

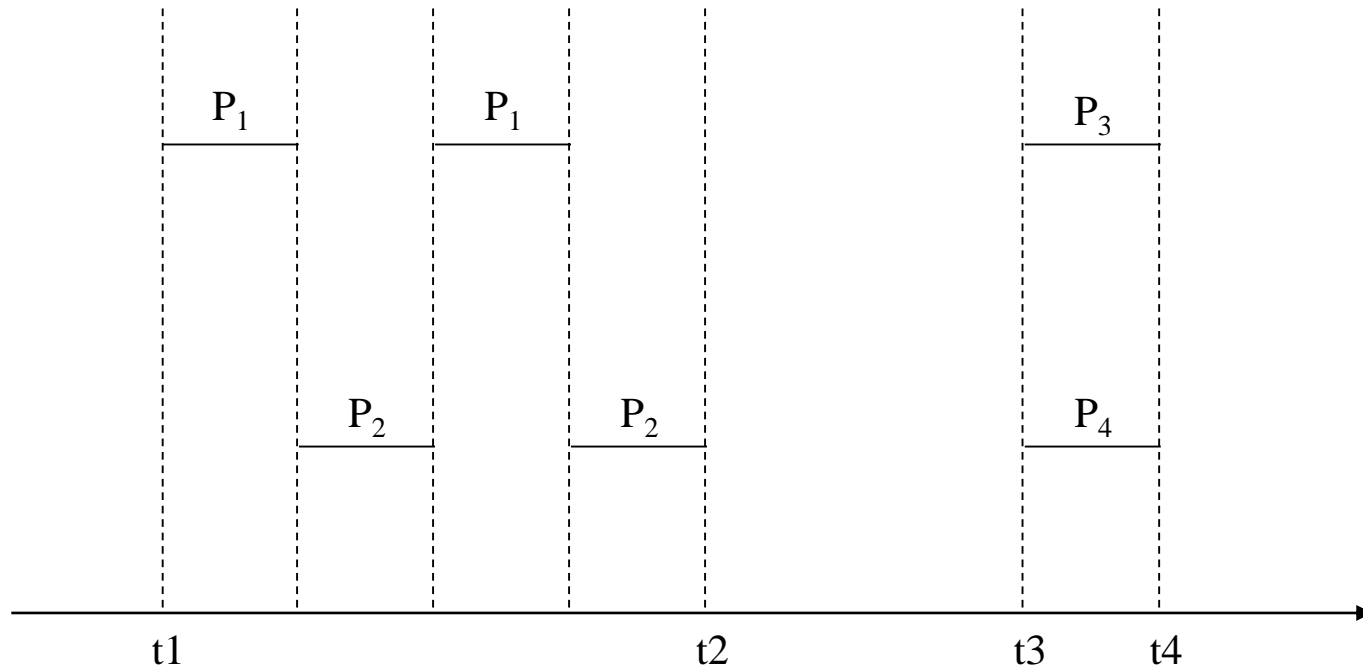
16. 병행 제어

❖ 병행 제어

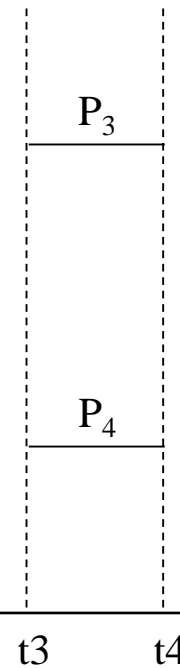
- ◆ 데이터베이스 시스템의 주요 목표
 - 공유성(sharability)
 - ◆ 여러 사용자가 데이터베이스를 이용 가능
 - ◆ 단일 사용자 DBMS vs 복수 사용자 DBMS(병행 데이터베이스)
 - 정확성(accuracy)
 - ◆ 공유된 데이터베이스를 정확히 유지
- ◆ 동시 공유(Concurrent Sharing)의 이점
 - 공유도(sharability)의 증가
 - 응답 시간(response time)의 단축
 - 시스템 활용도(system utilization) 증대
- ◆ 복수 사용자 시스템
 - 병행 접근
 - 다중 프로그래밍(multiprogramming)
 - ◆ 인터리브된(interleaved) 실행 : 하나의 CPU 사용
 - ◆ 동시적 병렬 처리(parallel processing) : 복수의 CPU 사용

▶ 인터리브 대 동시적 병행 실행

인터리브드된 실행



동시적 병행 실행



▶ 무제어 동시 공용의 문제점

◆ 문제점

1) 갱신 분실(lost update)

- ◆ 탐지 불가능

2) 모순성(inconsistency)

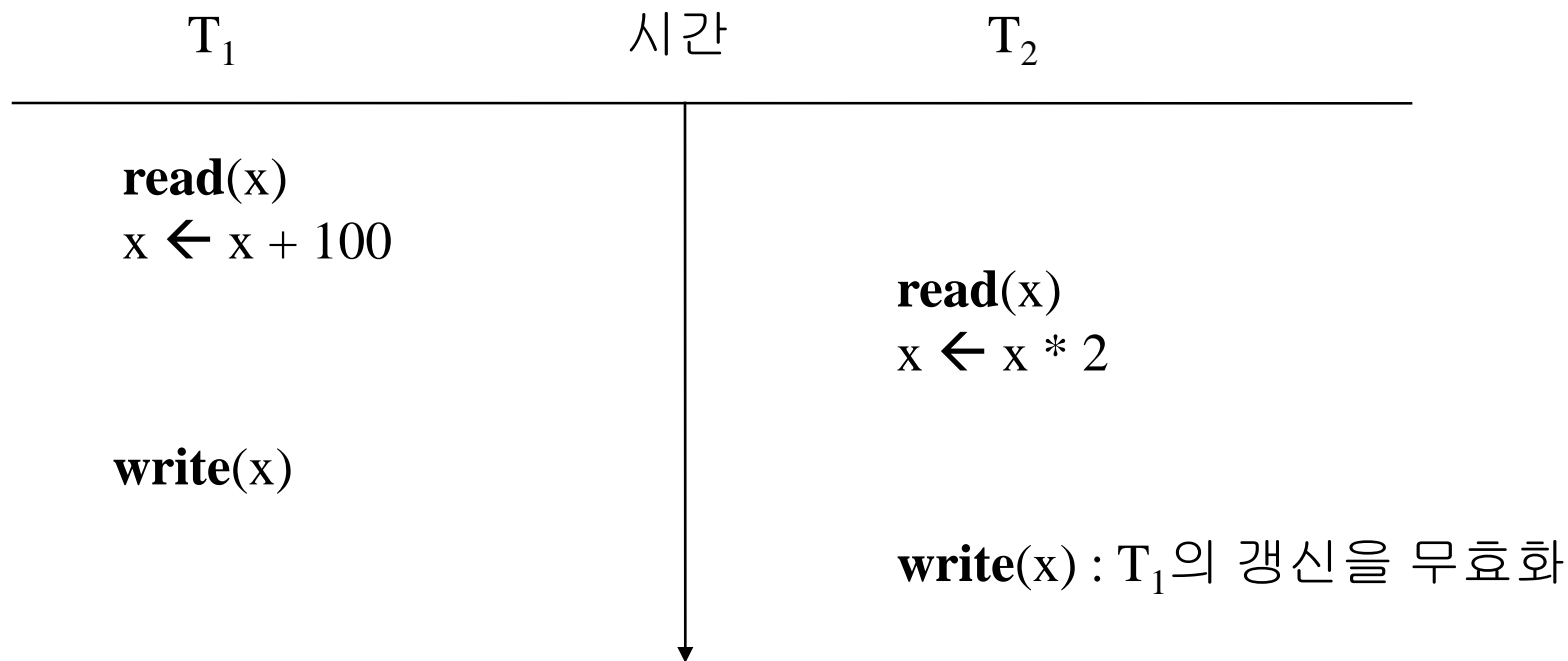
- ◆ 데이터베이스의 출력내용과 모순

3) 연쇄 복귀(cascading rollback)

- ◆ 상호 의존(tangled dependencies)
- ◆ 연쇄 회복(cascade recovery)

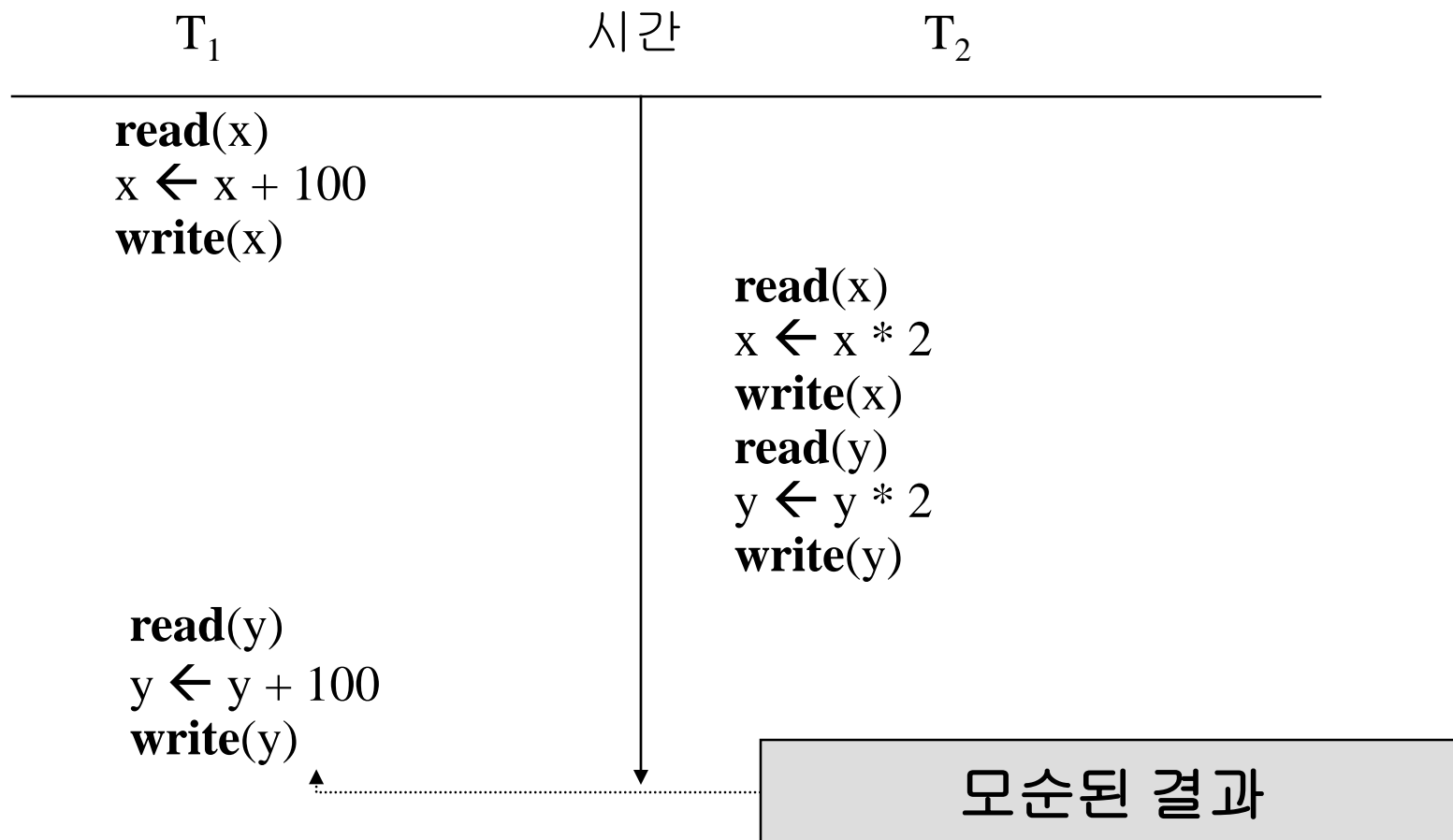
(1) 갱신분실(Lost Update)

