

订阅 DeepL Pro 以编辑此演示文稿。

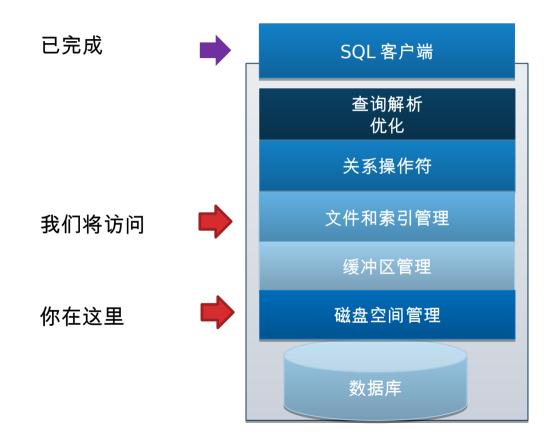
访问 www.DeepL.com/pro, 了解更多信息。

文件组织

R & G - 第九章



DBMS 的结构



召回。堆积文件

- 无序的记录集合
- 回顾一下 DBMS 高层的 API。今天我们要问的是: "如何? 以什么为代价?"
 - 插入/删除/修改记录
 - 通过*记录 ID* 获取一个特定的记录 ...
 - 记录 id 是一对指针式编码(pageID,页面上的位置)。
 - 扫描所有记录
 - 可能会对要检索的记录设置一些条件

回顾一下。多个文件组织

存在许多替代方案,每种方案在某些情况下都很好,而在另一些情况下则不那么好。

这是 DB 系统工作中的一个主题!

- **堆积文件。**当典型的访问是对所有记录进行全面扫描时适合。
- 排序的文件。最适合按顺序检索,或需要一定范围的记录时。
- **集群文件和索引。**将数据分组,以实现快速查找*和*有效修改。
 - 更多关于这个问题的信息很快就会出现。

更大的问题

- 什么是"最好的"文件组织?
 - 取决于访问模式。
 - 如何?常见的访问模式到底是什么?
- 我们能不能对权衡进行量化?
 - 如果一个人更好 是多少?

目标

- 数据访问的大画面开销
 - 我们会(过度)简化性能模型以提供洞察力,而不是为了获得完美的性能
 - 还是要有一点纪律。
 - 提前清楚地识别假设
 - 然后以一种有原则的方式估计成本
- 查询优化的基础
 - 没有对速度的估计,就不能选择最快的方案!

成本模型和分析

用于分析的成本模型

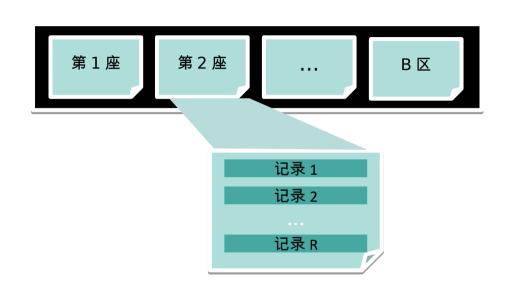
B:文件中数据块的数量

R:每块记录的数量

D: 读/写磁盘块的(平均)时间

关注。均匀随机工作负载的平均案例分析

- 现在,我们将忽略
 - 顺序与随机 I/O
 - 预取
 - 任何内存中的费用
- 足够好地显示总体趋势



更多假设

- 单一记录的插入和删除
- 等价选择 -- 正好有一个匹配
- 对于堆积文件。
 - 插入总是附加到文件的末尾。
- 对于分类的文件。
 - 已打包。文件在删除后被压缩。
 - 根据搜索关键词排序

额外的挑战

- 在了解这些幻灯片后 ...
 - 你应该质疑所有这些假设,并重新制定
 - 为测试而学习,并产生想法的良好练习

堆积文件和分类文件

堆积文件



已分类的文件



- B:数据块的数量=5
- R:每块记录的数量=2
- **D**:读/写磁盘块的(平均)时间 =5ms

运营成本。扫描?

	堆积文件	已分类的文件
扫描所有记录		
平等搜索		
范围搜索		
插入		
删除		

• **B**:数据块的数量 = 5

• **R**:每块记录的数量 = 2

• **D**:读/写磁盘块的(平均)时间 =5ms

扫描所有记录

堆积文件

已分类的文件

- **B**:数据块的数量
- R:每块记录的数量
- D: 读/写磁盘块的平均时间
- 触及的页面:?
- 阅读记录的时间:?

