

数据库系统原理

第11章 并发控制



分级通关平台,QQ群



□ 基础篇

第1章 绪论

第2章 关系数据库*3

第3章 标准语言SQL*3

第4章 数据库安全性

第5章 数据库完整性

实验1

□ 设计与应用开发篇

第6章 关系数据理论*2

第7章 数据库设计

实验2

第8章 数据库编程

Ⅲ 系统篇

第9章 *关系查询处理和优化 实验3

第10章 数据库恢复技术 第11章 并发控制 实验4







内容提要

- ✓ 并发控制概述
- ✓ 封锁
- ✓ 活锁和死锁
- ✓ 并发调度的可串行性
- ✓ 两段锁协议
- ✓ 封锁的粒度











- 飞机订票系统
- 银行数据库系统
- > 特点: 在同一时刻并发运行的事务数可达数百上千个
- 事务并发执行带来的问题
 - > 会产生多个事务同时存取同一数据的情况
 - 可能会破坏事务隔离性和数据库的一致性
- 数据库管理系统必须提供并发控制机制
- 并发控制机制是衡量数据库管理系统性能的重要标志



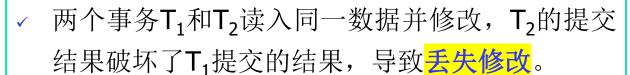


[例11.1]飞机订票系统中一个活动序列

- ① 甲售票点(事务T₁)读出某航班的机票余额A, 设A=16
- ② 乙售票点(事务T₂)读出同一航班的机票余额A, 也为16
- ③ 甲售票点卖出一张机票,修改余额A←A-1, 所以A为15
- ④ 乙售票点也卖出一张机票,修改余额A←A-1, 所以A为15

	T_1	${f T_2}$
1	R(A)=16	
2		R(A)=16
3	A ← A-1	
	W(A)=15	
4		A ← A-1
		W(A)=15





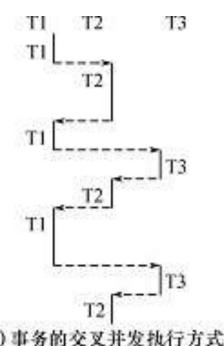




多事务执行方式

✔ 本章讨论单处理机系统为基础

- 1) 事务串行执行
 - 每个时刻只有一个事务运行,其他事务必须等待
 - 不能充分利用系统资源,发挥共享资源的特点
- 2) <mark>交叉并发</mark>方式(Interleaved Concurrency)
 - 单处理机系统中,并行事务在轮流交叉运行
 - 能够减少处理机的空闲时间
- 3) 同时并发方式(simultaneous concurrency)
 - 多处理机系统中,可以同时运行多个并行事务
 - 最理想的并发方式, 但受制于硬件环境





- 并发操作带来的数据不一致性
 - 1.丢失修改(Lost Update)



- 两个事务T1和T2读入同一数据并修改,T2的提交结果破坏了T1提 交的结果,导致T1的修改被丢失
- 2.不可重复读(Non-repeatable Read)
- 不可重复读是指事务T₁读取数据后,事务T₂执行更新操作,使T₁无 法再现前一次读取结果
- 3.读"脏"数据(Dirty Read)
- 事务T1修改某一数据,事务T2读取同一数据后,T1由于某种原因 撤销,T1修改过的数据恢复原值,T2读到的数据就为"脏"数据





- 1) T₁读取B=100进行运算
- T_2 读取同一数据B,对其进行修改后将 B=200写回数据库。
- T_1 为了对读取值校对重读B,B已为200,与第一次读取值不一致
- 2)事务 T_1 按一定条件从数据库中读取了某些数据记录后,事务 T_2 删除了其中部分记录。
- 3)事务 T_1 按一定条件从数据库中读取某些数据记录后,事务 T_2 插入了一些记录。

T_1	T_2
① R(A)=50	
R(B)=100	
求和=150	
2	R(B)=100
	B←B*2
	$\mathbf{W}(\mathbf{B}) = 200$
③ R(A)=50	
R(B)=200	
求和=250	
(验算不对)	



