



QingStor® 分布式存储公开课 Vol.2

对象存储的架构设计 & 无人驾驶高精地图的场景实践

议程安排

时间	议题	讲师
14:00-14:45	QingStor® 对象存储的架构设计	汪杰 QingStor® 资深研发工程师
14:45-15:20	对象存储在无人驾驶高精度地图的场景实践	张忠华 青云QingCloud 资深解决方案架构师





QingStor® 对象存储的架构设计

汪杰 | QingStor® 资深研发工程师

提纲

- 01 基本概念
- 02 技术架构
- 03 功能实现
- 04 易用性
- 05 应用场景



QingStor® 对象存储的基本概念

01



什么是对象存储？

对象存储是一种将数据作为**对象**进行管理的数据存储体系，具有结构扁平、简单易用、高性能、低成本等特点，适用于海量非结构化数据的存储。

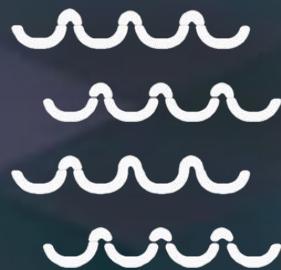
扁平结构

海量

非结构化

Restful

QingStor® 对象存储的核心优势



海量小文件

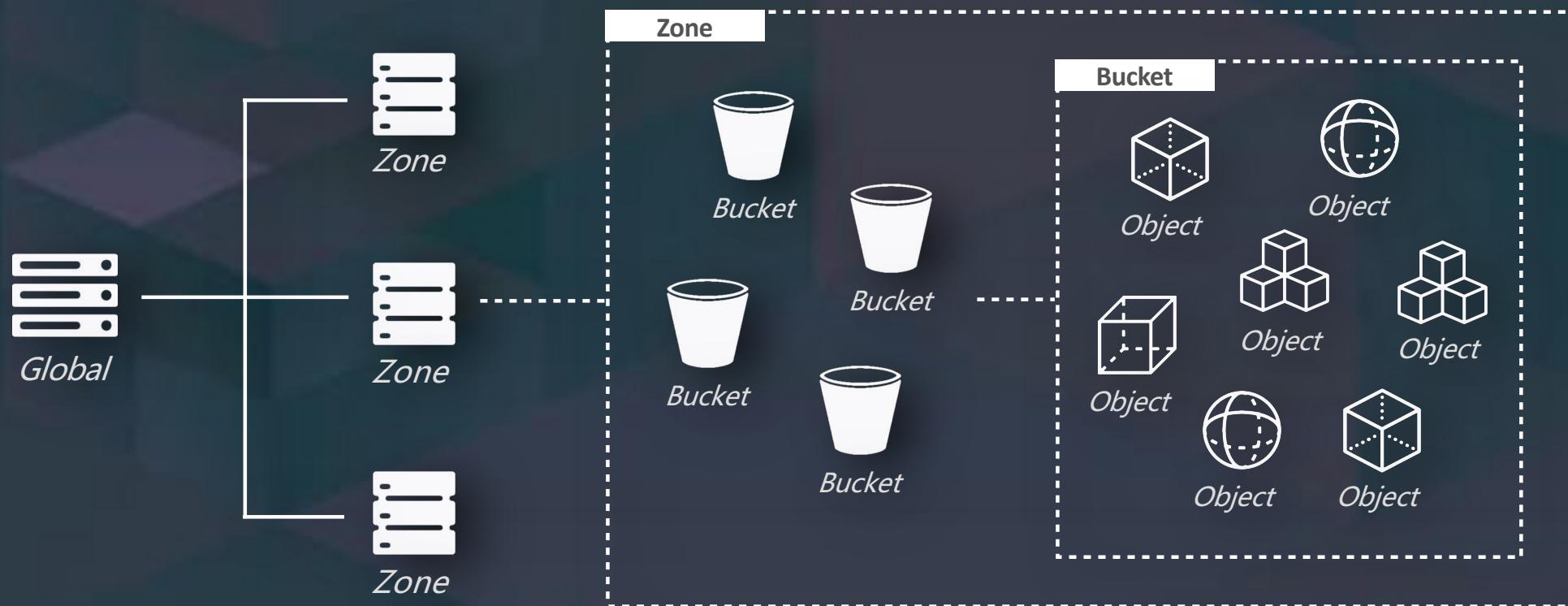


无限扩展



平台

全局数据模型

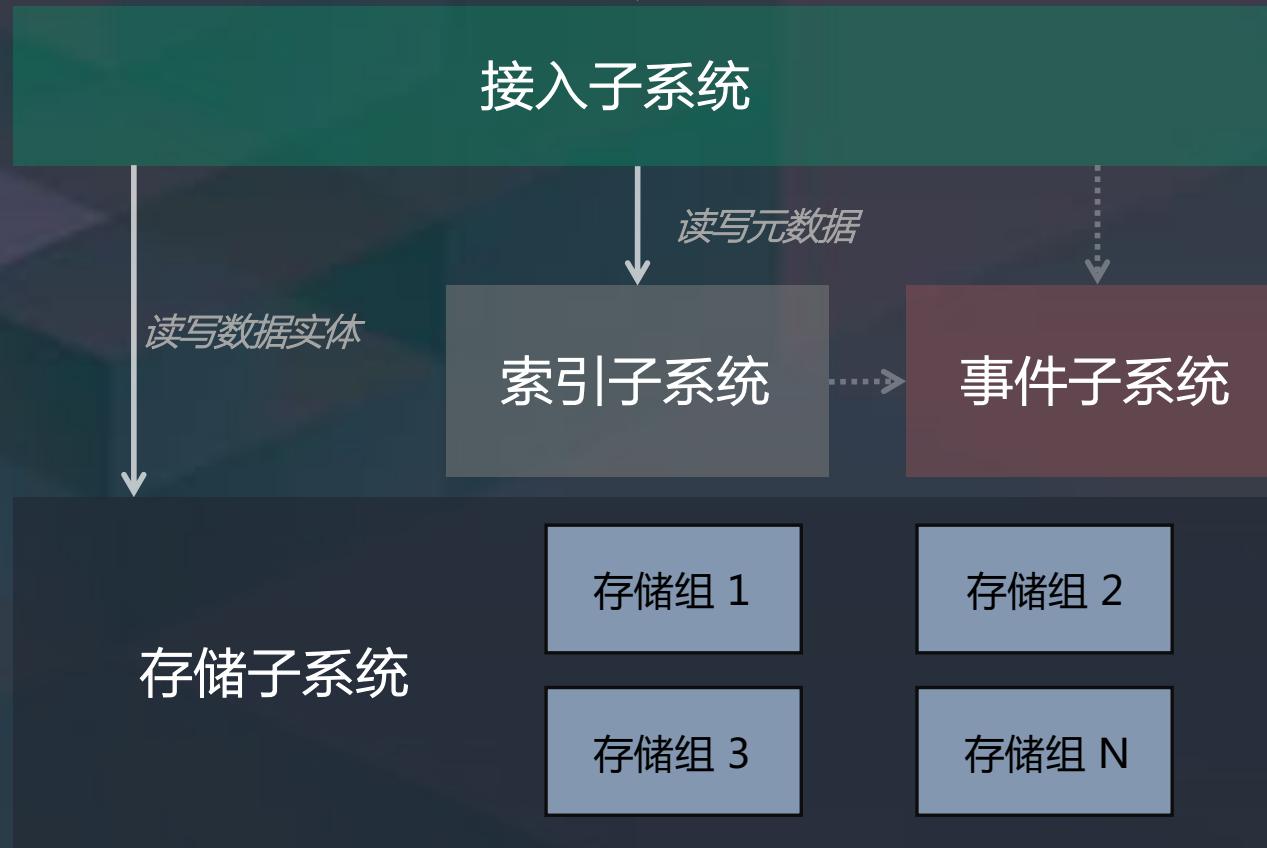


QingStor® 对象存储的技术架构

02



系统架构



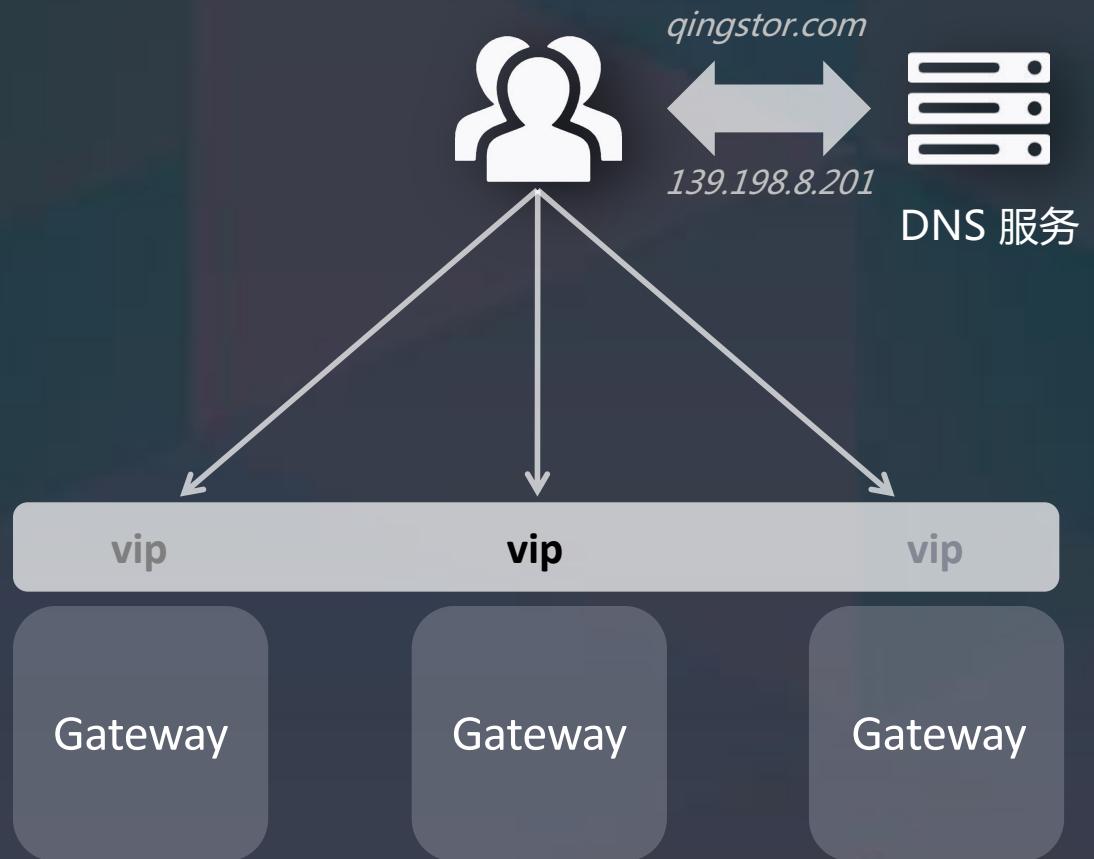
