Εργασία 2023 - 2024

Τεχνολογια βασεων δεδομενων

Υλοποίηση Χωρικών Μεθόδων Προσπέλασης

Ναλμπάντη παναγιωτα, 4050

παντελοπουλου βασιλικη, 4153

Περιεχόμενα

[1. ΕΙΣΑΓΩΓΉ 2](#_Toc174714184)

[2. ΜΕΘΟΔΟΛΟΓΙΑ 3](#_Toc174714185)

[3. ΥΛΟΠΟΙΗΣΗ R\* - TREE 3](#_Toc174714186)

[3.1. Δημιουργία και διαχείριση datafile 3](#_Toc174714187)

[3.2. Δημιουργία του R\* - tree 4](#_Toc174714188)

[3.3. Δημιουργία και διαχείριση indexfile 12](#_Toc174714189)

[3.4. Εισαγωγή εγγραφής 12](#_Toc174714190)

[3.4.1. Υλοποίηση 12](#_Toc174714191)

[3.4.2. Εκτέλεση παραδείγματος 12](#_Toc174714192)

[3.5. Διαγραφή εγγραφής 12](#_Toc174714193)

[3.5.1. Υλοποίηση 12](#_Toc174714194)

[3.5.2. Εκτέλεση παραδείγματος 12](#_Toc174714195)

[4. ΕΡΩΤΗΜΑΤΑ ΠΑΝΩ ΣΤΟ R\* - TREE 12](#_Toc174714196)

[4.1. Ερώτημα περιοχής (Range query) 12](#_Toc174714197)

[4.1.1. Υλοποίηση 12](#_Toc174714198)

[4.1.2. Εκτέλεση παραδείγματος 12](#_Toc174714199)

[4.2. Ερώτημα k πλησιέστερων γειτόνων (KNN) 12](#_Toc174714200)

[4.2.1. Υλοποίηση 12](#_Toc174714201)

[4.2.2. Εκτέλεση παραδείγματος 12](#_Toc174714202)

[4.3. Ερώτημα κορυφογραμμής (Skyline) 12](#_Toc174714203)

[4.3.1. Υλοποίηση 12](#_Toc174714204)

[4.3.2. Εκτέλεση παραδείγματος 12](#_Toc174714205)

[5. ΜΑΖΙΚΗ ΚΑΤΑΣΚΕΥΗ ΤΟΥ ΔΕΝΔΡΟΥ (BOTTOM – UP) 12](#_Toc174714206)

[5.1. Υλοποίηση 12](#_Toc174714207)

[6. ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΕΙΣ 12](#_Toc174714208)

## 1. ΕΙΣΑΓΩΓΉ

Η εργασία αυτή ασχολείται με την οργάνωση και την επεξεργασία δεδομένων χώρου με πολλαπλές διαστάσεις. Συγκεκριμένα, γίνεται υλοποίηση της κατασκευής μίας δομής δεδομένων δευτερεύουσας μνήμης, του R\*- tree. Αυτή υποστηρίζει βασικά ερωτήματα (range query, knn, skyline), καθώς και κατασκευή καταλόγου με τις βασικές λειτουργίες του.

Για την υλοποίηση των παραπάνω χρησιμοποιήσαμε το δοθέν αρχείο osm, το οποίο περιέχει δεδομένα από το OpenStreetMap που αναφέρονται σε περιοχές του κόσμου με σημεία ενδιαφέροντος. Είναι απαραίτητο να αντιμετωπίσουμε τα δεδομένα ως δισδιάστατα, καθώς τα δεδομένα από το osm αρχείο έχουν μόνο συντεταγμένες lat και lon. Όλες οι υπόλοιπες συναρτήσεις του project λειτουργούν θεωρώντας ότι μπορούμε να έχουμε περισσότερες από δύο διαστάσεις. Επιλέχθηκε η εκπόνησή της με γλώσσα Python, διότι παρέχει πολλές χρήσιμες βιβλιοθήκες, οι οποίες δεν χρειάζονται εγκατάσταση καθώς ανήκουν στην Python Standard Library. Σε όλο το project χρησιμοποιήθηκαν οι εξής βιβλιοθήκες:

