Controle de Concorrência (resposta exercícios)

Banco de Dados: Teoria e Prática André Santanchè e Luiz Celso Gomes Jr Instituto de Computação – UNICAMP Setembro 2013



- Um sistema de gerenciamento arquivos deve definir a granularidade de acesso concorrente permitido.
 - □ São exemplos de opções de baixa granularidade: controle de acesso por disco e por diretório.
 - □ São exemplos de alta granularidade: controle por arquivo e por byte.
- Um SGBD também deve definir um nível de granularidade de acesso aos dados. Dê exemplos de opções de alta e baixa granularidade e mencione brevemente suas vantagens e desvantagens.

- Um SGBD também deve definir um nível de granularidade de acesso aos dados. Dê exemplos de opções de alta e baixa granularidade e mencione brevemente suas vantagens e desvantagens.
 - □ Baixa granularidade: por banco de dados ou por tabela. Vantagens: baixo overhead de controle; implementação simplificada. Desvantagens: baixo índice de processamento concorrente.
 - □ Alta granularidade: por linhas ou células. Vantagem: alta concorrência. Desvantagens: alto overhead, implementação difícil.

- Qual o principal problema associado ao uso de bloqueio binário?
 - □ Baixa concorrência

■Considere as seguintes transações:

```
\Box T1 = r1(x), w1(y)
\Box T2 = r2(x), r2(y), w2(x)
```

- a) Encontre um plano de execução intercalado que poderia ser gerado por um algoritmo 2PL (com upgrade de locks).
- b) Desenhe o grafo de espera para o plano encontrado em (a).
- □ Notação: r (read), w (write), sl (shared lock), xl (exclusive lock), ul (unlock)

```
□T1 = r1(x), w1(y)
□T2 = r2(x), r2(y), w2(x)
a) Plano de execução intercalado 2PL
□r2(x), r1(x), w1(y), r2(y), w2(x)
ou
□r1(x), r2(x), w1(y), r2(y), w2(x)
```

```
\Box T1 = r1(x), w1(y)
  \Box T2 = r2(x), r2(y), w2(x)
a) Plano de execução intercalado 2PL
  \squaresl2(x), r2(x), sl1(x), r1(x), xl1(y)
   w1(y), u11(x), u11(y), s12(y), r2(y),
   x12(x), w2(x), u12(x), u12(y)
                     ou
  \squaresl1(x), r1(x), sl2(x), r2(x), xl1(y),
   w1(y), u11(x), u11(y), s12(y), r2(y),
   x12(x), w2(x), u12(x), u12(y)
```

```
\Box T1 = r1(x), w1(y)
\Box T2 = r2(x), r2(y), w2(x)
```

a) Plano de execução intercalado 2PL

```
\Box r2(x), r1(x), w1(y), r2(y), w2(x)
ou
```

$$\Box r1(x), r2(x), w1(y), r2(y), w2(x)$$

- b) Grafo de espera
 - □ 2 → 1 ou sem arestas (qualquer uma das duas resposta está correta)