接入子系统

Gateway服务

- ▶ 无状态
- ▶ 自动 failover
- ▶ 水平扩展

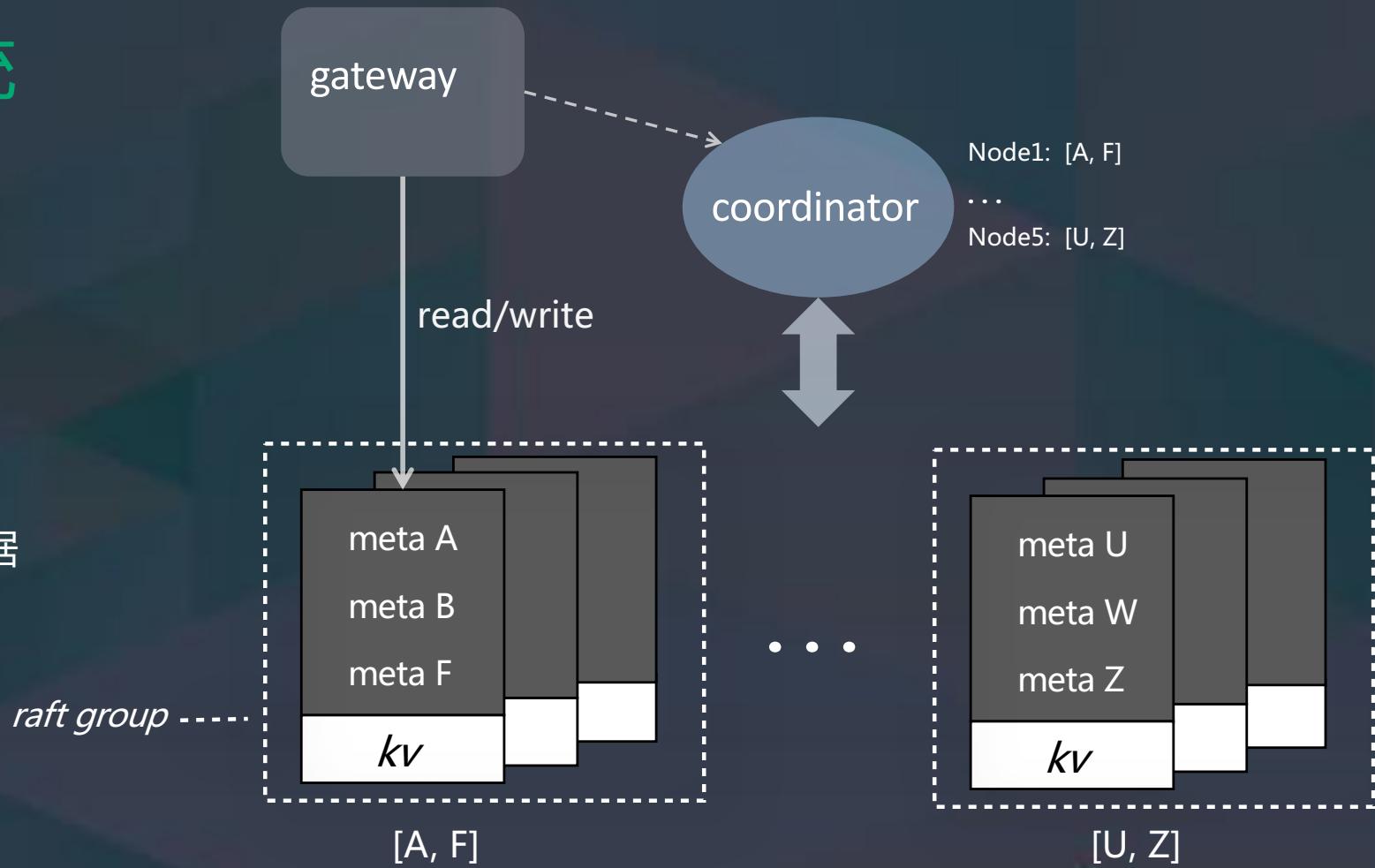
协议解析
签名验证

数据读写
数据加密



索引子系统

- ▶ 数据绝对安全
- ▶ 高效索引读写
- ▶ 支撑海量索引数据



存储子系统

- ▶ 支持海量超大规模数据体量
- ▶ 保证超大规模集群的稳定性
- ▶ 确保数据的安全

QingStor® 文件存储核心技术

- ▶ 多副本
- ▶ 无本地文件系统
- ▶ 全链路RDMA

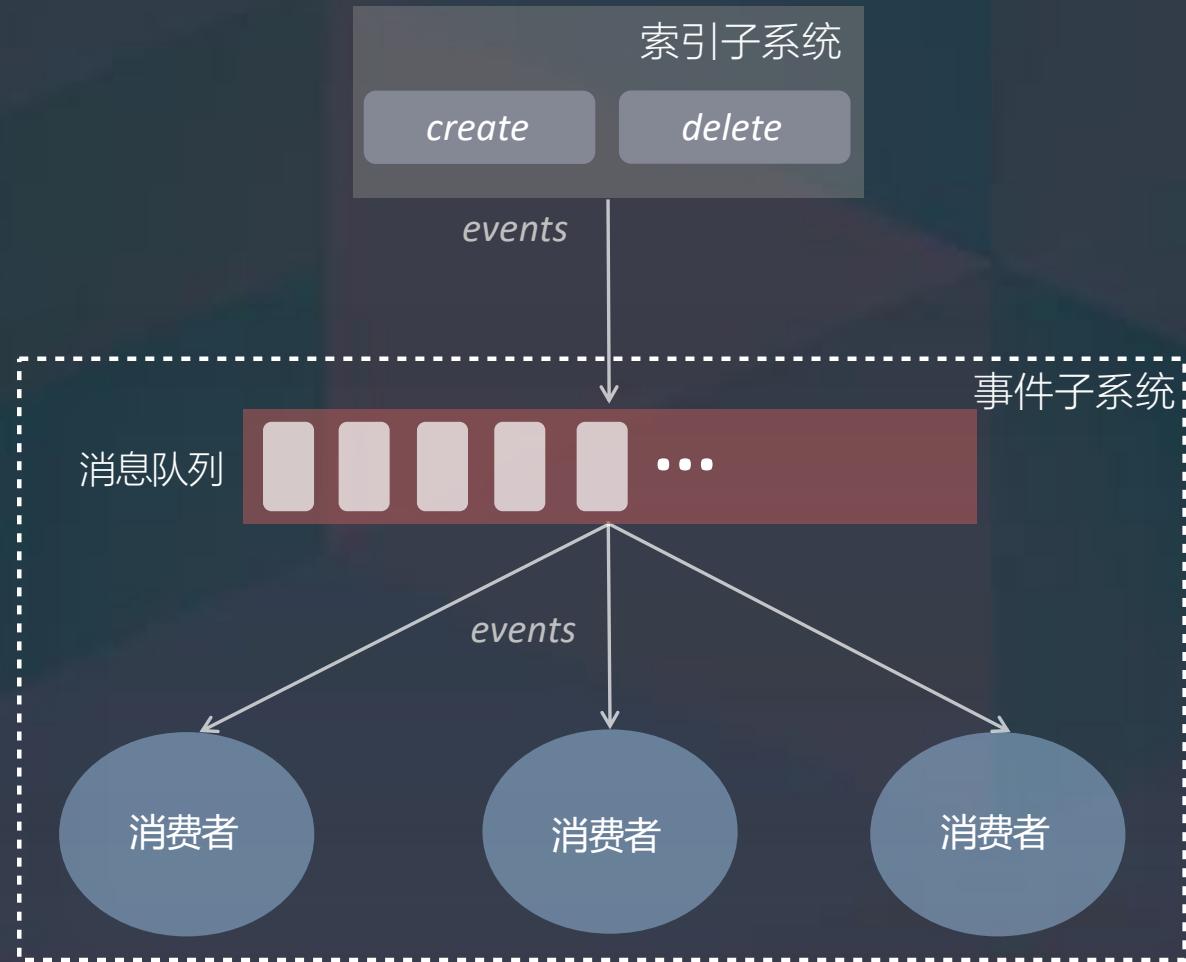
全局统一命名存储空间



