

# Tema 6: Organización de Ficheros:

## Organizaciones Base

- **Introducción. Objetivos y Parámetros.**
- **Organizaciones básicas (de naturaleza consecutiva)**
  - Organización sin orden:      Org. Serial
  - Organización ordenada:      Org. Secuencial
- **Organizaciones Direccionadas**
- **Agrupamiento físico: organización en *Cluster***
- **Procesos sobre Organizaciones Base**

## Queremos Optimizar...

- **Tiempo de respuesta:** ( en Actualización / en Recuperación )
  - *disminuir los accesos a soporte (organizaciones, memorias intermedias...)*
  - otros recursos (CPU; RAM): procesos costosos, ordenaciones, ensamblajes ...
- **Espacio de Almacenamiento**
  - Incrementar densidad, minimizar almacenamiento auxiliar, ...
  - ¡El espacio de almacenamiento influye en el Tiempo de Respuesta!
- **Coste de Desarrollo y Mantenimiento**

## Partimos de ciertos requisitos...

- Características del dispositivo: *bloqueo, tiempo acceso, (operaciones),...*
- Características de los archivos: *tamaño registro, cardinalidad, volatilidad,...*
- Características de los procesos: *tipología, frecuencia, criticidad, ...*



## Organización básica: Organización Serial

*Surge con los dispositivos de almacenamiento seriales:*

**Dispositivo Serial:** proporciona registros físicos en serie, esto es, que se registran uno detrás de otro, y se acceden en ese orden

**Instrucciones:** leer (bloque) y reset

**Ejemplo de soporte serial:** la cinta magnética

**Organización Serial:** almacenar registros sin criterio de colocación

**Aprovechamiento de Espacio: ÓPTIMO**

→ **Coste de accesos a la totalidad: ÓPTIMO**

No existen claves privilegiadas → ***no se puede filtrar*** (cjto. dir. relevantes)

**Tamaño área de búsqueda: n bloques (consecutivo) | N cubos (no-consecutivo)**



## Actualización:

- inserción: se añaden registros al final del fichero
- borrado:
  - borrado físico: se *vacía* el registro → se desplaza el resto
  - borrado lógico: se *marca* el registro → se genera un *hueco*
- modificación:
  - registros fijos: se altera el contenido
  - serial no consecutiva: si hay hueco, se modifica en el mismo cubo
  - otros casos: se borra el antiguo y se reinserta modificado

## Recuperación:

- consulta selectiva identificativa: leer todo, hasta encajar el primer registro
  - consulta selectiva no identificativa:
  - consulta selectiva multiclave:
  - consulta a la totalidad:
- leer todo el fichero**



### Actualización:

- inserción: 1 acceso
- borrado (de  $k$  registros): *selección* +  $k$  accesos
- modificación (de  $k$  registros):
  - registros fijos o serial no consecutiva (con eld): *selección* +  $k$  accesos
  - otros casos: (*selección* +  $k$  +  $k$ ) accesos

**Recuperación:** el coste de la selección (*selección* accesos)

**Coste de Seleccionar Registros:** ¡sin clave privilegiada no hay filtrado!

- selección identificativa:  $(N+1)/2$  accesos (no consecutiva);  $(n+1)/2$  (consec.)
  - consulta selectiva no identificativa:
  - consulta selectiva multiclave:
  - consulta a la totalidad:
- } **N accesos** (n si es consecutiva)



## Gestión de Huecos

### Espacio Libre Distribuido:

- Mover registros (al modificarlo) es engorroso (y genera costes adicionales)
- En orgs. no consecutivas, se puede evitar dejando ELD para modificaciones:
  - *porcentaje de espacio que sólo puede ser utilizado en op. de modificación*
- En el DBMS Oracle, se denomina PCTFREE, y viene por defecto al 10%

### Gestión de Huecos (gap-list / pila de inserción):

- Estructura en memoria principal que mantiene localizados los *huecos*
- En Oracle, un cubo tiene hueco si su densidad baja de un umbral (PCTUSED)
- Insertar tendrá mayor coste (~2 accesos)... pero reduce el tamaño del fichero
- La lista de huecos se construye en el primer *full scan* (o por sondeo de cubos)

### Compactación:

- Proceso de mantenimiento que desplaza registros para eliminar huecos y restablecer el ELD si fuera necesario



## Organización Secuencial

*Surge a partir de la serial introduciendo un orden (clave de ordenación física).  
Se precisa un dispositivo capaz de acceder aleatoriamente a los bloques  
(bien de acceso secuencial, con op. de avance y retroceso, o bien de acceso directo).*

