

Collectif francophone pour l'enseignement libre de l'informatique

Bases de données historicisées

Modélisation discrète du temps MCED_BDH_00

Christina Khnaisser (Christina.Khnaisser@usherbrooke.ca)

CoFELI/«depot»/BDH_00_Modele-du-temps, version 1.0.0.a, en date du 2024-04-19
— document de travail, ne pas citer —

Table des matières

Introduction	1
Modèle de temps	2
2.1. Modèle classique	2
2.2. Modèle discret	2
2.3. Calendrier	6
éférences	7

1. Introduction

Perspectives

Du temps absolu au temps relatif:

- Le temps selon Newton
- Le temps selon Leibniz
- · La réflexion de Kant
- La démonstration d'Einstein...

Du temps continu au temps discret:

- Le temps macroscopique perçu
- De la théorie atomique à la théorie quantique
- La non-démonstration de la continuité
- L'hypothèse discrète
- Les interrogations du quantique
- Les impératifs de l'automatisation du calcul
- L'épuration de Lorentzos...

Synthèse des lectures proposées par [Manthey2018].

Le temps absolu selon Newton est

- vrai et mathématique,
- en soi et de sa propre nature,
- sans référence à rien d'extérieur,
- s'écoule uniformément.

Le temps relatif selon Einstein est

• une mesure sensible et externe de la durée d'un phénomène comparée à celle d'un autre phénomène (généralement un mouvement).

Phénomène de référence et unité de mesure

Les phénomènes de référence ont beaucoup changé à travers l'histoire: le temps écoulé entre deux levers de soleil consécutifs, entre deux positions zénithales consécutives du soleil, entre deux pleines lunes consécutives, etc.).

La définition scientifique contemporaine de la seconde, l'unité de temps fondamentale, telle qu'établie par le Bureau international des poids et mesures (BIPM) est la suivante :

La seconde, symbole s, est l'unité de temps du SI. Elle est définie en prenant la valeur numérique fixée de la fréquence du césium, $\Delta\nu Cs$, la fréquence de la transition hyperfine de l'état fondamental de l'atome de césium 133 non perturbé, égale à 9 192 631 770 lorsqu'elle est exprimée en Hz, unité égale à s⁻¹.

— Le Système international d'unités, 9e édition — 2019

2. Modèle de temps

La perception du temps dépend de plusieurs facteurs (astronomiques, religieux, etc.). Elle est le plus souvent continue, bornée ou non, parfois cyclique. Sa définition et les représentations qui en découlent sont donc souvent très complexes.

2.1. Modèle classique

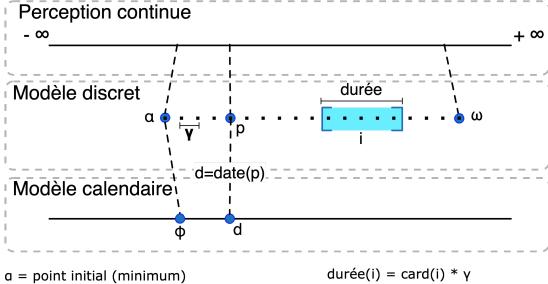
- Le temps s'écoule en continu, à vitesse constante.
- Le temps s'écoule du passé vers le futur, il ne recule ni ne s'arrête jamais.
- Chaque observation ou action en cours a lieu à un moment précis, appelé Maintenant.
- Maintenant n'a pas de durée.
- Ce qui était *Maintenant* il y a un instant appartient déjà au passé; *Maintenant* est comme un point d'observation fixe sous lequel le temps passe.
- Le temps est illimité. Nous n'avons aucun moyen de dire si, ou quand, il y avait un début de temps, ou si, et quand, il y aura une fin de temps.

Le temps est illimité. Nous n'avons aucun moyen de dire si, où, ni quand il y a eu un début de temps, ni si, où ni quand il y aura une fin de temps — percevant ainsi le temps comme un processus infini semble « raisonnable ».

