4

<(7,8)>

L5

Root level

LOP(Γmax)

LOP(Γmin)

LOB

<(5,6)>

图 3‑7 例子的树形结构图

## 时态数据查询

在LOB中，前一个时间期间一定包含后一个时间期间的特点，可以有如下的基于LOB的二分查询算法。给定时间数据集Γ，根据3.3节的内容，建立好索引结构，现在给一个查询期间Q，其中3.4.1节在该时间数据集Γ中找出包含查询期间Q的所有时态数据，3.4.2节在该时间数据集Γ中找出被查询期间Q包含的所有时态数据。前者称为包含Q的查询，后者称为被Q包含的查询，下文中如未明确指出时，都为前者的包含Q的查询。

### 时态数据的包含查询

**算法3.2**：（基于LOB的二分包含查询算法）设LOB=[locmax(LOB),locmin(LOB)]，查询数据为Q，查询结果集为R。

Step1：在LOB中找二分查找中点locmid(LOB)；

Step2：当VT(Q) ⊆locmid(LOB)，将locmax(LOB)和locmid之间的数据放入结果集R中（即设n,(max>=n>=mid),R=R∪Σlocn(LOB)）。若locmax(LOB)≠locmin(LOB)时，max=mid+1，返回step1；否则转step4。

Step3：当VT(Q) ⊈locmid(LOB)，若locmax(LOB)≠locmin(LOB)时，min=mid-1，返回step1；否则转step4。

Step4：返回结果集R。

该算法可扩展为适用于基于LOB的二分相交查询算法，设n为每个LOB分支结点的个数，即n=min-max+1，则算法时间复杂度为O(logn)。

**例3.4**：有查询期间Q=[4,5],LOB=<[1,10],[1,9],[1,8],[1,7], [2,7],[2,6],[2,5],[2,4], [3,4],[4,4]>，则包含查询结果集R=<[1,10],[1,9],[1,8],[1,7], [2,7],[2,6],[2,5]>，查询步骤见图 3‑8所示。

① [1,10] [1,9] [1,8] [1,7] [2,7] [2,6] [2,5] [2,4] [3,4] [4,4]

max mid min

[4,5] ⊆ [2,7]，R=<[1,10],[1,9],[1,8],[1,7],[2,7]>

② [2,6] [2,5] [2,4] [3,4] [4,4]

max mid min

[4,5] ⊈ [2,4]，R=<[1,10],[1,9],[1,8],[1,7],[2,7]>

③ [2,6] [2,5]

(maxmid) min

[4,5] ⊆ [2,6]，R=<[1,10],[1,9],[1,8],[1,7],[2,7],[2,6]>

④ [2,5]

(maxmidmin)

[4,5] ⊆ [2,5]，R=<[1,10],[1,9],[1,8],[1,7],[2,7],[2,6],[2,5]>

图 3‑8 基于LOB的二分包含查询算法实例

**算法3.3：**（基于时态索引的LOB二分包含查询算法）设查询数据为Q，查询结果集为R，待查分支集RW1、RW2、RW3。

Step1：Rk∈Lroot(1<=k<=m)，当Q∩Rk=∅时，说明Rk的结果都不是，否则将Rk放入待查分支集RW1中。Lroot=Lroot\{Rk}，若Lroot=∅，转Step2，否则返回Step1。

Step2：依次取出待查分支集RW1中的Rk，对每个Rk中的L(Γmax) 调用算法3.2包含查询算法，得出的结果放入待查分支集RW2中。

Step3：依次取出待查分支集RW2中的LOB，对每个LOB的L(Γmin(LOB))调用算法3.2包含查询算法，将包含查询期间Q的整条LOB中的所有结点放入结果集R中，将不包含查询期间Q的LOB放入待查分支集RW3中。

Step4：依次取出待查分支集RW3中的LOB，对每个LOB调用算法3.2包含查询算法，将包含查询期间Q的结点放入结果集R中。

Step5：返回结果集R。

**例3.5**：给定例3.3的索引，设查询期间为[4,5)，则查询结果集R=<[1,10],[1,9],[1,8],[1,7],[2,7],[2,6],[2,5], [2,9], [2,8], [3,8],[3,5],[4,5],[3,9],[4,9],[4,7]>。如图 3‑9所示。

<**(1,10)**,(5,10)>

<(1,10),(2,9),(3,9)>

<(5,10),(6,10) >

<**(4,5)**,(4,4)>

<(6,7)>

<(7,8)>

Root level

LOP(Γmax)

LOP(Γmin)

LOB

<(5,6)>

**[s,e)**代表包含Q[4,5)，[s,e)代表LOP(Γmax)层包含Q[4,5)，LOP(Γmin)不包含。

L2=<[2,9], [2,8], [3,8],[3,5],[4,5]>

L1 in R=<[1,10],[1,9],[1,8],[1,7],[2,7],[2,6],[2,5]>

L3 in R=<[3,9],[4,9],[4,7]>

L1

L2

L3

L4

L5

图 3‑9 基于时态索引的包含查询算法实例

**算法3.4：**（基于LOB结点起始序列包含查询算法）由定理3.1可知VTs(LOB)的单增性和VTe(LOB)的单减性，设Ls为当前LOB的VTs(LOB)序列，序号i(max<=i<=min)，Le为当前LOB的VTe(LOB)序列，序号j(max<=j<=min)，查询数据为Q，查询结果集为R。

Step1：当VTs(Q)<Lsmax或者VTe(Q)>Lemax，则R=∅，转step9。

Step2：在Ls中折半查找中点Lsmid。

Step3：当VTs(Q)<Lsmid，若max<min时，min=mid-1，返回step2；否则Rs=mid，转step5。

Step4：当VTs(Q)>=Lsmid，若max<min时，max=mid+1，返回step2；否则Rs=mid，转step5。

Step5：当VTe(Q)>Lemax在Le中折半查找中点Lemid。

Step6：当VTe(Q)>Lemid，若max<min时，min=mid-1，返回step5；否则Re=mid，转step8。

Step7：当VTe(Q)<=Lemid，若max<min时，max=mid+1，返回step5；否则Re=mid，转step8。

Step8：将LOB从头到MIN(Rs,Re)的所有结点放入结果集R中。

Step9：返回结果集R。

设n为每个LOB分支结点的个数，即n=min-max+1，则算法时间复杂度为O(logn)。

**例3.6**：有查询期间Q=[4,5],LOB=<[1,10],[1,9],[1,8],[1,7], [2,7],[2,6],[2,5],[2,4], [3,4],[4,4]>，则包含查询结果集R=<[1,10],[1,9],[1,8],[1,7], [2,7],[2,6],[2,5]>，查询步骤见图 3‑10所示。

VTs① 1 1 1 1 2 2 2 2 3 4

1 max mid min

2 max mid min

3 (maxmid) min

4 (maxmidmin)

VTs(Q)=4，Rs=9

VTe① 10 9 8 7 7 6 5 4 4 4

1 max mid min

2 max mid min

3 (maxmid) min

4 (maxmidmin)

VTe(Q)=5，Re=6

MIN(Rs,Re)=6，取[2,5)

R=<[1,10],[1,9],[1,8],[1,7], [2,7],[2,6],[2,5]>

图 3‑10 基于LOB结点起始序列包含查询算法实例

根据算法3.3和算法3.4，将算法3.3中的基于LOB的二分包含查询算法替换为算法3.4基于LOB结点起始序列包含查询算法，同理可以得出基于时态索引的LOB结点起始序列包含查询算法。

### 时态数据的被包含查询

**算法3.5：**（基于LOB的二分被包含查询算法）设LOB=[locmax(LOB),locmin(LOB)]，查询数据为Q，查询结果集为R。

Step1：在LOB中找二分查找中点locmid(LOB)；

Step2：当VT(Q)⊇locmid(LOB)，将locmid(LOB)和locmin之间的数据放入结果集R中（即设n,(mid>=n>=min),R=R⋃Σlocn(LOB)）。若max<min时，min=mid-1，返回step1；否则转step4。

Step3：当VT(Q)⊉locmid(LOB)，若locmax(LOB)≠locmin(LOB)时，max=mid+1，返回step1；否则转step4。

Step4：返回结果集R。

设n为每个LOB分支结点的个数，即n=min-max+1，则算法时间复杂度为O(logn)。

**例3.7：**有查询期间Q=[5,10],LOB=<[3,9],[4,9],[4,7],[5,7],[5,6]>，则包含查询结果集R=<[5,7],[5,6]>，查询步骤见图3-11所示。

(maxmid) min

①  [3,9] [4,9] [4,7] [5,7] [5,6]

[5,10] ⊉ [4,7]，R=∅

②  [5,7] [5,6]

[5,10) ⊇ [5,7)，R=<[5,7],[5,6]>

max mid min

图 3‑11 基于LOB的二分被包含查询算法实例

**算法3.6****：**（基于时态索引的被包含查询算法）设查询数据为Q，查询结果集为R，待查分支集RW1、RW2、RW3。

Step1：Rk∈Lroot(1<=k<=m)，当Q∩Rk=∅时，说明Rk的结果都不是，否则将Rk放入待查分支集RW1中。Lroot=Lroot\{Rk}，若Lroot=∅，转Step2，否则返回Step1。

Step2：依次取出待查分支集RW1中的Rk，对每个Rk中的L(Γmax)调用算法3.5被包含查询算法，将被查询期间Q包含的底层整条LOB中的所有结点放入结果集R中，将不包含查询期间Q的LOB放入待查分支集RW2中。

Step3：依次取出待查分支集RW2中的LOB，对每个LOB的L(Γmin(LOB))调用算法3.5被包含查询算法，将被查询期间Q包含的LOB放入待查分支集RW3中。

Step4：依次取出待查分支集RW3中的LOB，对每个LOB调用算法3.5被包含查询算法，将被查询期间Q包含的结点放入结果集R中。

Step5：返回结果集R。

**例3.8**：给定例3.3的索引，设查询期间为[5,10)，则查询结果集R=<[5,7],[5,6],[5,10], [5,9],[5,8],[6,7],[6,10],[7,9],[7,8]>。如图 3‑12所示。

<(1,10),**(5,10)**>

<(1,10),(2,9),(3,9)>

<(5,10),(6,10)>

<(4,5),(4,4)>

L1

L2

L3

<(6,7)>

L4

<(7,8)>

L5

Root level

LOP(Γmax)

LOP(Γmin)

LOB

<(5,6)>

**[s,e)**代表被Q[4,5)包含，[s,e)代表LOP(Γmax)层不被Q[4,5) 包含，LOP(Γmin)被Q[4,5)包含。

L4=<[5,10], [5,9], [5,8], [6,7]>

L5=<[6,10],[7,9],[7,8]>

L3 in R =< [5,7],[5,6]>

图 3‑12 基于时态索引的被包含查询算法实例

## 时态数据更新（插入和删除）

时态数据更新包括对数据的插入和删除，数据变化，则相对应的索引也会变化，索引的变化主要有两种，一种是全量式更新，另一种是增量式更新。在3.3节的时态数据索引为树形结构，对树的更新这里可以参考B-tree的更新算法。而本节主要讨论底层LOB线序的更新问题，包括插入和删除，本节没考虑修改，因为对于时态数据的历史特性来讲，历史的数据一般不允许有修改操作。当然如果实在需要修改，可以采用本节修的删除加插入的两种操作结合的方式来做，也留给今后进行研究。

