

Formulas

Tipo de archivo / índice	Costo de exploración completa	Costo de búsqueda por igualdad (A = k)	Costo de búsqueda por rango (k ₁ <= A <= k ₂)
Heap file	B _R	B _R	B _R
Sorted file	B _R	log ₂ (B _R) + ⌈ T' / FB _R ⌉	log ₂ (B _R) + ⌈ T' / FB _R ⌉
Índice B+ clustered sobre A	-	X _I + ⌈ T' / FB _R ⌉	X _I + ⌈ T' / FB _R ⌉
Índice B+ unclustered sobre A	-	X - 1 + ⌈ T' / FB _I ⌉ + T'	X - 1 + ⌈ T' / FB _I ⌉ + T'
Índice hash estático sobre A	-	MBxB _I + T'	-

Donde:

- T' es la cantidad de tuplas que cumplen con el criterio de la búsqueda
- FB_RI es el factor de bloqueo del archivo
- FB_I es el factor de bloqueo del índice I
- MBxB_I es la cantidad máxima de bloques de un bucket

BNLJ - Costo de input (CI) CI = B_R + B_S * ⌈ B_R / (B - 2) ⌉

INLJ Costos de input (CI): CI = B_R + T_R * (buscar para la tupla t_r index entry/ies en índice de S + buscar valor/es apuntados por entry/ies)

SMJ Costos de input (CI):

costo de merge es B_R + B_S

costo de ordenar una relación: (⌈ log_{B-1} ⌈ B_R / B ⌉ ⌉ + 1) * 2B_R

Partition Hash Join - Costo de input (CI) CI = 3 * (B_R + B_S)

Recursive Partition Hash Join - Costo de input (CI) CI = 3 * (B_R + B_S) * ⌈ log_{B-1} (B_S) - 1 ⌉ + B_R + B_S