2.2. Modèle discret

- Le temps est discret, il « saute » d'un chronon à un autre (comme d'un niveau quantique à un autre).
- Le temps est unidimensionnel, ordonné, mais n'a pas de sens (orientation).
- Le temps est fini, compris entre deux bornes alpha et oméga.

• Maintenant correspond à un chronon (pas un intervalle) et conséquemment n'a pas de durée.



```
\begin{array}{ll} a = point \ initial \ (minimum) & dur\'ee(i) = card(i) * \gamma \\ \omega = point \ final \ (maximum) & date(a) = \varphi \\ \gamma = distance \ entre \ deux \ points \ cons\'ecutifs \\ \varphi = valeur \ calendaire \ associ\'ee \ \grave{a} \ \alpha \\ p = point \ de \ type \ TIMEPPOINT \\ i = INTERVAL[TIMEPOINT] & dur\'ee(i) = card(i) * \gamma \\ date(a) = \varphi \\ pi < pj \Rightarrow date(pj) \leq date(pj) \\ dk < d\ell \Rightarrow date^{-1}(d\ell) \leq date^{-1}(d\ell) \end{array}
```

Figure 1. Illustration du modèle discret

2.2.1. Point

Un point [P] est tout type ordinal (donc discret et ordonné) borné. La valeur minimale est conventionnellement désignée par alpha (α) et la valeur maximale par oméga (ω).

Exemple 1. Exemples

```
POINT (\alpha= 01, \omega = 99, \gamma = 1)
INTEGER (\alpha= -2147483648, \omega = +2147483647, \gamma = 1)
CHAR (\alpha= A, \omega = Z, \gamma = 1) une lettre selon l'ordre alphabétique latin tardif
```

Un modèle, ou un langage, pourront, notamment pour des raisons pratiques, ajouter des contraintes à cette définition; en particulier, un point pourrait être limité aux seuls types scalaires.

2.2.2. Intervalle

Soit P un type point, un type intervalle de P, noté INTERVAL[P], est l'ensemble des valeurs d'intervalles légitimes définies sur P.

INTERVAL est le constructeur de type intervalle. Un intervalle peut être construit à l'aide de n'importe quel type point (un entier ou un type défini par énumération, par exemple).

Une valeur d'intervalle définie sur P est un ensemble de points tel que

$$\{x \in P \mid b \le x \le e\}$$

où b (pour «begin») est le point de début de l'intervalle, e (pour «end») est le point de fin de l'intervalle avec $b \le e$.

Corolairement, une valeur d'intervalle ne peut être (un ensemble) vide. Un intervalle de cardinalité 1 est

appelé singleton ou encore intervalle unitaire.

Par ailleurs, notamment lorsqu'une sémantique physique est associée au point, il est convenu d'ajouter, à ce modèle un attribut gamma (γ) déterminant la distance entre deux points consécutifs selon une unité de mesure choisie.

Exemple 2. Exemples

INTERVAL[POINT], un type intervalle de POINT. Une valeur possible est [1:5], les points qui la constituent sont 1, 2, 3, 4 et 5.

INTERVAL[INTEGER], un type intervalle d'entiers relatifs. Une valeur possible est [-1:3], les points qui la constituent sont -1, 0, 1, 2 et 3.

Soit INTERVAL[CHAR], un type intervalle de caractères. Une valeur possible est ['B':'G'], les points qui la constituent sont 'B', 'C', 'D', 'E', 'F' et 'G'.

L'intervalle $\{x \in P \mid b \le x \le e\}$ est conventionnellement noté de 5 façons, définies au tableau suivant. Soit f pour « from » (f=b-1), t pour « to » (t=e+1) et i pour « increment » (i=e-b+1). On remarque que, dans les cas discrets, ces notations sont équivalentes :

$$[b:e] = (b-1:e] = [b:e+1) = (b-1:e+1) = (b,e-b+1)$$

Enfin, presqu'équivalentes: Les valeurs $[\alpha:e]$ ne peuvent être dénotées à l'aide des notations ouvert-fermé et ouvert-ouvert. Les valeurs $[b:\omega]$ ne peuvent être dénotées à l'aide des notations fermé-ouvert et ouvert-ouvert. En conséquence, les notations fermé-fermé et fermé-incrément sont préférables lorsque vient le temps de formuler des règles générales (de façon à réduire le nombre de cas particuliers).