业务成本。扫描成本

	堆积文件	已分类的文件
扫描所有记录	B*D	B*D
平等搜索		
范围搜索		
插入		
删除		

• **B**:数据块的数量

• R:每块记录的数量

• **D:** 读 / 写磁盘区块的平均时间

运营成本。平等搜索?

	堆积文件	已分类的文件
扫描所有记录	B*D	B*D
平等搜索		
范围搜索		
插入		
删除		

• **B**:数据块的数量

• R:每块记录的数量

• **D:** 读 / 写磁盘块的平均时间

查找键8:堆积文件

堆积文件



- P(i):钥匙在第i页的概率为 1/B
- T(i): 如果*第i*页上的键是i,所触及的页面数
- 因此,预计触及的页数
- 平均触及的页数?

$$\sum_{i=1}^{B} T(i)\mathbf{P}(i) = \sum_{i=1}^{B} i \frac{1}{B} = \frac{B(B+1)}{2B} \approx \frac{B}{2}$$

查找键8:分类的文件

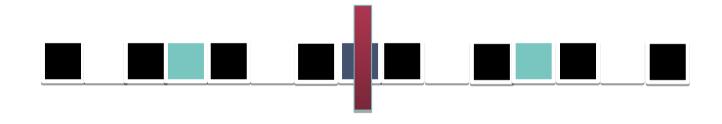
已分类的文件



- **最坏的情况。**在二进制搜索中触及的页面
 - 对数。B
- **平均值的情况。**在二进制搜索中触及的页面
 - 日志, B?

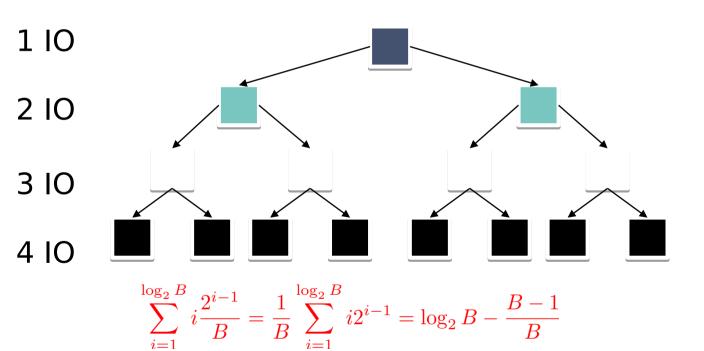
平均案例二进制搜索

预期的阅读数。 1 (1/b) + 2 (2/b) + 3 (4/b) + 4 (8/b)



平均案例二进制搜索 cont

预期的阅读数。 1 (1 / b) + 2 (2 / b) + 3 (4 / b) + 4 (8 / b)



运营成本。方程式搜索成本

	堆积文件	已分类的文件
扫描所有记录	B*D	B*D
平等搜索	0.5*B*D	(log ₂ B)*D
范围搜索		
插入		
删除		

B:数据块的数量

• R:每块记录的数量

• **D:** 读 / 写磁盘块的平均时间

运营成本。范围搜索?

	堆积文件	已分类的文件
扫描所有记录	B*D	B*D
平等搜索	0.5*B*D	(log ₂ B)*D
范围搜索		
插入		
删除		

• **B**:数据块的数量

• R:每块记录的数量

• **D:** 读 / 写磁盘块的平均时间

查找7和9之间的键:堆文件



• 始终触摸所有区块。为什么?

寻找7和9之间的钥匙:比较

堆积文件



• 寻找范围的开始

已分类的文件

- 搜索范围的起点
- 向右扫描

操作成本。范围搜索成本

	堆积文件	已分类的文件
扫描所有记录	B*D	B*D
平等搜索	0.5*B*D	(log ₂ B)*D
范围搜索	B*D	((log ₂ B) +pages)*D
插入		
删除		

• **B**:数据块的数量

• R:每块记录的数量

• **D:** 读 / 写磁盘块的平均时间

业务成本。插入?

	堆积文件	已分类的文件
扫描所有记录	B*D	B*D
平等搜索	0.5*B*D	(log ₂ B)*D
范围搜索	B*D	((log ₂ B) +pages)*D
插入		
删除		

• B:数据块的数量

• R:每块记录的数量

• D: 读/写磁盘块的平均时间

插入 4.5 : 堆积文件

堆积文件



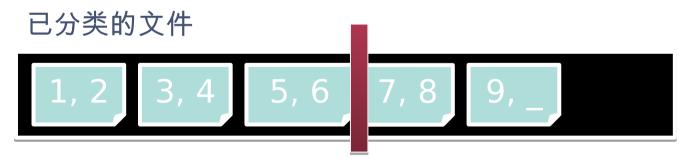
- 粘在文件的末尾
- 成本 = 2*D
- 为什么是 2 ?