* xml.etree.ElementTree
* heapq
* math
* time
* sys

Για την αποθήκευση και αναπαράσταση των εγγραφών χρησιμοποιήθηκε μορφή xml, καθώς παρέχει έναν εύκολα διαχειρίσιμο και πλήρως κατανοητό τρόπο αποθήκευσης δεδομένων, ενώ ταυτόχρονα επιτρέπει το read και write ανά block, το οποίο ήταν το κύριο ζητούμενο από το datafile ώστε να προσομοιωθεί η λειτουργία τους στην μνήμη/buffer. Το μόνο μειονέκτημα της xml αναπαράστασης είναι η απόδοσή του καθώς, όπως είναι γνωστό, δεν φημίζεται για την ταχύτητά του. Παρόλα αυτά, εφόσον εξετάζονται χρονικά οι διεργασίες της δομής R\*-Tree ως δευτερεύον κατάλογος, και η ταχύτητα εκτέλεσης των διάφορων queries δεν επηρεάζονται από την αναπαράσταση αυτή, κρίθηκε ως αποδεκτό format για το datafile, αφού επηρεάζει μόνο την ταχύτητα κατασκευής του καταλόγου. Ένα ενδεικτικό τμήμα ενός datafile.xml αρχείου δίνεται παρακάτω :

Εικόνα που περιέχει κείμενο, στιγμιότυπο οθόνης, γραμματοσειρά

Περιγραφή που δημιουργήθηκε αυτόματα

## 2. ΜΕΘΟΔΟΛΟΓΙΑ

Πριν την έναρξη της κατασκευής του R\* δένδρου, χρειάζεται η δημιουργία μιας λίστας, η οποία θα αποτελείται από ένα πλήθος blocks των 32KB. Αυτά θα περιέχουν λίστες από records, τα οποία λαμβάνουμε από το osm αρχείο. Τα records περιέχουν πληροφορίες σχετικά με το αναγνωριστικό, το όνομα και τις συντεταγμένες ενός σημείου (id, name, lat/ lon/ κλπ.). Οι διάφορες συναρτήσεις βρίσκουν τον αριθμό των διαστάσεων μέσα από τα δεδομένα. Επομένως, αν θέλουμε η δομή να λειτουργήσει για δεδομένα πολλών διαστάσεων αρκεί να δώσουμε στην συνάρτηση *createBlocks()* μια λίστα *record\_data[]*, η οποία θα περιέχει records της μορφής: *[ id, name, coord\_1, coord\_2, …, coord\_n ]*.

Αυτό θα έχει ως αποτέλεσμα να δημιουργηθεί το επιθυμητό datafile που περιέχει σημεία πολλαπλών διαστάσεων.

Συνεχίζουμε δημιουργώντας ένα αρχείο datafile.xml, το οποίο θα περιέχει την λίστα των blocks με τα records σε μορφή xml.

## 3. ΥΛΟΠΟΙΗΣΗ R\* - TREE

### 3.1. Δημιουργία και διαχείριση datafile

Ο κώδικας που υλοποιήθηκε στο ***create\_datafile.py*** παράγει ως αποτέλεσμα το αρχείο ***datafile.xml***. Για την ευκολότερη διαχείριση των δεδομένων και την δημιουργία του datafile χρησιμοποιήθηκε η βιβλιοθήκη της Python *xml.etree.ElementTree* για την ανάγνωση του αρχικού osm αρχείου. Πιο αναλυτικά, μετά την λήψη του osm αρχείου και αρχικοποιώντας μία λίστα *record\_data[]*, προστέθηκαν προσωρινά σε αυτή μόνο τα δεδομένα του osm με ετικέτα ‘node’ εφόσον μας ενδιαφέρουν μόνο τα σημεία. Από κάθε node διατηρούνται μόνο το **id**, το **όνομα (name)** και οι **lat-lon** συντεταγμένες του. Σε περίπτωση που κάποιο node δεν διαθέτει όνομα (tag name), ονομάζεται ‘unknown’. Αν τα σημεία προσδιορίζονται από περισσότερες διαστάσεις και όχι μόνο lat-lon, αυτές μπορούν να προστεθούν σε αυτό το σημείο: *record\_data.append([id, name, lat, lon])*.

