

## 2. E/A-Architekturen und Speicherhierarchien

- Einsatz einer Speicherhierarchie
- Magnetplatten
  - Technische Merkmale
  - Bestimmung der Zugriffszeit
  - Wahlfreie vs. sequentielle Plattenzugriffe
- Disk-Arrays
  - Realisierungsformen
  - Datenallokation
  - Fehlertoleranz
  - RAID-1 vs. RAID-5
- Seitenadressierbare Halbleiterspeicher
  - Platten-Caches
  - Flash-SSD
- 5-Minuten-Regel



## Einsatz einer Speicherhierarchie

- Idealer Speicher besitzt
  - nahezu unbegrenzte Speicherkapazität
  - geringe Speicherkosten
  - kurze Zugriffszeit bei wahlfreiem Zugriff
  - hohe Zugriffsraten
  - Nichtflüchtigkeit
  - Fähigkeit zu logischen, arithmetischen u.ä. Verknüpfungen
- **Speicherhierarchie** versucht Annäherung an idealen Speicher durch reale Speichermedien durch Nutzung von Lokalitätseigenschaften zu erreichen
  - Pufferung/Allokation von Daten mit hoher Zugriffswahrscheinlichkeit in schnelle (relativ kleine) Speicher
  - Mehrheit der Daten verbleibt auf langsameren, kostengünstigeren Speichern



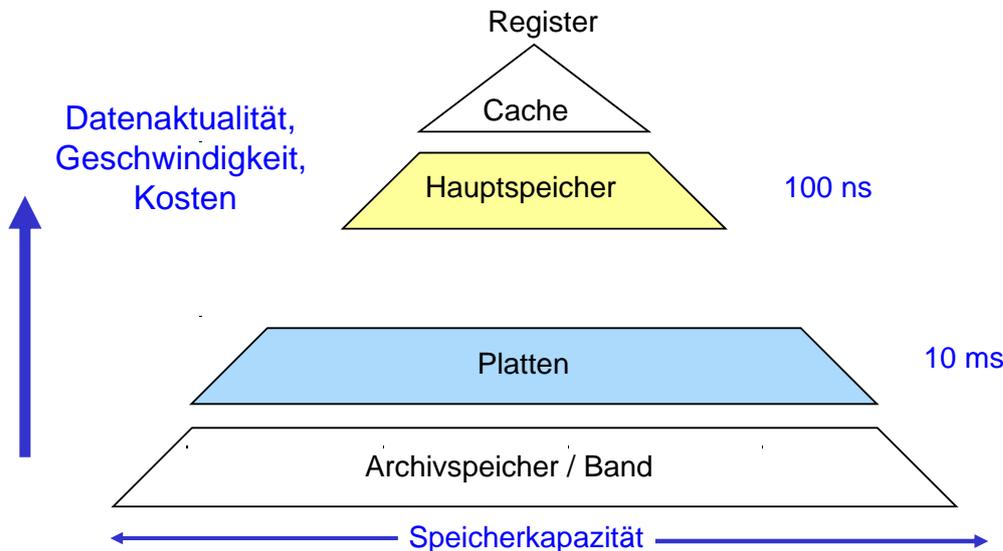
## Speicherhierarchie (2)

### ■ Rekursives Prinzip

- Kleinere, schnellere und teurere Cache-Speicher werden benutzt, um Daten zwischenzuspeichern, die sich in größeren, langsameren und billigeren Speichern befinden

### ■ Preis-Leistungs-Tradeoff

- Schneller Speicher ist teuer und deshalb klein
- Speicher hoher Kapazität ist typischerweise langsamer



## Speicherhierarchie (3)

### ■ Ähnliche Verwaltungsaufgaben auf jeder Ebene der Speicherhierarchie:

- Lokalisieren von Datenobjekten
- Allokation von Speicherplatz
- Ersetzung
- Schreibstrategie (Write-through vs. Write-back)
- ggf. Anpassung an verschiedene Transfergranulate

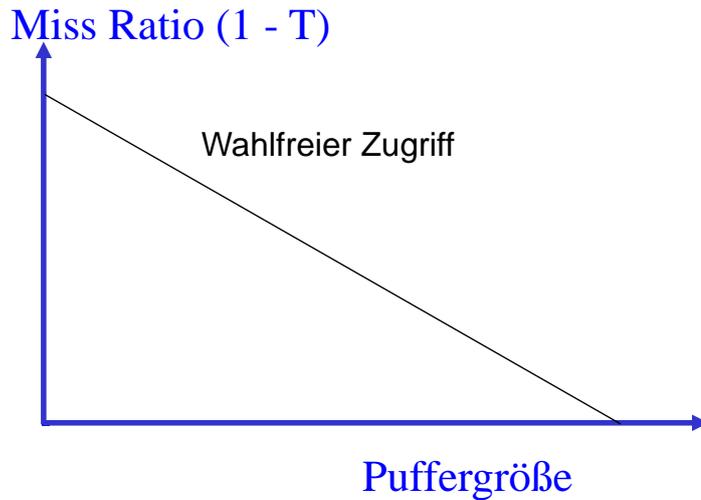
### ■ Warum funktionieren Speicherhierarchien?

- "perfekter Speicher" würde die Daten, die demnächst angefordert werden, schon bereithalten
- Annäherung durch **Lokalitätsprinzip**
- temporale Lokalität: Pufferung kürzlich referenzierter Objekte
- räumliche Lokalität: Pufferung benachbart gespeicherter Objekte

# Cache-Nutzung

## ■ Cache-Trefferrate

$T = \text{\#Treffer im Cache} / \text{alle Referenzen auf Cache}$



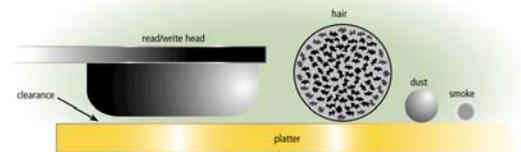
## ■ Verbesserung der Trefferrate

- größere Caches
- Clusterbildung für referenzierte Daten (räumliche Lokalität)

# Magnetplattenspeicher

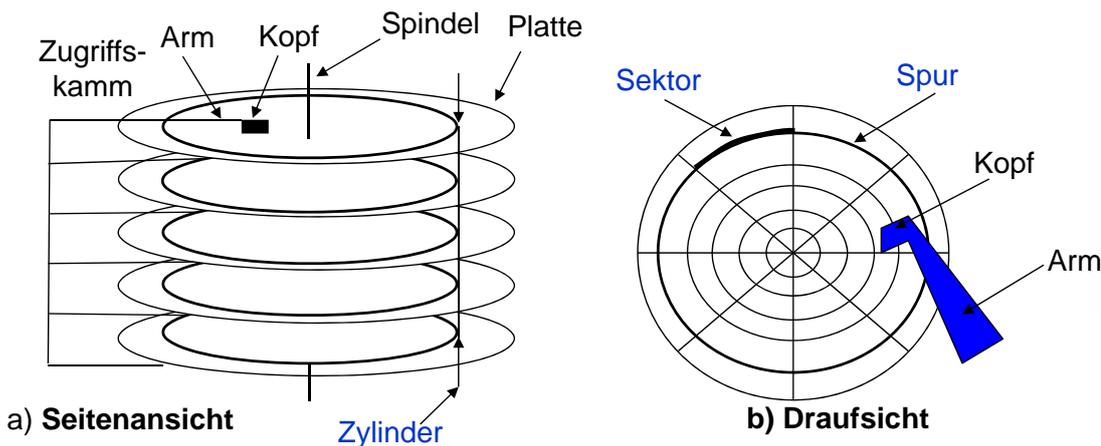
## ■ Aufbau

- mehrere gleichförmig rotierende Platten mit eigenem Schreib-/Lesekopf
- jede Plattenoberfläche ist eingeteilt in Spuren
- die Spuren sind formatiert als Sektoren fester Größe (Slots)
- Sektoren (z.B. 2 - 32 KB) sind kleinste Schreib-/Leseinheit
- jeder Sektor speichert selbstkorrigierende Fehlercodes