- El acceso aleatorio a bloques obliga a contar con un mecanismo para interpretar su contenido (localizar el comienzo del primer registro)
  - a nivel físico (por *cubos*): el bloque comienza con un reg. completo
  - a nivel físico-lógico (registros consecutivos): marca de inicio/fin

**Organización Secuencial**: almacenar registros con criterio de orden

**Aprovechamiento de Espacio**: **ÓPTIMO** (con excepciones)

→ **Coste de accesos a la totalidad**: **ÓPTIMO**

Clave privilegiada de orden → ***búsqueda dicotómica***

**Tamaño área de búsqueda**: **n** bloques (consecutivo) | **N** cubos (no-consecutivo)



## Actualización:

- inserción no ordenada: se añaden registros al final del fichero.  
La org. **degenera**: *área desordenada*, reduce progresivamente la eficiencia.
- inserción ordenada: se localiza la ubicación del registro (busq. dicotómica). Si el registro no cabe, desborda (requiere gestión de desbordamientos).
- borrado: como en organización serial (excepto la selección)
- modificación: como en org. serial con una excepción:
  - *modificar la clave de ordenación*: borra reg. antiguo + reinserta modificado

## Selección:

- consulta por clave no privilegiada: como en la org. serial
- consulta por clave privilegiada (ordenación)
  - clave identificativa: búsqueda dicotómica
  - clave no identificativa: búsqueda dicotómica extendida
- consulta selectiva multiclave: primero filtra, luego aplica b. dicotómica
- consulta a la totalidad ordenada (por clave privilegiada): óptima



## Búsqueda Dicotómica:

- mirar el elemento (bloque/cubo/registro) central en el espacio de búsqueda
- **si coincide** → fin; **si no**, restringir espacio de búsqueda a la mitad relevante
- volver a empezar (sobre la mitad escogida)



## Búsqueda Dicotómica Extendida:

- Buscar primer elemento (por *búsqueda dicotómica*)
- Buscar serialmente hacia adelante hasta encontrar uno distinto (*fallo*)
- Buscar serialmente hacia atrás hasta encontrar uno distinto (*fallo*)





### Número de accesos con la Búsqueda Dicotómica:

- *consideramos el peor caso:*

$$n^{\circ} \text{accesos}_{max} = \lceil \log_2(x+1) \rceil$$

- El número de elementos en la búsqueda ( $x$ ) depende de la relación físico-lógica:

$k$ : registros/valor	Consecutivo		No Consecutivo	
	$f_b \geq k$	$f_b < k$	$T_c \geq k$	$T_c < k$
CO identificativa ( $k=1$ )	# bloques	# registros	# cubos	
CO no identificativa	# bloques	# valores (CO)	# cubos	# valores (CO)

- En resumen,  $x = \text{MIN}(\# \text{valores(CO)}, N)$

### Número de accesos con la Búsqueda Dicotómica Extendida:

- *fichero No Consecutivo:*

$$n^{\circ} \text{accesos}_{max} = \lceil \log_2(x+1) \rceil + \lceil \frac{(k+1)}{T_c} \rceil$$

- *fich. Consecutivo:*

$$n^{\circ} \text{accesos}_{max} = \lceil \log_2(x+1) \rceil + \lceil \frac{T_{reg} \cdot (k+2) - 1}{T_{bq}} \rceil \approx \lceil \log_2(x+1) \rceil + \lceil \frac{k+2}{f_b} \rceil$$



### Actualización:

- inserción: {
  - ordenada:  $\log_2(x+1) + 1$  [+ coste desbordamiento]
  - no ordenada: 1 acceso (inserción serial en área desordenada)
- borrado (de  $k$  registros): *selección* +  $k/T_c$  accesos
- modificación (de  $k$  registros):
  - no consecutiva (con eld) y no modifica CO: *selección* +  $k/T_c$  accesos
  - otros casos: coste borrado + coste inserción

**Recuperación:** el coste de la selección (*selección* accesos)

### Coste de Seleccionar Registros (por clave privilegiada):

- selección identificativa:  $\log_2(x+1)$  [+ coste desbordamiento]
- consulta selectiva no identificativa (CO no identif. o consulta en un rango):  
*coste de la busq. dicotómica extendida* [+ coste desbordamiento]
- consulta selectiva multiclave: primero filtra (reduce  $x$ ) y luego búsq. dicotómica
- consulta a la totalidad ordenada (por la CO): coste serial (full scan, N)



## Gestión de desbordamientos:

- Org. Consecutivas: área de desbordamiento (área desordenada)
- Org. No Consecutivas:
  - *rotaciones*: traspasar elementos de un cubo lleno a su vecino (si tiene espacio libre...)
  - intercalar cubos completamente vacíos (al crear o reorganizar el fichero)
  - *partición celular*: cuando desborda, se intercala un cubo vacío y se reparten los regs.