Tableau 1. Notation des intervalles

Type de bornes	Notation	Définition
fermé-fermé	[b:e]	$b \le x \le e$
fermé-ouvert	[b:t)	$b \le x < t$
ouvert-fermé	(f:e]	$f < x \le e$
ouvert-ouvert	(f:t)	f < x < t
fermé-incrément	(b,i)	$b \le x \le b+i-1$

2.2.3. Opérateurs d'intervalle

Tableau 2. Opérateurs de base

Définition	gauche	droite	retour	Fonction	PostgreSQL
Constructeur	Point (début)	Point (fin)	Intervalle	[d,f]	int4range(d,f, '[]')
Borne inférieure		Intervalle	Point	begin(i)	lower(i)
Borne supérieure		Intervalle	Point	end(i)	upper(i)
Prédécesseur		Intervalle	Point	pred(i)	lower(i) - 1
Successeur		Intervalle	Point	post(i)	lower(i) + 1
Cardinalité		Intervalle	entier	card(i)	-
Appartenance	Point	Intervalle	booléen	$p \in i$	p <@ i

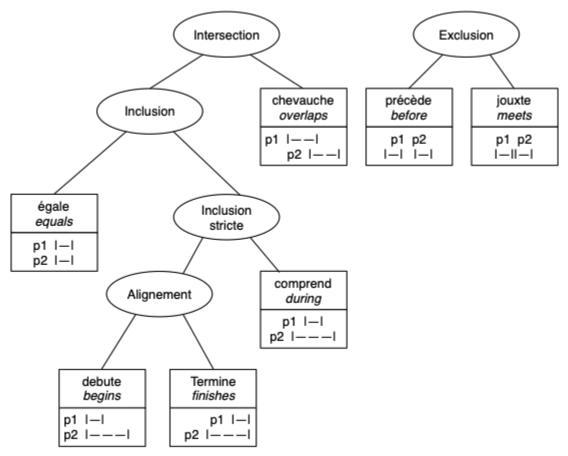


Figure 2. Illustration des opérateurs d'Allen

2.2.4. Opérateurs sur les ensembles d'intervalles

Équivalence

Deux ensembles d'intervalles A et B sont équivalents **si et seulement si** tout point d'un intervalle de A est compris dans un intervalle de B et réciproquement.

Corollaire : Deux ensembles d'intervalles A et B sont équivalents **si et seulement si** l'union des intervalles de A est égale à l'union des intervalles de B.

Expansion

Un ensemble d'intervalles A est l'expansion d'un ensemble d'intervalles B **si et seulement si** (A est équivalent à B) et (A ne contient que des intervalles unitaires).

Exemple: Expansion $(\{[2,4], [3,5]\}) = \{[2,2], [3,3], [4,4], [5,5]\}$

Compression

Un ensemble d'intervalles A et la compression d'un ensemble d'intervalles B **si et seulement si** (A est équivalent à B) et (a ne contient aucune paire d'intervalles pouvant être fusionnées).

Exemple : Compression $(\{[2,4], [3,5]\}) = \{[2,5]\}$

2.2.5. Opérateurs relationnels EXPAND et COLLAPSE

Attendu que *i* est un attribut de type intervalle de la relation *R*.

R EXPAND i

Calculer l'expansion de l'ensemble d'intervalles obtenu par la projection de R sur {i}.

R COLLAPSE i

Calculer la compression de l'ensemble d'intervalles obtenu par la projection de R sur {i}.