## ■ Adressierung

- Zylindernummer, Spurnummer, Sektornummer



# Magnetplatten: Technische Merkmale

Magnetplattentyp Merkmal	typische Werte 2000	IBM 3390 (1990)	IBM 3330 (1970)
$t_{\text{min}}$ = Zugr.bewegung (Min)	0,65 ms	k. A.	10 ms
$t_{\text{sav}}$ = " (Mittel)	4,1 ms	12.5 ms	30 ms
$t_{\text{smax}}$ = " (Max.)	8,5 ms	k. A.	55 ms
$t_r$ = Umdrehungszeit	4 ms	14.1.ms	16.7 ms
$T_{\text{cap}}$ = Spurkapazität	178 KB	56 KB	13KB
$T_{\text{cyl}}$ = #Spuren pro Zyl.	11	15	19
$N_{\text{dev}}$ = #Zylinder	18700	2226	411
$u$ = Transferrate	45 MB/s	4.2 MB/s	0. 8 MB/s
Nettokapazität	36,7 GB	1.89 GB	0.094 GB

## ■ Typische Werte in 2012:

- 2-4 TB Kapazität, 50 - 100 MB/s
- 2 - 6 ms Umdrehungszeit, 3 - 8 ms Seek, 7200 – 15.000 RPM (Rotations per Minute)
- 0.05-0.1 \$ / GB im Low-Cost-Sektor (SATA); 10x mehr für SAS/FC (Serial Attached SCSI, Fibre conn.)



# Komponenten der Platten-Zugriffszeit

## ■ Vorbereitung des E/A-Zugriffs (SVC) $\approx$ 2500 Instr.

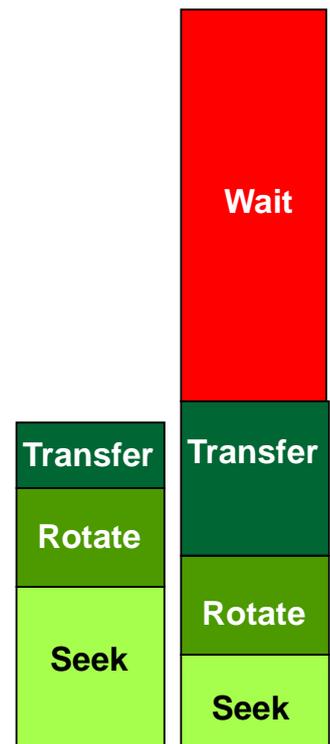
## ■ stets anfallende Zeitanteile

- Starten E/A durch Betriebssystem
- Zugriffsarmbewegung (**seek**) ( $t_s$ )
- Aktivieren Schreib-/Lesekopf
- Umdrehungswartezeit (**rotate**) ( $t_r$ )
- Wiederbelegen Kanal
- Übertragungszeit (**transfer**) ( $t_{tr}$ )
- Prüfzeit

## ■ vereinfachtes Modell für die Zugriffszeit

$$t = t_s + t_r + t_{tr}$$

- zusätzlich: lastabhängige Wartezeiten auf Platte bzw. Übertragung (oft Hauptanteil bei gemeinsam genutzten Platten)



## Wahlfreier vs. Sequentieller Zugriff

- nur geringe Verbesserungen bei Zugriffszeit  
(Seek  $t_{sav}$ , Umdrehungszeit  $t_r$ )
- starke Verbesserungen bei Aufzeichnungsdichte und Kapazität
- Wie teuer sind der sequentielle Zugriff und der wahlfreie Zugriff auf 1000 Blöcke?

$$t_{\text{random}} = 1000 \times (t_{\text{sav}} + t_r/2 + t_{\text{tr}})$$

$$t_{\text{sequentiell}} =$$

	1970	2010	Verbesserung
wahlfrei			
sequentiell			
<b>Verhältnis n</b>			

## Wahlfreier vs. Sequentieller Zugriff

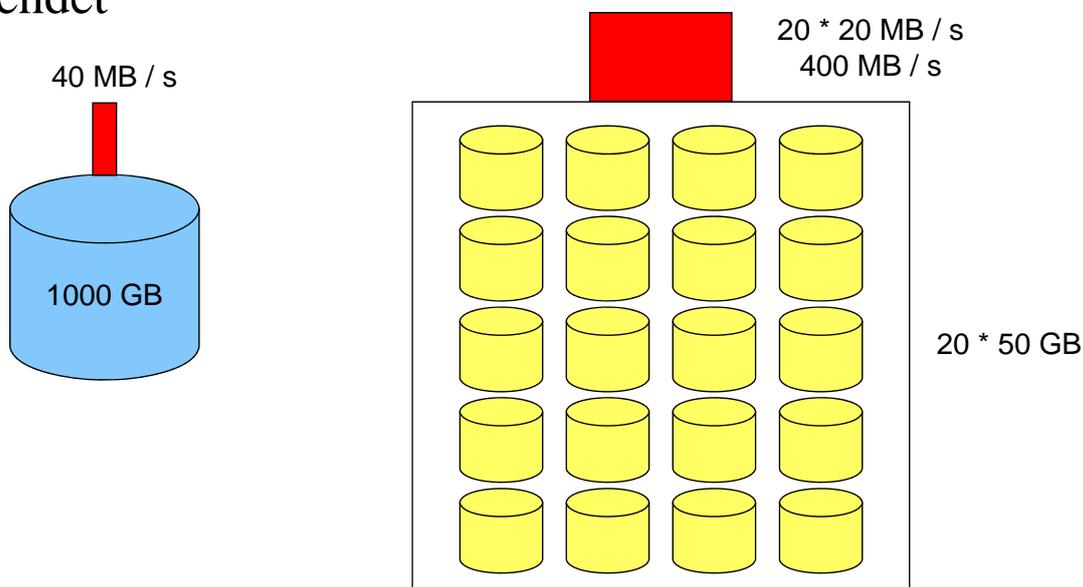
- **Beobachtungen**
  - Sequentieller Zugriff zu Magnetplatten ist bei großen Datenmengen n-mal schneller als wahlfreier Zugriff zu denselben Daten
  - Da die Transferraten (u und Kapazität) schneller wachsen als die Zugriffsraten, wird das Verhältnis wahlfreier zu sequentieller Zugriff immer schlechter
- **Folgende Maßnahmen werden immer wichtiger**
  - **große Blöcke**: Die Wahl größerer Transfereinheiten verbessert dieses Verhältnis
  - **Clusterbildung der Daten**: Datencluster sollen für den Zugriff auf Magnetplatten gebildet und bewahrt werden, so dass mit den großen Blöcken in möglichst wenigen Zugriffen möglichst viele nützliche Daten übertragen werden