事件子系统

- ▶ 产生消息
- ▶ 处理消息

生命周期
自定义回调
跨区复制



小文件 IO



部署架构

标准部署



存储索引分离，最小规模3+3

存储及索引可单独扩容

适用于数据量较大，请求量大的场景

融合部署



节点全对等，最小规模 3 节点

存储及索引可单独扩容

适用于数据量增长，访问量不大的情况



QingStor® 对象存储的功能实现

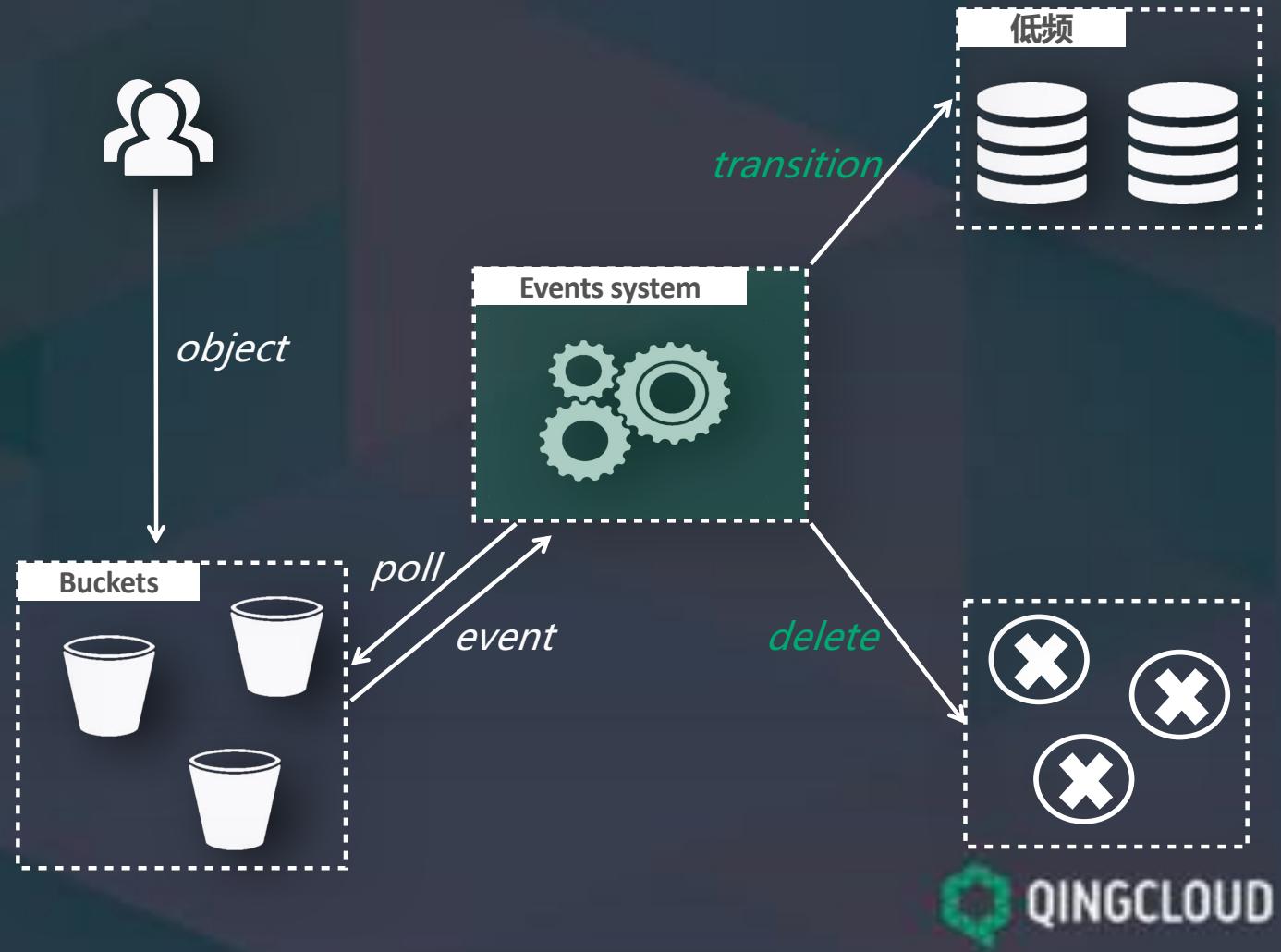
03



生命周期管理

场景：

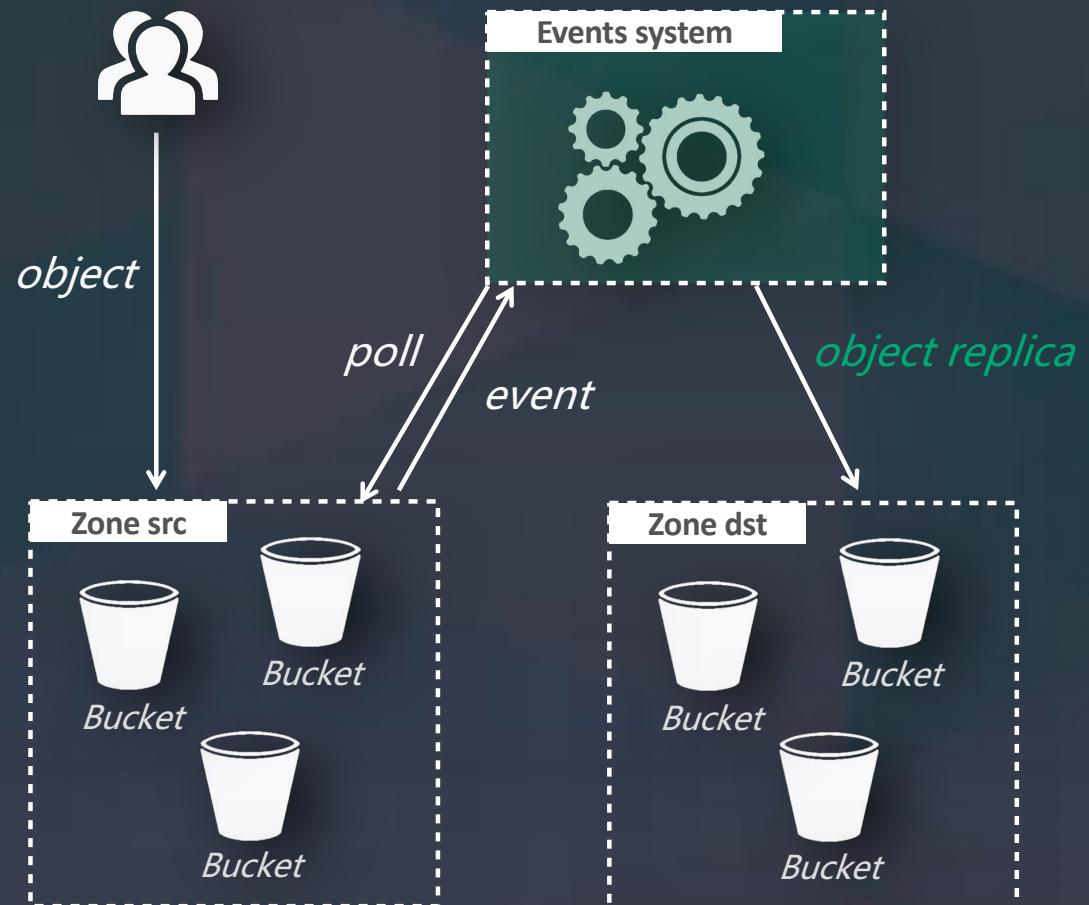
- ▶ 过期日志删除
- ▶ 冷热数据分离



