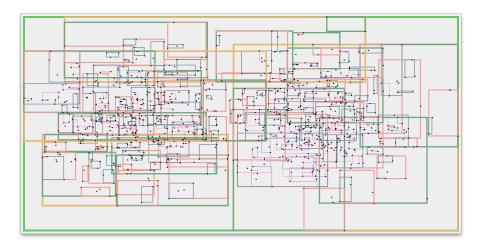
## Отчет №3

Амосов Федор

20 ноября 2013 г.



После реализованного построения R-Tree, можно с уверенностью добавить базу в псевдокоде алгорима,

## Алгоритм

Дано множество d мерных точек  $P = \{p_i\}_{i=1}^n$ . Требуется реализовать построение VoRTree на этих точках с помощью MapReduce.

```
u_{min} , u_{max} = min and max number of sons
 f = some 2-dimension function
 m = number of java vitual machines in cluster
M-Tree(Points P) {
     root = new Node
     radius of root = min radius of ball, which contains P
     k = f(u_{min}, u_{max})
     if (|P| < k) {
           {\tt add}\ P\ {\tt to}\ root
           T = new Tree only with root
           {\tt return}\ T
     S = \operatorname{get} k different random points from P
     \{P_i\} = split P into m parts
     {Pair} < s_i, P_{s_i} > = MapReduce({Pair} < P_i, S > )
     \begin{array}{ll} \text{for } P_{s_i} \text{ in } \{P_{s_i}\} \ \{ \\ T_{s_i} \text{ = M-Tree}(P_{s_i}) \end{array}
     T = hang \{T_{s_i}\} by root
     return T
}
```

```
\begin{split} & \operatorname{map}(\operatorname{Pair} < \operatorname{Points} \ P, \ \operatorname{Points} \ S >) \ \{ \\ & \quad for \ p \ \text{in} \ P \ \{ \\ & \quad s = \operatorname{closest} \ \text{to} \ p \ \operatorname{from} \ S \\ & \quad \text{to} \ \operatorname{output:} \ \operatorname{map.entry}(s, \ p) \\ & \quad \} \\ & \\ & \quad \operatorname{reduce}(\operatorname{Point} \ s, \ \operatorname{Points} \ P_s) \ \{ \\ & \quad \operatorname{return} \ \operatorname{map.entry}(s, \ P_s) \\ \} \end{split}
```

## Вопросы

- 1. На самом деле, интересно следующее. После того, как в строчке {Pair< $s_i$ ,  $P_{s_i}$ >} = MapReduce({Pair< $P_i$ , S>}) отработает MapReduce, все JVM кластера бездействуют. На самом деле, далее они будут загружены внутри рекурсивного построения, но все же, было бы интересно каждое  $T_{s_i}$  строить на отдельной JVM. Ясно, что тогда будет рекурсия в MapReduce, что не совсем понятно. Поэтому, хотелось бы узнать что-нибудь о схеме кластера машин и об общении JVM внутри кластера.
- 2. Когда лучше делать запрос к базе данных? Если в Маррег, то получится слишком много запросов, если перед MapReduce, то надо будет хранить слишком много точек в оперативной памяти.
- 3. Честно говоря, я не нашел готовой симплексикации Делоне в d-мерном пространстве. Есть только для плоскости. Неужели ее придется писать самому?
- 4. Как искать объемлющую сферу в евклидовой метрике? Это сложная задача именно поэтому мы используем объемлющие прямоугольники?
- 5. Откуда точки будут появляться в базе данных? Они там изначально будут, или мы их туда засунем из файла?
- 6. Есть еще несколько технических вопросов. Но я их пока что не могу сформулировать, ввиду того, что я еще не закоммитил соответствующий код.