Εικόνα που περιέχει κείμενο, στιγμιότυπο οθόνης, γραμματοσειρά

Περιγραφή που δημιουργήθηκε αυτόματα

Έπειτα, για την αποθήκευση των εγγραφών σε blocks των **32KB**, η λίστα με τα δεδομένα (*record\_data[]*) δίνεται ως παράμετρος στην συνάρτηση ***createBlocks(record\_data)***, η οποία είναι υπεύθυνη για την δημιουργία των blocks μεγέθους 32ΚΒ, που προσδιορίζεται από το block\_size = 32 \* 1024. Για να αναπαρασταθεί ο διαχωρισμός των εγγραφών σε blocks επιστρέφεται μία λίστα από λίστες *listOfBlocks[]*. Στη πρώτη θέση της λίστας βρίσκεται το **block0**, το οποίο περιέχει βοηθητικές πληροφορίες σχετικά με το πλήθος των εγγραφών και τον αριθμό των blocks που δημιουργήθηκαν.

Εικόνα που περιέχει κείμενο, στιγμιότυπο οθόνης

Περιγραφή που δημιουργήθηκε αυτόματα

Μετά την διαδικασία διαχωρισμού των εγγραφών σε blocks, αυτά αποθηκεύονται στο αρχείο datafile.xml μέσω της συνάρτησης ***create\_xml(blocks, records, xml)***, που δέχεται ως παραμέτρους τη λίστα με τα blocks, το πλήθος των εγγραφών και το όνομα του αρχείου (προαιρετικά).

Εικόνα που περιέχει κείμενο, στιγμιότυπο οθόνης, γραμματοσειρά

Περιγραφή που δημιουργήθηκε αυτόματα

### 3.2. Δημιουργία του R\* - tree

Για την αναπαράσταση της δομής δημιουργήθηκαν βοηθητικές κλάσεις που βρίσκονται στο ***Entry.py*** και ***Node.py*** οι οποίες αντιπροσωπεύουν το είδος των εγγραφών και τους κόμβους αντίστοιχα. Συγκεκριμένα, στο αρχείο ***Entry.py*** βρίσκονται οι εξής κλάσεις:

* **Rectangle**: Αναπαριστά ένα πολυδιάστατο ορθογώνιο που ορίζεται από δύο σημεία. Έχει δύο πεδία:
* **bottom\_left**, που αντιπροσωπεύει το κάτω αριστερά σημείο
* **top\_right**, που αντιπροσωπεύει το πάνω δεξιά σημείο

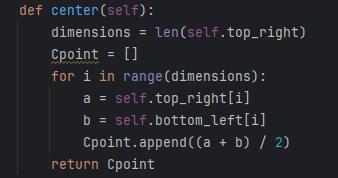
Περιλαμβάνει τις εξής μεθόδους:

* **\_\_init\_\_(self, points)**: παίρνει ως όρισμα μία λίστα από σημεία (πχ [[7,5, 5.2], [0,3, 1.2], [2,5, 1.7]]) και υπολογίζει το minimum bounding rectangle (ΜΒR), βρίσκοντας και αρχικοποιώντας το *bottom\_left* και το *top\_right*, υπολογίζοντας τη μικρότερη και μεγαλύτερη τιμή κάθε διάστασης αντίστοιχα:

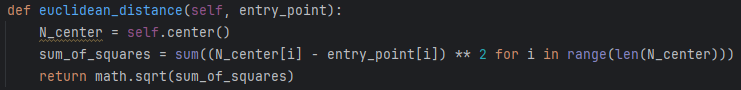
Εικόνα που περιέχει κείμενο, στιγμιότυπο οθόνης, γραμματοσειρά

Περιγραφή που δημιουργήθηκε αυτόματα

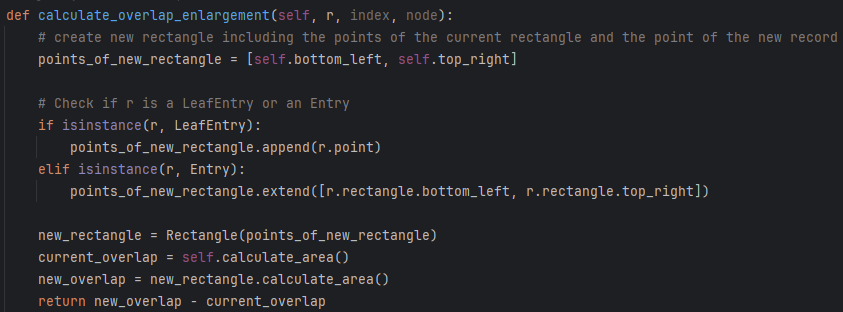
* **center(self):** υπολογίζει και επιστρέφει ως λίστα τις συντεταγμένες του κεντρικού σημείου ενός ορθογωνίου:



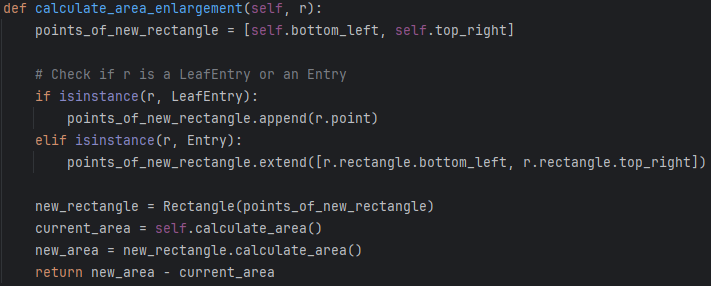
* **euclidean\_distance(self, entry\_point)**: δέχεται ως όρισμα ένα σημείο και υπολογίζει και επιστρέφει την ευκλείδεια απόστασή του από το κέντρο του ορθογωνίου. Η ευκλείδεια απόσταση υπολογίζεται ως η τετραγωνική ρίζα του αθροίσματος των τετραγώνων των διαφορών *center[i] – point[i]* για κάθε διάσταση i:



* **calculate\_overlap\_enlargement(self, r, index, node)**: υπολογίζει την αλλαγή (αύξηση) στο εμβαδόν της επικάλυψης ενός ορθογωνίου όταν προστίθεται ένα νέο σημείο ή ένα άλλο ορθογώνιο. Υπολογίζει το εμβαδόν του τρέχοντος ορθογωνίου όπως και του νέου, με την *calculate\_area(self)*. Τέλος, επιστρέφεται η διαφορά μεταξύ του νέου εμβαδού (new\_overlap) και του τρέχοντος εμβαδού (current\_overlap), που αντιπροσωπεύει την αύξηση του εμβαδού επικάλυψης.



* **calculate\_area\_enlargement(self, r):** υπολογίζει την αύξηση της επιφάνειας ενός ορθογωνίου όταν επεκτείνεται για να συμπεριλάβει ένα νέο στοιχείο, που μπορεί να είναι είτε ένα σημείο, είτε ένα άλλο ορθογώνιο. Ένα νέο ορθογώνιο δημιουργείται χρησιμοποιώντας τα σημεία της λίστας *points\_of\_new\_rectangle[]*. Το νέο αυτό ορθογώνιο περιλαμβάνει τόσο το αρχικό ορθογώνιο όσο και το νέο στοιχείο. Υπολογίζεται η επιφάνεια του τρέχοντος και του νέου ορθογωνίου, χρησιμοποιώντας τη μέθοδο *calculate\_area*. Τελικά, επιστρέφει την αύξηση της επιφάνειας, δηλαδή τη διαφορά μεταξύ της επιφάνειας του νέου ορθογωνίου και της αρχικής επιφάνειας (*new\_area - current\_area*).

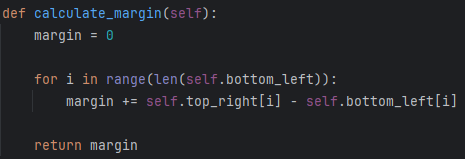


* **calculate\_area(self)**: υπολογίζει και επιστρέφει το εμβαδόν του ορθογωνίου. Ο υπολογισμός του εμβαδού γίνεται ως το γινόμενο των διαφορών *top\_right[i] - bottom\_left*[i] για κάθε διάσταση i.

