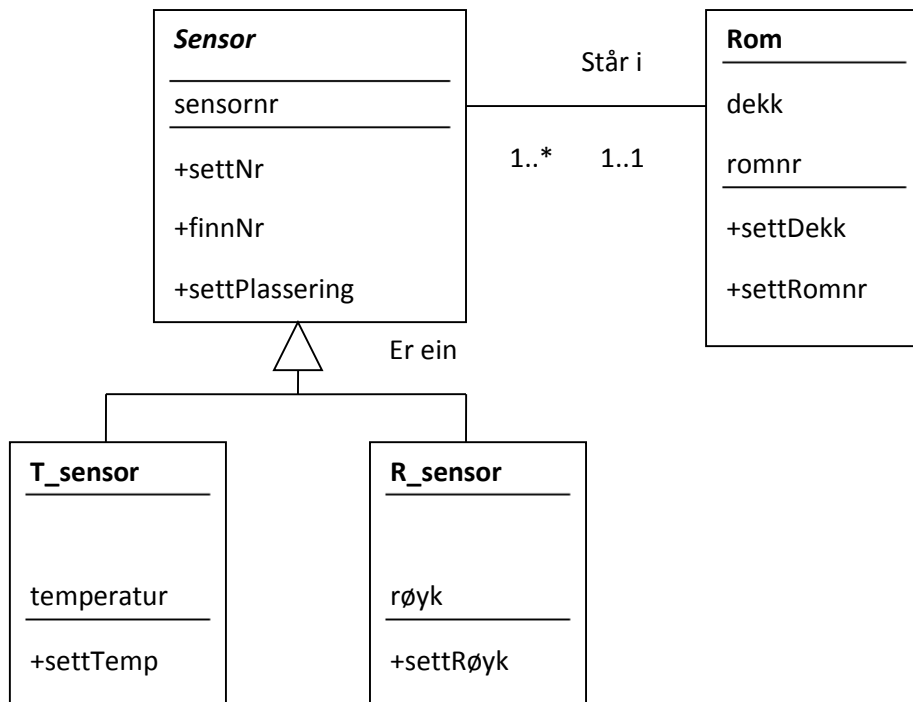


Fasit oppgåver 17.mars. Gitt i rekkjefølgje b, c, a

b)



Sensor er ei generalisering av T\_sensor og R\_sensor.

T\_sensor er ei spesialisering av Sensor

Alle sensortypar er ikkje med: Delvis (ikkje total) generalisering/spesialisering

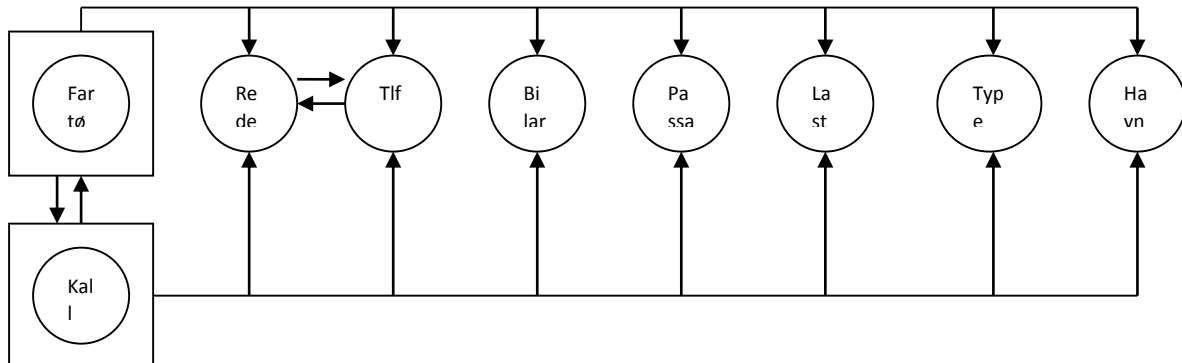
Ingen T\_sensor kan også vera R-sensor: Disjunkt (ikkje overlappende)

Romplassering er "ein-del-av" sensor sine eigenskapar

Ein bestemt sensor "er ein" R\_sensor

c)

a) Funksjonelle determineringar:



To kandidatnøklar: Fartøy og Kallesignal.

Oppfyller ingen normalform fordi Havn er atomisk.

Dessutan er det transitiv determinering mellom Rederi og Tlf (hindrar 3NF) og funksjonell determinering mellom kandidatnøkane (hindrar BCNF).

Normaliserte tabellar:

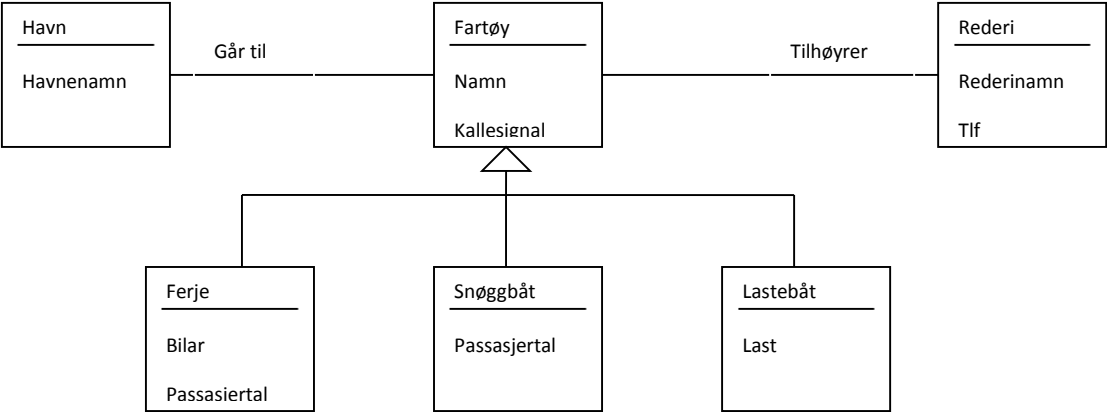
| Havnetabell |                |  | Rederitabell  |          |  | Kallesignaltabell |           |
|-------------|----------------|--|---------------|----------|--|-------------------|-----------|
| <u>Havn</u> | <u>Fartøy*</u> |  | <u>Rederi</u> | Tlf      |  | <u>Fartøy*</u>    | Kallesign |
| Bergen      | Stord          |  | Tide          | 55505050 |  | Stord             | LD342     |
| Bergen      | Varg           |  | Fjord1        | 57505050 |  | Florø             | HX154     |

Fartøytabell:

| <u>Fartøy</u> | Rederi* | Type | Bilar | Passasjerar | Last |
|---------------|---------|------|-------|-------------|------|
| Stord         | Tide    | Last | 0     | 0           | 700  |
|               |         |      |       |             |      |

Ingen repeterande grupper (1NF), ingen partielle (2NF) eller transitive (3NF) determineringar. Ingen funksjonelle determineringar mellom kandidatnøklar der vi har meir enn 2 kolonner (BCNF).

b) UML-modell:



a)

