2.3 Bereichsanfragen

– Allgemeines

- Eigenschaften
  - Benutzer gibt Anfrageobjekt *q* und maximale Distanz ε vor
  - Ergebnis enthält alle Objekte, die höchstens eine Distanz von ε zu *q* haben
- Formal

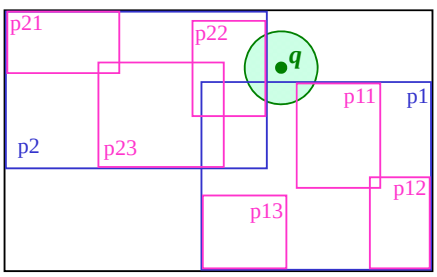
$$RQ(q,\varepsilon) = \{o \in DB \mid dist(q,o) \leq \varepsilon\}$$

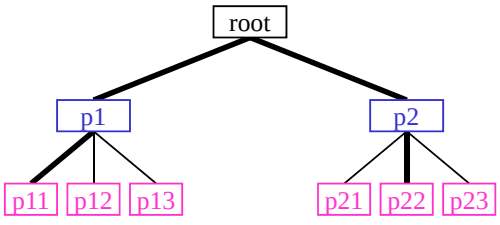
– Basisalgorithmus (sequential scan)

```
RQ-SeqScan(DB, q, ε)
    result = ∅;
    FOR i=1 TO n DO
        IF dist(q, DB.getObject(i)) ≤ ε THEN
            result := result ∪ getObject(i);
    RETURN result;
```


– Algorithmus mit Index: Tiefensuche

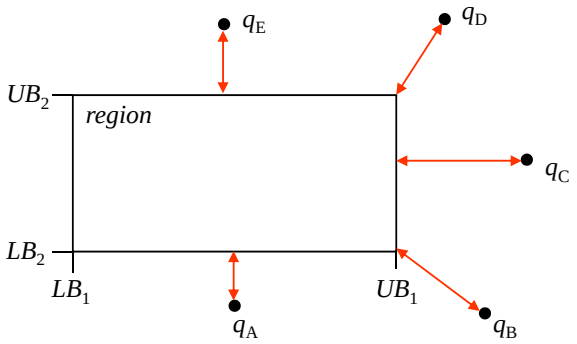
```
RQ-Index(pa, q, ε)          // pa = Diskadress z.B. der Wurzel des Indexes
    result = ∅;
    p := pa.loadPage();
    IF p.isDataPage() THEN
        FOR i=0 TO p.size() DO
            IF dist(q, p.getObject(i)) ≤ ε THEN
                result := result ∪ getObject(i);

    ELSE                        // p ist Directoryseite
        FOR i=0 TO p.size() DO
            IF MINDIST(q, p.getRegion(i)) ≤ ε THEN
                result := result ∪ RQ-Index(p.childPage(i), q, ε)
    RETURN result;
```





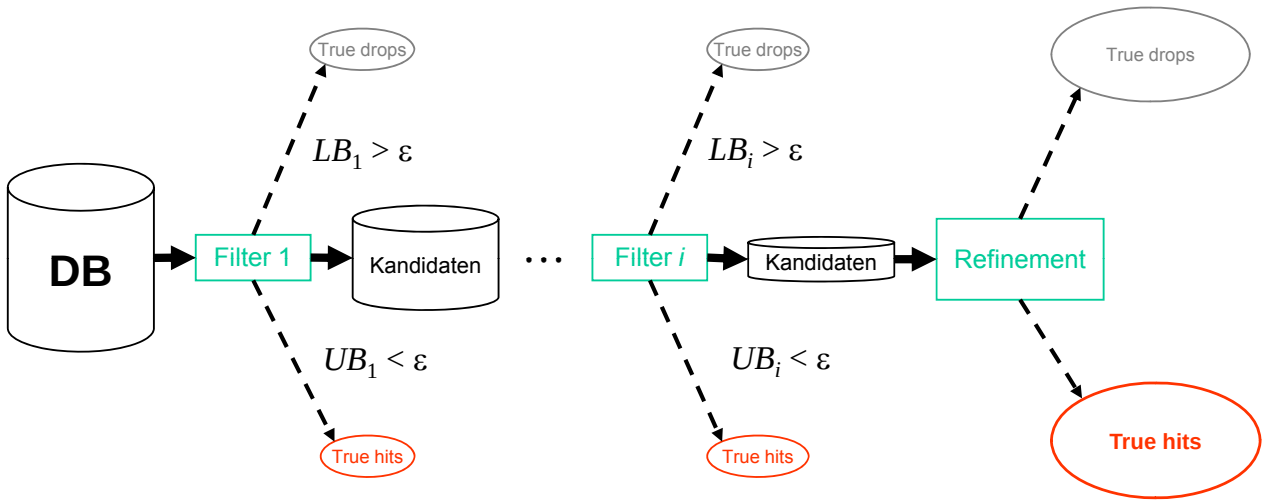
- MINDIST
  - Test ob Queryregion sich mit Seitenregion schneidet
  - Minimale Distanz zwischen Anfragepunkt und allen Punkten der Seitenregion (=> Lower Bound!!!)
  - Beispiel: Berechnung der MINDIST für L_2-Norm