Εικόνα που περιέχει κείμενο, στιγμιότυπο οθόνης, γραμματοσειρά

Περιγραφή που δημιουργήθηκε αυτόματα

* **calculate\_margin(self)**: υπολογίζει και επιστρέφει την περίμετρο του ορθογωνίου. Ο υπολογισμός της περιμέτρου γίνεται ως το άθροισμα των διαφορών top\_right[i]-bottom\_left[i] για κάθε διάσταση i.

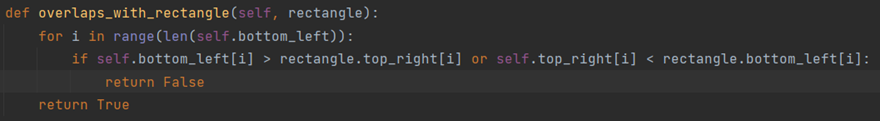


* **overlaps\_with\_point(self, point)**: ελέγχει αν ένα σημείο βρίσκεται μέσα σε ένα ορθογώνιο. Χρησιμοποιεί ένα βρόχο για να περάσει από όλες τις διαστάσεις του ορθογωνίου και για κάθε διάσταση, ελέγχει αν η συντεταγμένη του σημείου point σε αυτή τη διάσταση βρίσκεται εντός των ορίων του ορθογωνίου. Αυτό γίνεται με τον έλεγχο: *self.bottom\_left[i] <= point[i] <= self.top\_right[i]*. Αν το σημείο βρίσκεται εκτός του ορθογωνίου σε οποιαδήποτε διάσταση επιστρέφει False, σηματοδοτώντας ότι το σημείο δεν είναι μέσα στο ορθογώνιο. Διαφορετικά, επιστρέφει True αν η συνθήκη ικανοποιείται για όλες τις διαστάσεις.

Εικόνα που περιέχει κείμενο, στιγμιότυπο οθόνης, γραμματοσειρά

Περιγραφή που δημιουργήθηκε αυτόματα

* **overlaps\_with\_rectangle(self, rectangle)**: Ελέγχει αν ένα ορθογώνιο τέμνει την περιοχή ενδιαφέροντος (rectangle of interest - ROI). Χρησιμοποιεί ένα βρόχο για να περάσει από όλες τις διαστάσεις του ορθογωνίου και για κάθε διάσταση ελέγχει αν η μικρότερη τιμή του ROI (bottom\_left) βρίσκεται πιο πάνω από την μεγαλύτερη τιμή του ορθογωνίου ή αν η μεγαλύτερη τιμή του ROI βρίσκεται πιο κάτω από την μικρότερη τιμή του ορθογωνίου. Αυτό γίνεται με τον έλεγχο: *self.bottom\_left[i] > rectangle.top\_right[i] or self.top\_right[i] < rectangle.bottom\_left[i]*. Αν ισχύει έστω και ένα από τα δύο σε οποιαδήποτε διάσταση, τότε σημαίνει ότι τα δύο ορθογώνια δεν τέμνονται και έτσι επιστρέφεται η τιμή False. Διαφορετικά, επιστρέφεται η τιμή True.



* **to\_xml(self, parent)**: Κωδικοποιεί ένα αντικείμενο της κλάσης Rectangle σε μορφή xml. Πιο συγκεκριμένα, δέχεται το parent element που θα έχει το αντικείμενο Rectangle στο indexfile.xml και δημιουργεί ένα subelement με tag *“Rectangle”* και μέσα σε αυτό το tag βάζει δύο subelement: το *“BottomLeft”* και το *“TopRight”*, τα οποία περιέχουν το καθένα τις αντίστοιχες συντεταγμένες.

Εικόνα που περιέχει κείμενο, στιγμιότυπο οθόνης, γραμματοσειρά

Περιγραφή που δημιουργήθηκε αυτόματα

* **Entry**: Αναπαριστά μία εσωτερική εγγραφή, δηλαδή εγγραφή εσωτερικού κόμβου. Αποτελείται από δύο πεδία:
* **rectangle**: αναπαριστά το minimum bounding rectangle του κόμβου παιδιού του συγκεκριμένου entry.
* **child**: αναπαριστά τον κόμβο παιδί του συγκεκριμένου entry.

Περιλαμβάνει τις εξής μεθόδους:

* **\_\_init\_\_(self, rectangle, child)**: η οποία δέχεται ως ορίσματα ένα ορθογώνιο και έναν κόμβο, ώστε να αρχικοποιήσει τα πεδία rectangle και child.