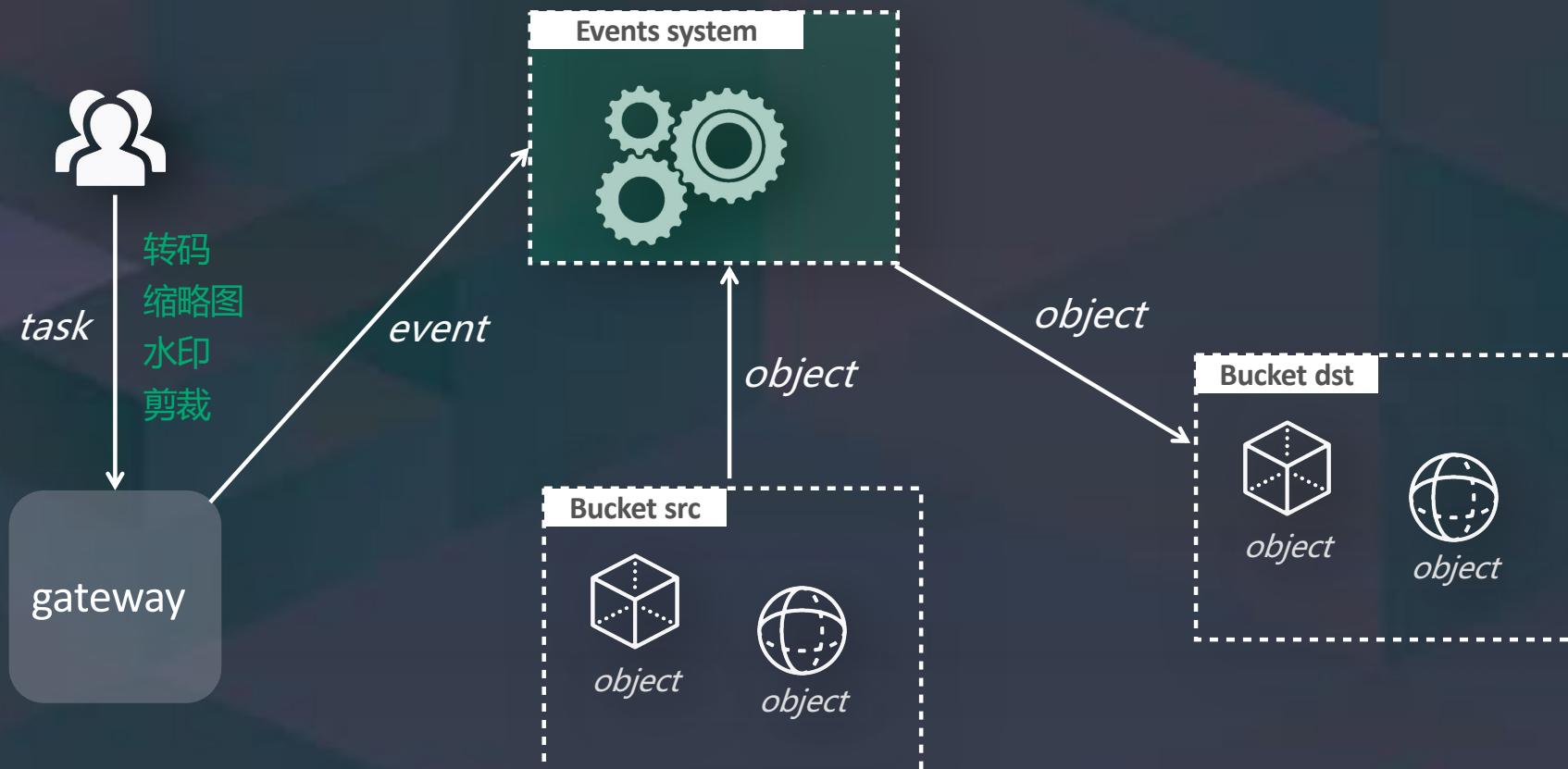
跨区域复制

场景：

- ▶ 数据备份与容灾
- ▶ 满足就近访问
- ▶ 提高计算效率



数据处理



QingStor® 对象存储的易用性

04



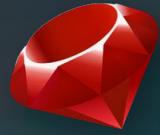
SDK



Go



C++



Ruby



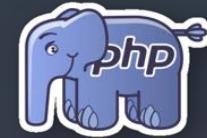
Swift



Java



JavaScript



PHP



Python

高级命令行工具

qsctl

提供强大的类 Unix 命令，管理
QingStor® 资源和操作本地资源
一样