## Espacio Libre Distribuido para inserción:

- En org. secuenciales, reduce la tasa de desbordamiento
  - *porcentaje de espacio libre en reorganizaciones y cargas masivas*

## Lista de Huecos:

- Los huecos tienen orden, tamaño y localización → poco reutilizables
- En org. no consec., esta lista es un índice no denso que indica el espacio libre

## Reorganización:

- Compacta y reescribe todos los registros ordenados (mezclando ambas áreas)
- Coste elevado; habitualmente se aplican alg. basados en alm. auxiliar



*Surge con los dispositivos de acceso aleatorio (directo):*

**Acceso aleatorio:** proporciona el registro físico indicado.  
Algunos dispositivos (disco duro) mantienen ventajas seriales.

**Instrucciones:** leer(x) / escribir (x), donde x es la dirección física del bloque

**Ejemplos:** disco duro (tambor), SSD (SLC/MLC), ...

**Organización direccionada:** ubicar cada registro en ‘su sitio’

Clave privilegiada, la CD → gran capacidad de **filtrado** (cjto dir relevantes)

**Aprovechamiento de Espacio:** **reducido**

→ **Coste de accesos a la totalidad:** **elevado**

**Espacio de Direccionamiento:** **N cubos (siempre es no-consecutivo)**

**Ejemplo:** el registro cuyo DNI es 1234567 8 se almacena en el cubo #12345678



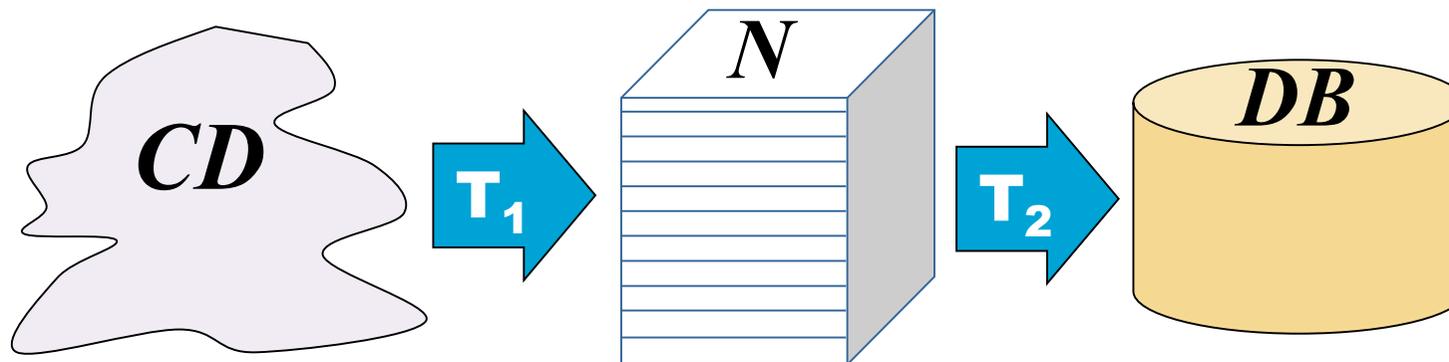
### 1. *Organización Direccionada Directa:*

*cada registro tiene su dirección reservada*

- Cada cubo contiene un solo registro
  - Si el tamaño máximo del registro es mucho menor que el del bloque, se pueden considerar **celdas** (*cubos* que son una división del bloque)
- Los valores de CD que no ocurren implican cubos vacíos (baja densidad)
  - Si sólo ocurre un rango de valores, se puede **transformar la dirección**:

Org. Direccionada Directa Absoluta: la CD es la dirección del cubo

Org. Direccionada Directa Relativa: existe una biyección entre CD y dir. cubo





## 2. Organización Direccionada Dispersa (HASH):

*La CD se transforma en dir\_cubo, pero la función no es una biyección*

- Si la distribución es buena, aumentará la densidad (*dens. ocupación*)
- El *Algoritmo de Transformación*  $T_1$ : consta de dos pasos:
  - a) conversión numérica: por código ASCII (por ejemplo)
  - b) función de dispersión ( $f_t$ ): proporciona un número de 0 a N-1
    - El objetivo es acercarse a la dispersión uniforme (ideal).
    - Lo opuesto a la dispersión uniforme es producir *cúmulos* y *cubos vacíos*
    - Funciones tradicionales: residuo, truncamiento, plegado,...
    - Métodos de organización 'automática': Lin
- Si la densidad es baja, se puede reorganizar cambiando:
  - la dispersión (función de transformación o  $T_1$  completo)
  - el diseño del cubo: menor  $E_c \rightarrow$  mayor densidad, y más desbordamientos...
  - el espacio direccionamiento: menor N  $\rightarrow$  mayor densidad, y más desbord...