Εικόνα που περιέχει κείμενο, γραμματοσειρά, στιγμιότυπο οθόνης

Περιγραφή που δημιουργήθηκε αυτόματα

* **set\_rectangle(self, points)**: δέχεται ως όρισμα μία λίστα από σημεία και ορίζει το πεδίο rectangle με το MBR των σημείων που δίνονται.
* **set\_child(self, new\_child)**: δέχεται ως όρισμα έναν κόμβο και ορίζει το πεδίο child με τον κόμβο που δίνεται.

Εικόνα που περιέχει κείμενο, στιγμιότυπο οθόνης, γραμματοσειρά

Περιγραφή που δημιουργήθηκε αυτόματα

* **to\_xml(self, parent, child\_index)**: Κωδικοποιεί ένα αντικείμενο της κλάσης *Entry* σε μορφή xml. Συγκεκριμένα, δέχεται ένα γονικό στοιχείο xml (parent) που θα περιέχει το αντικείμενο Entry στο αρχείο indexfile.xml. Στη συνέχεια, δημιουργεί ένα υποστοιχείο με το tag *“Entry”*. Μέσα σε αυτό το tag, προσθέτει την xml αναπαράσταση του *self.rectangle*, χρησιμοποιώντας τη μέθοδο *to\_xml* της κλάσης Rectangle. Επιπλέον, προσθέτει ένα βοηθητικό υποστοιχείο με το όνομα *“ChildNodeIndex”*, το οποίο περιέχει το *child\_index* που δέχεται η μέθοδος ως παράμετρο. Αυτός ο δείκτης αντιπροσωπεύει τη θέση του παιδιού του συγκεκριμένου Entry στη λίστα που περιλαμβάνει ιεραρχικά όλους τους κόμβους που απαρτίζουν το R-tree.

Εικόνα που περιέχει κείμενο, στιγμιότυπο οθόνης, γραμματοσειρά

Περιγραφή που δημιουργήθηκε αυτόματα

* **LeafEntry**: Αναπαριστά μία εγγραφή φύλλου, δηλαδή μια εγγραφή ενός κόμβου φύλλου. Έχει δύο πεδία:
* **record**: αποτελεί μια λίστα που περιέχει το *id* του block στο οποίο βρίσκεται η συγκεκριμένη εγγραφή στο datafile και το *slot* στο οποίο βρίσκεται μέσα στο block.
* **point**: αποτελεί μια λίστα που περιέχει τις συντεταγμένες του σημείου.

Περιλαμβάνει τις εξής μεθόδους:

* **\_\_init\_\_(self, record)**: αρχικοποιεί τα δύο πεδία της κλάσης, παίρνοντας ως όρισμα ένα record από το datafile που έχει τη μορφή λίστας, όπου στις θέσεις 0 και 1 έχει το *record\_id* και στις υπόλοιπες θέσεις περιέχει τις συντεταγμένες του σημείου.

Εικόνα που περιέχει κείμενο, στιγμιότυπο οθόνης, γραμματοσειρά

Περιγραφή που δημιουργήθηκε αυτόματα

* **to\_xml(self, parent)**: Κωδικοποιεί ένα αντικείμενο της κλάσης *LeafEntry* σε μορφή xml. Ειδικότερα, δέχεται ένα γονικό στοιχείο xml (parent) που θα φιλοξενήσει το αντικείμενο *LeafEntry* στο αρχείο indexfile.xml. Στη συνέχεια, δημιουργεί ένα υποστοιχείο με την ετικέτα *“LeafEntry”*. Μέσα σε αυτό το tag προσθέτει δύο υποστοιχεία: το *“RecordID”*, το οποίο περιέχει τις δύο τιμές του *self.record* διαχωρισμένες με κόμμα, και το *“Point”*, το οποίο περιλαμβάνει τις συντεταγμένες του σημείου διαχωρισμένες με κενά διαστήματα.