# Entwicklungstrends: Magnetische Speicher

- starke Verbesserungen bei
  - Lese- und Schreibdichte (> Faktor 100 innerhalb einer Dekade)
  - analoge Verbesserungen in Kapazität sowie Kosten pro GB
- nur geringe Verbesserungen bei
  - Zugriffszeiten (Faktor 2 in 10 Jahren)
  - E/A-Raten (#IO / s)
- Konsequenzen
  - Plattengeschwindigkeit verbessert sich weit geringer als CPU-Geschwindigkeit (Verdoppelung alle 2-3 Jahre)
  - hohe Plattenkapazität kann im Mehrbenutzerbetrieb häufig nicht genutzt werden !
  - zunehmende Dauer zum vollständigen Lesen einer ganzen Platte (disk scan), z.B. für Backup
- Trends
  - Disk-Arrays
  - elektronische Zwischenspeicher (Platten-Caches, SSDs), Flash-Speicher
  - Platten ersetzen Bänder als Archivmedium
  - verteilte Online-Archive, z.B. zum Katastrophenschutz

## Disk-Arrays

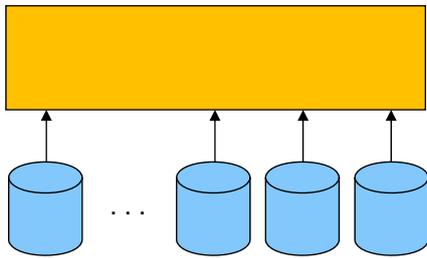
- Konventionelle Platten
  - hohe Kapazität
  - relativ geringe Bandbreite und E/A-Rate (ca. 80-200 Zugriffe/s)
- Disk-Arrays: viele kleinere Platten werden logisch als eine Platte verwendet



# E/A-Parallelität

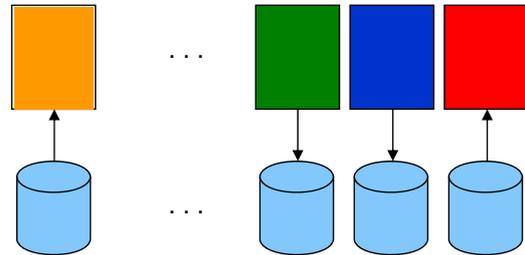
- Voraussetzung: *Declustering* von Dateien über mehrere Platten
- 2 generelle Arten von E/A-Parallelität

## Intra-E/A-Parallelität



1 E/A-Auftrag wird in mehrere, parallel ausführbare Plattenzugriffe umgesetzt

## Inter-E/A-Parallelität



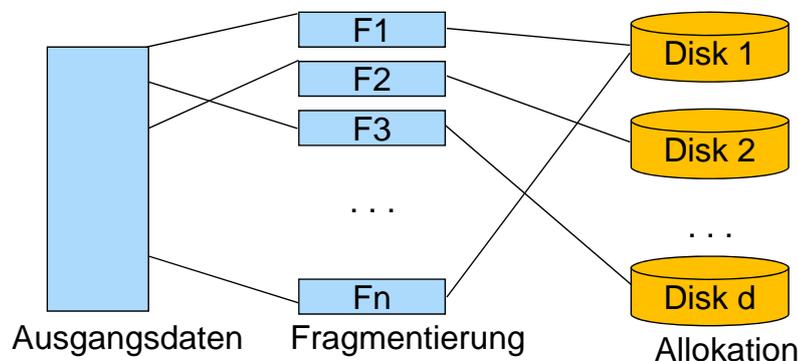
N unabhängige E/A-Aufträge können parallel ausgeführt werden, sofern die betreffenden Daten über verschiedene Platten verteilt sind

## ■ Probleme:

- gleichzeitige Unterstützung von Intra- und Inter-E/A-Parallelität
- Datenverteilung
- Fehlertoleranz

## Disk-Arrays: Datenverteilung

- Nutzung von E/A-Parallelität setzt Verteilung der Daten (Dateien, Relationen) über mehrere Platten voraus: *Declustering* (*Partitionierung*)
- Ziele
  - Unterstützung von Inter- und Intra-E/A-Parallelität
  - Lastbalancierung (gleichmäßige Plattenauslastung)



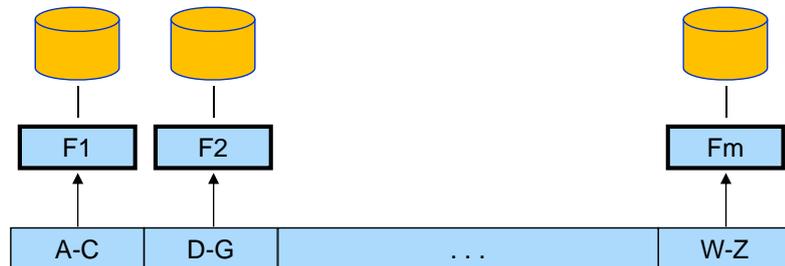
## ■ Teilaufgaben bei der Allokation einer Datei

- Bestimmung des Verteilgrades  $d$
- Bestimmung der Verteilgranulate (Fragmente): Logisches vs. physisches Declustering; Umfang / Striping-Granulat (z.B. #Blöcke)
- Allokation: Zuordnung der Fragmente zu Platten

# Logisches Declustering

- Daten werden auf einer anwendungsorientierten Ebene partitioniert
- üblich: Zerlegung von Relationen in Tupelmengen aufgrund der Werte eines (Verteil-) Attributs, z.B. über Hash- oder Bereichspartitionierung

**Beispiel:**  
Verteilattribut NAME



- Festlegung durch DBA
- Vorteil: DBS kann bekannte Datenverteilung nutzen, logische Operationen auf einer Teilmenge der Daten zu begrenzen
- effektive Parallelisierung von Operationen wird unterstützt, so dass parallele Teiloperationen auf disjunkten Datenmengen / Platten arbeiten können

# Physisches Declustering (Striping)

- Realisierung durch BS oder Array-Kontroller => Nutzbarkeit durch verschiedene Anwendungen

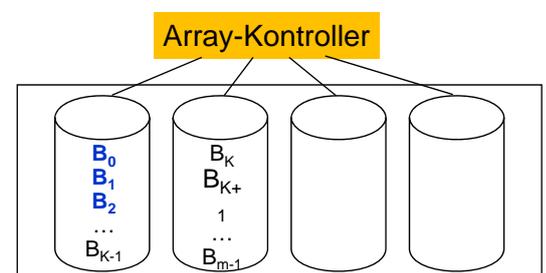
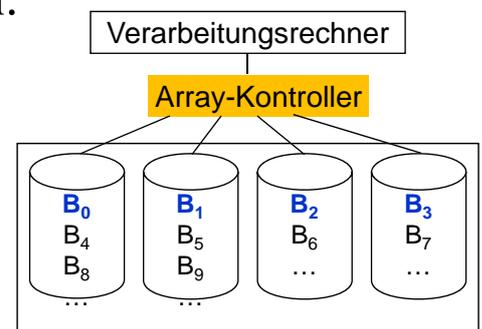
- **Striping-Granulat  $S$**  für DB-Anwendungen: Block bzw. Blockmengen