- **Ejemplos:**

- *Dir. Directo absoluto con CD:NIA.*

**No se transforma**, luego  $N=10^9$  (**demasiados cubos**)

- *Dir. Directo relativo con CD:NIA y  $f_t$ : truncamiento a 6 últimos dígitos.*

$N=10^6$ , pero: cubos vacíos + un registro por cubo = **baja densidad**

- *Dir. Disperso con CD:NIA y  $f_t$ : truncamiento a 2 últimos dígitos.*

$N=100$ , pero producirá muchos **desbordamientos**

- **Conceptos:**



- Claves sinónimas (para cierta  $f_t$ ): las que producen la misma dirección

- Claves homónimas: tienen el mismo valor (siempre van a la misma dir.)

- Potencia de direccionamiento:  $\#valores(CD) \geq N$

- Colisión: inserción de un registro en un cubo no vacío

- Desbordamiento: colisión en un cubo sin espacio suficiente para insertar



## Actualización:

- inserción: se calcula la dirección, y se añade el registro allí; Si no cabe, **desborda**
- borrado: se localiza el registro y se elimina (aumenta el espacio libre en su cubo).
- modificación: se localiza el registro y se modifica (si no cabe, borrado+reinserción)

## Recuperación:

- Localización: filtra por CD; dependiente de *política desbordamiento*
  - consulta selectiva identificativa: leer cubos no filtrados, hasta encaje:  $(x+1)/2$
  - consulta selectiva no identificativa: leer todos los cubos no filtrados
  - consulta selectiva multiclave: filtrado multiclave
  - otras consultas: *full scan*



Las *Políticas de Gestión de Desbordamiento* se pueden clasificar por dos criterios:

## 1. Según la zona donde se ubique el registro desbordado

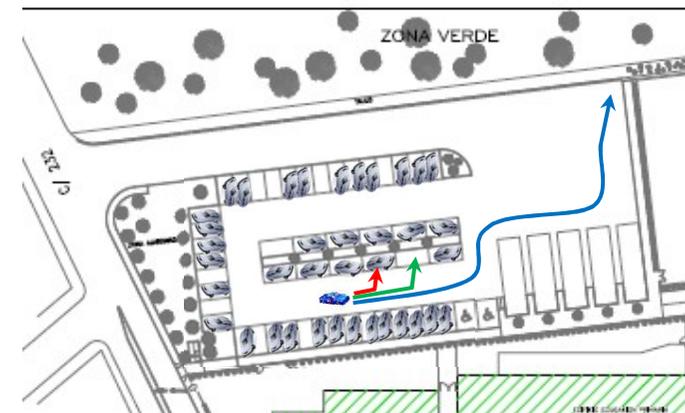
- a) **Saturación:** otra dirección dentro del espacio de direccionamiento
- b) **Área Desbordamiento:** fuera del área de datos (en otro archivo)

Ejemplo:

mi plaza de aparcamiento es *cód\_empleado* DIV 2  
(la misma plaza se asigna a dos empleados).

Si cuando llego está **ocupada**, para aparcar puedo:

- a) **Aparcar en la siguiente plaza**
- b) **Aparcar en unas tierras ahí al lado**



## 2. Según el mecanismo de ubicación:

1. Direccionamiento abierto:   $dir\_nueva = dir\_vieja + 1$
2. Encadenamiento 
3. Otros (organización independiente) 



### Saturación con Direccionamiento Abierto:

- La nueva dirección se averigua a partir de la dir. desbordada.
  - Sondeo lineal:  $dir' = dir + 1$
  - Rehashing:  $dir' = dir + k$
  - Doble hash:  $dir' = f_{i2}(CD)$
- Si esta estuviera ocupada se produce un *choque*. Si además no cabe, será un *rebote*.
- Si se produce un rebote se buscará otra *dirección nueva* hasta encontrar una posición libre o hasta haber recorrido todo el espacio (área de datos saturada). Si el área de datos está saturada se precisa otra gestión de desbordamientos.
- Una búsqueda podría recorrer todo el área de datos.
  - Esta técnica no es compatible con el filtrado.
  - En vez de filtrar, se reorganiza el cjto. resultado para ser recorrido en otro orden.
  - Byte de desbordamiento: en cada cubo, indica si ese cubo ha desbordado. Toda búsqueda termina al llegar a un cubo no desbordado. En media, se recorrerán:  $N / (\#cubos_{(B\_desb=0)} + 1) \rightarrow$  la organización degenera