◆ 탐지 불가능(Undetectable)



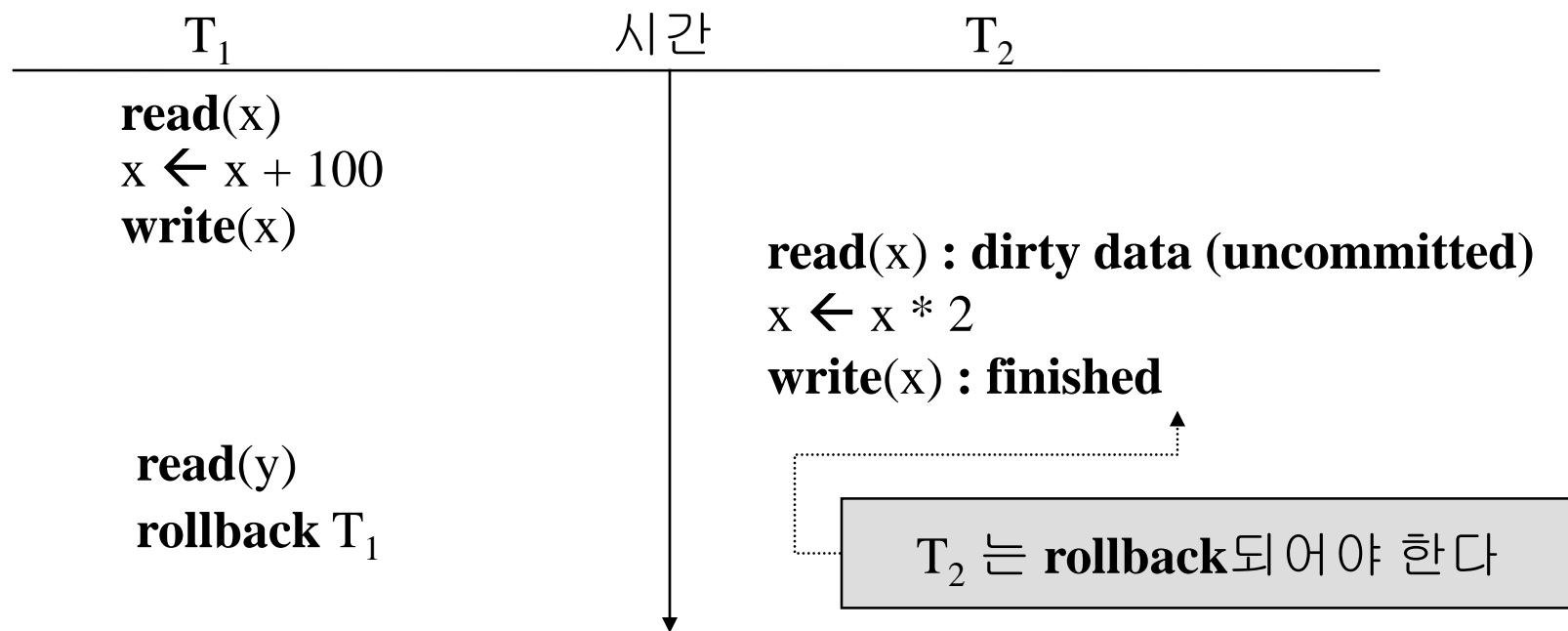
(2) 모순성(inconsistency)

◆ 데이터베이스의 출력 내용과 모순



(3) 연쇄 복귀(Cascading Rollback)

- ◆ 상호 의존(tangled dependencies)
- ◆ 연쇄 회복(cascade recovery)



- 완료되지 않은 데이터 접근

(3) 연쇄 복귀(Cascading Rollback)

◆ 문제의 원인

- 충돌(conflict) :

- ① 상이한 트랜잭션에 속하고 있으면서 동일한 데이터 아이템을 처리 대상으로 하는 두 연산

- ② 최소한 하나의 기록(**write**) 연산

- 공용하는 충돌된 데이터를 통해 트랜잭션 사이에 간섭이 일어나기 때문

- 충돌이 일어나는 경우

- ◆ $\text{read}_i(x)$ 와 $\text{write}_j(x)$, $\text{write}_i(x)$ 와 $\text{read}_j(x)$, $\text{write}_i(x)$ 와 $\text{write}_j(x)$

- 충돌이 일어나지 않는 경우

- ◆ $\text{read}(x)$ 와 $\text{write}(y)$, $\text{write}(x)$ 와 $\text{read}(y)$, $\text{write}(x)$ 와 $\text{write}(y)$

◆ 병행 제어

- 충돌 데이터의 관리

❖ 직렬 가능성의 개념(1)

- ◆ 스케줄
 - 실행 순서
 - 트랜잭션 연산들의 순서
- ◆ 직렬 스케줄(serial schedule)
 - 트랜잭션 $\{T_1, \dots, T_n\}$ 의 순차적 실행
 - 인터리브되지 않은 스케줄
 - 스케줄의 각 트랜잭션 T_i 의 모든 연산 $\langle T_{i1}, \dots, T_{in} \rangle$ 가 연속적으로 실행
 - $n!$ 가지의 방법
 - 직렬 스케줄은 정확하다고 가정
- ◆ 비직렬 스케줄(nonserial schedule)
 - 인터리브된 스케줄
 - 트랜잭션 $\{T_1, \dots, T_n\}$ 의 병렬 실행

❖ 직렬 가능성의 개념(2)

◆ 직렬 가능 스케줄

n 개의 트랜잭션 T_1, \dots, T_n 에 대한 스케줄 S 가 똑같은 n 개의 트랜잭션에 대한 어떤 직렬 스케줄 S' 과 동등하면 스케줄 S 는 직렬 가능 스케줄

- 직렬 스케줄 $S_1 : \langle T_1, T_2, T_3 \rangle$

$$S_1 : \begin{matrix} & T_1 & & T_2 & & T_3 \\ & O_{11}, O_{12}, O_{13}, O_{14} & < & O_{21}, O_{22}, O_{23} & < & O_{31}, O_{32} > \end{matrix}$$

- 비직렬 스케줄 S_2

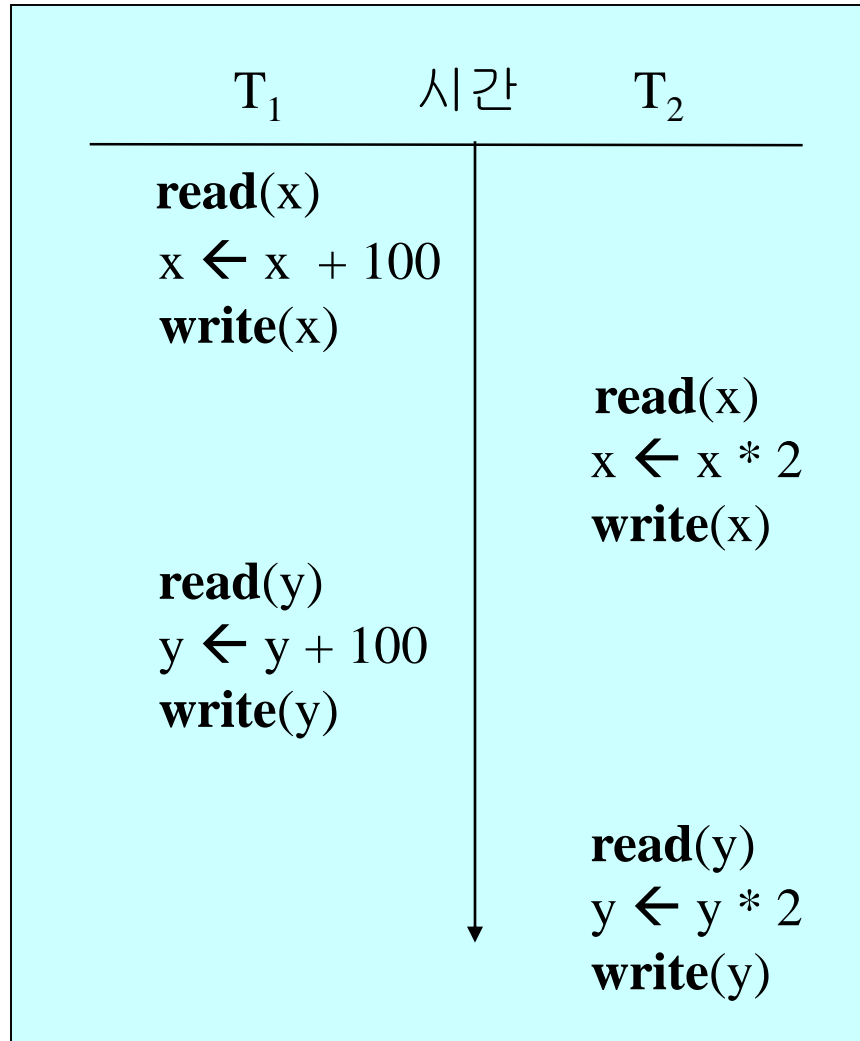
$$S_2 : \langle O_{11}, O_{21}, O_{22}, O_{12}, O_{31}, O_{23}, O_{13}, O_{32}, O_{14} \rangle$$

- S_2 가 직렬 스케줄 $\langle T_1, T_2, T_3 \rangle$ 과 동등하다면 S_2 는 직렬 가능한 스케줄

예 - 두 개의 트랜잭션

<u>T₁</u>	<u>T₂</u>
read(x)	read(x)
$x \leftarrow x + 100$	$x \leftarrow x * 2$
write(x)	write(x)
read(y)	read(y)
$y \leftarrow y + 100$	$y \leftarrow y * 2$
write(y)	write(y)

예 - 비직렬 스케줄



❖ 스케줄 동등

◆ 결과 동등(result equivalent)

- 최소한의 만족성을 가진 스케줄 동등성 정의
- 데이터베이스에 대한 스케줄의 결과만을 비교
 - ◆ 동일한 초기 상태
 - ◆ 두 개의 상이한 스케줄
 - ◆ 똑같은 생성된 데이터베이스 최종 결과
⇒ 결과 동등