### 时态数据插入

插入更新分为全量式更新和增量式更新两种。这里考虑的是增量式更新，即当数据元组增加时，索引会相应的变化。对于全量式更新而言，需要对现有的数据重新建立索引，效率低且原有建立好的索引不能很好的重复利用，针对于大量数据时，更新极其少量的数据来说，是不可取的。如图 3‑13所示为已经建好了的线序分支。

图 3‑13 未更新前的数据

**定义3.6：**（关于LOP和LOB的直接前驱与直接后继）设u0为时间期间。

① u0关于线序划分LOP的直接前驱DP(u0)为LOP中满足条件max(Li) ∉RU(u0)∧min (Li)∉RU(u0)∧VTs(max(Li))< VTs(u0)的Li中标号最大者。

例：u0=[5,5]，max(L1)、max(L2)、max(L3)=[1,10]、[2,9]、[3,9]∉RU(u0)，min(L1)、max(L2)=[4,4]、[4,5]}∉RU(u0)，VTs(max(L1)、VTs(max(L2)=1、2<VTs(u0)=5，其中标号最大为2，所以DP(u0)=L2。

② u0关于线序划分LOP的直接后继DS(u0)为LOP中满足条件max(Li) ∉LD(u0)∧min(Li) ∉LD(u0)∧VTs(u0)<=VTe(min(Li))的Li中标号最小者。

例：u0=[5,5]，max(L1)、max(L2) 、max(L3) 、max(L4) 、max(L5)=[1,10]、[2,9]、[3,9]、[5,10]、[6,10] ∉LD(u0)，min(L3)、min(L4)、min(L5)=[5,6]、[6,7]、[7,8]∉LD(u0)，VTs([5,5])=5<=VTe(min(L3)、VTe(min(L4)、VTe(min(L5))= 6、7、8，其中标号最小为3,所以DS(u0)=L3。

③ u0关于线序分枝L的（直接）前驱DPL(u0)是指L中包含u0的“最小元素”，关于L的（直接）后继DSL(u0)是指L中被u0包含的“最大元素”。

**算法3.7：**（插入更新算法）

Case1：以当前插入结点新建立分支，且该分支不影响其他的线序分支的变更。

① LOP⊆RU(u0)，插入u0=[0,3]，作为新的分支L0。如图 3‑14所示。

图 3‑14 插入[0,3]

② LOP⊆LD(u0)，插入u0=[8,11]，作为新的分支L6。如图3-15所示。

图 3‑15 插入[8,11]

Case2：在单线序分支的头部和尾部插入，且该分支不影响其他的线序分支的变更。

①LOP⊆LU(u0)，插入u0=[8,3]，作为分支L1的尾部，如图3-16所示。

图 3‑16 插入[8,3]

②LOP⊆RD(u0)，插入u0=[0,11]，作为分支L1的头，如图3-17所示。

图 3‑17 插入[0,11]

③VTs(max(DS(u0)))>=VTs(u0), 插入u0=[4,11]。max(DS(u0))=[5,10]，VTs([5,10])>=VTs([4,11])，接到max (DS(u0))前面，如图3-18所示。

图 3‑18 插入[4,11]

④VTs(min(DP(u0)))=VTs(u0), 插入u0=[4,3]。min(DP(u0))=[4,4]，VTs([4,3])=VTs([4,4])，接到min(DP(u0))后面，如图3-19所示。

图 3‑19 插入[4,3]

⑤ VTe(min(DP(u0)))=VTe(u0)，插入u0=[7,7]。min(DP(u0))=[6,7]，VTe([7,7])=VTe([6,7])，接到min(DP(u0))后面，如图3-20所示。

图 3‑20 插入[7,7]

Case3：在某个线序分支的中插入

①对<VTs(DS(u0))>和< VTe(DS(u0))>通过二分查找，在L=DS(u0))确定v0=DPL(u0)和w0=DSL(u0)，(VTs(w0)= VTs(v0)= VTs(u0))∧(VTe(w0)< VTe(v0))，将u0插入到v0和w0之间即可。插入u0=[3,7]，DPL(u0)=v0=[3,8] ，DSL(u0)=w0=[3,5]，VTs(v0)= VTs([3,8])=VTs([3,5])= VTs(w0)∧VTe(w0)=5< VTe(v0)=8，[1,7]直接接到v0=[3,8]，如图3-21所示。

图 3‑21 插入[3,7]

②否则，u0接入后会导致原先L=DS(u0)分裂，将分裂的结点，再进行一次插入更新即可。插入u0=[4,6]，DPL(u0)=v0=[4,7] ，DSL(u0)=w0=[5,6]，u0接入在v0和w0之间，原L=DS(u0)元素[5,7]被新LOB“抛离”，将[5,7]作为新插入元素，继续插入操作，，如图3-22所示。

图 3‑22 插入[4,6]

### 时态数据删除

**算法3.8：**（删除更新算法）

删除更新分为以下三种情形。

Case1：

①（VTs（v0）= VTs（u0）= VTs（w0））∨（VTe（v0）= VTe（u0）= VTe（w0））

② (VTs（u0）<=VTs（v0)）∧(VTe（w0）<VTe（u0）),设y0=[VTs（v0), VTe（w0））

若y0=[VTs（w0), VTe（v0））∈Li0+1

此时，删除u0后，直接将v0和w0接起即可。如图3-21所示，Li0 =<[1,10],[1,9],[1,8],[1,7],[2,7],[2,6],[2,5],[2,4],[3,4],[4,4]>，Li0+1=<[2,9],[2,8],[3,8],[3,5],[4,5]>，需在Li0删除u0=[1,8]，此时v0=[1,9]，w0=[1,7]，删除u0=[1,8]，连接v0和w0即可得到新LOB。

图 3‑23 删除[1,8]情形

Case2：(VTs（u0）<=VTs（v0)）∧(VTe（w0）<VTe（u0）),设y0=[VTs（v0), VTe（w0））

若y0=[VTs（w0), VTe（v0））∈Li0+1,则删除u0后将v0和w0通过y0连接即的新的LOB，同时对于Li0+1来说，相当与删除了其中的y0，继续删除算法组建新的LOB。

如图3-22所示，Li0 =<[1,10],[1,9],[1,8],[1,7],[2,7],[2,6],[2,5],[2,4],[3,4],[4,4]>，Li0+1=<[2,9],[2,8],[3,8],[3,5],[4,5]>，需在Li0删除u0=[1, 7]，此时v0=[1, 8]，w0=[2, 7]，y0= [VTs（w0）,VTe（v0））= [VTs（[2, 7]）,VTe（[1, 8]）=[2, 8]∈Li0+1，由于删除u0=[1, 7]后组建新的LOB“”占用了Li0+1中的y0=[2, 8]，需要对Li0+1继续进行删除y0=[2, 8]的操作。

图 3‑24 删除[1,7]情形

## 本章小结

本章阐述了时态数据库结构，线序分支建立，时态索引构建、查询、插入和删除的算法细节。

# 基于时态索引的TempMT\_Index

本章主要实现了在TempMT\_Index中的时态语句到非时态语句的中间件，在TempMT\_Index中实现了时态索引TDIndex索引。

## TempMT\_Index中的时态关系

根据传统关系数据的选择、投影和连接三种关系，也可以对于时态数据库分为时态选择、时态投影和时态连接三种时态关系

### 时态选择关系

非时态数据选择查询是在WHERE子句中放入选择的条件，对查询的结果用相应的谓词做出选择，并得出最终结果。时态选择查询的操作符与非时态选择查询的操作符一致，将时态期间的equals、befores，overlaps，meets、contains五种谓词转换为WHERE子句中的用相应时间点表示的相应的选择条件，并得出最后结果。时态选择包括三种方式：第一种方式是将时态部分加入where子句中与非时态部分一次性通过生成的SQL语句在非时态数据库中选出；第二种方式则是先对非时态部分进行选出，对选出结果事先采用本文中提到的时态结构建立对应的索引，最后通过相应的查询算法选出对应的时态数据结果；第三种方式则是首先为整张时态表建立时态数据索引，接着通过相应的查询算法选出对应的未进行非时态选择的数据，最后对非时态数据部分选出最后的时态数据结果。三种时态选择方案如图 4‑1 时态选择的三种设计方案所示。

时态表

非时态部分

时态部分

WHERE子句

选出结果

方案1 方案2 方案3

时态表

非时态部分

时态部分

全表WHERE子句

选出结果

建立时态索引

时态表

非时态部分

时态部分

WHERE子句

选出结果

全表建立时态索引

图 4‑1 时态选择的三种设计方案

方案1为时态数据库在传统数据库中的选择，十分方便，其利用现有的数据库就可以实现，不需要额外的算法。方案2与方案3都采用了时态索引，效率更高。区别在于非时态部分与时态部分选择的先后顺序。实际效率根据不同实际查询而知。

### 时态投影关系

投影查询是关系表中选择所有元组的某一属性值的操作。

投影是关系表中选择所有元组的某一属性值的操作。

在非时态数据关系表中有如表 4‑1student学生信息表所示，如果对该表投影course\_id，结果为100070和100090等。如果对该表投影name，结果为Chery1 Wagner、Dan Elliott、Marion Ross、Hazel Anderson等所有姓名。需要注意的是其取消了原有的某些列，如果剩下列的值完全相同时，需进行去重处理

表 4‑1 student学生信息表



时态投影是在带有时态区间的时态表中，属性值分为时态部分和非时态部分，在做投影时是对非时态部分的某一属性值进行操作，如果不同元组的同一属性值相同，在普通投影时，只输出单一的属性值，而时态表中增加了时态区间部分，所以还需要考虑时态区间。当时态区间相同时，则结果为单一属性和相同的时态区间。当时态区间不同时，要把所有同一属性值相同的不同元组的时态区间做并集，得到新的元组，则结果为单一属性和不同时态区间的并集，如果并集有多个区间结果为多个区间。

**算法4.1：**时态期间并集算法

做两个线性表，一个数组Q，一个为已排数组R

Step1：将时间期间序列按开始时间从小到大的快速排序算法得Q，选取第一个时间期间作为T=Q0，i=1。

Step2：当Te<Qis时，将Te放入已排数组R中;否则Ts=MIN(Ts,Qis)，Te=MAX(Te,Qie)。再令T=Qi，i++转Step2。直到i=Q.size()，将Te放入已排数组R中，转Step3。

Step3：返回结果R。

在时态数据关系表中有表 4‑2带有时态区间的student学生信息表所示，如果对该表投影course\_id时，结果为

[100089,2000-12-19,2002-06-24],[100084,2001-10-10,2002-01-19],

[100084,2000-11-16,2001-06-09],[100055,2001-08-18,2008-02-05],

[100055,2000-12-28,2001-07-18]。

如果对该表投影sid时，结果为

[1,2001-10-10,2002-06-24],[2,2001-08-18,2008-02-05],[2,2000-12-28,2001-07-18]。

表 4‑2 带有时态区间的student学生信息表



### 时态连接关系

**算法4.2：**时间期间序列交集算法

Step1：将时间期间序列按开始时间从小到大的快速排序算法得VT，选取第一个时间期间作为R=VTi，i=0。

Step 2：当Re<VT(i+1)s时，R=⍉，执行Step3;否则得交集Rs=MAX(Rs,VT(i+1)s)，Re=MIN(Re,VT(i+1)e)，i++，直到i=VT.size()，执行Step3。