Εικόνα που περιέχει κείμενο, στιγμιότυπο οθόνης, γραμματοσειρά

Περιγραφή που δημιουργήθηκε αυτόματα

Στο αρχείο ***Node.py*** βρίσκονται οι εξής κλάσεις:

* **Node**: Αναπαριστά έναν κόμβο του R-tree και αποτελείται από τρία πεδία:
* **entries**: αποτελεί μια λίστα που περιέχει τις εγγραφές του κάθε κόμβου, οι οποίες είναι όλες είτε αντικείμενα της κλάσης *Entry* αν ο κόμβος είναι εσωτερικός, ή αντικείμενα της κλάσεις *LeafEntry* αν ο κόμβος είναι φύλλο.
* **parent**: αναπαριστά τον γονικό κόμβο *Node* μέσα στον οποίο βρίσκεται η εγγραφή *Entry,* που έχει ως παιδί τον συγκεκριμένο κόμβο. Ο μόνος κόμβος που δεν έχει parent είναι η ρίζα του δέντρου.
* **parent\_slot**: αναπαριστά την θέση που καταλαμβάνει το γονικό *Entry* στην λίστα *entries[]* του γονικού κόμβου.

Επίσης, έχει τρεις μεταβλητές κλάσεις, δηλαδή κοινές μεταβλητές για κάθε αντικείμενο της κλάσης αυτής:

* **max\_entries**: εκφράζει το μέγιστο επιτρεπτό πλήθος εγγραφών Μ, που μπορεί να περιέχει ένας κόμβος (default value = 4).
* **min\_entries**: εκφράζει το ελάχιστο επιτρεπτό πλήθος εγγραφών m, που μπορεί να περιέχει ένας κόμβος. Ορίζεται ως το μισό του max\_entries, δηλαδή *min\_entries = max\_entries\*50%* (με στρογγυλοποίηση προς τον πλησιέστερο ακέραιο).
* **overflow\_treatment\_level**: αποτελεί βοηθητική μεταβλητή που χρησιμοποιείται στην συνάρτηση *overflow\_treatment* κατά την διαδικασία του insert (default value = 1).

Περιλαμβάνει τις εξής μεθόδους:

* **\_\_init\_\_(self, entries = None, parent = None, parent\_slot = None)**: Αρχικοποιεί τα πεδία που δέχεται ως ορίσματα. Σε περίπτωση που δεν δεχτεί κανένα όρισμα ή δεχτεί μόνο entries, αρχικοποιεί τα πεδία τα οποία δεν είχαν ανάλογο όρισμα με “*None”* και αναμένεται να γίνουν set ύστερα με τις ανάλογες μεθόδους (*set\_parent* και *set\_parent\_slot*).

Εικόνα που περιέχει κείμενο, στιγμιότυπο οθόνης, γραμματοσειρά

Περιγραφή που δημιουργήθηκε αυτόματα

* **set\_parent(self, parent, parent\_slot)**: αποτελεί έναν setter για τα πεδία parent και parent\_slot.
* **set\_parent\_slot(self, parent\_slot)**: αποτελεί έναν setter μόνο για το πεδίο parent\_slot και χρησιμοποιείται όταν δεν αλλάζει ο γονικός κόμβος, αλλά χρειάζεται ενημέρωση του parent\_slot λόγω κάποιας διαγραφής ή εισαγωγής.

Εικόνα που περιέχει κείμενο, στιγμιότυπο οθόνης, γραμματοσειρά

Περιγραφή που δημιουργήθηκε αυτόματα

* **getLevel(self)**: Αναδρομικά βρίσκει το επίπεδο του συγκεκριμένου κόμβου (η αρίθμηση ξεκινάει από το 0, που αποτελεί πάντα το επίπεδο της ρίζας). Συγκεκριμένα, ακολουθεί τα πεδία των γονικών του κόμβων μέχρι να φτάσει στην ρίζα που δεν έχει γονέα και έπειτα μετράει από πόσους γονικούς κόμβους πέρασε.

Εικόνα που περιέχει κείμενο, στιγμιότυπο οθόνης, γραμματοσειρά

Περιγραφή που δημιουργήθηκε αυτόματα

* **is\_leaf(self)**: Ελέγχει αν ο κόμβος είναι εσωτερικός ή φύλλο, εξετάζοντας την εγγραφή που βρίσκεται σε αυτόν. Επιστρέφει True αν είναι LeafEntry διαφορετικά False αν είναι Entry.