- Blockweise Fragmentierung + Allokation :

- Extrem 1: *Round-Robin* über alle Platten ( $S=1$ )
- Extrem 2: *Clustering* ( $S=k$  für Plattenkapazität  $k$ ; minimale Plattenanzahl)

- Tradeoffs:

- Intra- vs. Inter-Transaktionsparallelität
- "Skew"-Effekte
- Lastbalancierung
- Sequentielle Zugriffe



# Datenverteilung: Striping-Granulat

## ■ Wünschenswert: Dateibezogene Allokation mit Hinblick auf

- Dateigröße
- Zugriffshäufigkeiten
- mittl. Auftragssumfang, etc.

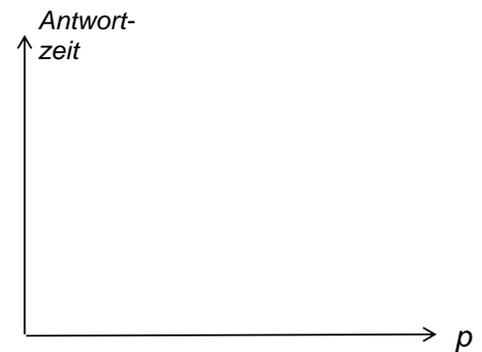
## ■ Wesentlicher Schritt: Bestimmung des Striping-Granulats S

- mittlere Auftragsgröße: R Blöcke
- S kann aus optimalem Parallelitätsgrad / Plattenanzahl  $p_{opt}$  für R Blöcke abgeleitet werden

$$\Rightarrow S = \lceil R / p_{opt} \rceil$$

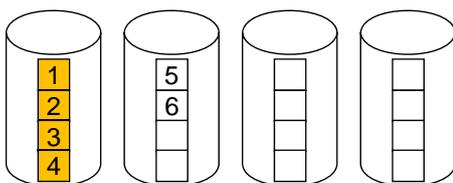
## ■ Bestimmung von $p_{opt}$ durch Abschätzung der Antwortzeit in Abhängigkeit der Plattenanzahl p

- wachsendes p verbessert lediglich Transferanteil der Zugriffszeit
- Positionierungszeiten sind dagegen von der langsamsten Platte bestimmt (Verschlechterung mit wachsendem p)
- Zunahme der Plattenbelegungszeiten auch ungünstig für Durchsatz

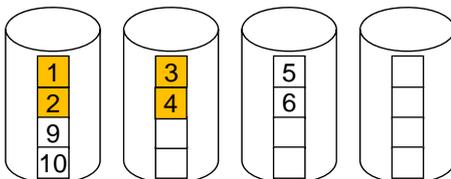


## Beispiel für R=4

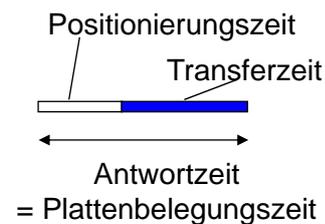
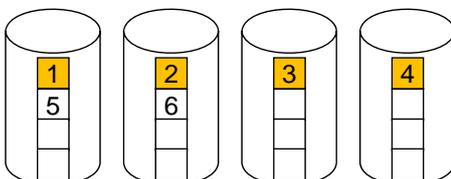
a)  $p=1, S=4$



b)  $p=2, S=2$



c)  $p=4, S=1$



# Allokation / Lastbalancierung

## ■ Zielsetzung der Allokation: Lastbalancierung

- Gesamtlast auf alle Fragmente soll gleichmäßig über alle Platten verteilt sein

## ■ Varianz der „Plattenhitzen“ soll minimal sein

- *Hitze*: Summe der Zugriffshäufigkeiten aller Blöcke eines Fragments
- Hitze einer Platte: akkumulierte Hitze ihrer Fragmente

## ■ Einfache Fragment-Allokation: Round Robin oder Random

- Garantiert keine gute Lastbalancierung bei ungleichmäßiger Hitzeverteilung in den Fragmenten (z.B. 80-20- oder 90-10-Regel bei der Zugriffsverteilung)

## ■ (Greedy) Heuristik zur Lastbalancierung

- Voraussetzung: Hitze aller Fragmente a priori bekannt
- Initialisierung: Setze die Gesamthitze aller Platten auf 0
- Schritt 1: Sortiere die zu allozierenden Fragmente nach absteigender Hitze
- Schritt 2: Für jedes Fragment in Sortierreihenfolge:
  - Alloziere Platz auf der derjenigen Platte mit der geringsten akkumulierten Hitze, die noch genügend freien Platz hat und auf der noch kein Fragment derselben Datei liegt
  - Addiere die Hitze des allozierten Fragments zur Gesamthitze der ausgewählten Platte

## Beispiel (Lastbalancierung)

### Datei 1

1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
-----	-----	-----	-----	-----	-----

Hitze: 10 4 4 3 2 1

### Datei 2

2.1	2.2	2.3	2.4
-----	-----	-----	-----

Hitze: 8 5 5 1

### Datei 3

3.1	3.2	3.3
-----	-----	-----

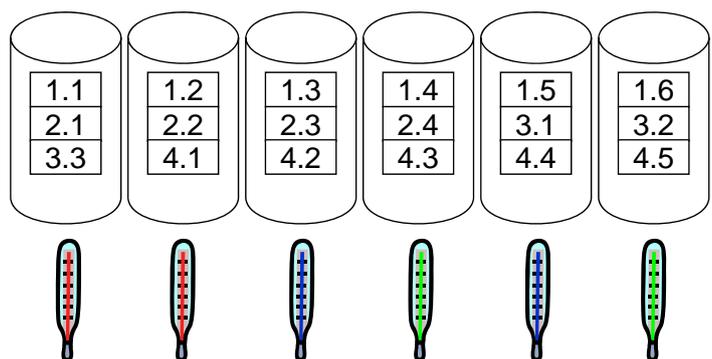
Hitze: 5 5 5

### Datei 4

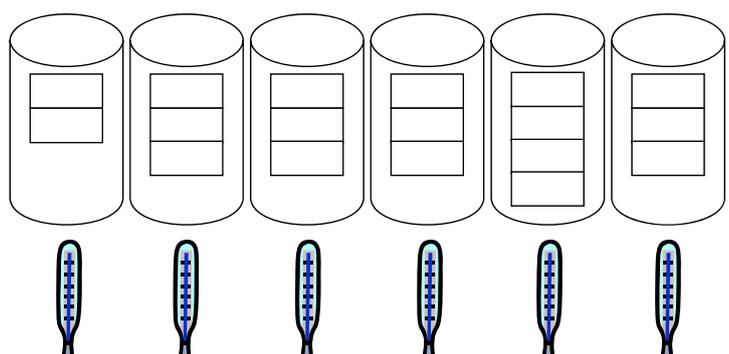
4.1	4.2	4.3	4.4	4.5
-----	-----	-----	-----	-----