Step3：返回结果R。

## Atsql与SQL的中间件

ATSQL和SQL的中间件，主要功能是接收用户的输入时态查询和非时态查询请求语句，转换成标准的SQL语句，并在底层数据库中执行，返回输出结果，流程图如图 4‑2所示。由于研究的需要，仅先实现了DQL语句的中间件，和DDL语句中CREATE TABLE的中间件，预留其他语句的接口。

ATSQL2语句

ATSQL词法解释器

ATSQL语法解释器

语法树转换器

DQL

转换器

DDL

转换器

DML

转换器

标准SQL语句

DB

图 4‑2 ATSQL与SQL的转换流程图

### 时态表DDL的转换模块

在ATSQL2中包含时态的定义表的语句一般有三种，一种是建立带有有效时间的时态表，第二种是建立带有事务时间的时态表，第三种是建立同时带有有效时间和事务时间的时态表。前面说过，在TempMT\_Index等系统中都是先建立有效时间的时态表，等有效时间的时态表完善了，再考虑建立具有事务时间的时态表和双时态的事务表。

ATSQL2带有有效时间的时态表的创建语句如下：

CREATE TABLE <tablename> ( <datatype1> <columnname1> , … , ) AS VALIDTIME ;

经过语义转化为标准的SQL语句为：

CREATE TABLE <tablename> ( <datatype1> <column\_name1> , … , vts\_timeDB timestamp , vte\_timeDB timestamp ) ;

**例4.1：**带有效时间的时态表student创建语句

CREATE TABLE student ( int id , varchar(255) name , varchar(255) email , varchar(255) course\_id ) as validtime;

经过语义的转换变成：

CREATE TABLE student (int id , varchar(255) name , varchar(255) email , varchar(255) course\_id, vts\_timeDB timestamp , vte\_timeDB timestamp );

这是标准的SQL语句。将as validtime字段识别出来，在数据表中增加两列有效时间的形式，来建立时态表。这里预留增加定义时态索引的模块的语句。本论文的系统采用的是独立的操作来增加索引的。

### 时态表DQL的转换模块

根据对ATSQL2的语义解释可以知道，其分为三部分：时态标识（time flag）、SFW语句、以及SFW语句之间的并交差操作（这里主要为时态连接操作）。

1. 时态快照的转换模块

时态快照查询，字段为VALIDTIME SNAPSHOT，给出所要查找一个有效时间字段，默认不给有效时间字段为查询当前时间的记录。当无date字段时，时间为now()。

ATSQL2带有有效时间的时态表的快照查询语句：

VALIDTIME SNAPSHOT [<date>] SELECT <column\_name>… FROM <tablename>;

转化为标准的SQL查询语句为：

SELECT distinct <column\_name(noVT)>… FROM (SELECT <column\_name>… FROM <tablename> WHERE vts\_timeDB <= <date> AND vte\_timeDB >= <date> ) temptable ;

**例4.2**：ATSQL2的student时态表的快照查询语句

VALIDTIME SNAPSHOT '2017-03-16' SELECT \* FROM <tablename>;

转化为SQL查询语句为：

SELECT DISTINCT sid,name,e\_mail,course\_id FROM ( SELECT \* FROM student where vts\_timeDB <= '2017-03-16' AND vte\_timeDB >= '2017-03-16') a ;

1. 时态期间查询的转换模块

期间查询，字段为PRIEOD，对有效时间期间做包含，相交，不相交等关系的选择运算。

ATSQL2带有有效时间的时态表的期间查询语句：

VALIDTIME PRIEOD [ DATE <begin\_date> - DATE <end\_date> ] SELECT <column\_name>… FROM <tablename> [ WHERE <column\_name> <operator> <value>…;

转化为标准的SQL查询语句为（此处为采用底层SQL自带的查询，不加入时态索引）：

SELECT <column\_name>… FROM <tablename> [ WHERE <column\_name> <operator> <value>… AND vts\_timeDB <= <begin\_date> AND <end\_date> <= vte\_timeDB ;

**例4.3：**有效时间的时态表的时态选择之期间查询student表

VALIDTIME PERIOD [ DATE '2013-1-1' - DATE '2014-7-1' ] SELECT \* FROM student WHERE course\_id = 100070;

转化后的标准SQL查询语句：

SELECT \* FROM student WHERE course\_id = 100070 AND vts\_timeDB <= '2013-1-1' AND '2014-7-1' <= vte\_timeDB ;

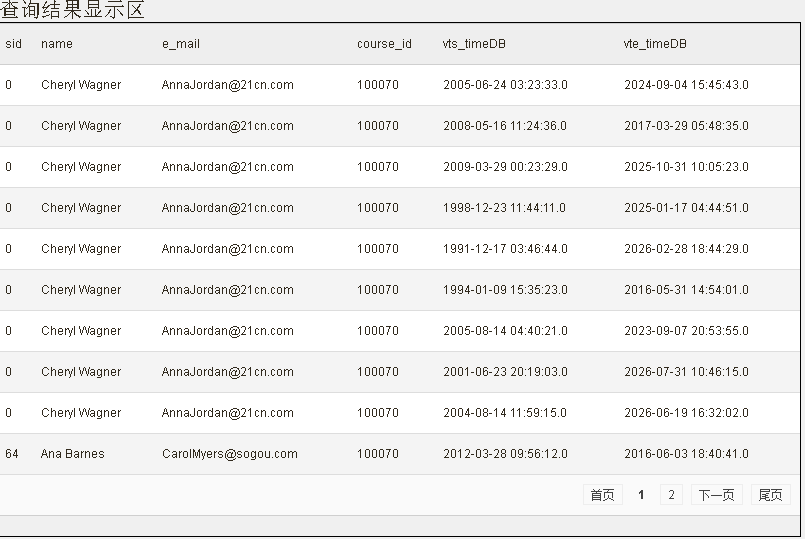


图 4‑3 时态选择期间查询结果示例图

1. 时态跨度查询的转换模块

跨度查询，字段为INTERVAL，计算有效时间开始与结束时间的差值，根据不同时间粒度来进行选择运算。

ATSQL2带有有效时间的时态表的跨度查询语句：

VALIDTIME INTERVAL <time\_granularity> <operator> <value> SELECT <column\_name>… FROM <tablename> [ WHERE <column\_name> <operator> <value>…;

转化为标准的SQL查询语句为：

SELECT <column\_name>… FROM <tablename> [ WHERE <column\_name> <operator> <value>… AND timestampdiff(vts\_timeDB , vte\_timeDB) <operator> <value>;

**例4.4：**带有有效时间的时态表的跨度查询语句

VALIDTIME INTERVAL month > 24 SELECT \* FROM student;

转化为标准的SQL查询语句为：

SELECT \* FROM student where timestampdiff ( year , vts\_timeDB , vte\_timeDB ) > 24 ;

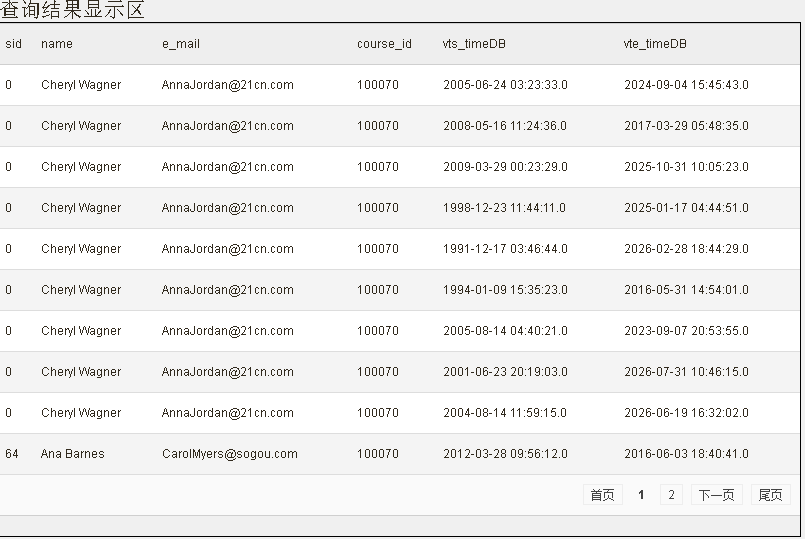


图 4‑4 时态选择跨度查询示例图

1. 时态投影的转换模块

时态投影查询，字段为PROJECTION，第一步去除有效时间字段，先对非时态部分进行投影，将带有相同非时态部分的有效时间进行期间并集。

ATSQL2带有有效时间的时态表的投影查询语句：

VALIDTIME PROJECTION SELECT <column\_name>… FROM <tablename>;

转化为标准的SQL查询语句+(第三方程序处理)为：

SELECT \* FROM <tablename>;

1. 时态连接的转换模块

时态连接查询，字段为VALIDTIME ，主要作用于为多个表同时查询时，保持非时态字段按非时态数据库进行连接，而对于时态部分（这里是有效时间段），需要找出公有的有效时间段，即时态表A与时态表B连接查询得出的时态结果为R（VT）=A（VT）∩B（VT）。

ATSQL2带有有效时间的时态表的连接查询语句：

VALIDTIME SELECT <column\_name>… FROM <tableAname>,<tableBname> WHERE <tableAname.tableBid> = <tableBname.id>;

转化为标准的SQL查询语句+(第三方程序处理)为：

SELECT <column\_name>… FROM SELECT <column\_name>… FROM <tableAname>,<tableBname> WHERE <tableAname.tableBid> = <tableBname.id> ;

第三方程序主要对得到的结果，对于相同的非时态部分，将时态部分调用算法4.2进行求时间期间的交集。

### 时态表DML的转换模块

DML语句最基本的包含有三种：insert，update，delete。在ATSQL2中时态表的操作语句insert，与一般数据表的插入类似，只是在插入非时态部分数据时，同时将有效时间字段插入即可。因为对于有效时间字段，一般默认为录入系统时则为准确的时间，而且对于历史数据库而言，历史记录始终都要保存着，所以不存在对于时态数据的时态部分进行物理意义上的删除和更新。若要对时态数据的非时态部分进行更新和删除，则使用一般的非时态语句即可。

ATSQL2带有有效时间的时态表的插入语句如下：

VALIDTIME PRIEOD [ DATE <begin\_date> - DATE <end\_date> ] INSERT INTO <tablename> VALUES ( <value>… ) ;

经过语义转化为标准的SQL语句为：

CREATE TABLE <tablename> ( <datatype1> <column\_name1> , … , vts\_timeDB timestamp , vte\_timeDB timestamp ) ;

**例4.5：**带有效时间的时态表student插入语句

VALIDTIME PRIEOD [ DATE ‘2014-09-01’ – DATE ‘2017-07-01’ ] INSERT INTO student VALUES ( ‘67’ ,’Chi Xuehui’,’qazcxh@163.com’,’100070’) ;

经过语义的转换变成：

INSERT INTO student VALUES ( '67' , 'Chi Xuehui' , 'qazcxh@163.com' , '100070' , '2014-09-01' , '2017-07-01' ) ;