Εικόνα που περιέχει κείμενο, στιγμιότυπο οθόνης, γραμματοσειρά

Περιγραφή που δημιουργήθηκε αυτόματα

Περιλαμβάνει και τρεις μεθόδους κλάσης (λειτουργούν σε επίπεδο κλάσης και όχι αντικειμένου) και μπορούν να αλλάξουν την κατάσταση της ίδιας της κλάσης και όχι μόνο συγκεκριμένων αντικειμένων:

* **set\_max\_entries(cls, number)**: είναι setter των πεδίων *max\_entries* και *min\_entries*. Δέχεται ως όρισμα τον μέγιστο αριθμό εγγραφών που θα πρέπει να έχει κάθε κόμβος και αρχικοποιεί το max\_entries με τον αριθμό *number* και το min\_entries με το *μισό* αυτού του αριθμού.
* **set\_overflow\_treatment\_level(cls, leaf\_level)**: είναι setter του πεδίου *overflow\_treatment\_level*. Δέχεται ως όρισμα το επίπεδο των φύλλων του δέντρο και αρχικοποιεί το overflow\_treatment\_level.
* **increase\_overflow\_treatment\_level(cls)**: κάθε φορά που καλείται αυξάνει το πεδίο overflow\_treatment\_level κατά ένα.

Εικόνα που περιέχει κείμενο, στιγμιότυπο οθόνης, γραμματοσειρά

Περιγραφή που δημιουργήθηκε αυτόματα

* **find\_node\_level(self)**: βρίσκει αναδρομικά και επιστρέφει το επίπεδο στο οποίο βρίσκεται ένας κόμβος χρησιμοποιώντας τους κόμβους – γονείς του.

Εικόνα που περιέχει κείμενο, γραμματοσειρά, στιγμιότυπο οθόνης

Περιγραφή που δημιουργήθηκε αυτόματα

H δομή χτίζεται και αποθηκεύεται ως μία λίστα *rtree[]* που περιέχει αντικείμενα της κλάσης *Node*, τα οποία διατηρούν μια συγκεκριμένη ιεραρχία με βάση το επίπεδο στο οποίο βρίσκεται ο κάθε κόμβος. Συγκεκριμένα, στην θέση 0 της λίστας βρίσκεται η ρίζα, στις επόμενες θέσεις βρίσκονται οι κόμβοι-παιδιά της ρίζας, δηλαδή οι κόμβοι του πρώτου επιπέδου, έπειτα ακολουθούν τα παιδιά των παιδιών της ρίζας, δηλαδή οι κόμβοι του δεύτερου επιπέδου, κοκ. Επομένως, η ρίζα βρίσκεται στην αρχή της λίστας και τα φύλλα στο τέλος. Παρόλα αυτά, η ιεραρχία δεν επηρεάζει τη σωστή λειτουργία της δομής, απλά διευκολύνει τον έλεγχο και την αποθήκευσή της στο indexfile.

### 3.3. Δημιουργία και διαχείριση indexfile

### 3.4. Εισαγωγή εγγραφής

#### 3.4.1. Υλοποίηση

#### 3.4.2. Εκτέλεση παραδείγματος

### 3.5. Διαγραφή εγγραφής

#### 3.5.1. Υλοποίηση

#### 3.5.2. Εκτέλεση παραδείγματος

## 4. ΕΡΩΤΗΜΑΤΑ ΠΑΝΩ ΣΤΟ R\* - TREE

### 4.1. Ερώτημα περιοχής (Range query)

#### 4.1.1. Υλοποίηση

#### 4.1.2. Εκτέλεση παραδείγματος

### 4.2. Ερώτημα k πλησιέστερων γειτόνων (KNN)

#### 4.2.1. Υλοποίηση

#### 4.2.2. Εκτέλεση παραδείγματος

### 4.3. Ερώτημα κορυφογραμμής (Skyline)

#### 4.3.1. Υλοποίηση

#### 4.3.2. Εκτέλεση παραδείγματος

## 5. ΜΑΖΙΚΗ ΚΑΤΑΣΚΕΥΗ ΤΟΥ ΔΕΝΔΡΟΥ (BOTTOM – UP)

### 5.1. Υλοποίηση

## 6. ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΕΙΣ