

Datenbanksysteme

Wintersemester 2015/16

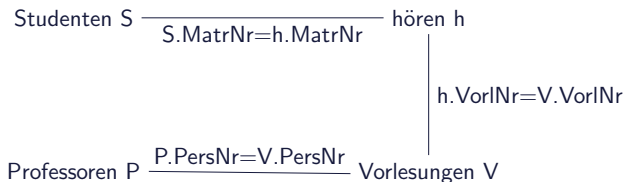
Prof. Dr.-Ing. Sebastian Michel
TU Kaiserslautern

smichel@cs.uni-kl.de

Anfragegraph

Anfragen dieses Typs können als Graph dargestellt werden:

- Der **Anfragegraph ist ein ungerichteter Graph** mit R_1, \dots, R_n als Knoten
- Ein **Prädikat** der Form $a_1 = a_2$, wobei $a_1 \in R_i$ und $a_2 \in R_j$ **erzeugt** eine Kante zwischen R_i und R_j , beschriftet mit dem Prädikat

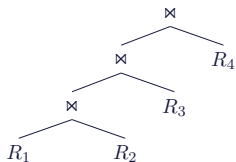


Für zwei Relationen, die nicht via einer Kante verbunden sind, kann nur ein Kreuzprodukt berechnet werden. Wir unterscheiden später ob Kreuzprodukte überhaupt zugelassen werden oder nicht.

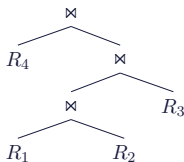
Wiederholung: Gestalt von Join-Bäumen

- **links-tiefer Baum**
- **rechts-tiefer Baum**
- **zigzag Baum** (mindestens eine Eingabe ist eine Relation)
- **buschiger (bushy) Baum**

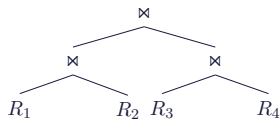
Die ersten drei Klassen werden auch zusammengefasst als **lineare Bäume**.



(links-tief)



(zigzag)



(buschig)

Greedy Heuristiken - Erster Algorithmus

- **Suchraum für mögliche Join-Bäume ist sehr groß.**
- **Greedy Heuristiken produzieren brauchbare Join-Bäume sehr schnell.**
- **Deshalb auch anwendbar für große Anfragen.**

Für den ersten Algorithmus betrachten wir

- links-tiefe Bäume
- Relationen sind anhand eines Gewichts geordnet (z.B. Kardinalität)

Der Algorithmus produziert eine Sequenz von Relationen, welche dann als links-tiefer Baum interpretiert wird.

Greedy Heuristiken - Erster Algorithmus (2)

GreedyJoinOrdering-1($R = \{R_1, \dots, R_n\}, w : R \rightarrow \mathbb{R}$)

Input: Eine Menge von Relationen R und Gewichtsfunktion w

Output: Eine Join-Ordnung

$S = \epsilon$

while ($|R| > 0$) {

$m = \arg \min_{R_i \in R} w(R_i)$

$R = R \setminus \{m\}$

$S = S \circ \langle m \rangle$

}

return S

- **Nachteil: Feste Gewichte**

Bereits ausgewählte Relationen beeinflussen Gewichte nicht

Greedy Heuristiken - Zweiter Algorithmus

GreedyJoinOrdering-2($R = \{R_1, \dots, R_n\}, w : R, R^* \rightarrow \mathbb{R}$)

Input: Eine Menge von Relationen R und Gewichtsfunktion w

Output: Eine Join-Ordnung

$S = \epsilon$

while ($|R| > 0$) {

$m = \arg \min_{R_i \in R} w(R_i, S)$

$R = R \setminus \{m\}$

$S = S \circ \langle m \rangle$

}

return S

- **Kann relative Gewichte berechnen/benutzen** (siehe geänderte Definition von w)
- **aber die erste Relation hat extrem großen Effekt**

Greedy Heuristiken - Dritter Algorithmus

GreedyJoinOrdering-3($R = \{R_1, \dots, R_n\}, w : R, R^* \rightarrow \mathbb{R}$)

Input: Eine Menge von Relationen R und Gewichtsfunktion w

Output: Eine Join-Ordnung

$S = \emptyset$

for each $R_i \in R$ {

$R' = R \setminus \{R_i\}$

$S' = \langle R_i \rangle$

while ($|R'| > 0$) {

$m = \arg \min_{R_j \in R'} w(R_j, S')$ /*Typischerweise: minimiere Selektivitäten*/

$R' = R' \setminus \{m\}$

$S' = S' \circ \langle m \rangle$

}

$S = S \cup \{S'\}$

}

return $\arg \min_{S' \in S} w(S'[n], S'[1 : n - 1])$

Greedy Operator Ordering (GOO)

- Die zuvor betrachteten Algorithmen erzeugen nur links-tiefe Bäume.
- Greedy Operator Ordering (GOO) **erzeugt buschige Bäume**.

Idee hinter GOO:

- Es sind auch Joins zwischen Join-Bäumen erlaubt.
- Es werden dafür greedy Join-Bäume verbunden (wobei Join-Bäume auch einfache Relationen sein können)
- Kombination der Join-Bäume wird so ausgewählt, dass Größe des (Zwischen)ergebnisses minimal ist.

Greedy Operator Ordering (GOO) (2)

GOO($R = \{R_1, \dots, R_n\}$)

Input: Eine Menge von Relationen R

Output: Ein Join-Baum

$T = R$

while $|T| > 1$ {

$(T_i, T_j) = \arg \min_{(T_i \in T, T_j \in T), T_i \neq T_j} |T_i \bowtie T_j|$

$T = (T \setminus \{T_i\}) \setminus \{T_j\}$

$T = T \cup \{T_i \bowtie T_j\}$

}

return $T_0 \in T$

- Erzeugt das Resultat “bottom up”
- Dabei werden Join-Bäume zu größeren Bäumen kombiniert
- Wählt dafür das Paar mit der geringsten Anzahl von Ergebnissen aus

Dynamische Programmierung (DP)

Grundlegende Ideen/Konzepte:

- **Optimalitätsprinzip**

“An optimal policy has the property that whatever the initial state and initial decision are, the remaining decisions must constitute an optimal policy with regard to the state resulting from the first decision.”

(Bellman, 1957)

- **Vermeidung von redundanten (mehrfach ausgeführten) Schritten**

Eine sehr generische Klasse von Ansätzen:

- alle Kostenfunktionen (solange Optimalitätsprinzip gilt)
- links-tief/buschig/... mit oder ohne Kreuzprodukten
- findet die optimale Lösung.

Optimalitätsprinzip

Gegeben zwei Join-Bäume

$$(((R_1 \bowtie R_2) \bowtie R_3) \bowtie R_4) \bowtie R_5$$

und

$$(((R_3 \bowtie R_1) \bowtie R_2) \bowtie R_4) \bowtie R_5$$

- Falls wir wissen, dass $((R_1 \bowtie R_2) \bowtie R_3)$ günstiger ist als $((R_3 \bowtie R_1) \bowtie R_2)$, dann wissen wir, dass der erste Join-Baum günstiger ist als der zweite Join-Baum.
- D.h. wir brauchen diesen zweiten Join-Baum gar nicht zu berechnen, und würden trotzdem den optimalen Join-Baum nicht verpassen

Optimalitätsprinzip (2)

Formal ausgedrückt: **Die Optimalität für das Join-Ordering Problem:**

*Sei T ein optimaler Join-Baum für die Relationen R_1, \dots, R_n .
Dann muss jeder Teilbaum S von T ein optimaler Join-Baum für die Relationen sein, die in S enthalten sind.*

Übersicht über DP Strategien

- **Generiere optimale Join-Bäume “bottom up”**
- Starte mit Join-Bäumen der Größe 1 (also Relationen)
- und baue größere Bäume durch Verwendung der bereits generierten Bäume (kleinerer Größe).

Um Algorithmen kompakter schreiben zu können: **Hilfsmethode CreateJoinTree**, die zwei Join-Bäume verbindet.

Hilfsmethode: CreateJoinTree

CreateJoinTree(T_1, T_2)

Input: Zwei (optimale) Join-Bäume T_1, T_2

Kostenfunktion C

für lineare Bäume: setze voraus, dass T_2 eine Relation ist

Output: ein (optimaler) Join-Baum für $T_1 \bowtie T_2$

$B = \emptyset$

for each $impl \in \{ \text{anwendbare Join-Implementierungen} \} \{$

if \neg rechts-tief only {

$B = B \cup \{T_1 \bowtie^{impl} T_2\}$

}

if \neg links-tief only {

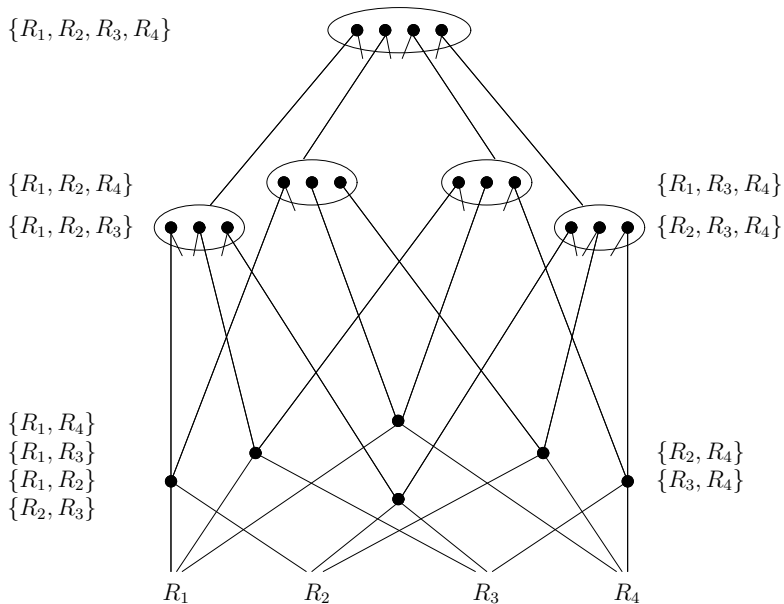
$B = B \cup \{T_2 \bowtie^{impl} T_1\}$

}

}

return $\arg \min_{T \in B} C(T)$

Suchraum von Bäumen unter Optimalitätsprinzip



Generierung von linearen Bäumen

- Ein (links-tiefer) linearer Baum T mit $|T| > 1$ hat die Form $T' \bowtie R_i$, wobei $|T| = |T'| + 1$.
- Falls T optimal ist, dann muss auch T' optimal sein.
- Grundlegende Strategie: Finde optimalen Baum T durch Joinen aller optimalen T' mit $T \setminus T'$

Anmerkung: $|T|$ bezeichnet die Kardinalität der Menge der Relationen im Baum T , nicht die Größe des Joinergebnisses (auch später für den Fall von buschigen Bäumen). Die Mengen S, S_1, S_2 auf den folgenden Folien sind Mengen von Relationen.

Generierung von linearen Bäumen (2)

DPLinear(R)

Input: Eine Menge von Relationen $R = \{R_1, \dots, R_n\}$, Kostenfun. C

Output: Einen optimalen links-tiefen (rechts-tiefen, zigzag) Join-Baum

B = eine leere DP Tabelle $2^R \rightarrow$ Join-Baum

for each $R_i \in R$

$B[\{R_i\}] = R_i$

for each $1 < s \leq n$ **ascending** {

for each $S \subset R, R_i \in R : |S| = s - 1 \wedge R_i \notin S$ {

if ("keine Kreuzprodukte" $\wedge S$ nicht verbunden mit R_i) **continue**

$p_1 = B[S], p_2 = B[\{R_i\}]$

if $p_1 = \epsilon$ **continue**

$P = \text{CreateJoinTree}(p_1, p_2);$

if $B[S \cup \{R_i\}] = \epsilon \vee C(B[S \cup \{R_i\}]) > C(P)$

$B[S \cup \{R_i\}] = P$

}

}

return $B[\{R_1, \dots, R_n\}]$

Anmerkungen

B ist eine Tabelle (Map, bzw. Funktion), die zu einer Menge von Relationen den günstigsten Baum speichert. Anfangs ist B leer und wird initialisiert mit $B[R_i] = R_i$ für alle $R_i \in R$.

Im weiteren Verlauf des Algorithmus werden dann Teilprobleme der Größe s betrachtet.