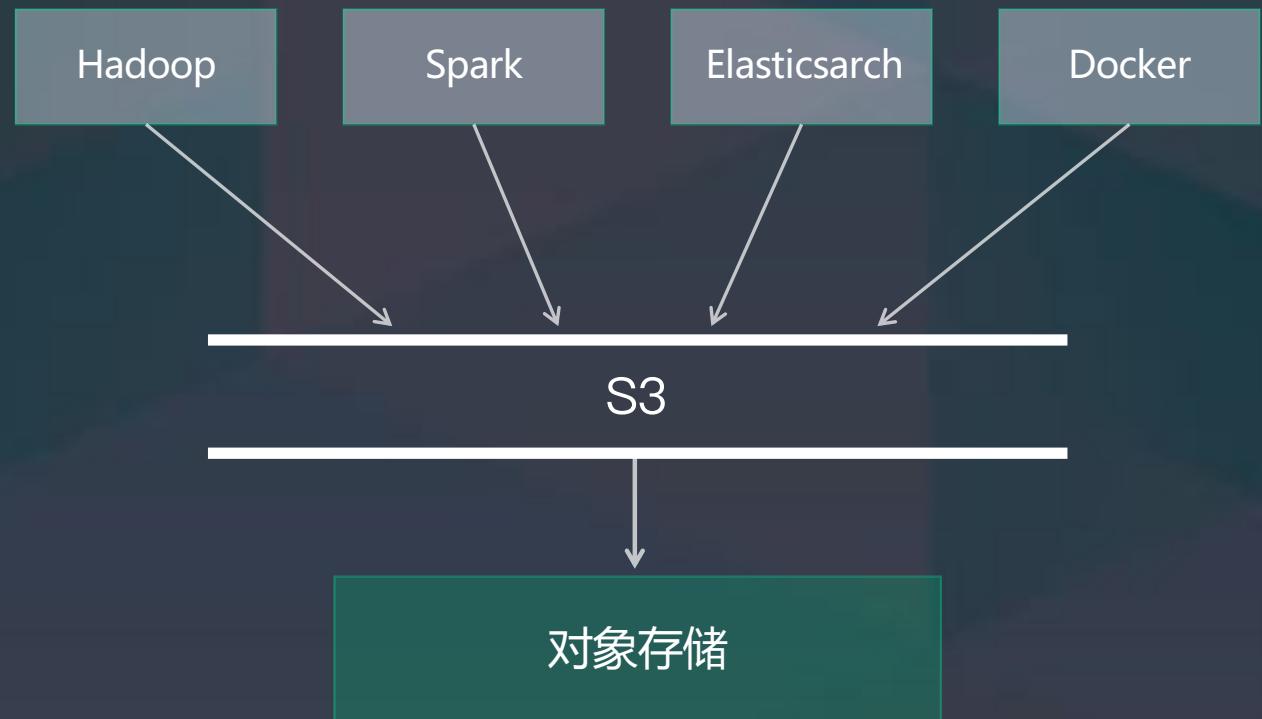
qscamel

在不同对象存储系统间高效迁移数
据，支持QingStor®，Aliyun
OSS，AWS S3，Google Cloud
Storage 等主流对象存储



S3 兼容性

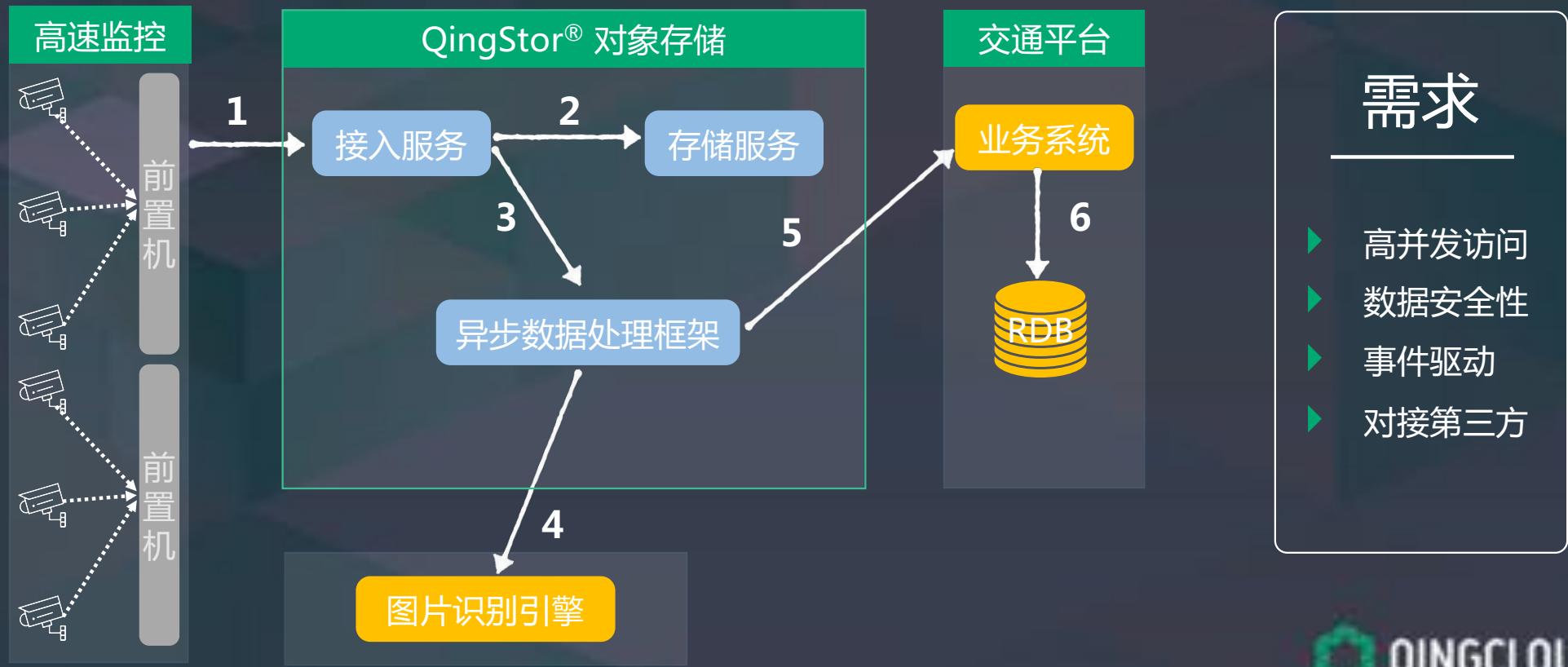
QingStor[®] 对象存储兼容大部分 S3 接口，使众多基于 AWS S3 开发的应用程序、SDK、及第三方服务在不修改代码的前提下，更容易的接入到 QingStor



QingStor® 对象存储的应用场景

05

智能交通平台





QINGCLOUD

Thank you.