	Saturación	Área desb.
Dir abierto	✓	✗
Encaden.	✓	✓
Otros	✗	✓



### Saturación Progresiva Encadenada:

- La nueva dirección se deja apuntada en el cubo desbordado.
- Puntero: información que indica la ubicación de otra información (registro)
  - Puede ser lógico (clave identificativa), relativo ( $dir \in [0..N-1]$ ), o físico
  - El puntero relativo de precisión simple indica **en qué cubo** está almacenado
  - El pto. relativo de precisión doble indica **en qué cubo y en qué posición**
- La saturación encadenada apunta individualmente a registros desbordados (encadenamiento a registro), luego requiere punteros relativos de precisión doble.
- El cubo desbordado tiene un solo puntero. Cuando desborda un segundo registro, éste apuntará al primer desbordado, y el cubo apuntará al nuevo desbordamiento (las inserciones en la cadena de desbordamiento se hacen por la cabeza, no por el final)
- El cubo desbordado puede tener varios punteros (*lista de encadenamiento*) pero no muchos...

	Saturación	Área desb.
Dir abierto	✓	✗
Encaden.	✓	✓
Otros	✗	✓



### Área de Desbordamiento Independiente:

Los registros desbordados son almacenados fuera del área de datos, en un archivo aparte (área de desbordamiento).

	Saturación	Área desb.
Dir abierto	✓	✗
Encaden.	✓	✓
Otros	✗	✓

Ventaja: se eliminarán los choques (y los rebotes)

Desventaja: es preciso usar más espacio (**auxiliar**).

La organización degenera, y baja la eficiencia en la localización:

- en búsquedas por clave privilegiada, esta área no se filtra
  - En búsquedas por clave alternativa, se tienen más cubos
- Generalmente, la organización del área de desbordamiento es serial. Pero también podría considerarse una clave privilegiada (CO/CD) con los mismos atributos (o un subconjunto) de la clave privilegiada principal.
    - si la org. secundaria desborda, se requiere otra gestión de desbordamientos, o desencadenar una reorganización automática de todo el fichero.



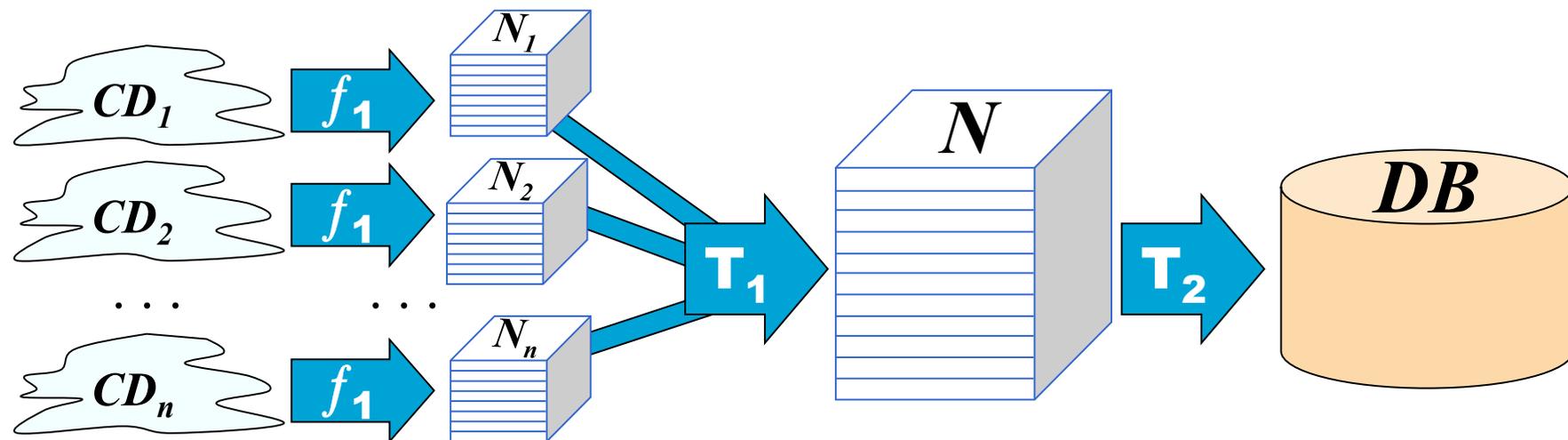
### Encadenamiento en Área de Desbordamiento:

- Los registros que desbordan se almacenan en un área aparte, y su dirección se deja apuntada en el cubo desbordado.
- Encadenamiento a registro: los registros en área de desbordamiento se almacenan serialmente, pero incorporan un puntero de encadenamiento
- Encadenamiento a cubo: cuando un cubo desborda, se le asigna a esa dirección un cubo completo dentro del área de desbordamiento:
  - El puntero de encadenamiento es de precisión simple, y se almacena en el cubo
  - El cubo encadenado sólo contiene registros de la dirección que lo apunta
    - menor densidad (esto favorece a procesos por CD, pero perjudica al resto)
  - También se denomina *extensión del cubo de datos*
  - Un cubo grande (Ec elevado) aprovecha la secuencialidad del disco duro, pero extender cubos pequeños se adapta mejor al contenido de cada cubo (b. equilibrio)

	Saturación	Área desb.
Dir abierto	✓	✗
Encaden.	✓	✓
Otros	✗	✓



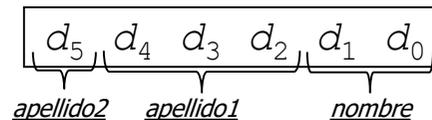
- Consiste en ampliar el algoritmo de transformación, para operar varias CD.
- $T_1$  debe combinar las dispersiones de varias  $CD_i$  sobre otros tantos subespacios de direccionamiento ( $N_i$ ) por otras tantas funciones de dispersión ( $f_i$ ).
- La combinación suele ser simple:  $T_1 \equiv \sum_{i=1}^n (f_i(CD_i) \cdot \prod_{j=1}^{i-1} N_j)$
- El *espacio de direccionamiento global*  $N$  será la multiplicatoria  $N \equiv \prod_{i=1}^n N_i$





### Ejemplo de inserción:

Sean  $CD_1$ : nombre,  $CD_2$ : apellido1, y  $CD_3$ : apellido2,  
con  $N_1 = 2^2$ ,  $N_2 = 2^3$ , y  $N_3 = 2^1$   
(en total 6 bits de dirección)

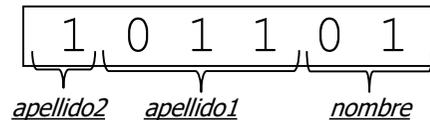


$$f_1 ('John') = 1 \quad (0 \ 1)$$

$$f_2 ('Pérez') = 3 \quad (0 \ 1 \ 1)$$

$$f_3 ('Smith') = 1 \quad (1)$$

$$dir = 1 \cdot 2^2 \cdot 2^3 + 3 \cdot 2^2 + 1 = 45$$

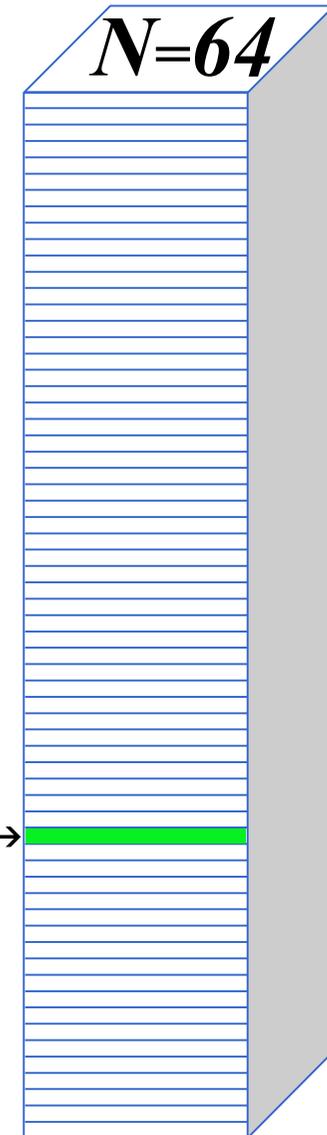


### Ejemplos de filtrado:

Buscamos a John Pérez Smith (almacenado en el cubo 45)

Cuando buscamos...

$dir = 45 \rightarrow$





- Observar que si CD: Nombre+Apellido (direccionamiento simple) sólo podemos filtrar cuando disponemos de ambos. Pero si CD<sub>1</sub>: Nombre y CD<sub>2</sub>: Apellido, podemos filtrar sólo con conocer uno de esos atributos.
- El algoritmo de filtrado se basa en un vector de booleanos (N posiciones) inicializado a false (0); para  $d$  claves tendrá otros tantos bucles anidados:

```

 $\forall k, CR[k] := 0;$ 
If CD1<>" " → {n1_inf := f1(CD1); n1_sup := f1(CD1)}
                ELSE {n1_inf := 0; n1_sup := N1-1};
If CD2<>" " → {n2_inf := f2(CD2); n2_sup := f2(CD2)}
                ELSE {n2_inf := 0; n2_sup := N2-1};
If CD3<>" " → {n3_inf := f3(CD3); n3_sup := f3(CD3)}
                ELSE {n3_inf := 0; n3_sup := N3-1};

FOR (i=n1_inf; i<=n1_sup; i++)
  FOR (j=n2_inf; j<=n2_sup; j++)
    FOR (z=n1_inf; z<=n1_sup; z++)
      CR[i+j*N1+z*N1*N2] := 1;

FIN;

```



- El encadenamiento a cubo proporciona **extensiones automáticas** de espacio para cada dirección con poco coste.
- Por tanto, definir ELD para inserción no es (en general) una ventaja. Sí puede ser ventajoso tener una  $N$  más grande de lo necesario (para reducir la ocupación de los cubos, y demorar desbordamientos).
- Si el área de datos está demasiado saturada o demasiado vacía, o cuando la dispersión no es buena, o si las cadenas de cubos de cada dirección presentan demasiados huecos → es necesario **reorganizar**
- La reorganización automática no suele ofrecer buen rendimiento.
- Una alternativa automática es truncar la dir. a los  $x$  últimos dígitos. Si tenemos que cambiar  $N$ , tomamos un dígito más o un dígito menos.  
→ *Dispersión Extensible*
- Con un directorio se pueden evitar cubos vacíos → *Dir. Virtual*
- Si el directorio es arbóreo, la org. Es auto-extensible → *Dir. Dinámico*



### Actualización:

- inserción: 2 accesos
- borrado (de  $k$  registros): *selección* +  $k$  accesos
- modificación (de  $k$  registros):
  - no se modifica la CD: *selección* +  $k$  accesos
  - se actualiza la CD: borrado y re inserción (*selección* +  $3 \cdot k$  accesos)

**Recuperación:** el coste de la selección (*selección* accesos)

### Coste de Seleccionar Registros (por CD):

- selección identificativa:  $1 + P_{\text{desb}} \cdot (N_{\text{desb}} + 1)/2$  accesos,,  $N_{\text{desb}}$ 
  - $N$  área desb.
  - $N$  en cadena (long. cadena)
- consulta selectiva no identificativa:  $1 + N_{\text{desb}}$  accesos
- consulta selectiva multiclave:  $2^q + N_{\text{desb}}$  accesos,,  $q = \sum \log_2(N_i)$  ,,  $\forall CD_i$  ausente
- consulta por clave alternativa: *full scan* =  $N + N_{\text{desb}}$  (cubos en área desb.)

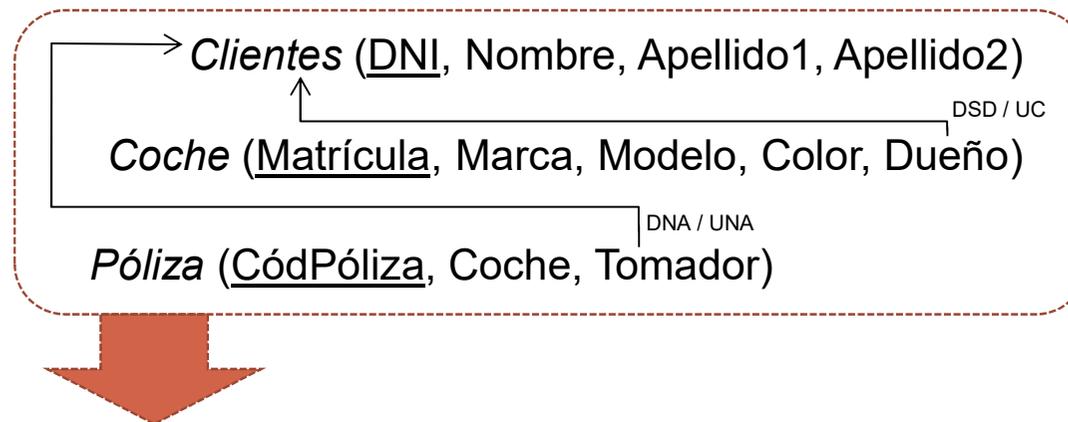
- Lectura y Filtrado: *full scan* vs. acceso aleatorio (cl. privilegiada)
- Ordenación: tablas pequeñas (quicksort) vs grandes (mergesort)
- Agrupación: dispersión de la tabla por el criterio de agrupación
- Combinación de dos orígenes de datos (*join*)
  - recorridos anidados: se leen filas en dos bucles anidados;
    - para combinación: mantiene la concatenación de filas que cumplen la condición de combinación (si existe)
    - para filtrado: mantiene las filas de la maestra (conductora) que cumplen una condición sobre la segunda (conducida)
    - condiciones de parada: las condiciones ‘exists’ / ‘not exists’ así como las condiciones ‘in’ / ‘not in’ pueden detener el recorrido de la segunda tabla al hallar el primer resultado

- Combinación de dos orígenes de datos (*join*)
  - composición dispersa: si una de las tablas no es muy grande, se puede realizar una dispersión en memoria de una de las tablas (la menor) y hacer después un recorrido serial de la otra tabla
  - orígenes ordenados: es la opción más eficiente si ambas tablas son grandes. En primer lugar, se requiere ordenar ambas tablas por clave de combinación; después, iterativamente, se leerán las cabeceras de ambas secuencias y se combinan si son iguales (si no lo son, se descarta la menor).
    - Admite variantes con varias secuencias para uno de los orígenes o los dos (mezcla y combinación simultáneas)
  - Incondicional (cartesiana): intentará mantener una de las tablas (o un fragmento) en el buffer; habitualmente costoso (salvo excepciones: una tabla muy pequeña, poca proyección,...)



- Consiste en almacenar físicamente juntos (en la misma celda o cubo) todos los registros que tengan el mismo valor para una clave privilegiada (clave de agr. físico o *clusterización*).
- Un archivo o varios en el mismo cluster.

**Ejemplo:**



CLUSTER identidad

```

( DNI C(9),
  cliente (nombre C(25), apellido1 C(15), apellido2 C(15)),
  coche (matrícula C(7), marca C(20), modelo C(20), color C(10) )*,
  poliza (cod C(30), coche C(7) )*
);
  
```



- Si en el *cluster* se integran varias tablas, cada dirección contendrá registros de distinto tipo con un atributo común  
→ *se define un nuevo registro (global)*
- La agrupación física *cluster* es una organización no consecutiva, y podría seguir cualquiera de las organizaciones de archivo:
- **Cluster Simple (serial):**
  - favorece la combinación de registros (... *clientes join coches* ...)
  - puede mejorar la agrupación lógica (... *group by DNI* ...)
  - ... pero localizar es un proceso pesado (recorrido serial)
  - ... y todo requiere localización (hasta insertar)
  - ... y leer un archivo (*select \* from clientes*) implica leer varios



- Se persigue mejorar la localización (para inserción y selección).
- La clave privilegiada será la clave de clusterización
- **Cluster ordenado:** ( $CO \subseteq CA$ )
  - puede mejorar algunos procesos selectivos y pr. ordenados
- **Cluster disperso:** ( $CD \subseteq CA$ )
  - mejora la inserción y los procesos selectivos (por CD)
  - conserva mejoras en combinación y agrupación
  - ...pero arrastra los puntos débiles de la *organización direccionada*
    - **baja densidad:** perjudica otros procesos (no privilegiados)
    - **desbordamientos:** políticas seriales vs. encadenamientos
    - no da buena respuesta a procesos ordenados
    - poca eficiencia en selecciones sobre **rangos**.



- mejorando el **Cluster disperso**: ( $CD \subseteq CA$ )
  - baja **densidad**: equilibrio entre espacio asignado a cada dirección y espacio de direccionamiento; puede interesar definir *celdas*
    - *celda*: espacio de cubo más pequeño que el bloque.
  - **desbordamientos**: políticas híbridas  $\rightarrow$  extensiones encadenadas (varios cubos seriales consecutivos asignados a la vez).
  - los registros de cada dirección (cubo) pueden mantenerse ordenados ( $CO \subseteq CA$ ) para acelerar procesos de ordenación por mezcla natural.
- **Cluster indizado**: ( $CI \subseteq CA$ )
  - requiere almacenamiento auxiliar y accesos extra
  - mantiene gran parte de las ventajas, y ofrece mejor respuesta en selecciones sobre **rangos**



- El cluster garantiza que **toda la fila** combinada (el resultado del join de todas las tablas implicadas para un valor del cluster) se almacena físicamente **en el mismo cubo**
- Permite definir el tamaño de celda (por defecto, un cubo), incluso menor que el tamaño de bloque; tiene que ser potencia de 2.
- En Oracle®, un *cluster* puede ser **indizado** o **disperso** (también admite cluster **disperso ordenado**, agilizando mezcla natural)

### **Ejemplo:**

```
CREATE CLUSTER identidad (DNI VARCHAR2(9));
CREATE TABLE cliente(...) CLUSTER identidad (DNI);
CREATE TABLE coche(...) CLUSTER identidad (dueño);
CREATE TABLE poliza(...) CLUSTER identidad (tomador);
CREATE INDEX ind_dni ON CLUSTER identidad;
```