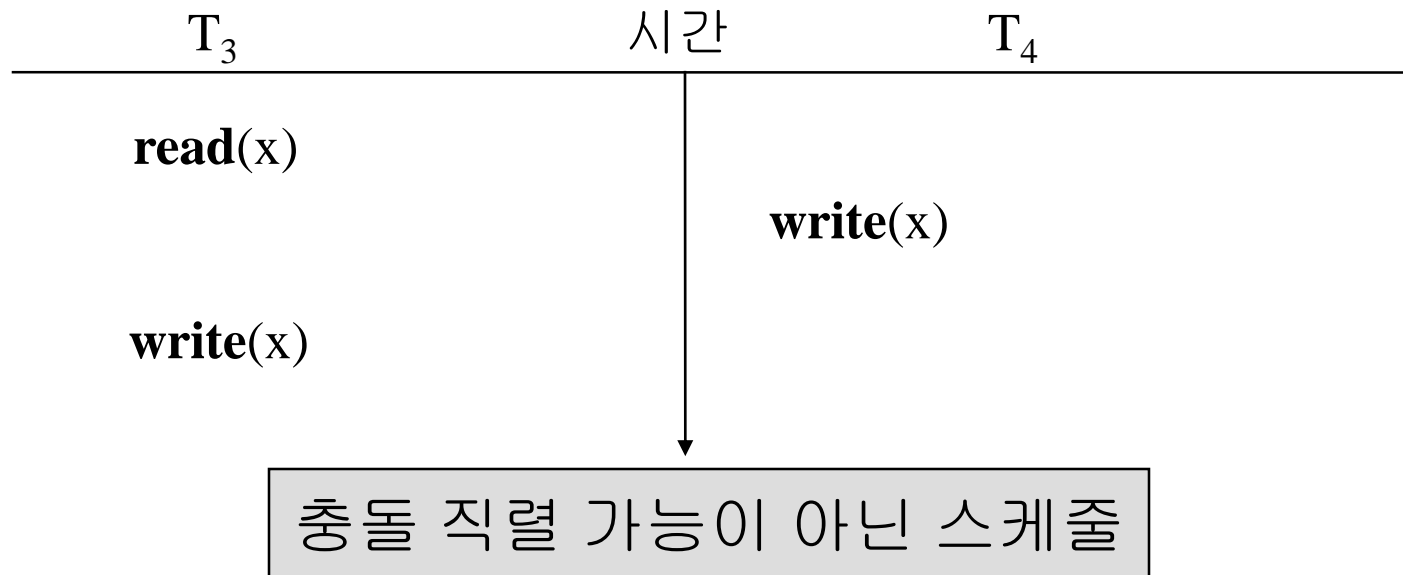
Note

연산자의 유형이나 피연산자의 값에 따라 우연히 최종 결과가 같을 수도 있음

⇒ 항상 동일한 결과를 생성하는 것을 보장 안 함

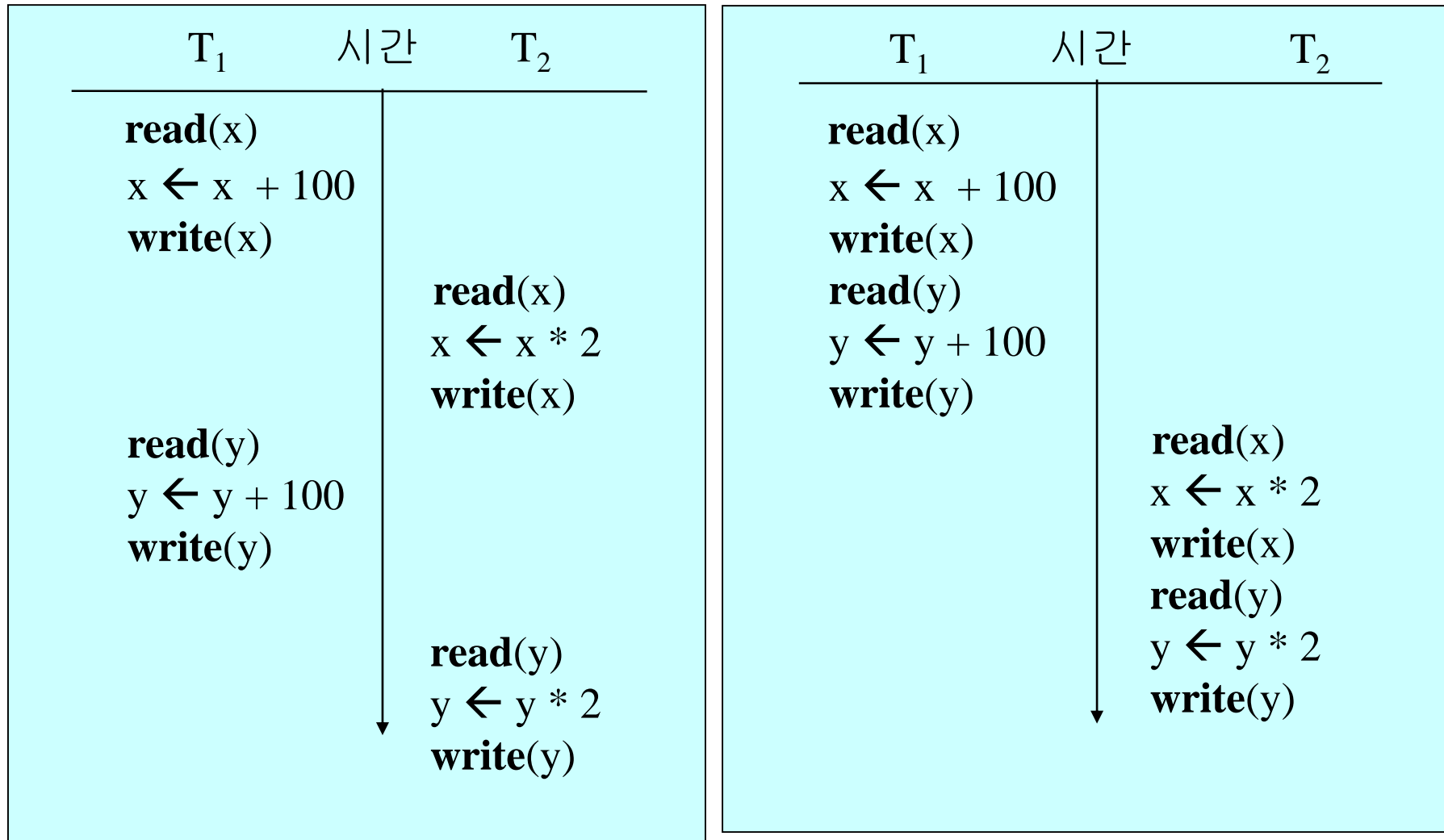
충돌 동등(Conflict Equivalent)

- ◆ 충돌 동등
 - 두 스케줄 내의 충돌 연산의 순서가 동일
- ◆ 충돌 직렬 가능 스케줄
 - 어떤 직렬 스케줄 S' 과 충돌 동등한 스케줄



충돌 동등(Conflict Equivalent)

◆ 충돌 동등 스케줄 예



뷰 직렬가능 스케줄(1)

◆ 뷰 동등($S \equiv S'$)

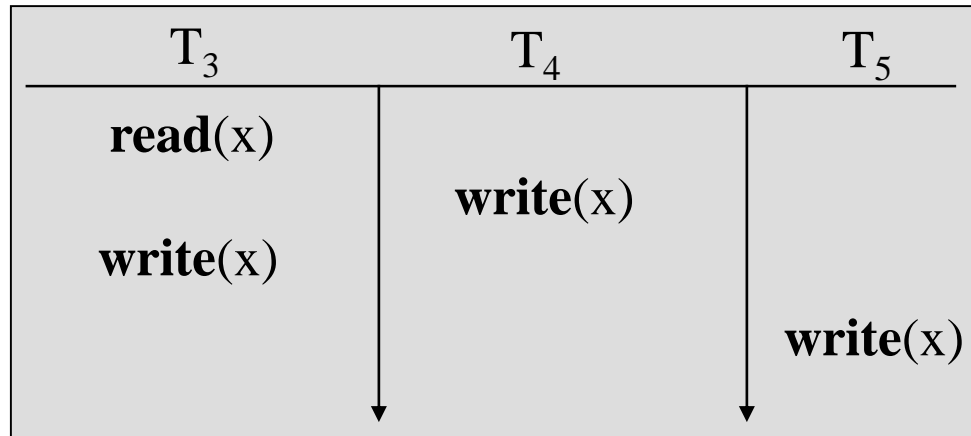
- i. 각 데이터 아이템 x 에 대해 스케줄 S 에서 x 의 초기값을 T_i 가 읽는다면 스케줄 S' 에서도 x 의 초기값을 T_i 가 읽어야 함
- ii. 스케줄 S 에서 트랜잭션 T_i 가 수행하는 모든 **read**(x) 연산의 x 값이 트랜잭션 T_j 가 수행한 **write**(x) 연산으로 생성된 값이라면 스케줄 S' 에서도 T_i 가 수행하는 모든 **read**(x) 연산의 x 값이 트랜잭션 T_j 의 **write**(x) 연산으로 생성된 값이어야 함
- iii. 스케줄 상에서 **write**(x) 연산이 수행되는 각 데이터 아이템 x 에 대해, 스케줄 S 에서 T_i 가 **write**(x)를 마지막으로 실행하면 스케줄 S' 에서도 T_i 가 **write**(x)를 마지막으로 실행해야 함