wangjie@yunify.com



QingStor® 分布式存储公开课 Vol.2

对象存储的架构设计 & 无人驾驶高精地图的场景实践



对象存储在无人驾驶高精度地图 的场景实践

张忠华

青云QingCloud 资深解决方案架构师



提纲

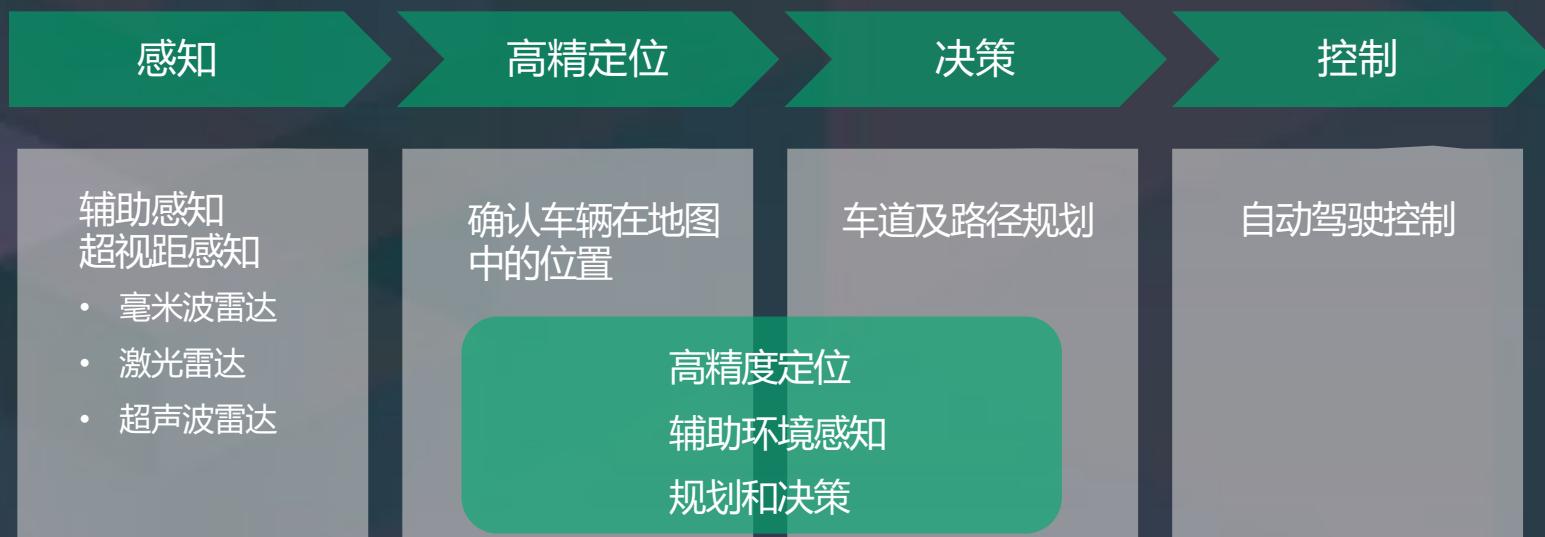


01 无人驾驶与高精度地图关系概述

02 对象存储在高精地图场景的应用

03 场景挑战与应对、客户收益

无人驾驶与高精度地图关系概述



- ✓ L3 有条件的自动化
- ✓ L4 高度自动化
- ✓ L3 级以上驾驶级别，高精度地图是标准配置，没有高精度地图，车辆寸步难行

高精度地图包含信息类型

道路数据：

车道线的位置、类型、宽度、坡度和曲率等车道信息

车道周边环境信息：

交通标志、交通信号灯等信息、车道限高、下水道口、障碍物、高架物体、防护栏、道路边缘类型、路边地标等基础设施信息

地图采集设备的精度不同产生的图片大小也不同（16、32、64线、128线）
精度不同，产生的数据大小也差异较大，不同传感器生成的数据也不相同，
图片、视频、其他文件



高精度地图（原始）数据大小



单辆数据采集车，1TB/每天（百公里）

从技术上说，制作高精度地图，采集制作地图只是完成了10%的工作，另外90%则在日后的更新上，如采用车队学习网络（Fleet Learning Network）。
每一辆量产车最终都是地图数据贡献者。

*图片来自百度文库

QingStor® 对象存储在高精度地图场景的应用

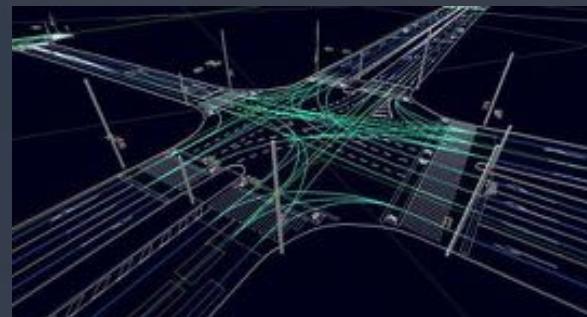
高精度地图制作流程

地图采集
预处理

存储到
对象存储

地图标注
(AI 训练)

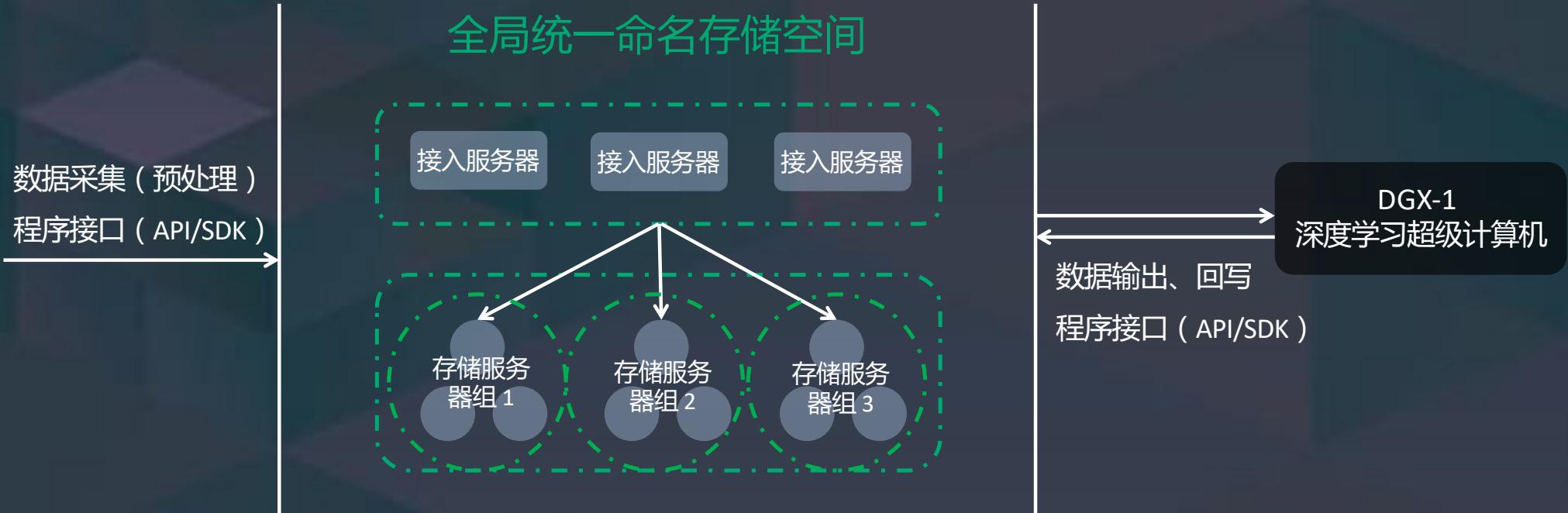
地图生成
(对象存储)