Hitze: 7 4 3 2 1

### Round-Robin-Allokation



### Greedy-Heuristik



# Fehlertoleranz

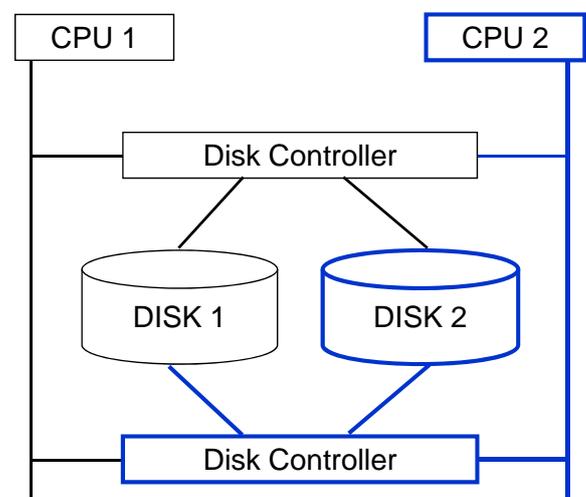
“The Problem with Many Small Disks: Many Small Faults”

- Disk-Array mit N Platten: ohne Fehlertoleranzmechanismen N-fach erhöhte Ausfallwahrscheinlichkeit => System ist unbrauchbar
- Begriffe
  - Mean Time To Failure (MTTF): Erwartungswert für die Zeit (von der Inbetriebnahme) bis zum Ausfall einer Platte
  - Mean Time To Repair (MTTR): Erwartungswert für die Zeit zur Ersetzung der Platte und der Rekonstruktion der Daten
  - Mean Time To Data Loss (MTTDL): Erwartungswert für die Zeit bis zu einem nicht-maskierbaren Fehler
- Disk-Array mit N Platten ohne Fehlertoleranzmechanismen:  
$$\text{MTTDL} = \text{MTTF} / N$$
- Der Schlüssel zur Fehlertoleranz ist Redundanz =>  
**Redundant Arrays of Independent Disks (RAID)**
  - durch Replikation der Daten (z. B. Spiegelplatten) - RAID1
  - durch zusätzlich zu den Daten gespeicherte Error-Correcting-Codes (ECCs), z.B. Paritätsbits (RAID-4, RAID-5)



## Spiegelplatten (RAID1)

- weit verbreitet zur automatischen Behebung von Plattenfehlern
- Vorteile
  - sehr hohe Verfügbarkeit
  - Optimierung von Lesezugriffen (Lastbalancierung, Minimierung der Positionierungszeiten)
- Nachteile
  - Verdoppelung des Speicherbedarfs
  - Schreibzugriffe zweifach auszuführen
  - Lastbalancierung im Fehlerfall ungünstig

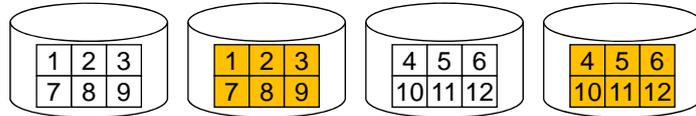


## Spiegelplatten (2)

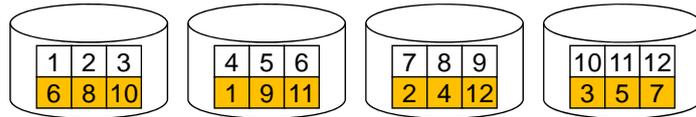
### ■ Verbesserung der Lastbalancierung im Fehlerfall durch **verstreute Replikation**

- Verteilung der Kopien zu Daten einer Platte über mehrere andere Platten

a) **Konventionelle Spiegelplatten**



b) **Verstreute Replikation: Interleaved Declustering**



### ■ Gruppenbildung erlaubt flexiblen Kompromiss zwischen Lastbalancierung und Verfügbarkeit

- Verteilung der Repliate einer Platte nur über  $G-1$  Platten derselben Gruppe
- Mehrfachfehler führen nicht zu Datenverlust solange verschiedene Gruppen betroffen sind
- konventionelle Spiegelplatten ergeben sich als Spezialfall mit  $G=2$

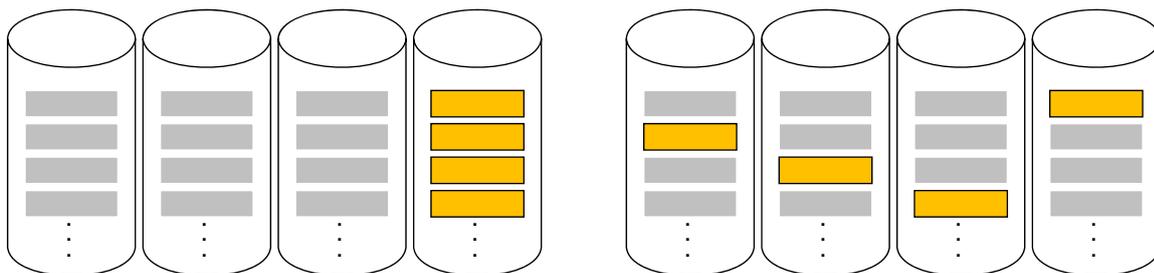
## Einsatz von Paritätsblöcken (ECC)

### ■ Bildung von Gruppen mit je $G$ Platten

- *Paritätsgruppe*:  $G-1$  Datenblöcke + zugehöriger Paritätsblock
- Erhöhung des Platzbedarfs um lediglich  $100/(G-1) \%$
- Paritätsblock entspricht EXOR-Bildung von  $G-1$  Datenblöcken
- bei jeder Änderung eines Datenblockes anzupassen

### ■ RAID-4 vs. RAID-5

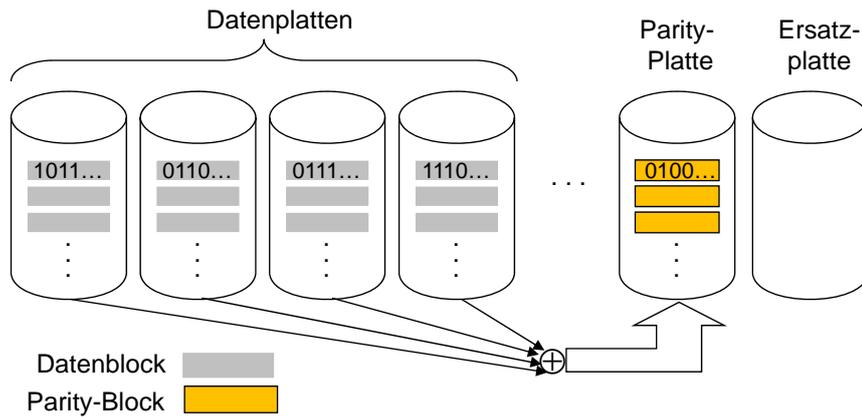
RAID-5 vermeidet Engpass einer einzigen Parity-Platte ("Parity Striping")