◆ 뷰 직렬 가능 스케줄

- 어떤 직렬 스케줄 S' 과 뷰 동등한 스케줄

충돌 vs 뷰 직렬 가능 스케줄

- 충돌 직렬 가능 스케줄 \subseteq 뷰 직렬 가능 스케줄

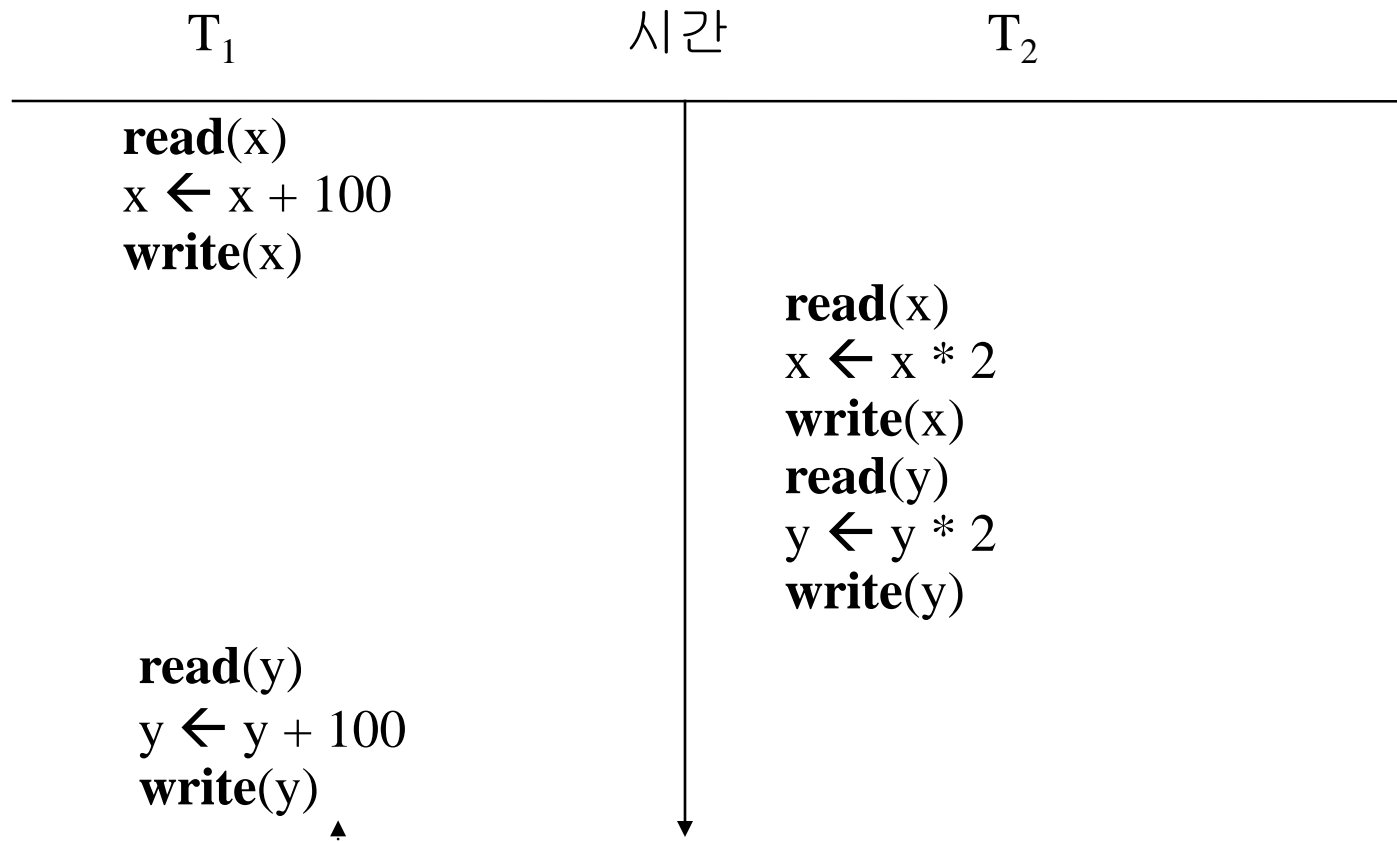


$\equiv \langle T_3, T_4, T_5 \rangle$

뷰 직렬 가능 스케줄

충돌 vs 뷰 직렬 가능 스케줄

- 뷰 직렬 가능이 아닌 스케줄

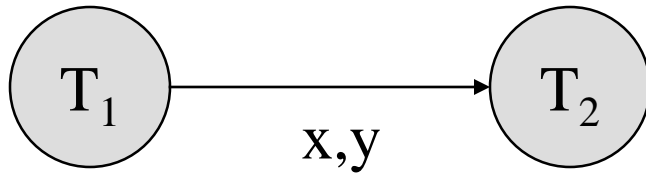


▶ 직렬 가능성 검사

◆ 충돌 직렬 가능성 검사

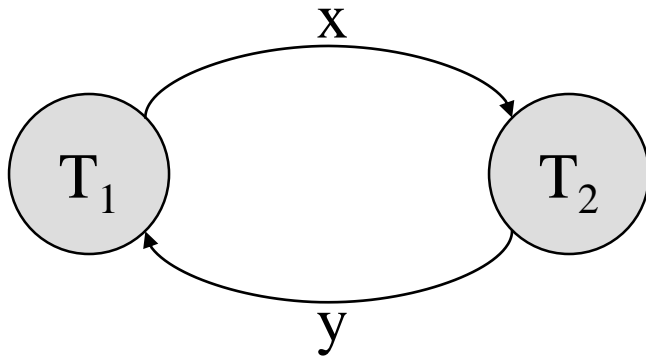
- 선행 그래프(precedence graph)의 구성
 - ◆ 방향 그래프 : (N, E)
 - ◆ 노드 T_i : 스케줄 S 의 트랜잭션들 집합
 - ◆ 간선 : $T_i \rightarrow T_j$ 이 나타나는 경우
 - ① T_i 가 **write**(x)한 x 의 값을 T_j 가 **read**(x)를 수행하는 경우
 - ② T_i 가 **read**(x)한 뒤에 T_j 가 **write**(x)하는 경우
 - ③ T_i 가 **write**(x)를 한 뒤에 T_j 가 **write**(x)하는 경우
- S 충돌 직렬 가능은 선행 그래프에 사이클이 없는 경우에 가능
- 선행 그래프에서 (선형 순서로) 위상 정렬된 모든 스케줄은 직렬 가능

▶ 예



사이클이 없음

→ 직렬 가능 스케줄



사이클이 있음

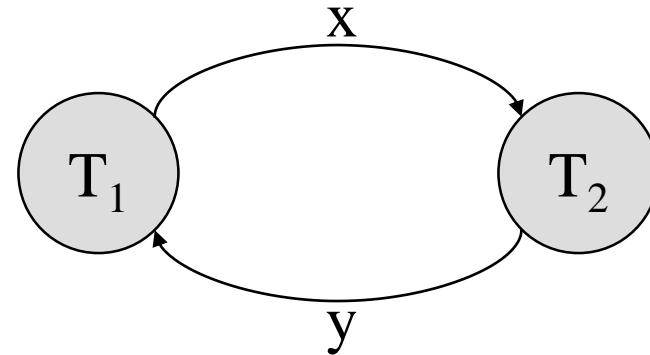
→ 직렬 불가능 스케줄

Notes

- ◆ 다음 트랜잭션에 대한 아래 스케줄을 보면

$T_1: x \leftarrow x + 100$	$T_2: x \leftarrow x + 50$
$y \leftarrow y + 100$	$y \leftarrow y + 50$

T_1	시간	T_2
read(x) $x \leftarrow x + 100$ write(x)		read(x) $x \leftarrow x + 50$ write(x) read(y) $y \leftarrow y + 50$ write(y)
read(y) $y \leftarrow y + 100$ write(y)		



- 결과는 직렬과 동일하나 직렬 불가능한 스케줄

▶ 직렬 가능성 이용

◆ 직렬 가능성 검사의 어려움

- 트랜잭션을 임의로 수행시킨 뒤 직렬 가능성 검사
 - ◆ 직렬 가능성이 안 될 때 스케줄 취소
 - 시스템에 트랜잭션들이 계속 들어올 경우
 - ◆ 어떤 스케줄이 언제 시작해서 언제 끝나는지 결정 어려움
- ⇒ 문제 복잡, 직렬 가능 검사 불가능

◆ 직렬 가능성 이론 이용

- 직렬 가능성 검사 하지 않고 직렬 가능성 보장
- 기법
 - ◆ 로킹(locking)
 - ◆ 타임스탬프(timestamp)

❖ 로킹(1)

◆ 정의

- 상호 배제(독점 제어)의 과정

다시 말해 잠금이 된 데이터 집합을 생성

- ◆ 데이터 객체에 배타적으로 할당
- ◆ 무간섭을 보장

◆ 성질

- i. 데이터 객체의 비공유, 비중첩
- ii. 부분 효과의 배제 (all or nothing)
- iii. 단일 소유자
- iv. 로크한 트랜잭션만이 로크를 해제

❖ 로킹(2)

◆ 로킹 규약

- ① 트랜잭션 T가 **read(x)**나 **write(x)** 연산을 하려면 반드시 먼저 **lock(x)** 연산을 실행해야 함
- ② 트랜잭션 T가 실행한 **lock(x)**에 대해서는 T가 모든 실행을 종료하기 전에 반드시 **unlock(x)** 연산을 실행해야 함
- ③ 트랜잭션 T는 다른 트랜잭션에 의해 이미 **lock**이 걸려 있는 x에 대해 다시 **lock(x)**를 실행시키지 못 함
- ④ 트랜잭션 T는 x에 **lock**을 자기가 걸어 놓지 않았다면 **unlock(x)**를 실행시키지 못 함

◆ 필요 조건

- 명세 : 완전, 최소성
- 충돌 검사 : 간단, 효과적

❖ 로킹(3)

◆ 로킹 모드의 확장

i. 공용 로크 **lock-S**

- ◆ 공용된 접근
- ◆ **read** 연산만 허용

ii. 전용 로크 **lock-X**

- ◆ 배타적 접근
- ◆ **read write** 연산을 허용

◆ 양립성(Compatibility)

$T_i \backslash T_j$	S	X
S	T	F
X	F	F

T : 접근 허용

F : 대기

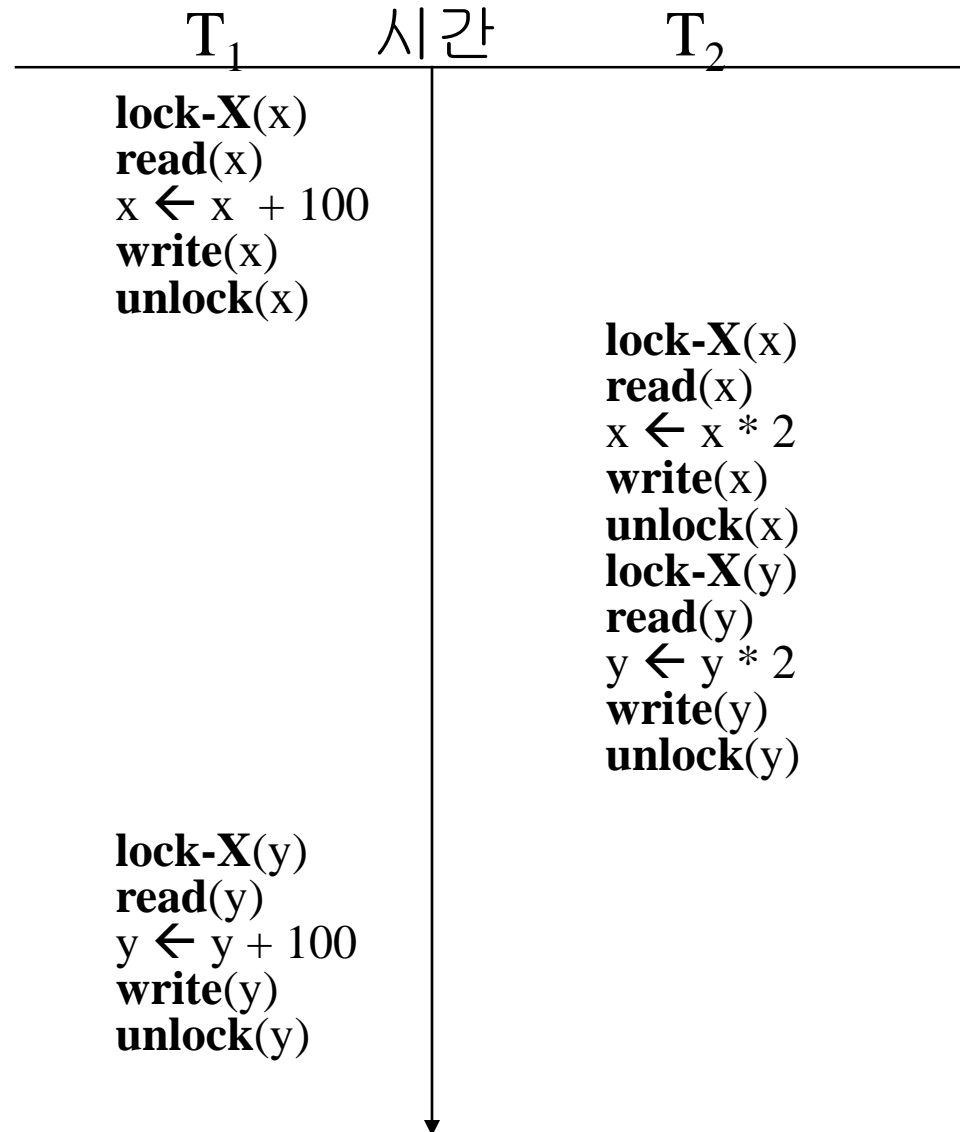
❖ 로킹(4)

◆ 공용 로킹 규약(shared locking protocol)