当前在该实际场景中QingStor® 数据存储规模已达 10PB , 三年来根据业务实际评估总体规模会到 40PB



实际场景架构图



场景挑战与应对一

• 性能和空间需求多样化

- 采集车在前期的数据生成量相对固定（并发固定），地图数据不断新增，后期地图需要持续更新，性能和空间的需求是多变的

✓ 索引层和存储层分离架构

- 可单独根据并发数和存储空间的实际需求，进行分层单独扩容，获取较高的ROI，不浪费资源，节点配置差异化优化，精准投资

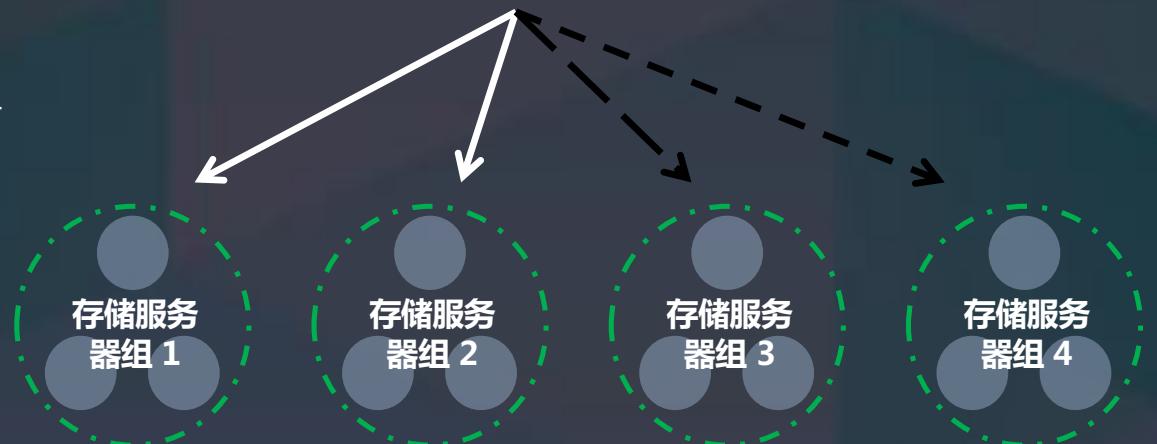


场景挑战与应对二

- **数据安全和服务可靠性**
- 在后期自动驾驶的过程中，对地图数据的访问数据可靠性要极高，对服务可用性要求较高

✓ 不强制进行数据全局均衡

- ✓ 在实际生产中，集群故障只会在小范围内（3节点）进行副本重构，影响范围较小，集群扩容时新节点写入优先级较高，无须进行数据重构



场景挑战与应对三

- 数据类型多样性

- 地图采集场景的数据类型丰富（图片、视频、其他传感器数据）
数据类型和大小差异较大，对存储效率要求一致

- ✓ 对象类型和对象大小不设限

- ✓ 可支持根据实际场景和数据类型进行自定义数据大小副本的存储，
不做额外处理



场景挑战与应对四



Go



Ruby



Swift



Java



JavaScript



PHP



Python

- 数据交互平台多样
- 地图制作的过程中，涉及到多个地图制作平台和软件，包括和对接地图制作的多种平台（地图信息数据输入平台、标注平台、深度学习一体机，涉及多种语言接口

- ✓ 丰富的接口和生态兼容
- ✓ 支持十多种语言的SDK和完善的S3 API和自有API，多种数据导入导出工具（Windows、Linux）

场景收益与价值



较高的 ROI 回报

根据实际业务规模的精准扩容，
无资源浪费，较高的投资回报比



成熟的技术架构

QingStor® 对象存储经过青云公
有云大规模多年服务验证，稳定
可靠，让用户更加专注业务



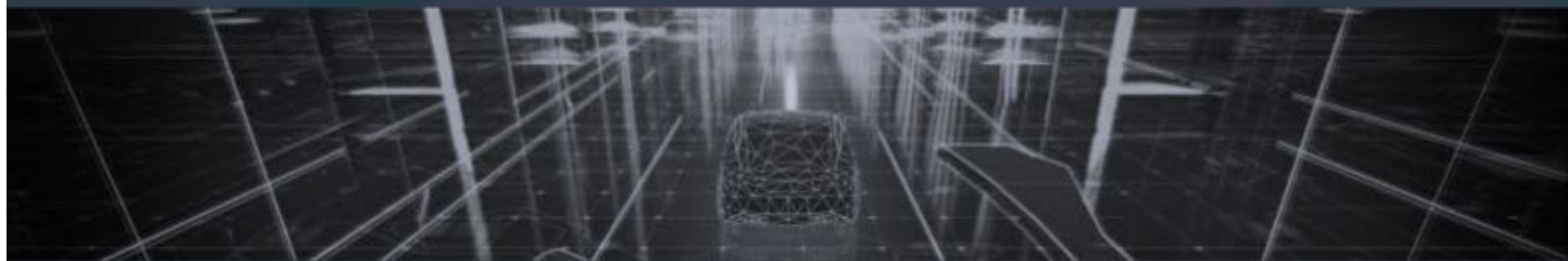
较高的性价比

目前该客户使用QingStor® 对象存
储提供的丰富的大数据插件，在大
数据分析场景使用对象存储来承载



极低的运维成本

客户实际场景中仅一位运维
人员兼职运维

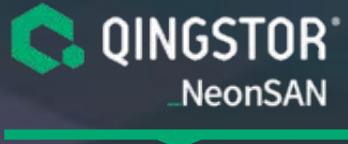


QingStor® 对象存储产品优势

- ▶ 分布式分层架构，水平扩展，可随节点增加，线性提升性能
- ▶ 完善的数据安全和访问安全保证
- ▶ 完整的数据生命周期管理功能，冷热数据分级存储
- ▶ 内置图片处理，可接驳外部数据处理应用
- ▶ 公有云和私有云同一架构，超大规模生产验证
- ▶ 开放 API 接口，兼容 S3 生态，覆盖各类语言 SDK
- ▶ 完善的生态体系（大数据分析、数据仓库、物联网、车联网）



QingStor® 企业级分布式存储 产品家族



高热数据
块访问接口
VM Backend / 数据库

块存储



温数据
系统 API (标准 POSIX)
传统应用 / HPC

文件存储



偏冷数据
HTTP API
新型 Web 应用

对象存储





QINGCLOUD

Thank you.

Charliezhang@yunify.com



QingStor® 分布式存储公开课 Vol.2

对象存储的架构设计 & 无人驾驶高精地图的场景实践