Datenblock

Parity-Block

# Aktualisierung der Paritätsblöcke



## Exor-Operation:

$x_1 \oplus x_2 \oplus \dots \oplus x_k = 1$   
falls Zahl der  $x_i$  mit Wert 1  
ungerade ist, sonst ist das  
Ergebnis 0

### ■ inkrementelle Berechnung des Parity-Blocks

1. Alter Datenblock  $b$  und alter Parity-Block  $p$  werden parallel in den Speicher des Disk-Array-Controllers (bzw. HSP) gelesen
2.  $p \oplus b \oplus b' = p'$
3. Geänderter Datenblock  $b'$  und neu-berechneter Parity-Block  $p'$  werden parallel auf Platte zurückgeschrieben  
=> **4 Plattenzugriffe** (falls  $b$  bereits gepuffert, 3 Zugriffe)

– relative Aufwand ist geringer, wenn mehrere Blöcke einer Gruppe geändert werden

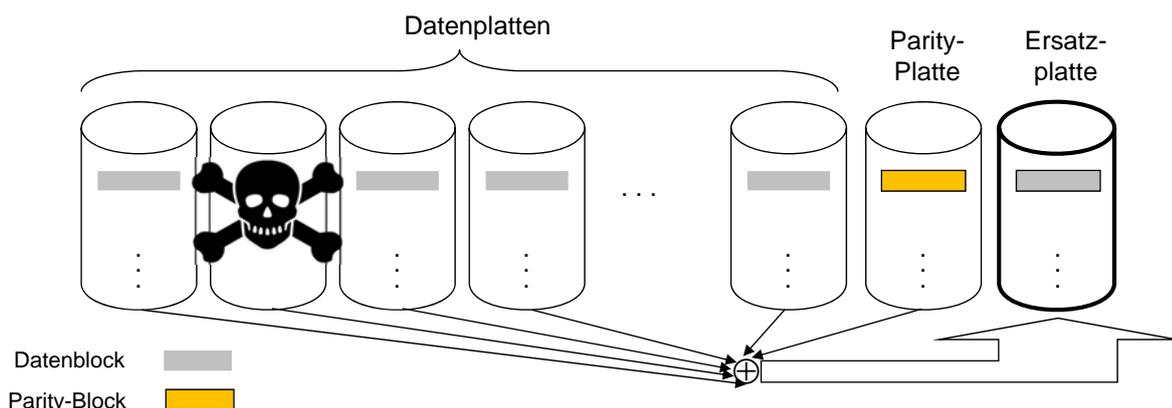
# Datenrecovery: Rekonstruktion von Blöcken

### ■ Rekonstruktion von Blöcken

1. Paralleles Lesen des Parity-Blocks  $p$  und der Blöcke  $b_j$  aus der Gruppe des zu rekonstruierenden Blocks von allen noch verfügbaren Datenplatten
2. Rekonstruktion des Blockes  $b_i$  :  

$$(b_1 \oplus \dots \oplus b_{i-1} \oplus b_{i+1} \oplus \dots \oplus b_{G-1}) \oplus p =$$

$$(b_1 \oplus \dots \oplus b_{i-1} \oplus b_{i+1} \oplus \dots \oplus b_{G-1}) \oplus (b_1 \oplus \dots \oplus b_{G-1}) = b_i$$
3. Zurückschreiben von  $b_i$  auf die Ersatzplatte

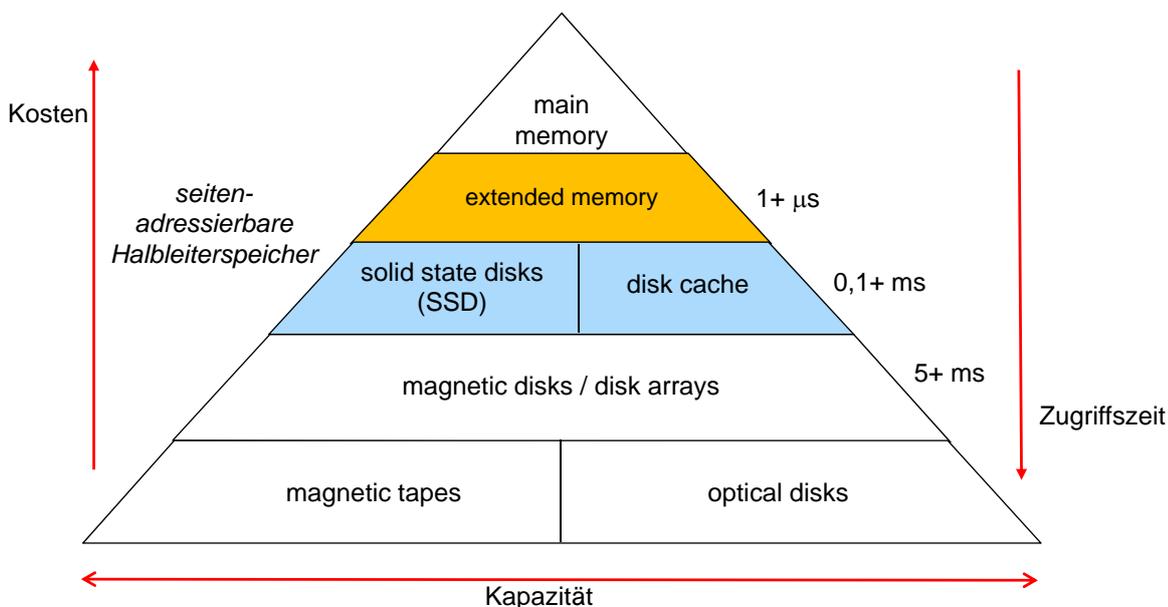


# RAID-1 vs. RAID-5

Merkmal	RAID-0 (keine Redundanz)	RAID-1	RAID-5
Speichereffizienz (Kosteneffektivität)	1	1 / 2	(G-1) / G
Datenverfügbarkeit	--		
„Large Reads“ (Datentransferrate für Lesen)	1		
„Large Writes“ (Datentransferrate)	1		
„Small Reads“ (E/A-Rate)	1		
„Small Writes“ (E/A-Rate)	1		

- spezifische RAID-1-Vorteile: gute Lesezugriffszeiten und schnelle Platten-Recovery

## Erweiterte Speicherhierarchie



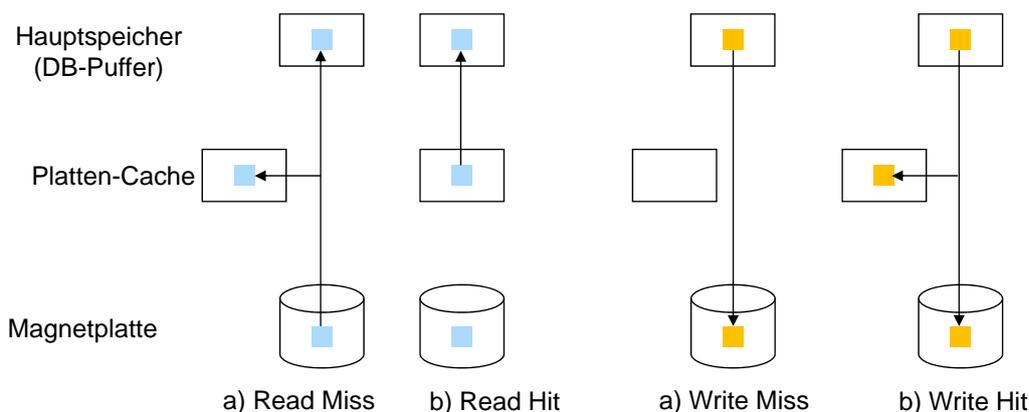
- **Erweiterter Hauptspeicher (EH)**: Verwaltung durch BS, synchroner Seitenzugriff durch spezielle Instruktionen (z.B. in IBM-Mainframes)
- **Platten-Cache und SSD**: Verwaltung durch eigene Controller, allgemeine Plattenschnittstelle
- **Nicht-Flüchtigkeit**: Battery-Backup / ununterbrechbare Stromversorgung