插入 4.5 : 堆 VS 分类文件

堆积文件



•读取最后一页,追加,写入。成本 = 2*D



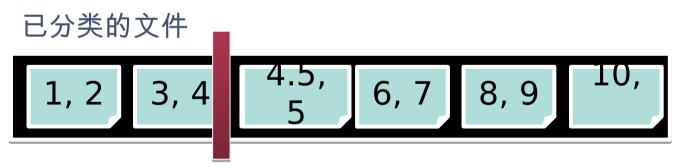
•找到记录的位置。成本 = 日志 , BD

插件 4.5 : 堆与分类 Pt 2

堆积文件



•读取最后一页,追加,写入。成本 =2*D



- •找到记录的位置。成本 = 日志 , BD
- •插入和转移文件的其余部分

业务成本。插入成本

	堆积文件	已分类的文件
扫描所有记录	B*D	B*D
平等搜索	0.5*B*D	(log ₂ B)*D
范围搜索	B*D	((log ₂ B) +pages)*D
插入	2*D	$((\log_2 B) + B)*D$
删除		

• B:数据块的数量

• R:每块记录的数量

• D: 读/写磁盘块的平均时间

业务成本。删除?

	堆积文件	已分类的文件
扫描所有记录	B*D	B*D
平等搜索	0.5*B*D	(log ₂ B)*D
范围搜索	B*D	((log ₂ B) +pages)*D
插入	2*D	$((\log_2 B) + B)*D$
删除		

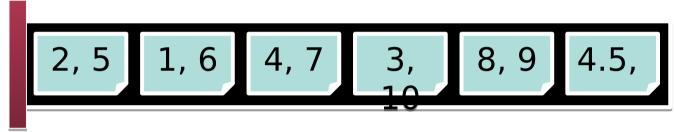
• B:数据块的数量

• R:每块记录的数量

• **D:** 读 / 写磁盘块的平均时间

删除 4.5 : 堆积文件

堆积文件

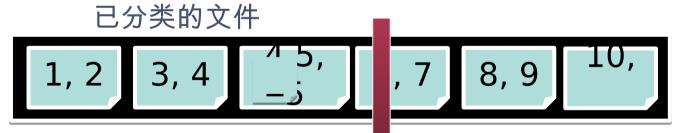


- 一般情况下,要找到记录。 B/2 读作
- 删除页面上的记录
- 成本 = (B/2+1)*D
 - 为什么是 +1?

删除 4.5 : 堆积文件与排序文件

堆积文件

• 平均案例运行时间:(B/2+1)*D

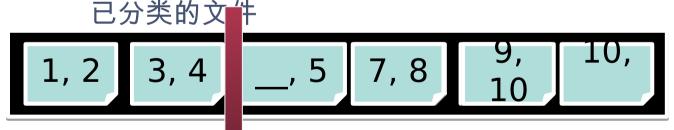


- 查找记录的位置:日志 B
- 删除页面中的记录 Gap

删除 4.5 : 堆积文件与分类文件的比较 Pt 2

堆积文件

• 平均案例运行时间:(B/2+1)*D



- 查找记录的位置: log2B
- 将剩下的部分移到1记录2*(B/2)

业务成本完成

	堆积文件	已分类的文件
扫描所有记录	B*D	B*D
平等搜索	0.5*B*D	(log ₂ B)*D
范围搜索	B*D	((log ₂ B) +pages)*D
插入	2*D	$((\log_2 B) + B)*D$
删除	(0.5*B+1)*D	$((\log_2 B) + B)*D$

• B:数据块的数量

• R:每块记录的数量

• D: 读/写磁盘块的平均时间

业务成本完整版 Pt 2

	堆积文件	已分类的文件
扫描所有记录	B*D	B*D
平等搜索	0.5*B*D	(log ₂ B)*D
范围搜索	B*D	((log ₂ B) +pages)*D
插入	2*D	$((\log_2 B) + B)*D$
删除	(0.5*B+1)*D	$((\log_2 B) + B)*D$

- B:数据块的数量
- R:每块记录的数量
- D: 读/写磁盘块的平均时间
- 我们能做得更好吗?
 - 索引 |