Teilprobleme der Größe s : Wir nehmen eine Teilmenge S aus R der Größe $s - 1$ her und alle möglichen $R_i \notin S$, also insgesamt s Relationen.

- Für das Teilproblem S kennt B schon den günstigsten Baum, p_1
- Für das Teilproblem $S \cup \{R_i\}$ was gerade betrachtet wird berechnen wir den günstigsten Baum, durch Aufruf der Methode `CreateJoinTree` für p_1 und $p_2 := B[\{R_i\}]$.
- Ist dieser Baum der günstigste bislang gefundene für das Teilproblem $S \cup \{R_i\}$? Dann $B[S \cup \{R_i\}]$ abspeichern.

Wo steht ganz am Ende die Lösung unseres Problems, also der beste Baum für $\{R_1, R_2, \dots, R_n\}$? Hier ist er: $B[\{R_1, \dots, R_n\}]$

Reihenfolge der Generierung von Teilbäumen

Die Reihenfolge in der die Teilbäume generiert werden spielt keine Rolle, bis auf folgenden Fall.

Sei S eine Teilmenge von $\{R_1, \dots, R_n\}$. Dann müssen bevor der Join-Baum für S generiert werden kann, die Join-Bäume für alle relevanten Teilmengen von S bereits generiert worden sein.

- *Relevant* bedeutet hier, dass es gültige Teilprobleme sind
- Das bedeutet normalerweise, dass die Teilmengen durch den Anfragegraphen verbunden sind (keine Kreuzprodukte)

Generierung von buschigen Bäumen

- Ein buschiger Baum T mit $|T| > 1$ hat die Form $T_1 \bowtie T_2$, wobei $|T| = |T_1| + |T_2|$.
- Falls T optimal ist müssen auch T_1 und T_2 optimal sein.
- Grundlegende Strategie: Finde den optimalen Baum T in dem alle Paare von optimalen Bäumen T_1 und T_2 verbunden werden.

Generierung von buschigen Bäumen (2)

DP(R)

Input: Eine Menge von Relationen $R = \{R_1, \dots, R_n\}$, Kostenfun. C

Output: Einen optimalen buschigen Join-Baum

B = eine leere DP Tabelle $2^R \rightarrow$ Join-Baum

for each $R_i \in R$

$B[\{R_i\}] = R_i$

for each $1 < s \leq n$ **ascending** {

for each $S_1, S_2 \subset R$ mit $|S_1| + |S_2| = s \wedge (S_1 \cap S_2 = \emptyset)$ {

if ("keine Kreuzprodukte" \wedge S_1 und S_2 nicht verbunden) **continue**

$p_1 = B[S_1], p_2 = B[S_2]$

if $p_1 = \epsilon \vee p_2 = \epsilon$ **continue**

$P = \text{CreateJoinTree}(p_1, p_2);$

if $B[S_1 \cup S_2] = \epsilon \vee C(B[S_1 \cup S_2]) > C(P)$

$B[S_1 \cup S_2] = P$

}

}

return $B[\{R_1, \dots, R_n\}]$

Randomisierte Verfahren

- Vermeiden (greedy) Aufzählen des Suchraums
- Dazu werden einzelne Pläne als Startpunkt hergenommen, z.B. durch zufällige Generierung
- Diese werden dann schrittweise verbessert
- Z.B. durch Vertauschen benachbarter Operatoren
- Keine Garantie gegeben den optimalen Plan zu finden
- Experimente zeigen aber, dass diese Strategien in der Praxis brauchbare Pläne erzeugen
- insbesondere also nützlich im Fall von sehr großen Anfragen (Performance!)

Das eigentliche Erzeugen von zufälligen Plänen ist ein anderes Problem.

Randomisierte Verfahren (2)

Hill Climbing

- Ausgehend von Startplan werden Nachbar-Pläne angeschaut.
- Stop, wenn keine Verbesserung mehr möglich.
- Probleme? Hängenbleiben in lokalen Minima

Iterative Improvement

- Starte von zufällig ausgewählten Plan
- Betrachte Nachbarpläne: (lokales) Minimum erreicht?
- Wähle neuen zufällig ausgewählten Plan und beginne von Neuem
- Abbruchkriterium z.B. Anzahl Durchläufe

Weitere

- Simulated Annealing
- Genetische Algorithmen