# Einsatzformen seitenadressierbarer Halbleiterspeicher

- **Pufferung von DB-Seiten** auf mehreren Speicherebenen zur Reduzierung von Lesevorgängen auf Platte
  - Einsparung von Lesezugriffen auf Platte
  - keine Nicht-Flüchtigkeit erforderlich
  - realisierbar mit Platten-Cache oder EH
- **Schreibpuffer** in nicht-flüchtigem Halbleiterspeicher (z.B. Platten-Cache)
  - synchrones Schreiben in Schreibpuffer, asynchrones Durchschreiben auf Platte
  - Antwortzeitverbesserung bereits durch kleinen Pufferbereich
- **Speicherung ganzer Dateien** in nicht-flüchtigen Halbleiterspeichern
  - z.B. in SSDs
  - Vermeidung aller Plattenzugriffe
  - hohe Kosten

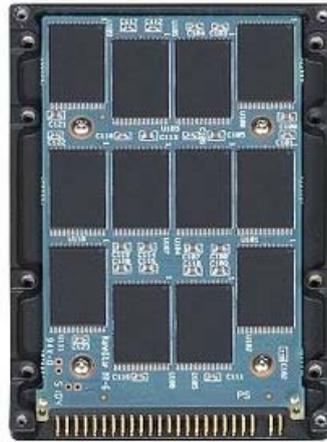
## Einsatz von Platten-Caches

- **Flüchtige Platten-Caches:** nur Verbesserung für Lesezugriffe
  - Problem: Doppel-Pufferung im Hauptspeicher und Platten-Cache



- **Prefetching für sequentielle Dateien**
- **nicht-flüchtiger Schreibpuffer im Platten-Cache**
  - starke Verbesserung von Schreibzugriffen (besonders wirksam für RAID-5)
  - bessere Antwortzeiten
  - höhere Plattenauslastung tolerierbar

# Flash-Speicher



- Rapide Verbreitung in mobilen Geräten (MP3-Player, Kameras, Notebooks...)
- viel teurer als Magnetplatten (> Faktor 20), jedoch wird Unterschied geringer
  - Leise, geringer Energieverbrauch (da keine mechanische Bewegungen)
  - Robust gegen Erschütterungen
  - Sehr schnell wachsende Kapazität, stark fallende Kosten
- sehr schnelle Lesezugriffe (0,1-0,2 ms / Seite; gleichmäßige Zeiten; sehr hohe Leseraten)
- Langsame Schreibzugriffe (v.a. für NAND-Flash-Chips)
  - erst Löschen eines kompletten Bereichs (z.B. 64 Seiten /128 KB), dann neu Schreiben



## Vergleichswerte SSD-HDD-DRAM (2012)

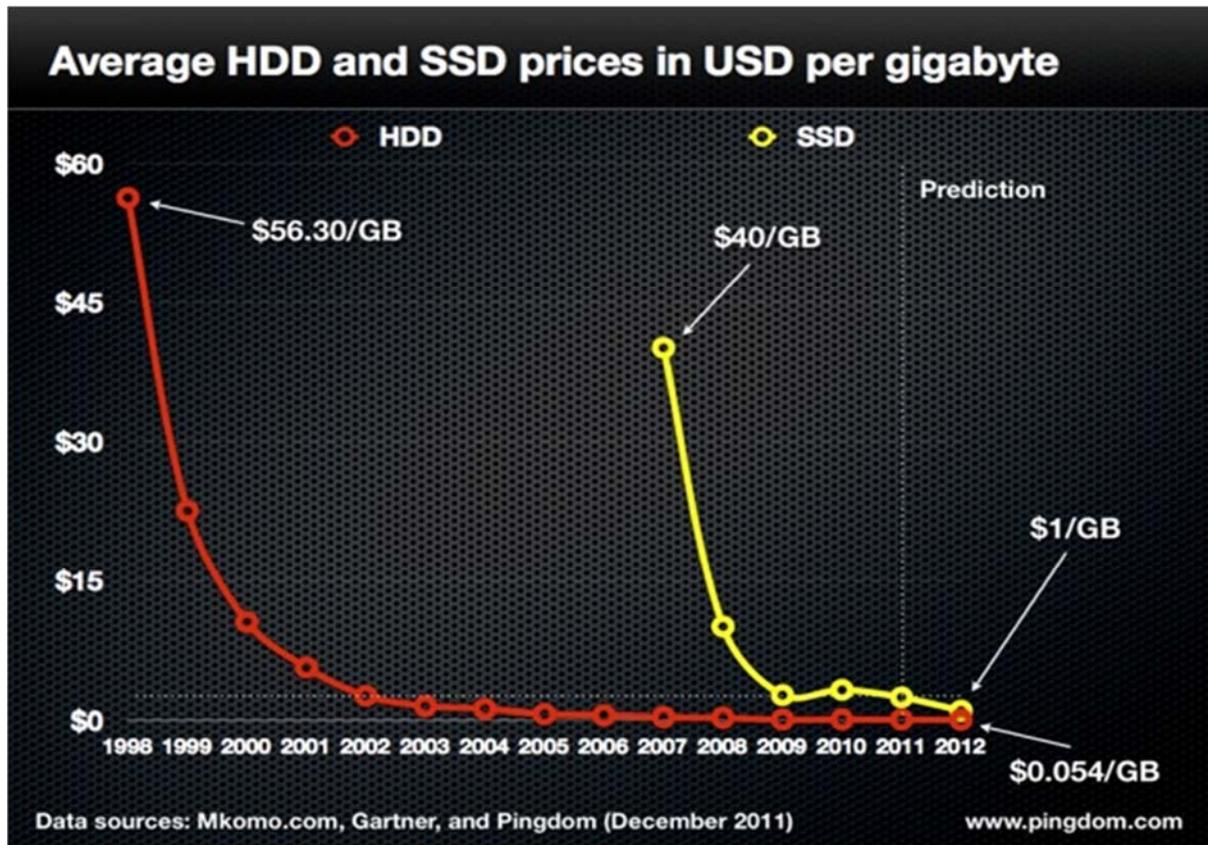
	Bandbreite (sequential R/W)	Kosten/GB	Größe
HDD	50-100 MB/s	\$0.05-0.1/GB	2-4 TB
SSD*	200-500 MB/s (SATA) 6 GB/s (PCI)	\$1-5/GB	200GB-1TB
DRAM	10-16 GB/s	\$5-10/GB	64GB-256GB