- 공용 **lock** 허용 시 따라야 하는 규약

- ① 트랜잭션 T가 데이터 아이템 x에 대해 **read(x)** 연산을 실행하려면 먼저 **lock-S(x)**나 **lock-X(x)** 연산을 실행해야 함
- ② 트랜잭션 T가 데이터 아이템 x에 대해 **write(x)** 연산을 실행하려면 먼저 **lock-X(x)** 연산을 실행해야 함
- ③ 트랜잭션 T가 **lock-S(x)**나 **lock-X(x)** 연산을 하려 할 때 x가 이미 다른 트랜잭션에 의해 양립될 수 없는 타입으로 **lock**이 걸려 있다면 그것이 모두 풀릴 때까지 기다려야 함
- ④ 트랜잭션 T가 모든 실행을 종료하기 전에는 T가 실행한 모든 **lock(x)**에 대해 반드시 **unlock(x)**를 실행해야 함
- ⑤ 트랜잭션 T는 자기가 **lock**을 걸지 않은 데이터 아이템에 대해 **unlock**을 실행할 수 없음

로킹 규약으로 직렬가능이 아닌 스케줄



❖ 2단계 로킹 규약

◆ 2단계 로킹 규약(2PL)

① 확장 단계(growing phase)

트랜잭션은 **lock**만 수행하고 **unlock**은 수행할 수 없는 단계

② 축소 단계(shrinking phase)

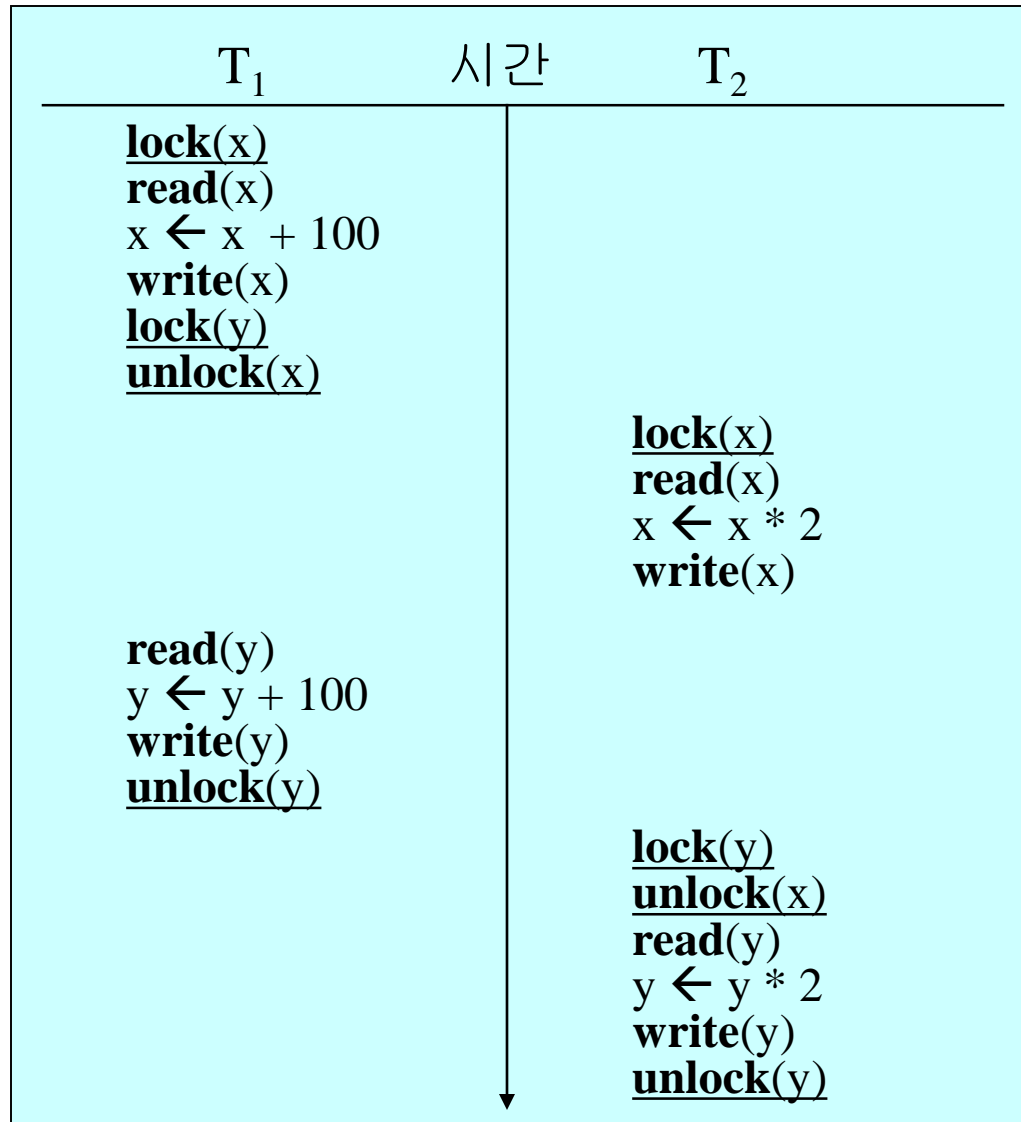
트랜잭션은 **unlock**만 수행하고 **lock**은 수행할 수 없는 단계

◆ 스케줄 내의 모든 트랜잭션들이 2단계 로킹 규약을 준수한다면 그 스케줄은 직렬 가능

👉 Notes

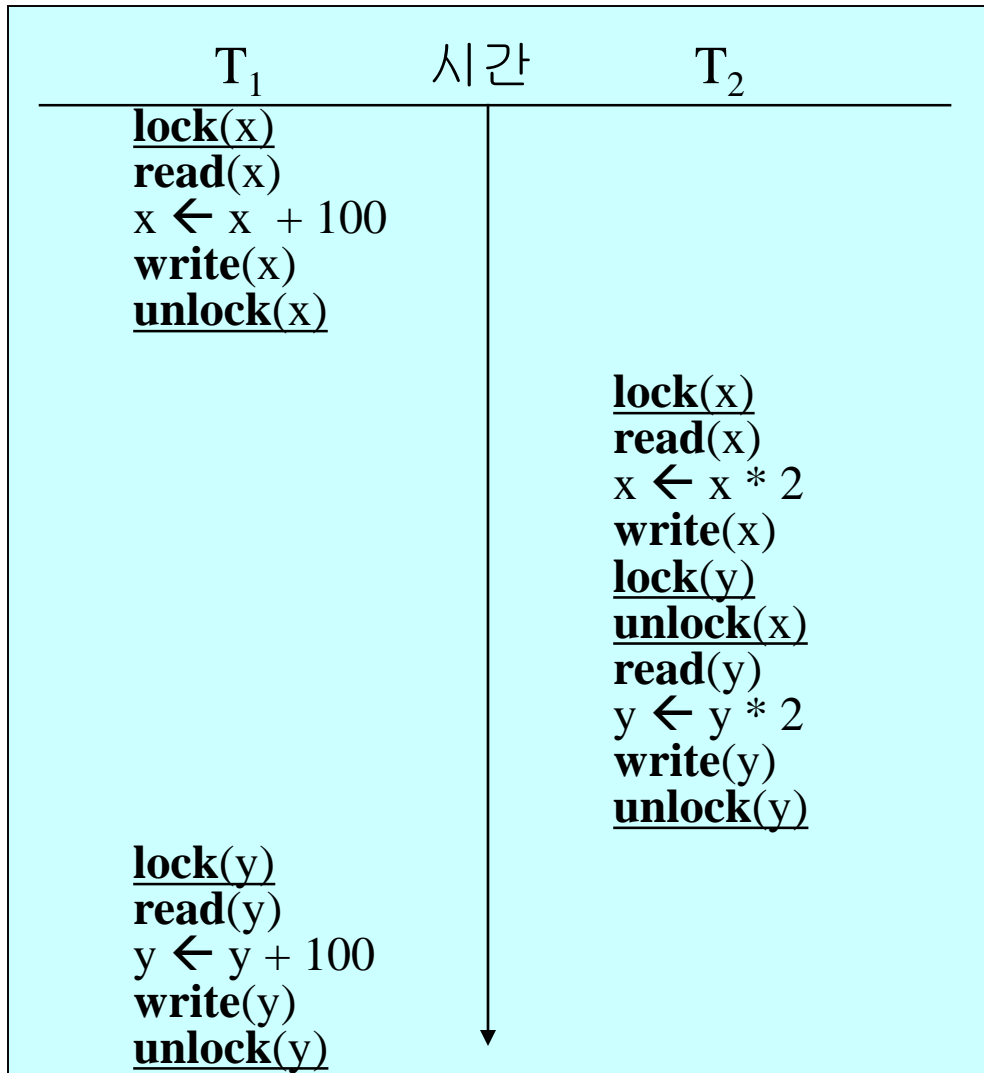
- 2단계 → 직렬 가능성을 보장
- 2단계는 직렬 가능성의 충분조건이며 필요조건은 아님