Exemple

R
a i
g [2,4]
h [3,5]

R EXPAND i

i [2,2] [3,3] [4,4] [5,5]

R COLLAPSE i

i [2,5]

2.2.6. Opérateurs relationnels UNFOLD et FOLD

UNFOLD R ON (i)

 $WITH \ (\ r1 := R\ GROUP\ \{i\}\ AS\ x,\ r2 := EXTEND\ r1: \{x := x\ EXPAND\ i\}\): r2\ UNGROUP\ x\ ;$

FOLD R ON (i)

WITH (r1 := R GROUP {i} AS x, r2 := EXTEND $r1 : {x := x COLLAPSE i}) : r2 UNGROUP x ;$

Exemple

R		
idPatient	ville	i
P1	Montreal	[d02:d04]
P1	Montréal	[d03:d05]
P2	Québec	[d02:d05]
P2	Québec	[d04:d06]
Р3	Ottawa	[d04:d06]
Р3	Sherbrooke	[d03:d08]

r1 := R GRO		
idPatient	ville	х
D1	Mantagal	[d02:d04]
P1	Montreal	[d03:d05]
P2	Québec	[d02:d05]
		[d04:d06]
Р3	Ottawa	[d04:d06]
Р3	Sherbrooke	[d03:d08]

r2 := EXTEND r1 : {x := x EXPAND i}		
idPatient	ville	х
P1	Montreal	[d02:d02]
		[d03:d03]
		[d04:d04]
		[d05:d05]
	Québec	[d02:d02]
		[d03:d03]
P2		[d04:d04]
		[d05:d05]
		[d06:d06]
	Ottawa	[d04:d04]
Р3		[d05:d05]
		[d06:d06]
P3	Sherbrooke	[d03:d03]
		[d04:d04]
		[d05:d05]
		[d06:d06]
		[d07:d07]
		[d08:d08]

r := r2 UNGROUP x

idPatient	ville	İ
P1	Montreal	[d02:d02]
P1	Montreal	[d03:d03]
P1	Montreal	[d04:d04]
P1	Montreal	[d05:d05]
P2	Québec	[d02:d02]
P2	Québec	[d03:d03]
P2	Québec	[d04:d04]
P2	Québec	[d05:d05]
P2	Québec	[d06:d06]
Р3	Ottawa	[d04:d04]
P3	Ottawa	[d05:d05]
Р3	Ottawa	[d06:d06]
Р3	Sherbrooke	[d03:d03]
P3	Sherbrooke	[d04:d04]
P3	Sherbrooke	[d05:d05]
P3	Sherbrooke	[d06:d06]
P3	Sherbrooke	[d07:d07]
P3	Sherbrooke	[d08:d08]

2.3. Calendrier

Le modèle discret et le modèle calendaire n'ont pas forcément la même couverture. Il est donc en général

utile de fournir les bornes de couvertures comme attributs du modèle calendaire. Pour la différence de granularité, lorsque requis, on n'a pas le choix que réduire (artificiellement) celle du modèle calendaire en proposant une extension.

Références

[Date2014a]

Chris J. DATE, Hugh DARWEN, Nikos A. LORENTZOS;

Time and Relational Theory: Temporal Databases in the Relational Model and SQL;

Morgan Kaufmann, Waltham (MA, US), 2014;

ISBN 978-0-12-800631-3.

[Manthey2018a]

Rainer MANTHEY;

Temporal Information Systems;

Institut für Informatik, Universität Bonn, 2018;

https://pages.iai.uni-bonn.de/manthey_rainer/TIS2018 (consulté le 2024-04-19).

[Khnaisser2019a]

Christina KHNAISSER;

Construction de modèles de données relationnels temporalisés guidée par les ontologies;

Université de Paris en cotutelle avec l'Université de Sherbrooke, 2019;

http://www.theses.fr/s177273.

Produit le 2025-02-06 10:36:42 -0500



Collectif francophone pour l'enseignement libre de l'informatique