\* [www.fastestssd.com/featured/ssd-rankings-the-fastest-solid-state-drives/](http://www.fastestssd.com/featured/ssd-rankings-the-fastest-solid-state-drives/)

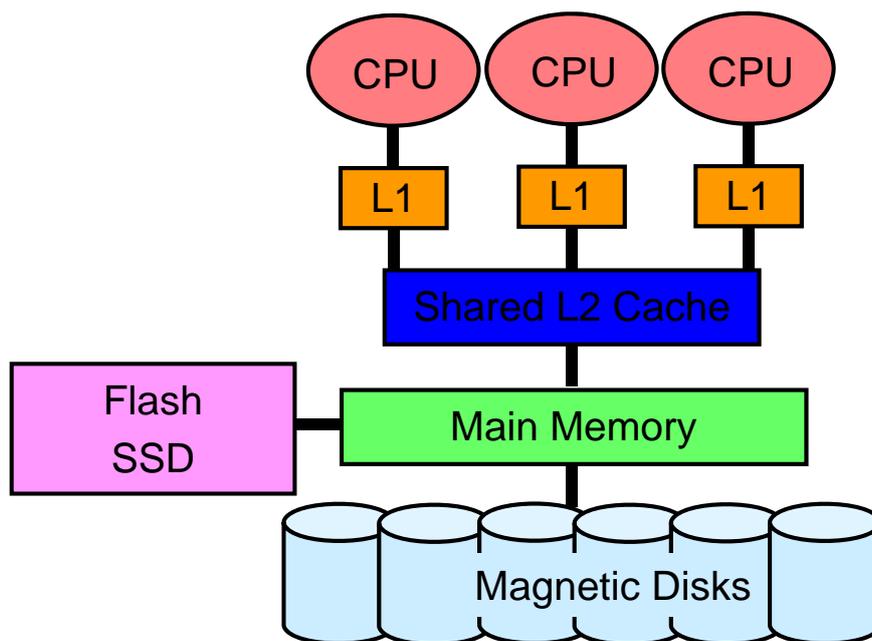
**Bandbreite: SSD >5x höher als HDD, DRAM > 10x als SSD**  
**Kosten: HDD x20 geringer als SSD, SSD x4 weniger als DRAM**



# Haben SSDs Magnetplatten eingeholt?



## Künftige Speicherhierarchie



- Flash-SSD werden Magnetplatten für Datenbanken komplementieren bzw. teilweise ersetzen



# Speicherallokation von Dateien

- Wo soll Datei gespeichert werden ?
  - Platte
  - nicht-flüchtiger Halbleiterspeicher (z.B. Flash-SSD)
  - Hauptspeicher (-> Hauptspeicherdatenbank)
- Entscheidung abhängig von Speichereigenschaften (Kosten, Zugriffsgeschwindigkeit) und Zugriffsmerkmalen
- HS (bzw. SSD)-Allokation spätestens sinnvoll, wenn HS bzw. SSD-Kosten pro MB unter Plattenkosten
- Anderenfalls, wenn hohe Zugriffshäufigkeit vorliegt bzw. Kosten der Plattenallokation von E/A-Rate anstatt von Speicherkosten bestimmt sind



## 5-Minuten-Regel (Jim Gray)

- Gray1987/Gray1997: ein Block, auf den spätestens alle 5 Minuten zugegriffen wird, soll im Hauptspeicher bleiben
- Parameter bezüglich Technologie und Kosten
  - Kosten pro Plattenzugriff ( $PricePerDrive / AccessPerSecondPerDisk$ )
  - Kosten pro HS-Seite: ( $PricePerMB / PagesPerMB$ )
- Zugriffsfrequenz pro Block (Hitze)  $f$
- Zeitabstand zwischen Zugriffen  $T = 1/f$
- Hauptspeicherspeicherung günstiger wenn gilt

Beispielwerte	1987	1997
PricePerDiskDrive(\$)	30000	2000
ApsPerDisk	15	64
PagesPerMB	1000	128
PricePerMB (\$)	5000	15

$$f \times \frac{PricePerDiskDrive}{AccessPerSecondPerDisk} \geq \frac{PricePerMB}{PagesPerMB}$$

$$T \leq \frac{PagesPerMB}{AccessPerSecondPerDisk} \times \frac{PricePerDiskDrive}{PricePerMB}$$

- Änderung bezüglich T nur, wenn sich Verhältnisse ändern



# Zusammenfassung

- Speicherhierarchie: Geschwindigkeitsanpassung größerer / langsamerer Speicher an die schnelleren zu vertretbaren Kosten (Kosteneffektivität)
- dominierender Speichertyp als Externspeicher: Magnetplatte
  - hohe Steigerung der Speicherkapazität, jedoch nur geringfügige Verbesserung der Zugriffszeit
  - wachsende Diskrepanz zwischen sequentieller und wahlfreier E/A-Leistung
  - zunehmende Dauer zum vollständigen Lesen einer ganzen Platte (z.B. für Backup)
- Disk-Arrays: Leistungsverbesserung durch E/A-Parallelität
  - E/A-Rate (Auftragsparallelität) und Bandbreite (Zugriffparallelität)
  - geeignete Datenverteilung (Declustering) erforderlich
  - automatische Behandlung von Plattenfehlern obligatorisch
- Datenreplikation (Spiegelplatten)
  - hohe Speicherkosten vs. sehr hoher Verfügbarkeit und guter Leistungsfähigkeit
  - Unterstützung der Lastbalancierung im Fehlerfall durch verstreute Replikation
- Nutzung von Paritätsblöcken (RAID-5)
  - geringer Mehrbedarf an Speicherplatz (z.B. 10%)
  - teure Schreibzugriffe (bis zu 4 Plattenzugriffe) -> Nutzung nicht-flüchtiger Schreibpuffer
  - schlechtes Leistungsverhalten im Fehlerfall
- Schließung der Zugriffslücke durch nicht-flüchtige Halbleiterspeicher/Flash-SSDs
  - hohe Speicherkosten verlangen kombinierten Einsatz mit Magnetplatten



# Übungsaufgaben

- Bestimmen Sie - unter Annahme typischer Parameter aktueller Magnetplatten - die Dauer zum vollständigen Lesen aller Blöcke einer Platte
  - a) beim wahlfreien und
  - b) beim sequentiellen Zugriff
- Schätzen Sie den Speicherbedarf sowie die Speicherkosten zur digitalisierten Speicherung
  - einer Bibliothek mit 100.000 Büchern (Textspeicherung vs. in eingescannter Form)
  - des Radioprogrammes eines Senders von 1 Jahr
  - des Fernsehprogrammes eines Senders von 1 Jahr.
- Überprüfen Sie anhand typischer Werte für heutige Hauptspeicher und Magnetplatten inwieweit die 5-Minuten-Regel von Gray noch zutrifft. Welcher Wert für T ergibt sich für aktuelle Flash-SSDs?

Literatur-Tipp: G. Graefe: *The five-minute rule twenty years later, and how flash memory changes the rules*. Comm. ACM 2009