▶ 예 - 2PLP로 직렬 가능 스케줄



T₁, T₂: 2단계
⇒ 직렬 가능

▶ 예 - 2PLP가 아닌 스케줄



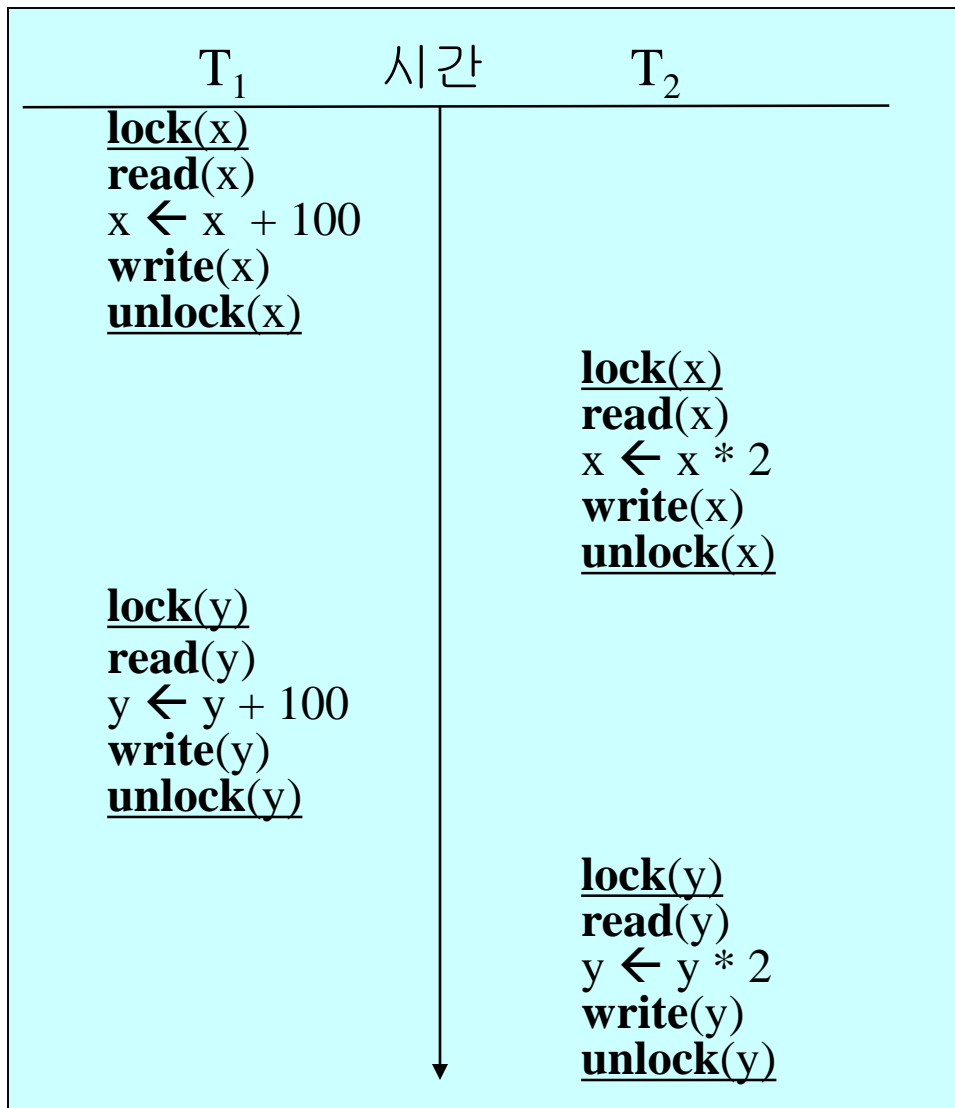
T₁: 2단계가 아님

T₂: 2단계

⇒ 직렬 가능성을 보장하지 못함

⇒ 직렬 가능 스케줄이 아님

▶ 예 - 2PLP는 아니지만 직렬 가능 스케줄



T₁, T₂ : 2단계가 아님

⇒ 직렬 가능성을 보장하지 않음

⇒ 실제, 직렬 가능 스케줄

- 2단계는 충분조건이고 필요조건이 아님

- 2단계로는 생성되지 않는 직렬 가능 스케줄

▶ 2단계 로킹 규약의 변형

◆ 엄밀 2단계 로킹 규약(strict 2PLP)

- 모든 독점 로크(**lock-X**)는 그 트랜잭션이 완료할 때 까지 **unlock**하지 않고 그대로 유지해야 함
 - 완료하지 않은 어떤 트랜잭션에 의해 기록된 모든 데이터는 그 트랜잭션이 완료할 때 까지 독점 모드로 로킹
 - ◆ 다른 트랜잭션이 그 데이터를 판독할 수 없도록 함
- ⇒연쇄 복귀 문제가 일어나지 않음

◆ 엄격 2단계 로킹 규약(rigorous 2PLP)

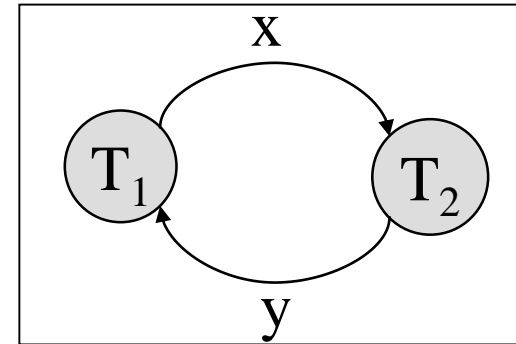
- 엄밀 2PLP 보다 더 제한적
- 모든 로크는 그 트랜잭션이 완료할 때 까지 **unlock**되지 않고 로크된 상태로 유지해야만 함
- 트랜잭션들이 완료하는 순서로 직렬화 가능

Note!

대부분의 상용 데이터베이스 시스템 : 엄밀 2PLP나 엄격 2PLP 사용

❖ 교착 상태(Deadlock)

- ◆ 모든 트랜잭션들이 실행을 전혀 진전시키지 못하고 무한정 기다리고 있는 상태
 - T_1 은 T_2 가 데이터 아이템 x 를 **unlock**하기 기다림
 - T_2 는 T_1 이 데이터 아이템 y 를 **unlock**하기 기다림
- ◆ 교착상태가 발생하는 필요충분조건
 - ① 상호 배제(mutual exclusion)
 - ② 대기(wait for)
 - ③ 선취 금지(no preempt)
 - ④ 순환 대기(circular wait)
- ◆ 해결책
 - 탐지(**detection**) : 교착 상태가 일단 일어난 뒤에 교착 상태 발생 조건의 하나를 제거
 - 회피(**avoidance**) : 자원을 할당할 때마다 교착 상태가 일어나지 않도록 실시간 알고리즘을 사용하여 검사
 - 예방(**prevention**) : 트랜잭션을 실행시키기 전에 교착 상태 발생이 불가능하게 만드는 방법



▶ 교착상태 예방

◆ 트랜잭션 스케줄링 기법

- 트랜잭션 실행 전 필요한 데이터 아이템들을 모두 로크
- 충돌되는 데이터를 필요로 하는 트랜잭션은 병행 실행이 아예 불가
- 데이터 요구에 대한 사전 지식이 필요
⇒ 현실적으로 사용하기 어려움
- 데이터 아이템 활용도 감소
 - ◆ 데이터 아이템이 한꺼번에 로크되기 때문
- 기아(starvation) 문제
 - ◆ 자주 사용되는 데이터 아이템을 필요로 하는 트랜잭션은 다른 트랜잭션이 그 데이터 아이템을 쓰는 동안 무한정 기다림

◆ 데이터베이스에 있는 모든 데이터 아이템들에 일정한 순서를 정하는 방법

- 모든 트랜잭션들이 이 순서에 따라 데이터 아이템을 로크하게 함
- 프로그래머로 하여금 데이터 아이템의 순서를 숙지하도록 해야 함
⇒ 현실성 없음

▶ 교착상태의 회피(Avoidance)(1)

◆ 타임스탬프 이용

- 트랜잭션의 시작 순서에 기초하는 식별자(identifier)
- 트랜잭션이 기다려야 할지 복귀해야 할지 결정하는 데 사용
- 트랜잭션 재시도 : T_2 에 의해 로크된 x 를 T_1 이 요구할 때

i. **wait-die 기법** : 트랜잭션 T_i 가 이미 T_j 가 로크한 데이터 아이템을 요청할 때 만일 T_i 의 타임스탬프가 T_j 의 것보다 작은 경우(즉 $TS(T_i) < TS(T_j)$ 가 되어 T_i 가 고참인 경우)에는 T_i 는 기다린다. 그렇지 않으면 T_i 는 복귀(즉 die)하고 다시 시작한다

ii. **wound-wait 기법** : 트랜잭션 T_i 가 이미 트랜잭션 T_j 가 로크한 데이터 아이템을 요청할 때 T_i 의 타임스탬프가 T_j 의 것보다 클 경우(즉 $TS(T_i) > TS(T_j)$ 가 되어 T_i 가 고참인 경우)에는 기다린다. 그렇지 않으면 T_j 는 복귀해서(즉 T_i 는 T_j 를 상처 입힌다) 다시 시작한다

☞ Note: 두 기법에서 같은 타임스탬프를 유지

▶ 교착상태의 회피(Avoidance)(2)

◆ wait-die 기법과 wound-wait 기법의 차이점

● wait-die

- ◆ 고참 트랜잭션이 신참 트랜잭션을 기다림
- ◆ 고참 트랜잭션이 가지고 있는 데이터를 신참 트랜잭션이 요구하면 복귀 후 재실행
- ◆ 재실행 시 똑같은 순서로 데이터 요구
⇒ 불필요한 복귀가 자주 일어날 가능성

● wound-wait

- ◆ 고참 트랜잭션은 신참 트랜잭션을 기다리지 않음
- ◆ 신참 트랜잭션이 가지고 있는 데이터를 고참 트랜잭션이 요구하면 신참 트랜잭션은 복귀 후 재 실행
- ◆ 신참 트랜잭션은 기다리기만 하면 됨
⇒ 불필요한 복귀가 비교적 덜 일어남

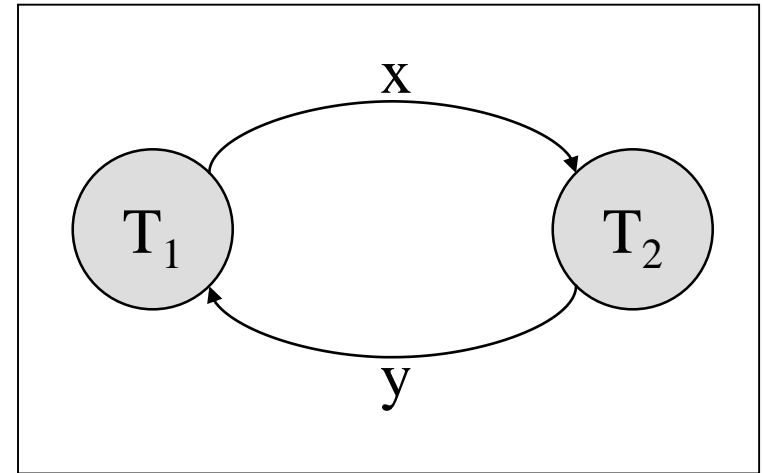
▶ 교착상태 탐지(detection)(1)

- ◆ 교착상태 방지가 보장되지 않을 시 탐지 기법 필요
- ◆ 필요 사항
 - 시스템의 정보 유지
 - ◆ 현재 로크된 데이터
 - ◆ 로크 요청이 대기 중인 데이터(pending data)
 - 시스템 검사 알고리즘
 - ◆ 교착상태 탐지 위해 주기적 가동
 - 교착상태 회복 기법

▶ 교착상태 탐지(detection)(2)

◆ 대기 그래프(V,E)

- V : 트랜잭션
- $E : (T_i \rightarrow T_j)$ T_i 가 T_j 를 대기 중
- 사이클 \Leftrightarrow 교착상태



◆ 교착 상태 검사 시기 기준

- 실행 중인 트랜잭션 수 또는 데이터를 로크하기 위해 트랜잭션들이 대기하는 기간

▶ 교착상태 탐지(detection)(3)

◆ 회 복

- 취소할 트랜잭션 선택 : 최소 비용
- 복귀(**rollback**) : 취소, 재시작
- 기아(starvation) : 같은 트랜잭션이 계속 취소
 - ◆ 완료되지 못함
 - ◆ FCFS가 도움이 됨

❖ 타임스탬프 순서 기법

- ◆ 트랜잭션을 인터리브로 실행
 - 타임스탬프 순서로 직렬 가능
- ◆ 타임스탬프 순서로 각 객체를 접근하는 것을 보장
- ◆ 접근한 트랜잭션이 가장 최근에 접근한 트랜잭션보다 더 오래되었다면 새로운 타임스탬프를 재시작
- ◆ 타임스탬프 (TS)
 - 시스템의 클록(clock) 값 또는 논리적 카운터

▶ 타임스탬프 순서 기법

- ◆ 트랜잭션 T_i 의 타임스탬프 : $TS(T_i)$
 - 시스템이 생성한 유일한 식별자
 - T_i 가 T_j 보다 오래되면
$$TS(T_i) < TS(T_j)$$
- ◆ 타임스탬프 순서 기법의 아이디어
 - $TS(T_i) < TS(T_j)$
 - ⇒ 시스템이 $\langle T_i, T_j \rangle$ 의 직렬 실행과 결과가 일치하도록 보장
- ◆ 데이터 아이템 x 의 타임스탬프
 - **read_TS(x)**

데이터 아이템 x 의 판독시간 스탬프로서 **read(x)**를 성공적으로 수행한 트랜잭션의 타임스탬프 중에서 제일 큰 타임스탬프
 - **write_TS(x)**