Arr 不可重复读是指事务 T_1 读取数据后,事务 T_2 执行更新操作,使 T_1 无法再现前一次读取结果。



- T1将C值修改为200,T2读到C为200
- T1由于某种原因撤销,其修改作废,C恢 复原值100
- 这时T2读到的C为200,与数据库内容不一致,就是"脏"数据

T_1	T_2
① R(C)=100	
C ← C *2	
W(C)=200	
2	R(C)=200
2	R(C)=200
2	R(C)=200
② 3 ROLLBACK	R(C)=200

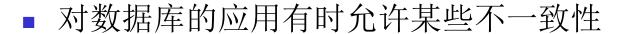
✓ 并发控制就是要用正确的方式调度并发操作,使一个用户事务的执行 不受其他事务的干扰,从而避免造成数据的不一致性



✓ 事务T1修改某数据,事务T2读取该数据后T1撤 销使数据恢复原值,T2就遇到读"脏"数据。



- 并发控制的主要技术
 - 封锁(Locking)
 - 时间戳(Timestamp)
 - 乐观控制法
 - 多版本并发控制(MVCC)

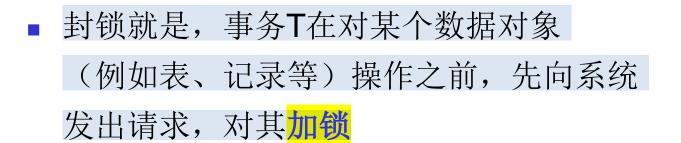


》例如**有些统计**工作涉及数据量很大,读到一些"脏"数据对统计精度没什么影响,可以降低对一致性的要求以减少系统开销





封锁





- ▶ 加锁后事务T就对该数据对象有了一定的控制,在事务T释 放它的锁之前,其它的事务不能更新此数据对象。
- 基本封锁类型
 - 排它锁(Exclusive Locks,简记为X锁)
 - 共享锁(Share Locks, 简记为S锁)







封锁

- 排它锁又称为写锁X锁
- ➤ 若事务T对数据对象A加上X锁,则只允许T读取和修改A,其它 任何事务都不能再对A加任何类型的锁,直到T释放A上的锁
- ▶ 保证其他事务在T释放A上的锁之前<mark>不能再读取和修改A</mark>
- 共享锁又称为读锁S锁
- ➤ 若事务T对数据对象A加上S锁,则事务T可以读A但不能修改A, 其它事务只能再对A加S锁,而不能加X锁,直到T释放A上的S锁
- ▶ 保证其他事务可以读A,但在T释放A上的S锁之前<mark>不能对A做任</mark>









封锁--锁的相容矩阵

- T₂的封锁请求能否被满足用矩阵中的Y和N表示
 - Y表示事务T₂的封锁要求与T₁已持有的锁相容,封锁请求可以满足
 - N表示 T_2 的封锁请求与 T_1 已持有的锁冲突, T_2 的请求被拒绝

T ₁	X	S	_
X	N	N	Y
S	N	Y	Y
_	Y	Y	Y







- 在运用X锁和S锁对数据对象加锁时,需要约定一些规则,称为封锁协议(Locking Protocol)。
 - 何时申请X锁或S锁
 - 持锁时间
 - 何时释放
 - > 对封锁方式规定不同的规则,

■ 三级封锁协议

1.一级封锁协议

2.二级封锁协议

3.三级封锁协议

就形成了各种不同的封锁协议,它们分别在不同的程度上为并发操作的正确调度提供一定的保证。





- 一级封锁协议
 - 事务T在修改数据R之前必须先对其加X锁,直 到事务结束才释放
 - 正常结束(COMMIT)
 - 非正常结束(ROLLBACK)
- ▶ 一级封锁协议可防止丢失修改,并保证事务 T是可恢复的。
 - ① 事务T₁在读A进行修改之前先对A加X锁
 - ② 当T₂再请求对A加X锁时被拒绝
 - ③ T_2 只能等待 T_1 释放A上的锁后获得对A的X锁
 - ④ 这时T2读到的A已经是T1更新过的值15
 - ⑤ T₂按此新的A值进行运算,并将结果值A=14写回到磁盘。<mark>没有丢失修改</mark>

	T_1	T_2
1	Xlock A	
2	R(A)=16	
		Xlock A
3	A ← A-1	等待
	W(A)=15	等待
	Commit	等待
	Unlock A	等待
4		获得Xlock A
		R(A)=15
		A←A-1
5		W(A)=14
		Commit
		Unlock A



- 二级封锁协议
 - 一级封锁协议+事务T在读取数据R之前必须 先对其加S锁,读完后即可释放S锁。
- » 二级封锁协议可以防止丢失修改和读"脏"数据。
- 》 在二级封锁协议中,由于读完数据后即可释 放**S**锁,所以它不能保证可重复读。
 - ① 事务T1在对C进行修改之前, 先对C加X锁, 修改其值
 - ② T2请求在C上加S锁,因T1已在C上加了X锁,T2等待
 - ③ T1因某种原因被撤销, C恢复为原值100

4 T1释放C上的X锁后T2获得C上的S锁,	读C=100。	避免了T2读	"脏"	数据
------------------------	---------	--------	-----	----

T_1	T_2
① Xlock C	
R(C)=100	
C←C*2	
W(C)=200	
2	Slock C
	等待
3ROLLBACK	等待
(C恢复为100)	等待
Unlock C	等待
4	获得Slock C
	R(C)=100
	Commit C
	Unlock C

不读"脏"数据



- 三级封锁协议
 - 一级封锁协议+事务T在读取数据R之前必须 先对其加S锁,直到事务结束才释放。
- 三级封锁协议可防止丢失修改、读脏数据和 不可重复读。
 - ① 事务T1在读A,B之前,先对A,B加S锁
- ② 其他事务只能再对A,B加S锁,而不能加X锁,即其他事务只能读A,B,而不能修改
- ③ 当T2为修改B而申请对B的X锁时被拒绝只能等待T1释 放B上的锁
- ④ T1为验算再读A,B,这时读出的B仍是100,求和结果 <mark>仍为150</mark>,即<mark>可重复读</mark>
- ⑤ T1结束才释放A,B上的S锁。T2才获得对B的X锁

	1.00
T_1	T_2
① Slock A	
Slock B	
R(A)=50	
R(B)=100	
求和=150	
2	Xlock B
	等待
③ R(A)=50	等待
R(B)=100	等待
求和=150	等待
Commit	等待
Unlock A	等待
Unlock B	等待
4	获得XlockB
	R(B)=100
	B←B*2
5	W(B)=200
	Commit
	Unlock B
	-



- 三级协议的主要区别
 - 什么操作需要申请封锁以及何时释放锁(即持锁时间)
- > 不同的封锁协议使事务达到的一致性级别不同
 - 封锁协议级别越高,一致性程度越高



	X锁		S锁		一致性保证		
	操作结 束释放	事务结 束释放	操作结 束释放	事务结 束释放	不丢失 修改	不读"脏" 数据	可重复 读
一级封锁协议		√			√		
二级封锁协议		√	√		√	√	
三级封锁协议		√		√	✓	√	√





活锁与死锁

- 封锁可以解决并行操作的一致性问题,但也存在问题
- 事务T₁封锁了数据R
- 事务T₂请求封锁R,于是T₂等待
- T_3 也请求封锁R,当 T_1 释放了R上的 封锁之后系统首先批准了 T_3 的请求, T_2 仍然等待。
- T_4 又请求封锁R,当 T_3 释放了R上的 封锁之后系统又批准了 T_4 的请求......
- T₂有可能永远等待,这就是活锁

		1
T ₂	T ₃	T ₄
•	•	•
•	•	•
•	•	•
Lock R		
等待	Lock R	
等待	•	Lock R
等待	•	等待
等待	Lock R	等待
等待	•	等待
等待	Unlock	等待
等待	•	Lock R
等待	•	•
		•
	• • • • • • • • • • • • • • • • • • •	● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ●



T有可能一直等待,这就是<mark>活锁</mark>的情形



活锁与死锁

- 封锁可以解决并行操作的一致性问题,但也存在问题
- 事务T1封锁了数据R1
- 事务T2封锁了数据R2
- T1又请求封锁R2,因T2已封锁了R2,于 是T1等待T2释放R2上的锁
- 接着T2又申请封锁R1,因T1已封锁了R1, T2也只能等待T1释放R1上的锁
- 这样T1在等待T2,而T2又在等待T1,T1 和T2两个事务永远不能结束,形成死锁

T ₁	T ₂
Lock R ₁	•
	•
	•
•	Lock R ₂
•	•
•	•
Lock R ₂	•
等待	
等待	
等待	Lock R ₁
等待	等待
等待	等待
	•
	•
	•



T1和T2两个事务永远不能结束,形成<mark>死锁</mark>



活锁与死锁

- 封锁技术可能存在活锁与死锁问题
- 避免活锁:采用先来先服务的策略
 - 当多个事务请求封锁同一数据对象时,按请求封锁的先后次序构造事务队列
 - 该数据对象上的锁一旦释放,首先批准申请<mark>队首</mark>事务获得锁
- ✓ 预防死锁的方法: 破坏产生死锁的条件
- 1) 一次封锁法
 - √ 要求每个事务一次将要使用的数据<mark>全部加锁</mark>,否则不能继续执行
- 2) 顺序封锁法
 - ✓ 预先对数据对象规定一个<mark>封锁顺序</mark>,都按这个顺序实行封锁





封锁

- 一次封锁法: 难于事先精确确定封锁对象,降低并发度
 - 数据库中数据是不断变化的,在执行过程中会增加封锁对象
 - 若将可能要封锁的数据对象全部加锁,将进一步降低并发度
- 顺序封锁法: 维护成本高,也难以实现
 - 需要封锁的数据对象极多,并且随数据的增/删等操作不断变化
 - 随着事务的执行,很难事先确定每一个事务要封锁哪些对象
- 结论
 - 这两种预防死锁的策略在实际运行的很多情况下不太适合
 - 在解决死锁的问题上,实际普遍采用的是<mark>诊断并解除死锁</mark>的方法





封锁

- 超时法诊断死锁
 - 如果一个事务的等待时间超过了时限,就认为死锁了
 - ▶ 问题:
 - 有可能误判死锁
 - 时限若设置得太长,死锁发生后不能及时发现
- 解除死锁
 - 选择一个处理死锁代价最小的事务,将其 撤消
 - 释放此事务持有的所有的锁,使其它事务 能继续运行





并行调度的可串行性

- 对并发事务不同的调度可能会产生不同的结果
 - 串行调度是正确的,执行结果等价于串行调度的调度也是正确的, 称为<mark>可串行化调度</mark>
 - 当且仅当其结果与按某一次序串行地执行这些事务时的结果相同时, 对多个事务的并发执行才是正确的
 - ✓ 一个给定的并发调度,当且仅当它是可串行化的,才是正确调度

[例11.2]现在有两个事务,分别包含下列操作:

- 事务T1: 读B; A=B+1; 写回A
- 事务T2: 读A; B=A+1; 写回B

请给出对这两个事务不同的调度策略



華中科技大學

并行调度的可串行性

$\mathbf{T_1}$	$\mathbf{T_2}$
Slock B	
Y=R(B)=2	
Unlock B	
Xlock A	
A=Y+1=3	
W(A)	
Unlock A	
	Slock A
	X=R(A)=3
	Unlock A
	Xlock B
	B=X+1=4
	W(B)
	Unlock B

T_1	T_2
	Slock A
	X=R(A)=2
	Unlock A
	Xlock B
	B=X+1=3
	W(B)
	Unlock B
Slock B	
Y=R(B)=3	
Unlock B	
Xlock A	
A=Y+1=4	
W(A)	
Unlock A	

T_1	$\mathbf{T_2}$
Slock B	
Y=R(B)=2	
Unlock B	
Xlock A	
	Slock A
A=Y+1=3	等待
W(A)	等待
Unlock A	等待
	X=R(A)=3
	Unlock A
	Xlock B
	B=X+1=4
	W(B)
	Unlock B

T_1	T ₂
Slock B	
Y=R(B)=2	
	Slock A
	X=R(A)=2
Unlock B	
	Unlock A
Xlock A	
A=Y+1=3	
W(A)	
	Xlock B
	B=X+1=3
	W(B)
Unlock A	
	Unlock B



A=4, B=3

A=3, B=4

A=3, B=3



并行调度的可串行性

■ 冲突操作: 是指不同的事务对同一数据的读写操作和写写操作

 $R_i(x)$ 与 $W_j(x)$ /*事务 T_i 读x, T_j 写x,其中 $i \neq j*$ /

W_i(x)与W_j(x) /*事务T_i写x,T_j写x,其中i≠j*/

- 》 其他操作是不冲突操作,可串行调度
- 不能交换(Swap)的动作: <mark>不同事务的冲突操作</mark>



[例11.3] 有调度

 $Sc_1=r_1(A)w_1(A)r_2(A)w_2(A)r_1(B)w_1(B)r_2(B)w_2(B)$

 $Sc_2=r_1(A)w_1(A)r_1(B)w_1(B)r_2(A)w_2(A)r_2(B)w_2(B)$

 \checkmark Sc₂等价于一个串行调 度T₁,T₂,所以Sc₁是

冲突可串行化的调度

华中科技大学网络空间安全学院



并行调度的可串行性

- 冲突可串行化调度是可串行化调度的充分条件,不是必要条件
- [例11.4]有3个事务

$$T_1=W_1(Y)W_1(X), T_2=W_2(Y)W_2(X), T_3=W_3(X)$$

- 调度L₁=W₁(Y)W₁(X)W₂(Y)W₂(X) W₃(X)
- ✓ 是一个串行调度
- 调度L₂=W₁(Y)W₂(Y)W₂(X)W₁(X)W₃(X)
- 不满足冲突可串行化
- ✓ 但是调度L₂是可串行化的,因为L₂执行的结果与L₁相同
- \checkmark Y的值都等于 T_2 的值,X的值都等于 T_3 的值
- 存在不满足冲突可串行化条件的可串行化调度







两段锁协议2PL

- 普遍采用两段锁协议的方法实现并发调度的可串行性,从 而保证调度的正确性
- 两段锁协议 指所有事务必须分<mark>两个阶段</mark>对数据项加锁和解锁
 - 在对任何数据进行读、写操作之前,事务首先要获得对该数据的封锁
 - 在释放一个封锁之后,事务不再申请和获得任何其他封锁
 - "两段"锁的含义:事务分为两个阶段
 - > 第一阶段是获得封锁,也称为扩展阶段
 - > 第二阶段是释放封锁,也称为收缩阶段





两段锁协议

- 事务**T**遵守两段锁协议,其封锁序列是:
- 事务T不遵守两段锁协议,其封锁序列是:

Slock A Unlock A Slock B Xlock C Unlock C Unlock B

- 右图的调度是遵守两段锁协议的。
- 如何<mark>验证</mark>T是一个可串行化调度?





事务T ₁	事务T ₂			
Slock A				
R(A)=260				
	Slock C			
	R(C)=300			
Xlock A				
W(A)=160				
	Xlock C			
	W(C)=250			
	Slock A			
Slock B	等待			
R(B)=1000	等待			
Xlock B	等待			
W(B)=1100	等待			
Unlock A	等待			
	R(A)=160			
	Xlock A			
Unlock B				
	W(A)=210			
	Unlock C			





两段锁协议

- 事务遵守两段锁协议是可串行化调度的充分条件,而不是必要条件。
 - 若并发事务都遵守两段锁协议,则对这些事务的任何并发调度策略都是可串行化的
 - 若并发事务的一个调度是可串行化的,不一定所有事务都符合两段锁协议
- 两段锁协议与防止死锁的一次封锁法
 - 一次封锁法要求每个事务必须一次将所有要使用的数据全部加锁,因此遵守两段锁协议
 - 两段锁协议并不要求事务必须一次将所有要使用的数据全部加锁,因此可能发生死锁





封锁的粒度

- 封锁粒度与系统的并发度和并发控制的开销密切相关。
 - 封锁的粒度越大,数据库所能够封锁的数据单元就越少
 - ,并发度就越小
 - > 系统开销也越小
 - 封锁的粒度越小,并发度较高,但系统开销也就越大

■ 封锁对象的大小称为封锁粒度(Granularity)

■ 封锁的对象:逻辑单元,物理单元

✓ 例: 在关系数据库中, 封锁对象:

逻辑单元: 属性值、属性值的集合、元组、关系、

索引项、整个索引、整个数据库等

物理单元: 页(数据页或索引页)、物理

元组元组 元组 .

数据库

记录等

封锁的粒度一多粒度封锁

- 允许多粒度树中的每个结点被独立地加锁
- 对一个结点加锁意味着这个结点的所有后裔结点也被加以同样 类型的锁
- 一个数据对象可能以两种方式封锁:显式封锁和隐式封锁
- 显式封锁: 直接加到数据对象上的封锁
- 隐式封锁: 由于其上级结点加锁而使该数据对象加上了锁
- > 显式封锁和隐式封锁的效果是一样的
- 系统检查封锁冲突时
 - 要检查显式封锁还要检查隐式封锁

- 加锁时,系统要检查
 - 该数据对象
 - 所有上级结点
 - 所有下级结点?



封锁的粒度一意向锁

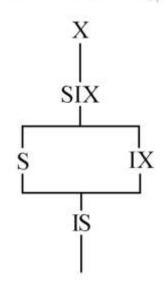
- 引进意向锁(intention lock),提高加锁时系统的检查效率
- 如果对一个结点加意向锁,则说明下层结点正在被加锁
- 对任一结点加基本锁,必须先对它的上层结点加意向锁
- 意向共享锁(Intent Share Lock, 简称IS锁)
 - Arr 事务 T_1 要对 R_1 中某个元组加S锁,则要首先对关系 R_1 和数据库加IS锁
- 意向排它锁(Intent Exclusive Lock,简称IX锁)
- ✓ 事务T1要对R1中某个元组加X锁,则要首先对关系R1和数据库加IX锁
- 共享意向排它锁(Share Intent Exclusive Lock, 简称SIX锁)
- ✓ 对某个表加SIX锁,则表示该事务要<mark>读整个表</mark>(所以要对该表加S锁),

同时会更新个别元组(所以要对该表加IX锁)



封锁的粒度一意向锁

- 锁的强度
 - 锁的强度是指它对其他锁的排斥程度
 - 申请封锁时以强锁代替弱锁是安全的,反之不然
- 具有意向锁的多粒度封锁方法
 - 申请封锁时应该按自上而下的次序进行(多粒度树)
 - 释放封锁时则应该按自下而上的次序进行
- ◆ 例如: 事务T₁要对关系*R*₁加S锁
 - 要首先对数据库加**IS**锁
 - 检查数据库和R₁是否已加了不相容的锁(X或IX)
 - 不再需要搜索和检查 R_1 中的元组是否加了不相容的锁(X锁)





封锁的粒度一意向锁

T_1	S	X	IS	IX	SIX	-
S	Y	N	Y	Ν	N	Y
X	N	N	N	N	N	Y
IS	Y	N	Y	Y	Y	Y
IX	N	N	Y	Y	N	Y
SIX	N	N	Y	N	N	Y
-	Y	Y	Y	Y	Y	Y

Y=Yes,表示相容的请求 N=No,表示不相容的请求

- (a) 数据锁的相容矩阵
- 具有意向锁的多粒度封锁方法
 - 提高了系统的并发度,得到广泛应用
 - 减少了加锁和解锁的开销





小结

- > 并发控制通常使用封锁机制
 - ✓ 排它锁、共享锁
 - ✓ 三级封锁协议
- > 活锁与死锁
- > 并发调度的可串行性
 - ✔ 冲突可串行化调度
 - ✓ 两段封锁协议
- > 封锁的粒度
 - ✔ 意向锁
 - ✓ 意向锁是由数据引擎自己维护的