这是标准的SQL语句。将有效时间字段放VALUES后面增加两列有效时间的形式，来做插入。

## 多线程优化的TDIndex

本节采用多线程算法对TDIndex索引查询时进行优化。

### 多线程优化模型

查询元素Q，n个线序分支，t个线程，将n个线序分支分成t块，保证块内有序，分别对每一块调用包含查询算法4.1，得到每一块的结果。最后等所有t块的结果得到以后，将所有的结果合并到一起。如图 4‑5所示。

切割成t块，保证块内有序

n个有序的线序分支

第1块

第2块

第3块

第4块

第t-1块

第t块

线程1

线程2

线程3

线程4

结果1

结果2

结果3

结果4

线程t-1

结果t-1

线程t

结果t

最终结果

图 4‑5 多线程优化模块图

### 分支策略划分

所有的计算过程都需要等待为最后完成的那个计算，即多线程查询运行的时间开销，主要取决于最慢的线程的开销，由于总体的查询算法一致，所以保证每一个线程的查询开销一致，即可以提升最慢线程的效率。对于多线程处理的问题，根据前一节的优化模型我们可以知道，每个线程里分别应该处理哪些线序分支，这是一个比较棘手的问题。这里呢，我们想出了至少四种解决方法，分别是连续划分，交叉划分，前部连续分支划分和前部交叉划分四种策略。为了方便的进行图形理解，这里的例子统一以3个线程，11条分支分支为例。

①连续策略划分

这是第一种，也是我们最容易想到的划分方法，平均所有的线序分支，并将相邻的线序分支放到同一个线程里。也即已知计算机开设有t个线程，n个线序分支，则前t-1个线程处理的分支个数为mi=(n-1)/t+1（其中mi向下取整数，i取1至t-1）个，第t个线程处理的分支个数为 mt=n-(m1x(t-1))。则第1个线程处理第1至第m1个分支，第2个线程处理第m1+1至m2个分支，以此类推，第t个线程处理第mt-1至mt个分支。如下图 4‑6所示

11条线序分支

1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11

图 4‑6 线序分支划分前

1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11

11条线序分支，3个线程

线程1 线程2 线程3

图 4‑7 连续策略划分过程

②交叉策略划分

这种划分方法和其实类似连续策略划分，与连续策略划分不同之处在于，连续策略划分采用的是将相邻的线序分支放到同一个线程里，保持连续性，而交叉策略划分的方法是，将连续的分支，顺序的放入线程中，直到最后一个线程，如此反复循环，直到最后一个线序分支放慢。也即已知计算机开设有t个线程，n个线序分支，先取y=mod(n,t)（mod为取n/t的余数），则前y（1<=y<=t）个线程处理的分支个数为mi=(n-y)/t+1（其中i取1至y）个，第(y+1)至第t个线程处理的分支个数为 mi=(n-y)/t（其中i取y+1至t）。则第i（其中i取1至y）个线程处理线序（ΣL((j-1)xt+i)（其中j取1至y+1））分支，则第i（其中i取 y+1至y）个线程处理线序（ΣL((j-1)xt+i)（其中j取1至y））分支。如下图所示

1 4 7 10 2 5 8 11 3 6 9

11条线序分支，3个线程

线程1 线程2 线程3

图 4‑8 交叉策略划分过程

③前部连续策略划分

这种划分方法是先做每个一线序分支头部的比较，看查询区间是否在该分支里，当比较完所有线序分支后，将查询区间落在该分支的分支重新组合成一个组，然后对该组的查询再做线序分支内部的查询，这里的策略再采用连续策略划分。这种划分的想法来源于，我们观测到实际有些分支不需要进行分支内部的查询，此时我们通过筛选需要的以减轻线程的开销。而实际中我们根据大量的数据知道，查询的区间往往在所有线序分支的前部，此时只需要用二分查找法快速找到前面的线序分支，即可大大提高效率。也即已知计算机开设有t个线程，n个线序分支，通过查询区间的头部采用二分查找法比较得到实际需要查找的线序分支个数N个，N<n且n个线序分支包含这N个线序分支，得到则前t-1个线程处理的分支个数为mi=(N-1)/t+1（其中mi向下取整数，i取1至t-1）个，第t个线程处理的分支个数为 mt=N-(m1x(t-1))。则第1个线程处理第1至第m1个分支，第2个线程处理第m1+1至m2个分支，以此类推，第t个线程处理第mt-1至mt个分支。如下图所示，这里采用二分查找法找到线序分支，1，2，3，4，5，6，7这些分支在查询区间里，现在即可在这7个分支采用连续分配到每个线程中，即可。

1 2 3 4 5 6 7

前部的8条线序分支，3个线程

线程1 线程2 线程3

图 4‑9 前部连续策略划分过程

④前部交叉策略划分

这种划分方法是先做每个一线序分支头部的比较，看查询区间是否在该分支里，当比较完所有线序分支后，将查询区间落在该分支的分支重新组合成一个组，然后对该组的查询再做线序分支内部的查询，这里的策略再采用连续策略划分。也即已知计算机开设有t个线程，n个线序分支，通过查询区间的头部采用二分查找法比较得到实际需要查找的线序分支个数N个，N<n且n个线序分支包含这N个线序分支，再取y=mod(N,t)（mod为取N/t的余数），则前y（1<=y<=t）个线程处理的分支个数为mi=(N-y)/t+1（其中i取1至y）个，第(y+1)至第t个线程处理的分支个数为 mi=(N-y)/t（其中i取y+1至t）。则第i（其中i取1至y）个线程处理线序（ΣL((j-1)xt+i)（其中j取1至y+1））分支，则第i（其中i取 y+1至y）个线程处理线序（ΣL((j-1)xt+i)（其中j取1至y））分支。如下图所示，这里采用二分查找法找到线序分支，1，2，3，4，5，6，7这些分支在查询区间里，现在即可在这7个分支采用交叉分配到每个线程中，即可。

1 4 7 2 5 3 6

前部的8条线序分支，3个线程

线程1 线程2 线程3

图 4‑10 前部交叉策略划分过程

该方案，使得不同线程之间能做到较大的负载均衡，能将现有的TDIndex索引的查询运用到现有计算机环境中，大大提高查询效率。

## 本章小结

对于TempMT\_Index中的时态关系进行了深入研究具有理论意义，ATSQL与SQL中间件的实现，对于未有时态数据系统进入系统，并使用具有重大意义，对TDIndex的多线程优化方案，是本论文的重点工作，主要研究其对现有索引中的四种分支策略划分，其中前部交叉策略划分是对于多线程目前的最优方案，具有重大意义。

# TempMT\_Index系统结构

TempMT\_Index系统是在tempDB基础上建立起来的系统。其主要特点包括，采用B/S架构搭建的Web系统，便于研究者共享交流。更加轻量级，去除与时态数据不相关模块，增加效率，提高了准确性。服务器环境：Windows，Tomcat7.0，Mysql5.6，JDK1.8。

## 典型模块的设计与实现

Web系统采用逻辑业务、控制、界面显示分离的方式组织，便于系统算法业务方面的修改，也便于系统功能扩展与移植等。如图 5‑1所示。

业务层

DB数据库层

显示层

时态索引算法模块

时态操作算法模块

数据库访问模块

ATSQL2中间件模块

控制层

导航区

主页查询区

结果展示区

数据库区

语言区

帮助文档区

团队信息区

其他信息区

页面：组织HTML，风格CSS，逻辑JS，结构BOOTSTRAP

图 5‑1 系统模块图

### 时态索引相关算法模块

包含有时态索引构建算法模块，采用时态索引的期间包含查询算法模块，采用多线程优化的期间包含查询算法模块（含四种分支策略）。 具体见第3章和第4章。

### 时态数据库相关算法模块

时态投影查询算法模块，时态快照查询算法模块，时态连接查询算法模块，时态选择跨度查询算法模块，ATSQL2中间件模块，时态数据元组模型，提示信息模块。具体见第4章。

### 期间选择策略控制模块

采用二进制标志位方式，设置参数，树的结点有两个孩子从左至右分别为0，1，三个孩子时从左至右为00，01，10。对于包含查询，共8种策略采用4位二进制表示。可知一次性采用SQL查的策略标志为0000，高位为1时是采用了时态索引，高位为10采用单线程查，其中分支内部遍历标志为1000，分支内部二分法为1001，分支内部起始序列法为1010，高位为11采用多线程策略，其中连续策略为1100，交叉策略为1101，前部连续策略为1110，前部交叉策略为1111。如图 5‑1 期间选择策略控制图所示。

包含查询

SQL查

时态索引

多线程优化

单线程查

分支内部遍历

分支内部二分

起始序列

实际

前部

连续

交叉

连续

交叉

图 5‑2 期间选择策略控制图

### 磁盘存放时态索引模块

为了便于索引能够及时方便的读取，在磁盘内以文件格式存放已经建立好的索引。系统中索引来自于磁盘，应事先将索引建立好，以文件形式存放，后续对时态表查询时可以省略建立索引的时间，但相反回增加磁盘读取文件的时间，后续可以对时态索引的存放这一问题深入研究。这里采用简单的文本文件存储方式来存。

时态表

磁盘

是否存磁盘

得出结果

Y

从磁盘文件找索引

建索引存磁盘

N

图 5‑3 磁盘存放时态索引模块

### 底层数据库连接模块

采用JDBC包，底层数据库为Mysql。通过JAVA的类加载器读取mysql.properties中的连接信息等，通过Class.forName(driver)加载驱动，获取Connection连接，调用其PreparedStatement加载SQL语句，并进行query，update等方法的封装，其中update方法支持事务性，对异常信息做好抛出处理，并对异常与语句执行完毕后合理调用close()方法，形成单例模式的r数据访问接口SQLHelper，统一对所有连接数据库的入口。

### 单页页面显示模块

为便于展示方便，系统采用单页下拉页面，便于更好的交互学习，也便于操作者便捷使用。页面内容主要分为八个区块：导航区，主页查询区，结果展示区，数据库区，语言区，帮助文档区，团队信息区，其他信息区。

导航区：系统中的展示页面的导航，主要包括logo，系统名称，可导航至主页查询区，数据库区，语言区，帮助文档区，团队信息区等。起到单页面的页面定位作用。

主页查询区：系统中最重要的部分，包含有logo，系统名称，查询输入框，查询策略选项，内置ATSQL语句块，磁盘存放索引选项等，还包括有外部链接和分享链接，便于系统共享。是系统中最核心的操作区域。

结果展示区：系统中结果回显模块调用的页面，包括提示信息与查询结果信息的展示。

数据库区：查看当前数据库的状态信息。

语言区：语言模块，和一句话模块增强系统的生动性，提供优质内容。

帮助文档区：系统中对于了解系统的重要资料部分。包含与时态索引相关的文献论文，ATSQL2语句的介绍，时态数据库的其他系统下载，实例数据库下载，本系统的部署文档等。便于系统共享交流。

团队信息区：介绍本系统相关理论和相关实践工作等的人员信息的情况。

其他信息区：系统的描述信息与页面相关的信息。

### 结果回显模块

结果回显模块调用包括提示信息和查询结果的回显。提示信息对于DDL，DQL，DML等语句执行都会有回显，而查询结果只针对DQL的执行后的结果展示，采用table表格分页的形式。当html提交ATSQL2语句后，通过调用AJAX异步更新模块发送给指定的语句Servlet， 语句Servlet接收请求和请求的参数，将过程交给业务逻辑层的服务处理，服务根据参数调用对应的DQL，DDL，DML中间件和对应的业务查询功能得到结果和提示信息，该结果和提示信息又返回给语句Servlet，语句Servlet将结果返回给AJAX的回应模块，通过JS采用分页的格式，将数据推送到html页面回显结果区域。执行流程也可如图所示。

HTML页面

AJAX请求和回应（JS）

Servlet层

Service层

对应底层的业务

ATSQL2语句和参数

打包成GET请求

将Request参数解析

将业务结果打包成JSON

将JSON打包成REPONSE

对JSON数据进行解析，并设置分页格式

图 5‑4 结果回显提示模块流程图

## 详细设计

数据库访问层DAO：dao包，配置文件目录：conf/。

业务层：service包，所有的业务逻辑。

控制层：web.action包，WebRoot/WEB-INF/web.xml。

视图层：在WebRoot/目录下。

日志信息：log/。

实验仿真：实验逻辑：lab，实验数据：lab/。

如图 5‑5所示。

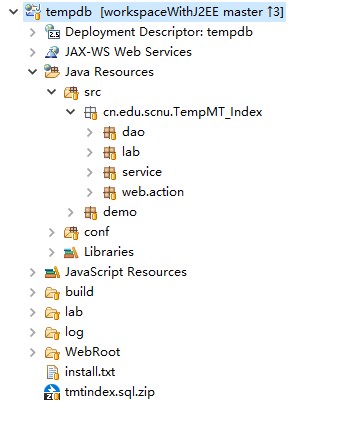


图 5‑5 系统框架结构图

数据库访问层

IDAO：定义了Dao层可进行的操作，可扩展到多数据库平台。

MysqlDAO：IDAO的Mysql数据库实现。

DAOFactory：getInstance()方法根据传入的Dao名，创建一个实现了IDao接口的实例。如图 5‑6所示。

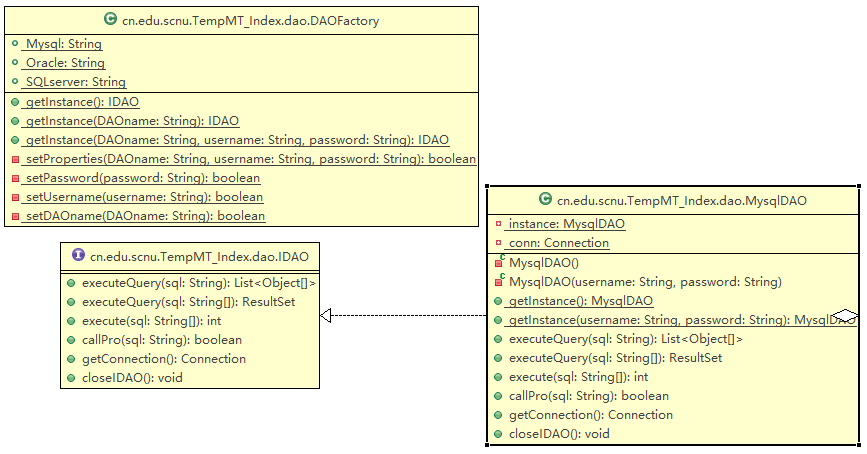


图 5‑6 数据访问层及结构图

业务层设计包含DDL,DQL,DML的中间件，如图 5‑7所示。

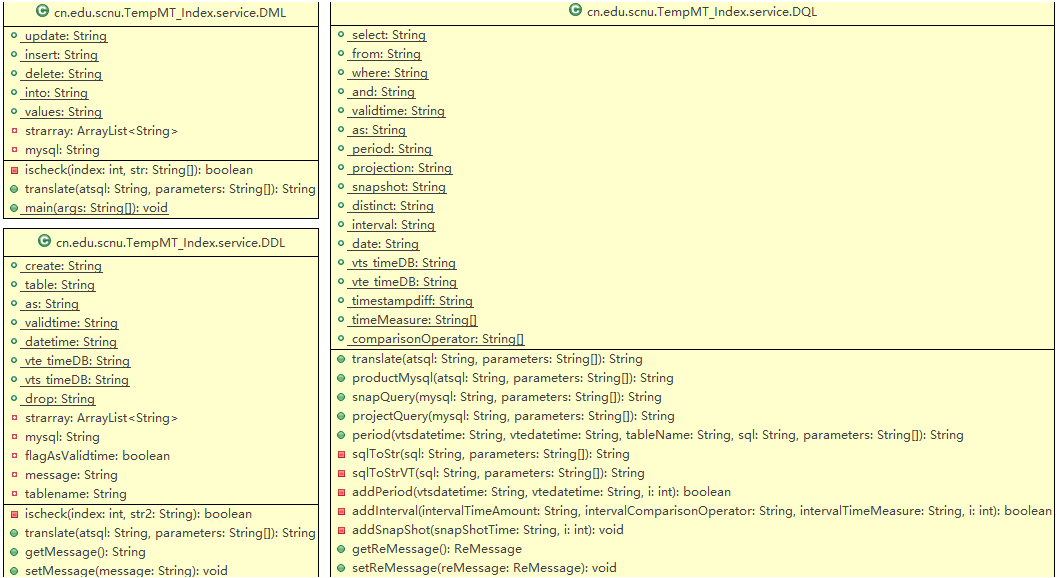


图 5‑7 时态语句中间件结构图

业务层设计，包含时态索引算法设计（含多线程），如图 5‑8所示。

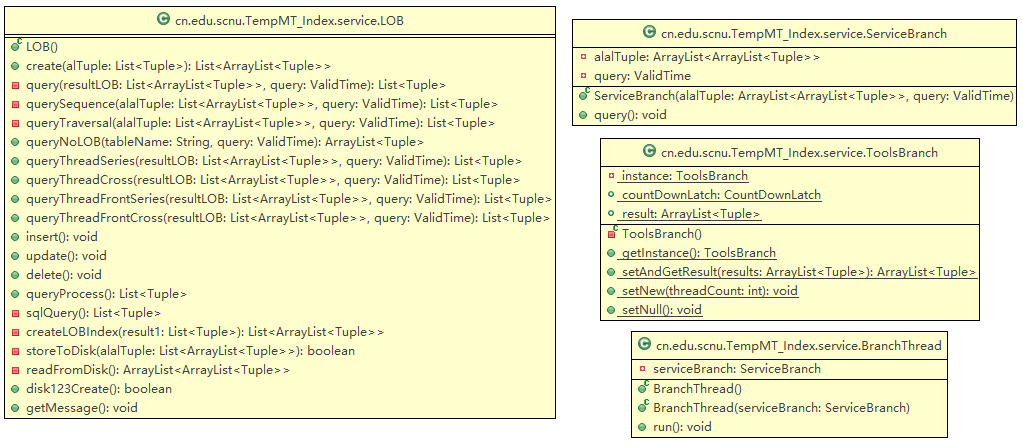


图 5‑8 时态索引算法图

业务层设计，包含数据本体与时间标签，如图 5‑9所示。

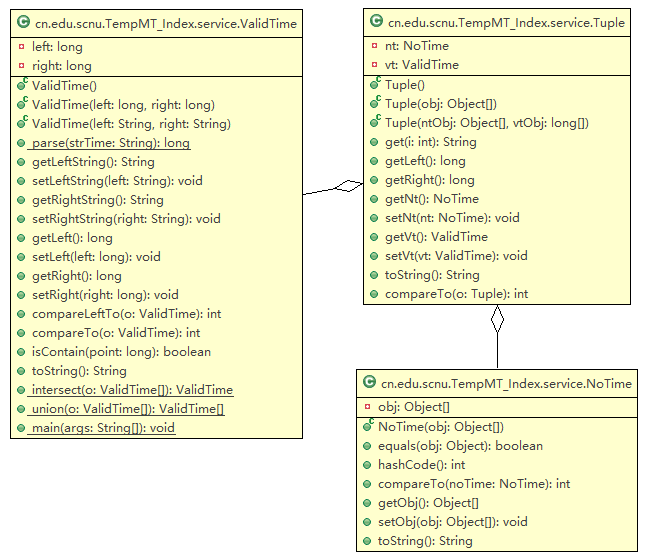


图 5‑9 数据本体与时间标签

视图层设计，为页面展示，包括index.jsp，WEB-INF/MainFrame.html，js/，css/，img/，help/，font/，doc/，如图 5‑10所示。

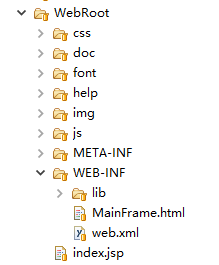


图 5‑10 视图层结构图

详细的其他内容见附录开发文档。

## 系统编译及调试

为保证系统的可靠性与稳定，必须对系统进行用例的整体测试和分模块测试。

### 系统整体调试

基本测试用例，student数据实例包含1000条记录，对正确查询语句进行不同操作的情形测试。对错误查询语句进行测试。大数据量测试用例，student100k数据表包含1000000条记录，测试系统的运行效率。

### 模块调试

时态索引构建测试，实例数据1000条，对算法bug的测试。实例数据100k条，对算法效率上的测试，并对内存进行对应的优化。时态查询测试，实例数据1000条，对算法bug测试。实例数据100k条，对算法性能上的测试。对策略选择条件的所有满足条件方案的测试，修复针对出错情况的提示和修复结果显示不正确的情况。对JSON数据传输的测试，实例数据100k，修复JSON传输数据量过大，服务器不响应的问题。

### BUG修复

修复以下类型bug，空指针异常，代码对有可能产生空指针的模块进行判定。类找不到异常。内存泄露，对内存合理的分配，在方法中合理调理各变量和对象的生命周期。SQL语句异常，对字段严格控制，并增加判断条件。

## 运行以及案例

通过系统页面展示与一个查询实例，来查看系统。

### 系统页面展示

TempMT\_Index系统首页，包含系统logo、标题、导航栏、背景等，其他所有模块如图 5‑11至图 5‑18所示。



图 5‑11 主页功能区页面展示图

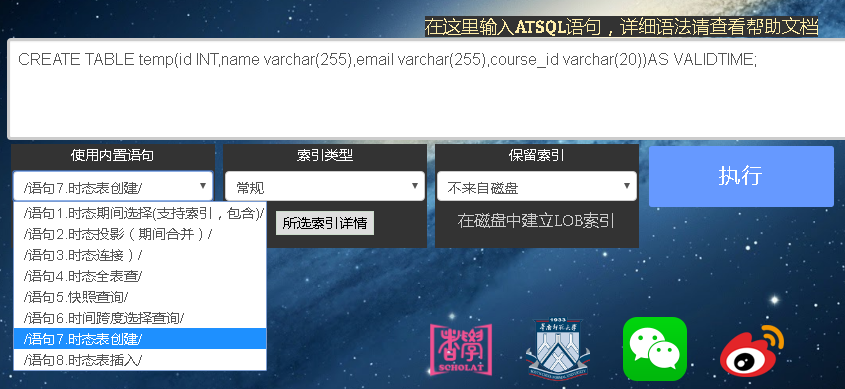


图 5‑12 内置语句选项效果图



图 5‑13 索引类型选项效果图

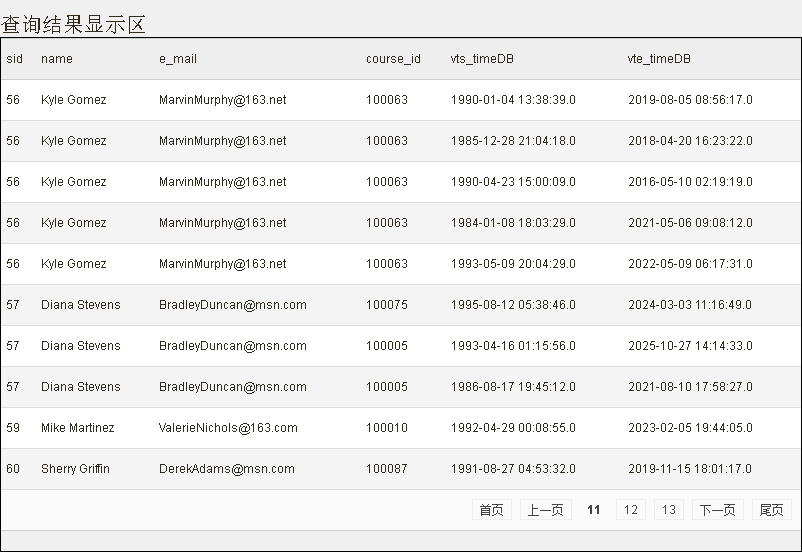


图 5‑14 时态选择跨度查询结果图

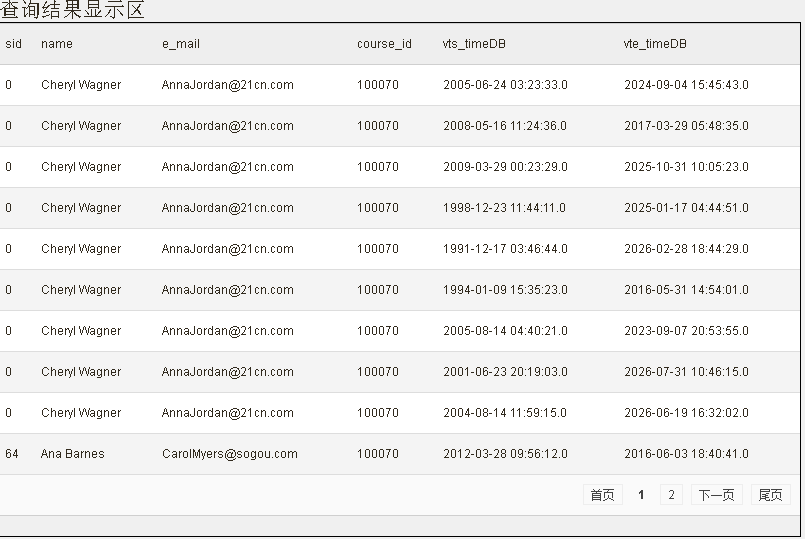


图 5‑15 时态选择期间包含查询结果图



图 5‑16 数据库信息展示效果图



图 5‑17 团队信息效果图

### 多线程查询实例

本系统实现了多种方案的包含查询的选项，下面进行多线程查询的实例展示。

①输入ATSQL格式的时态语句，如图 5‑19所示，或者选取预定时态语句，如图 5‑20所示。



图 5‑18 输入语句



图 5‑19 选择预定语句

②选取执行策略，这里采用最优的方案多线程的前部交叉策略，如图 5‑21所示。

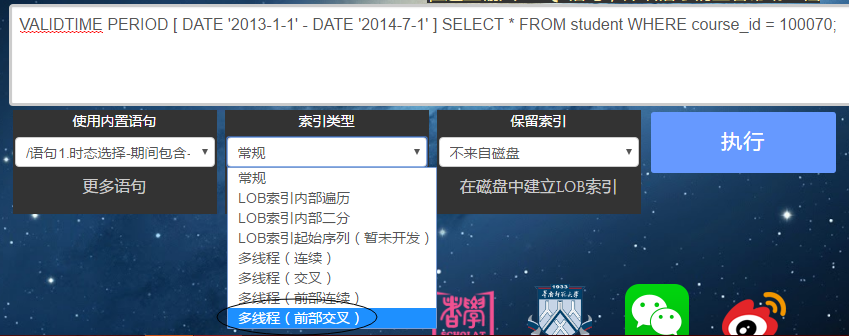


图 5‑20 选择多线程策略

③点击执行按钮，如图 5‑22所示。



图 5‑21 点击执行按钮

④执行查询逻辑，得到返回的提示信息，由于student表中的数据量为1000条，这里的开销小于1ms，如图 5‑23所示。

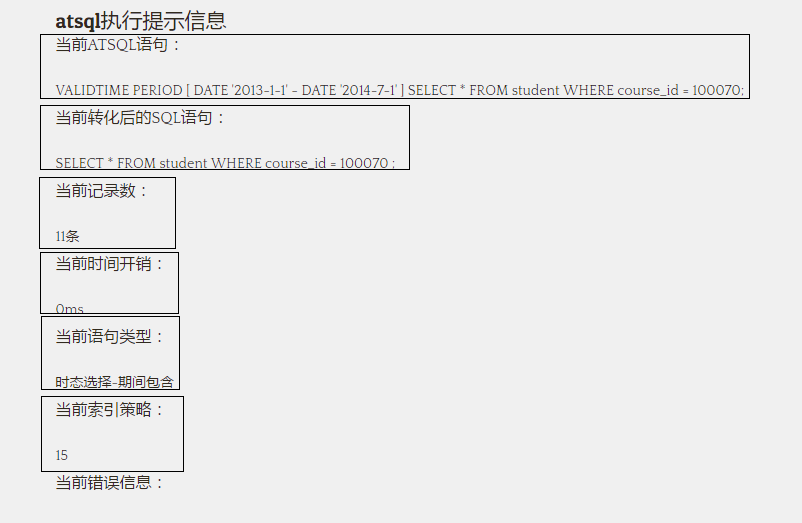


图 5‑22 提示信息

⑤查看返回结果，以表格的形式显示，支持可翻页浏览，，如图 5‑24所示

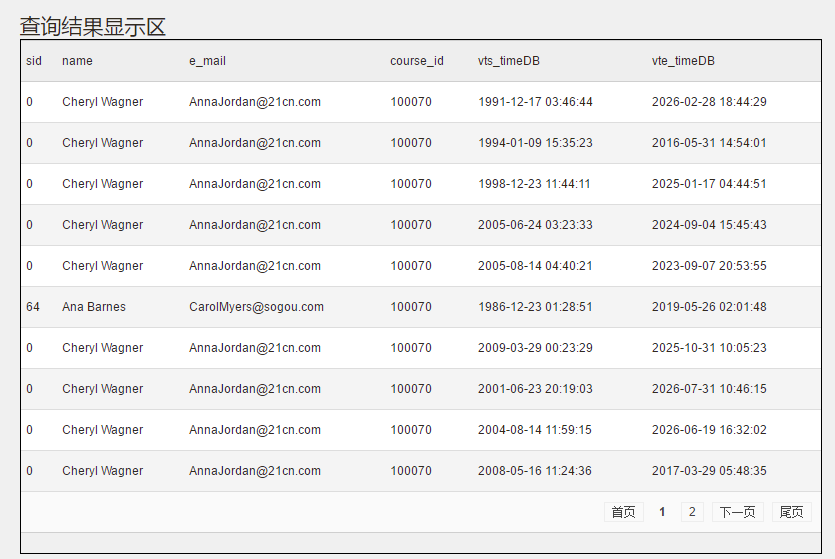


图 5‑23 多线程查询结果

## 本章小结

本章主要搭建了TempMT\_Index系统，通过模块的设计，系统实现，编译调试，运行案例效果来展示，既有底层业务的逻辑，系统实用性强，页面简洁，适用于时态数据库系统的学习交流，工作具有很重要的意义。

# 实验评估

本章实验机器环境如下：8核心机器硬件环境为：CPU（AMD FX8350 (Eight Core) 4.00GHz），内存（8G），硬盘（1T）；软件环境为：操作系统（Win10），JAVA（JDK1.8），Mysql（5.6），IDE（Eclipse）。4核心机器硬件环境为：CPU（INTEL COREI5 4300U 1.9GHz），内存（4G），硬盘（1T+128固态）；软件环境为：操作系统（Win7），JAVA（JDK1.8），Mysql（5.6），IDE（Eclipse）。2核心机器硬件环境为：CPU（INTEL CORE2T6400 2GHz），内存（4G），硬盘（500G+128固态）；软件环境为：操作系统（Win10），JAVA（JDK1.8），Mysql（5.6），IDE（Eclipse）。1核心机器硬件环境为：（在8核心机器采用VMware12的虚拟机）CPU（虚拟的1核心CPU），内存（虚拟的2G），硬盘（虚拟的60G）；软件环境为：操作系统（Win10），JAVA（JDK1.8），Mysql（5.6），IDE（Eclipse）。默认情况下采用8核心机器环境。实验数据都是通过程序随机生成。

## 时态操作仿真评估

时态投影查询，对现有数据做投影查询，数据量从20k-1000k。随机生成500个查询期间，如图 6‑1所示

图 6‑1 数据量变化对时态投影查询性能影响

时态快照查询，对现有数据做快照查询，数据量从20k-1000k。随机生成500个查询期间。如图 6‑2所示。

图 6‑2 数据量变化对快照查询的性能影响

## 时态索引构建评估

将数据集的最大时间期间跨度记为T，查询窗口设为Q，数据量从1000k-2400k分别取1000k、1200k、1400k、1600k、1800k、2000k、2200k、2400k。随机生成10组相同数据量大小的数据，建立索引并取10次开销的平均值进行研究。对建立索引开销的性能实验如图 6‑2所示，横坐标为数据量，纵坐标为时间开销。时间开销随着数据量的增长而缓慢增长，整体近似于直线趋势。表明建立索引的开销不会因为数据量的增长，而急剧上升。如图 6‑3所示，横坐标为数据量，纵坐标为数据量与时间开销比。随着数据量的增长，比值呈现平缓趋势，表明建立索引的开销不会因为数据量的增长，而急剧上升。

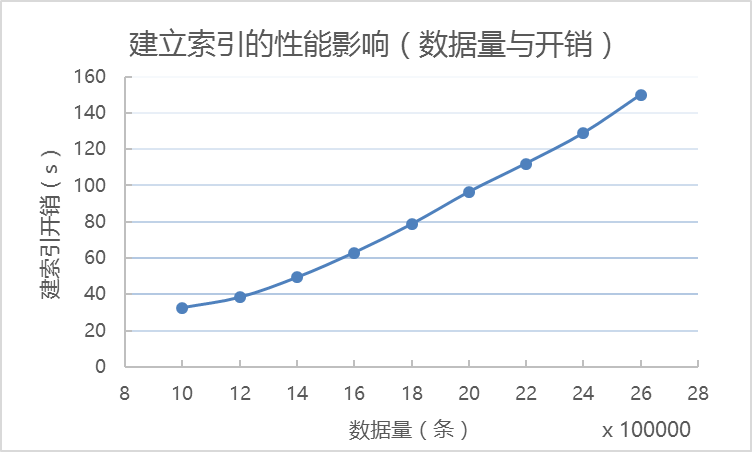


图 6‑3 建立索引的性能影响（数据量与开销）



图 6‑4 建立索引的性能影响（开销与数据量比）

如图 6‑4表示，横坐标为数据量，纵坐标为数据量与索引占空间比，随着数据量的增大，数据量与索引占空间比逐渐减小，表明索引占用空间不会随数据量的增大而急剧增加。

图 6‑5 TDIndex数据量与索引量比

如图 6‑5表示，横坐标为数据量，纵坐标为线序个数与索引比，随着数据量从100w、120w、140w、160w、180w、200w、220w、240w、260w的递增，TDIndex的线序分支个数与数据量比逐渐减小，说明当数据量越大时，线序分支个数缓慢的增长，表明线序分支个数不会随着数据量的增大而急剧增加。可以预测，数据量特别大的时候，线序分支个数会保持稳定。

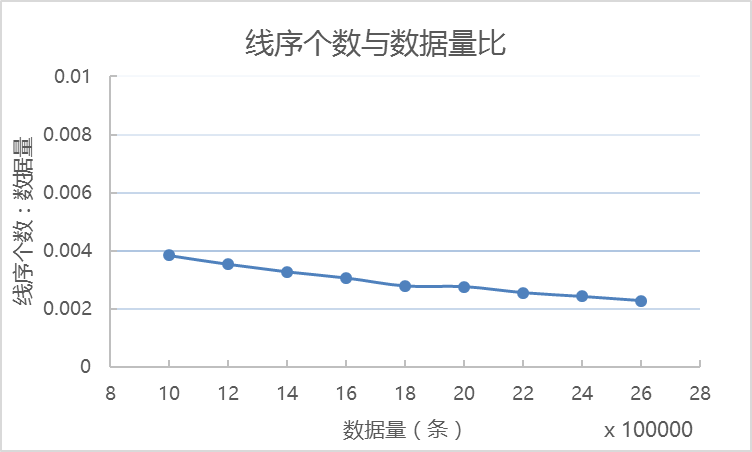


图 6‑6 TDIndex线序个数与数据量比

## 单线程的TDIndex查询

将数据集的最大时间期间跨度记为T，查询窗口设为Q，数据量从1000k-2400k分别取1000k、1200k、1400k、1600k、1800k、2000k、2200k、2400k。随机生成10组查询窗口数据，进行10次查询，计算开销的平均值进行研究。对查询的开销性能实验如图 6‑6所示，横坐标为数据量，纵坐标为时间开销。时间开销随着数据量的增长而缓慢增长，整体近似于直线趋势。表明建立索引的开销不会因为数据量的增长，而急剧上升。在进行查询时采取两种方法，一种是基于二分的查询，佷明显二分的查询开销小于非二分查询，所以说二分查询性能高于非二分。

图 6‑7 单线程下TDIndex查询开销性能影响

将数据集的最大时间期间跨度记为T，查询窗口设为Q，数据量从1000k-2400k分别取1000k、1200k、1400k、1600k、1800k、2000k、2200k、2400k。随机生成10组查询窗口数据，进行10次查询，计算开销的平均值进行研究。对查询的开销性能实验如图 6‑7所示，横坐标为数据量，纵坐标为时间开销。时间开销随着数据量的增长而缓慢增长，整体近似于直线趋势。表明建立索引的开销不会因为数据量的增长，而急剧上升。在进行查询时采取两种方法，一种是基于mysql的查询，佷明显单线程TDIndex的查询开销小于mysql查询，所以说单线程TDIndex查询性能高于mysql查询。

图 6‑8 单线程的TDIndex查询开销性能与mysql查询对比

## 多线程的TDIndex查询

随机生成500个查询窗口，时间开销取500个查询窗口的平均值，取线程数8个，随着数据量的增大，采用连续划分策略，多线程优化后的TDIndex较单线程TDIndex的查询效率更优，实验数据见图 6‑8。

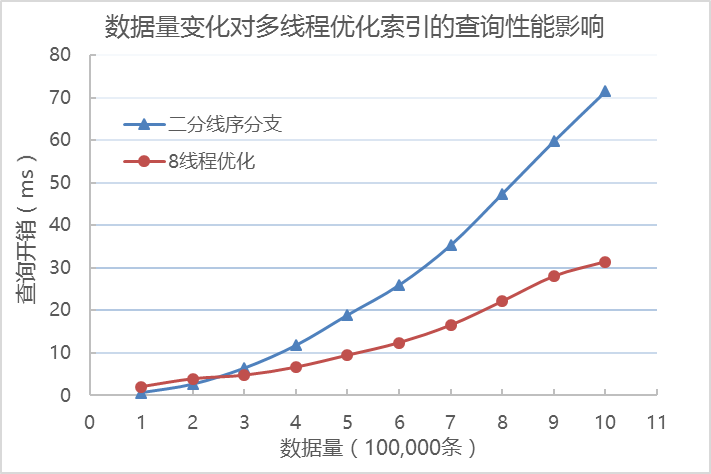


图 6‑9 数据量变化对多线程优化索引的查询性能影响

将数据集的最大时间期间跨度记为T，查询窗口设为Q，Q的时间跨度分别取1%T、5%T、10%T、20%T、35%T、50%T，采用连续划分策略。论文实验研究查询窗口的时间参数变化对多线程优化后的TDIndex索引查询性能的影响。实验数据集为100W数据元组，线程数仍取8个，对时间参数的查询性能实验如图 6‑9所示，由于多线程能对现有的线序分支高效计算，所以多线程优化后的TDIndex较TDIndex更优。

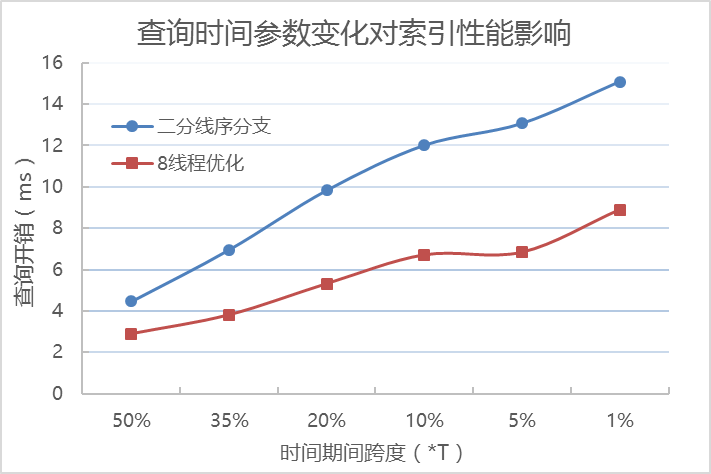


图 6‑10 查询时间参数变化对索引性能影响

将数据集的最大时间期间跨度记为T，实验数据集为100W数据元组，查询窗口Q的时间跨度取10%T，Q随机生成500个。论文实验研究连续策略划分、交叉策略、前部连续策略、前部交叉策略划分对多线程优化后的TDIndex索引查询性能的影响。实验数据集取100W、200W、300W、400W、500W、600W数据元组，线程数仍取8个，对划分策略的查询性能实验如图 6‑10所示，得出结论，随着数据量增大，连续策略划分与前部策略划分查询开销增长得较快，查询开销都大于交叉策略划分与前部交叉策略划分，而交叉策略划分与前部交叉策略划分增长得较为缓慢，查询性能更优，前部交叉策略划分在数据量更大时略优于交叉策略划分。

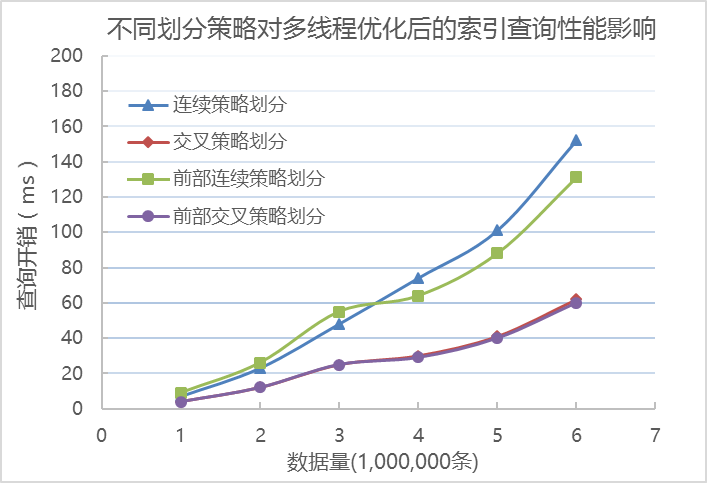


图 6‑11 不同划分策略对多线程优化后的索引查询性能影响

将数据集的最大时间期间跨度记为T，实验数据集为100W数据元组，查询窗口Q的时间跨度取10%T、20%T、30%T、40%T、50%T、60%T，Q随机生成500个。论文实验研究前端划分、平均划分、实际分支划分、随机划分策略对多线程优化后的TDIndex索引查询性能的影响。实验数据集取100W数据元组，线程数仍取8个，对划分策略的查询性能实验如图 6‑11 不同划分策略对多线程的索引查询（跨度不同）所示，得出结论：随着查询窗口时间跨度的减小，连续策略划分与前部策略划分查询开销增长得较快，查询开销都大于交叉策略划分与前部交叉策略划分，而交叉策略划分与前部交叉策略划分增长得较为缓慢，查询性能更优，前部交叉策略划分在数据量更大时略优于交叉策略划分。

图 6‑12 不同划分策略对多线程的索引查询（跨度不同）

前面实验都使用的实验机器为8核心的CPU，这里将线程数采设置为8，对应的实验机器则分别采用CPU核心数为（1，2，4，8），将核心记为CORE，使用的线程数分别取1CORE、2CORE、4CORE、8CORE。论文实验研究线程个数变化对多线程优化后的TDIndex查询性能的影响。实验数据集为100W数据元组，查询窗口Q的时间跨度取10%T，Q随机生成500个，对线程个数变化的查询性能实验如图 6‑12所示，在同等线程数下CPU核心数越接近实际开辟线程数值时，查询性能最优。这说明当硬件条件满足时，使用上述策略开辟更多的线程，可以加快索引查询的效率。

图 6‑13 硬件核心数对8线程优化后的索引查询性能影响

前面实验都使用8线程数（实验机器的使用8核心的CPU）来进行优化，这里将线程数采用（1，2，4，8）一一对应的实验机器采用CPU核心数为（1，2，4，8），将线程记为TH，使用的线程数分别取1TH、2TH、4TH、8TH。论文实验研究线程个数变化对多线程优化后的TDIndex查询性能的影响。实验数据集为100W数据元组，查询窗口Q的时间跨度取10%T，Q随机生成500个，对线程个数变化的查询性能实验如图 6‑13同核心同线程的多线程优化后的索引查询性能影响 所示， CPU核心数和线程个数越多，查询性能越优。这说明当硬件条件提升时，使用上述策略开辟更多的线程，可以加快索引查询的效率。

图 6‑14同核心同线程的多线程优化后的索引查询性能影响

综合以上几个实验可知，前部交叉策略划分在多线程的程序中在各种环境下都是最优划分方法，适合各种环境。而对于交叉策略划分而言，在对于使用线程数越多的环境下，性能更接近前部交叉策略划分。

下面实验采用最优的前部策略。对单核CPU的机器分别划分1TH，2TH，4TH，8TH。论文实验研究线程个数变化对多线程优化后的TDIndex查询性能的影响。实验数据集为100W数据元组，查询窗口Q的时间跨度取10%T，Q随机生成500个，对线程个数变化的查询性能实验结果如图 6‑14 单核心机器下不同线程个数的查询性能实验所示。得出结论单核CPU运行多线程策略时，性能未有提升，相反，还增加额外开销。

图 6‑15 单核心机器下不同线程个数的查询性能实验

## 本章小结

本章对时态操作，时态数据索引与多线程策略划分进行实验仿真，评估论文中索引的可行性和有效性，实验通过数据集大小、查询期间跨度、构建、查询、多线程的策略划分、实现线程的核心数等多个角度进行了实验分析，实验结果可见对于该索引对于经典的工作有很大的优势，表明论文工作的意义。

# 总结与展望

在新兴互联网时代，数据库中的数据与时间有着越来越密切的关系。对于之前的很多工作在理论上已经知晓了时态索引的性能优于传统的数据库中时间的处理，但始终还未有真正的系统。

在时态数据量增大的前提下，实际应用中服务器CPU的核数与个数不断增大，有必要对单个查询做并行化的处理。本论文在时态索引数据结构的基础上，完善了时态索引更新的内容，在时态索引中对于期间包含查询采用并行计算的思路，在保证硬件软件系统支持的情况上利用并行的思路实现了多线程查询，并通过理论和实验证明，多线程查询的可行性以及有效性，在性能方面通过对多线程的多组实验，证明了多线程查询对于性能的提升远高于不采用多线程的情况，在对四种不同的划分策略比较中，得出采用前部交叉划分策略的多线程查询，能够最大的提升性能。

在本文中还实现了TempMT\_Index系统，是对原有系统的性能，准确性，有了明显的提升。研究基于时态数据库的数据索引技术。首先在现有工作基础上讨论了一般相点集合上的拟序结构，建立了基于线序划分的相点集合数据结构，并以此为数学支撑，在一维相点上建立了基于线序划分的数据结构；提出了一种基于数据索引TDIndex，讨论了基于TDIndex的数据查询和更新算法，实现了查询和增量式更新的动态管理；研究多线程技术，对时态数据集合分别进行线序连续分组、线序交叉分组、线序前部策略分组等，以适应于多线程技术。最后，设计了相应实验仿真，采用通用数据，与现有工作进行比较评估。由此之外还建立一套时态数据库系统TempMT\_Index，将本文研究的大部分的内容都放入该系统中运行，体现了本文理论的实用性和可行性。方便用户使用其他各项的数据。

后续的研究可以从几个角度进行。未来对于索引的应用，可考虑不止运用到包含查询，也可在其他的查询算子中实现。对多线程查询进行进一步深入研究，使考虑多线程并行最大化，由于本文研究出的最优线程优化策略是前部交叉策略划分，接下来的工作，可以分析单个线序的长度，将单个线程需要检索的线序的长度也让其能够平衡，更好的做到负载均衡的效果。

参考文献

1. 叶小平,汤庸,林衍崇,陈钊滢,张智博,陈瑞鑫. 时态数据索引TDindex研究与应用[J]. 中国科学:信息科学,2015,(08):1025-1045.
2. 汤庸. 时态数据库导论. 第一版. 北京: 北京大学出版社, 2004
3. 王珊. 数据库技术回顾和展望. 李昭原 主编, 数据库技术新进展(第2版).北京: 清华大学出版社, 2007, 1~22.
4. J F Allen．Maintaining knowledge about temporal intervals．Communication of the ACM，1983，26(11)：832—843
5. Mendelzon A O, Rizzolo F, Vaisman A. Indexing temporal XML documents[C]//Proceedings of the Thirtieth international conference on Very large data bases-Volume 30. VLDB Endowment, 2004: 216-227.
6. 眭俊华,刘慧娜,王建鑫,秦庆旺. 多核多线程技术综述[J]. 计算机应用,2013,(S1):239-242+261.
7. 叶小平,周畅,廖青云,朱峰华. DTindex:分布式时态索引技术[J]. 华南师范大学学报(自然科学版),2013,(03):40-44.
8. 汤庸等. 高级数据库技术与应用. 第2版. 高等教育出版社
9. Mário A. Nascimento. Efficient Indexing of Temporal Databases via B+-Trees. Ph D dissertation. USA: School of Engineering and Applied Science Southern Methodist University, 1996
10. XU X, HAN J, LU W. RT-tree: An improved R-tree index structure for spatio-temporal databases[C]. Proceedings of the 4th International Symposium on Spatial Data H and ling. Zurich: Springer,1990:1040~1049.
11. 谭柱成.时态数据库中间件系统TDBEngine的研究与开发.中山大学硕士学位论文,2005.
12. Bliujute R, Jensen C S, Saltenis S, et al. Light-weight indexing of general bitemporal data[C]//Scientific and Statistical Database Management, 2000. Proceedings. 12th International Conference on. IEEE, 2000: 125-138.
13. Bliujute R, Jensen C S, Saltenis S, et al. R-tree based indexing of now-relative bitemporal data[C]//VLDB. 1998: 345-356.
14. 康向锋,汤庸,叶小平,汤娜. 一种基于时态中间件的高效双时态索引模型[J]. 计算机科学,2005,(09):91-95.
15. 康向锋. 一种基于时态中间件的高效双时态索引模型[A]. 中国计算机学会数据库专业委员会.第二十二届中国数据库学术会议论文集（研究报告篇）[C].中国计算机学会数据库专业委员会:,2005:1.
16. TimeDB—A Temporal Relational DBMS．http://www.timeconsult.com/Software/Software.html
17. 汤庸. TempDB:时态数据管理系统[A]. 中国计算机学会数据库专业委员会（CCF DBTC）.NDBC2010第27届中国数据库学术会议论文集(B辑)[C].中国计算机学会数据库专业委员会（CCF DBTC）:,2010:4.
18. Tao Y, Papadias D. The mv3r-tree: A spatio-temporal access method for timestamp and interval queries[C]//Proceedings of Very Large Data Bases Conference (VLDB), 11-14 September, Rome. 2001.
19. Tao Y, Papadias D, Sun J. The TPR\*-tree: an optimized spatio-temporal access method for predictive queries[C]//Proceedings of the 29th international conference on Very large data bases-Volume 29. VLDB Endowment, 2003: 790-801.
20. Chakka V P, Everspaugh A C, Patel J M. Indexing large trajectory data sets with SETI[J]. Ann Arbor, 2003, 1001(48109-2122): 12.
21. Abdelguerfi M, Givaudan J, Shaw K, et al. The 2-3TR-tree, a trajectory-oriented index structure for fully evolving valid-time spatio-temporal datasets[C]//Proceedings of the 10th ACM international symposium on Advances in geographic information systems. ACM, 2002: 29-34.
22. Pfoser D, Jensen C S, Theodoridis Y. Novel approaches to the indexing of moving object trajectories[C]//VLDB. 2000: 395-406.
23. Song Z, Roussopoulos N. SEB-tree: An approach to index continuously moving objects[C]//International Conference on Mobile Data Management. Springer Berlin Heidelberg, 2003: 340-344.
24. Nascimento M A, Silva J R O. Towards historical R-trees[C]//Proceedings of the 1998 ACM symposium on Applied Computing. ACM, 1998: 235-240.
25. Tao Y, Papadias D. Efficient historical R-trees[C]//Scientific and Statistical Database Management, 2001. SSDBM 2001. Proceedings. Thirteenth International Conference on. IEEE, 2001: 223-232.
26. Xu X, Han J, Lu W. RT-tree: an improved R-tree index structure for spatiotemporal databases[C]//Proceedings of the 4th international symposium on spatial data handling. IGU Commission on GIS, 1990, 2: 1040-1049.
27. Rizzolo F, Vaisman A A. Temporal XML: modeling, indexing, and query processing[J]. The VLDB Journal—The International Journal on Very Large Data Bases, 2008, 17(5): 1179-1212.
28. 郭欢, 叶小平, 汤庸, 等. 基于时态编码和线序划分的时态 XML 索引[J]. 软件学报, 2012, 23(8): 2042-2057.
29. 叶小平,汤庸,林衍崇,陈钊滢,张智博. 时态拟序数据结构研究及应用[J]. 软件学报,2014,(11):2587-2601.
30. Ye X P, Tang Y, Guo H. Study and application of temporal index technology[J]. Science in China Press (Science in China Series F: Information Sciences), Volume 55 No.7 2009:899~913.
31. 陈瑛,叶小平. 时态拟序数据索引TQD-tree[J]. 计算机应用研究,2015,(03):666-668.
32. 叶小平,朱峰华,汤庸,周畅,廖青云. 一种基于线序划分的时态数据索引技术[J]. 计算机科学,2013,(01):187-190.
33. Jan Chomicki,David Toman,Michael H. Böhlen. Querying ATSQL databases with temporal logic[J]. ACM Transactions on Database Systems (TODS),2001,26(2):.
34. 李秀芳. 基于多核的多线程算法并行优化[D].郑州大学,2010.
35. 郭广军,胡玉平,戴经国. 基于Java多线程的并行计算技术研究及应用[J]. 华中师范大学学报(自然科学版),2005,(02):169-173.

致谢

时光飞逝，岁月如梭，，研究生的学习生涯转眼间就到了要结束的时候。在即将毕业之际，借此机会我要对所有关心和帮助过我的老师们、同学们以及一直支撑我的家人、朋友们表达最诚挚的谢意！

首先，我要感谢我的导师叶小平教授(博士生导师)。在过去三年的学习生活中，叶老师的悉心指导和不断督促使我不断获得进步。叶老师严谨治学，勤于研究，在学术领域，老师从带我读论文到一起讨论论文，使我循序渐进地掌握了做学问的功夫。同时，叶老师还教会我脚踏实地的做事态度和严谨的工作作风，让我在过去的学习生活中不断进取，也为我能更从容地面对未来的学习工作生活。叶老师在研究和生活上对我的教导，鼓舞着我一路前行，不仅传授我做学问的功夫，同时教会我要做聪明的人，谦虚做人，这将使我终身受益，在此再一次向叶老师表达我的敬意！

接下来，我要感谢华南师范大学计算机学院的院长汤庸教授在学习上教给我知识，感谢汤娜副教授在学术研究领域不吝赐教，感谢刘海老师对我悉心教导，让我不断获得进步。同时，感谢学院的辅导员谢子娟老师，张丽君老师，研究生生涯是我的辅导员，在学习和生活中给予无尽的我关怀和帮助。

在此，我还要感谢我们研究团队的林衍崇师兄、陈钊滢师姐、彭鹏师兄、郑凡清师兄、张启师姐等师兄师姐，以及徐植君同学、杜梦圆同学、王津凌同学、潘明明师妹，等等，非常感谢你们在我的研究生生活中给予我帮助和鼓励，让我度过快乐而充实的三年。实验室一周一次的论文讨论，团队的外出活动，以及好友们不断的帮助和鼓励，将成为我美好的回忆。

最后，我还要感谢家人，因为有你们无私的关爱和支持，我才能不断地克服困难，朝着自己梦想前进，静下心来做学问，心无旁骛学习技术，顺利完成自己的学业！感谢一直有你们陪伴我，未来的日子里，我将继续努力，成为你们的骄傲。

附录

另附各项工作手册。