데이터 아이템 x 의 기록시간 스탬프로서 **write(x)**를 성공적으로 수행한 트랜잭션의 타임스탬프 중에서 제일 큰 타임스탬프

타임스탬프 순서 규약

① T_i 가 **read**(x)를 수행하려 할 때

(\neg) $\mathbf{TS}(T_i) < \mathbf{write_TS}(x)$ 이면 거부하고 T_i 를 복귀

⇒ $\mathbf{TS}(T_i)$ 보다 타임스탬프가 큰 어떤 트랜잭션이 T_i 가 접근하기 전에 이미 x의 값을 먼저 변경시켰기 때문

(\sqsubset) $\mathbf{TS}(T_i) \geq \mathbf{write_TS}(x)$ 이면 실행하고

$\mathbf{read_TS}(x) \leftarrow \max\{ \mathbf{read_TS}(x), \mathbf{TS}(T_i) \}$

② T_i 가 **write**(x)를 수행하려 할 때

(\neg) $\mathbf{TS}(T_i) < \mathbf{read_TS}(x)$ 이면 거부하고 T_i 를 복귀

⇒ $\mathbf{TS}(T_i)$ 보다 타임스탬프가 큰 어떤 트랜잭션이 x의 값을 먼저 판독했기 때문

(\sqsubset) $\mathbf{TS}(T_i) < \mathbf{write_TS}(x)$ 이면 거부하고 T_i 를 복귀

⇒ $\mathbf{TS}(T_i)$ 보다 타임스탬프가 큰 어떤 트랜잭션이 x의 값을 먼저 기록했기 때문

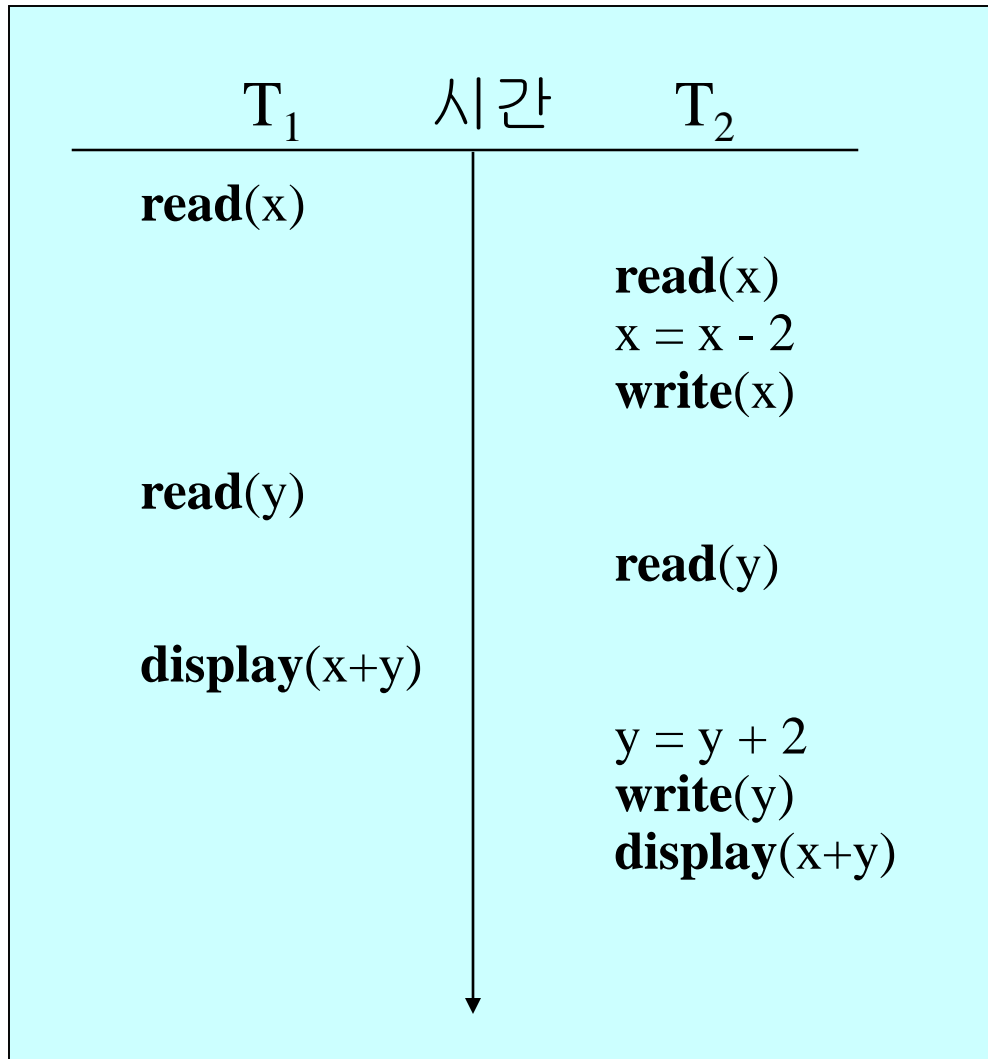
(\sqsupseteq) $\mathbf{TS}(T_i) \geq \mathbf{read_TS}(x)$ 이고 $\mathbf{TS}(T_i) \geq \mathbf{write_TS}(x)$ 이면 실행하고

$\mathbf{write_TS}(x) \leftarrow \mathbf{TS}(T_i)$

장점 vs 단점

- ◆ 교착상태가 없음 : 대기기가 없기 때문
- ◆ 연쇄 복귀
 T_i 의 복귀가 T_j 의 복귀를 유발
- ◆ 순환적 재시작 : 기아(starvation)
연속적인 복귀와 재시작

▶ 예 제



◆ 타임스탬프 순서 스케줄

☞ Notes

- 2단계 로킹으로 생성 가능

▶ Thomas의 기록 규칙(revised TS protocol) (1)

◆ 잠재적 병행성의 증대

◆ Write 규칙의 수정(no change in read rule)

T_i 가 **write**(x)를 수행하려 할 때 :

만일 $TS(T_i) < \mathbf{read_TS}(x)$ 이면 **write**(x)
를 거부하고 T_i 를 취소시켜 복귀시킨다

만일 $TS(T_i) \geq \mathbf{read_TS}(x)$ 이고

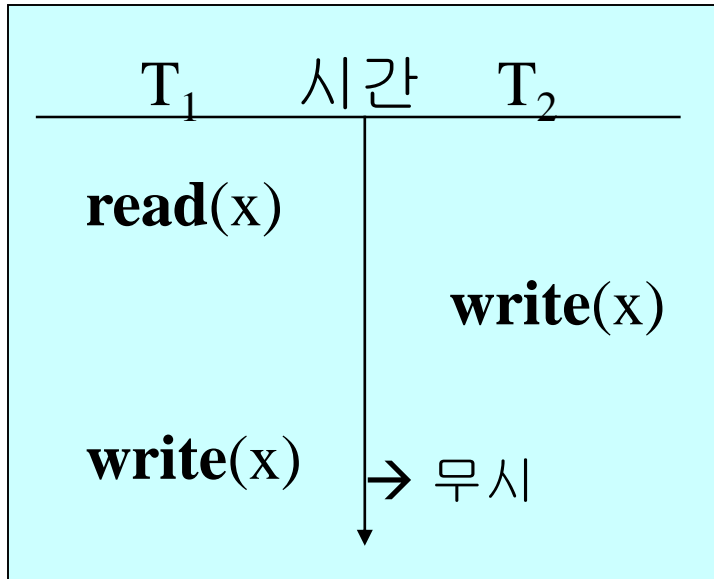
$TS(T_i) < \mathbf{write_TS}(x)$ 이면

write(x)를 단순히 무시한다

그 이외의 경우는 **write**(x)를 허용하고

$\mathbf{write_TS}(x) \leftarrow TS(T_i)$

▶ Thomas의 기록 규칙 (2)



$TS(T_1) \geq \text{read_TS}(x)$ and
 $TS(T_1) < \text{write_TS}(x)$

- ◆ 기존의 타임스탬프 규약에서는 T_1 의 **write** 연산이 거부되면 T_1 이 복귀
- ◆ Thomas의 기록 규칙은 무용의 **write** 연산을 무시하고 스케줄이 직렬 가능

▶ 다중 버전 병행 제어 (1)

- ◆ 각 데이터 아이템 x 에 대해 여러 버전 $\langle x_1, x_2, \dots, x_m \rangle$ 이 시스템에 의해 유지
- ◆ 각 버전 x_k 의 값은 다음과 같은 두개의 타임스탬프와 함께 저장
 - **write_TS**(x_k): 버전 x_k 를 생성한 트랜잭션의 타임스탬프
 - **read_TS**(x_k): 버전 x_k 를 성공적으로 판독한 트랜잭션 중에서 제일 큰 타임스탬프
- ◆ 기본 아이디어
 - **write**(x): 성공적이면 x 의 새로운 버전을 생성
 - **read**(x): x 의 버전 중 하나를 읽음, 직렬가능

▶ 다중 버전 병행 제어 (2)

- ◆ 다중 버전 타임스탬프 순서 규약
 - 트랜잭션 T_i 가 **read**(x)나 **write**(x)연산을 요청하고, x_k 에 대해서 **write_TS**(x_k)(\leq **TS**(T_i))가 제일 크다고 가정하자

$X = \langle x_1, x_2, \dots, x_m \rangle$

- ① T_i 가 **read**(x)를 요청하면,
버전 x_k 의 값을 판독,
read_TS(x_k) = $\text{MAX}\{\text{read_TS}(x_k), \text{TS}(T_i)\}$
- ② T_i 가 **write**(x)를 요청하면,
if **TS**(T_i) < **read_TS**(x_k) then 복귀
else 새버전의 x_{m+1} 를 생성
write_TS(x_{m+1}) = **read_TS**(x_{m+1})
= **TS**(T_i)로 설정

- ◆ 연쇄 복귀의 가능성
- ◆ **read** 연산 : 결코 실패하거나 기다리지 않음(never fail, never wait)

▶ 다중 버전 병행 제어 (3)

◆ 알고리즘 ①

- 트랜잭션은 항상 가장 최신 버전의 데이터를 판독

◆ 알고리즘 ②

- 트랜잭션이 너무 뒤늦게 기록하려고 하면 강제로 복귀
- 트랜잭션이 어떤 버전의 데이터를 기록하려고 할 때 그 데이터를 다른 트랜잭션이 판독해 버린 경우 → 기록 불허

▶ 다중 버전 병행 제어 (4)

- ◆ 더 이상 필요가 없는 버전들의 삭제
 - 데이터 아이템 x 에 대해 두 버전 x_j 와 x_k 이 존재
 - 조건 : 이 두 버전의 **write_TS** < 시스템에서 가장 오래된 트랜잭션의 타임스탬프
 - 결과 : x_j 와 x_k 중에서 더 오래된 버전 삭제 가능

❖ 낙관적 병행 제어 (1)

- ◆ 대부분의 트랜잭션이 읽기 전용
→ 검사 시 오버헤드
- ◆ 트랜잭션의 실행을 3단계로 나눔
 - 1). 판독 단계(R)
 - 지역 변수만을 이용 읽기와 갱신 수행
 - 2). 확인 단계(V)
 - 실제 데이터베이스에 반영하기 전에 충돌 직렬 가능성 검사
 - 3). 기록 단계(W)
 - 확인 단계를 통과하면 트랜잭션의 실행결과는 실제로 데이터베이스에 반영. 그렇지 않으면 트랜잭션은 취소되고 재시작

❖ 낙관적 병행 제어 (2)

- ◆ 각 트랜잭션에 3가지 타임스탬프 사용
 - **Start(T_i)**
 - ◆ 트랜잭션 T_i 가 판독 단계에 들어가면서 실행을 시작한 시간
 - **Validation(T_i)**
 - ◆ 트랜잭션 T_i 가 판독단계를 끝내고 확인을 시작한 시간
 - **Finish(T_i)**
 - ◆ 트랜잭션 T_i 가 최종 기록 단계를 완료한 시간
- ◆ 직렬 가능 순서
 - order of **validation(T_i)** (= **TS(T_i)**)
 - **validation(T_i)** < **validation(T_j)** \Rightarrow $\langle T_i, T_j \rangle$

❖ 낙관적 병행 제어 (3)

◆ T_k 의 Validation 검사

- $TS(T_i) < TS(T_k)$ 이라 가정
- 다음의 세 조건 중 하나를 만족

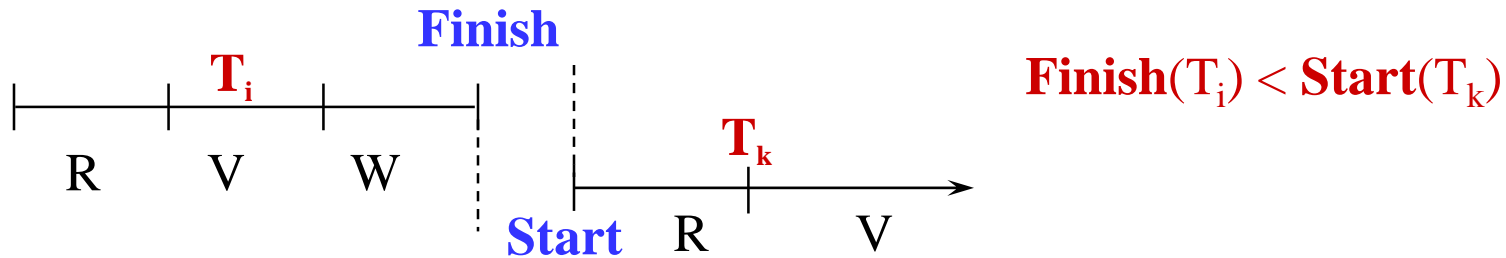
- ① **Finish**(T_i) < **Start**(T_k)
 T_i 가 T_k 시작 전에 완성
- ② **Start**(T_k) < **Finish**(T_i) < **Validation**(T_k)
and **Write-set**(T_i) \cap **Read-set**(T_k) = \emptyset
- ③ **Validation**(T_i) < **Validation**(T_k)
and **Write-set**(T_i) \cap **Read-set**(T_k) = \emptyset
and **Write-set**(T_i) \cap **Write-set**(T_k) = \emptyset

◆ 장점 vs 단점

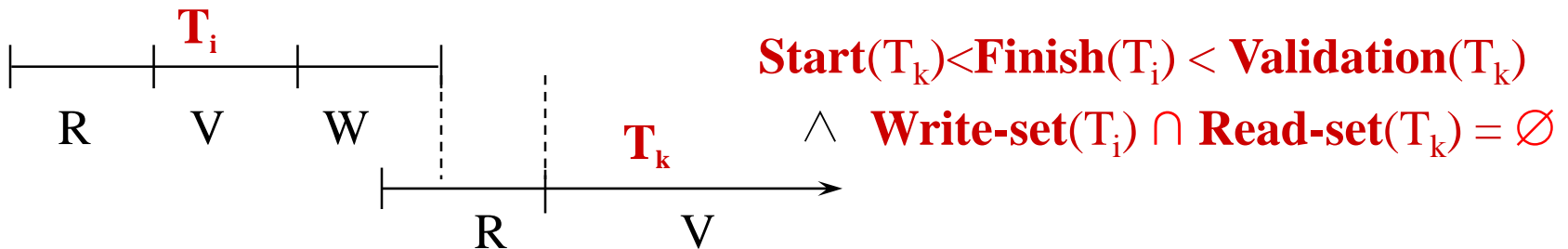
- 교착상태가 없음(no deadlock)
- 연쇄 복귀가 없음(no cascading rollback)
- 순환적 재시작(cyclic restart (starvation))

확인 검사 조건 : $\mathbf{TS}(T_i) < \mathbf{TS}(T_k)$

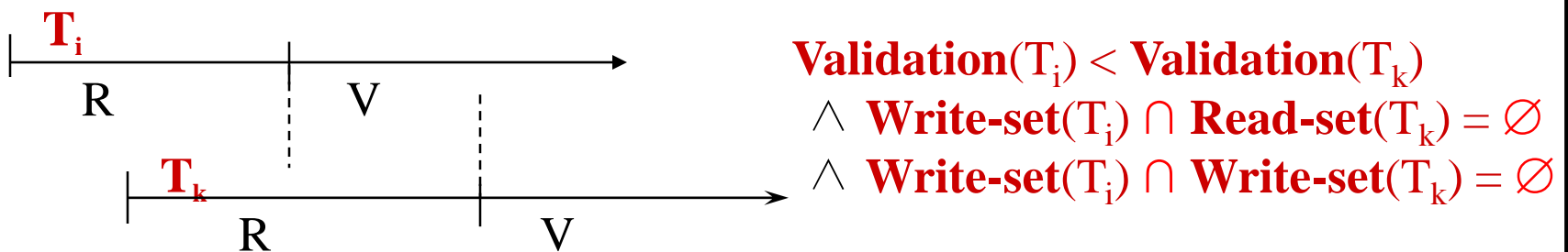
①



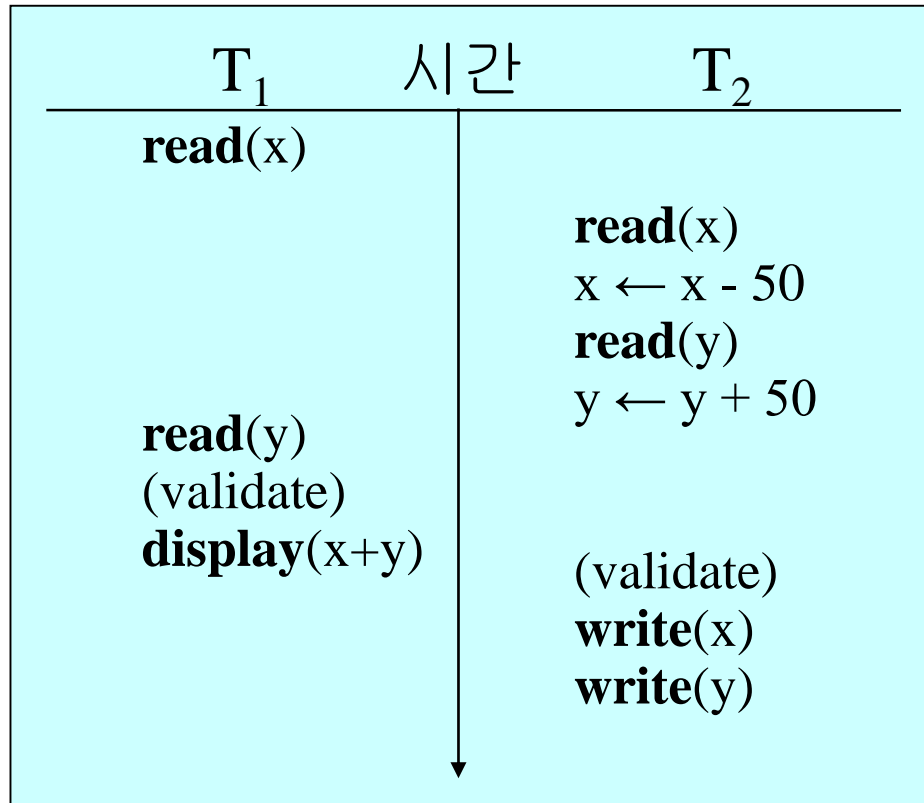
②



③



예제



◆ 낙관적 기법에 의한 직렬 가능 스케줄

☞ Note: 2PL이나 타임스탬프 기법으로 생성 불가능

▶ 팬텀 충돌(Phantom Conflict)

**T₁ : SELECT SUM(Sal)
FROM PROFESSOR
WHERE Dept = 'COMP ENG'**

**T₂ : INSERT INTO PROFESSOR(Pno, Pname, Dept, Sal)
VALUES('P123', 'LEE', 'COMP ENG', 200)**

T₁과 T₂는 데이터베이스에서 공통 투플을 접근하지 않음
즉, 트랜잭션 T₁과 T₂는 실제 데이터에 있어서 서로
충돌하지 않음

$$\langle T_1, T_2 \rangle \neq \langle T_2, T_1 \rangle$$

원인 : 데이터베이스에 삽입되어질 투플, 즉 팬텀 투플에
대해 T₁과 T₂가 서로 충돌되기 때문

☞ Note: 오직 투플 단위에서만 적용

해결책

- ◆ 해결책 : 팬텀이 아닌 실제 데이터의 충돌을 유도
 - i. 로킹 단위를 크게 하는 것 :
로킹의 대상이 되는 데이터의 단위를 튜플이 아니라 릴레이션으로 한다
 - ii. 인덱스 로킹 기법
 - 릴레이션과 그것의 인덱스를 갱신하는 것을 의미
 - 단위 : index record 또는 index bucket

인덱스 로킹 기법

- ① 모든 릴레이션은 적어도 하나의 인덱스를 가지고 있어야 한다
- ② 트랜잭션 T_i 는 접근하려는 릴레이션의 튜플 t 에 대한 포인터가 있는 인덱스 버킷에 **S**형 로크를 걸었을 때에만 그 튜플 t 에 대해 **S**형 로크를 걸 수 있다
- ③ 트랜잭션 T_i 는 갱신하려는 릴레이션의 튜플 t 에 대한 포인터가 있는 인덱스 버킷에 **X**형 로크를 걸었을 때에나 그 튜플 t 에 대해 **X**형 로크를 걸 수 있다
- ④ 트랜잭션 T_i 는 튜플을 삽입하기 전에 릴레이션의 모든 인덱스를 갱신하여야 하고 갱신하려는 모든 인덱스 버킷에 **X**형 로크를 걸어야 한다
- ⑤ 로킹은 2단계 로킹 규약에 따라야 한다

▶ 삽입 / 삭제 연산과 병행 제어 (1)

insert(x) : x 새로 생성

delete(x) : x 이미 존재

◆ 양립성

$T_i \backslash T_j$	read	write	delete	insert
insert	X	X	X	X
delete	X	X	X	X

X : 충돌

▶ 삽입 / 삭제 연산과 병행 제어 (2)

{ read _i (x)	: 논리적 오류
insert _j (x)	
{ insert _j (x)	
read _i (x)	: 성공
{ delete _i (x)	
read _j (x)	: 논리적 오류
{ read _j (x)	
delete _i (x)	: 성공

- ◆ **insert/delete** 연산은 모두 **write** 연산으로 취급
 - 2단계 로킹 규약에서는 전용 **lock**을 사용
 - 타임스탬프 순서 규약에서도 **write** 연산으로 취급