$$\text{MINDIST}(region, q) = \sqrt{\sum_{0<i\le d} \begin{cases} (region.LB_i - q_i)^2 & \text{if} \quad q_i \le region.LB_i \\ 0 & \text{if} \quad region.LB_i \le q_i \le region.UB_i \\ (q_i - region.UB_i)^2 & \text{if} \quad region.UB_i \le q_i \end{cases}}$$



- Mehrstufiger Algorithmus: Filter-/Refinement
  - Lower Bounding Filterdistanz LB
  - Upper Bounding Filterdistanz UB

```
RQ-MultiStep(DB, q, ε)
    result = ∅;
    candidates = ∅;

    // Filter
    FOR i=1 TO n DO
        IF UB(q, DB.getObject(i)) ≤ ε THEN
            result := result ∪ getObject(i);
        ELSE IF LB(q, DB.getObject(i)) ≤ ε THEN
            candidates := candidates ∪ getObject(i);

    // Refinement
    FOR i=1 TO candiates.size() DO
        IF dist(q, candidates.getObject(i)) ≤ ε THEN
            result := result ∪ candidates.getObject(i);
    RETURN result;
```



– Oft nur Lower Bounding Distanzen

=> Anzahl der Kandidaten größer, da keine true hits

2.4 Nächste Nachbarn Anfragen

2.4.1 Nächste Nachbarn Anfrage

– Allgemeines

- Eigenschaften
  - Benutzer gibt Anfrageobjekt *q* vor
  - Ergebnis enthält das Objekt, das die geringste Distanz zu *q* hat
  - Mehrdeutigkeiten müssen sinnvoll behandelt werden (mehrere nächste Nachbarn, oder nichtdeterministisch ein Objekt)
- Formal

$$NN(q) = \{o \in DB \mid \forall x \in DB : dist(q,o) \leq dist(q,x)\}$$

Eindeutiges Ergebnis *Mehrdeutiges Ergebnis*

– Basisalgorithmus (sequential scan): nichtdeterministisch

```
NN-SeqScan(DB, q)
    result = ∅;
    stopdist = +∞;
    FOR i=1 TO n DO
        IF dist(q, DB.getObject(i)) ≤ stopdist THEN
            result := getObject(i);
            stopdist = dist(q, DB.getObject(i));
    RETURN result;
```

– Algorithmus mit Index: Einfache Tiefensuche

- Unterschied zur Range-Query
  - Nächste Nachbar kann beliebig weit vom Anfragepunkt weg liegen
  - Gestalt der Query zunächst unbekannt
  - Es kann zunächst nicht anhand der Seitenregion entschieden werden, ob eine Seite gebraucht wird
  - Ob eine Seite gebraucht wird, hängt auch von dem Inhalt der anderen Seiten ab

  - Kennt man NN-Distanz, würde Range Query ausreichen
  - Kennt man ein beliebiges Objekt, kann man dessen Abstand als obere Schranke für die NN-Distanz nutzen
  - Kennt man mehrere Objekte, kann man den geringsten Abstand als obere Schranke für die NN-Distanz nutzen
- Umformulierung des RQ-Algorithmus:
  - Verwende als ε die kleinste Distanz zu den bisher gefunden Nachbarn

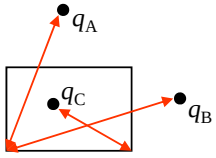
```
Globale Variable: stopdist = +∞;

NN-Index-Simple-TS(pa, q)          // pa = Diskadress z.B. der Wurzel des Indexes
    result = ∅;
    p := pa.loadPage();
    IF p.isDataPage() THEN
        FOR i=0 TO p.size() DO
            IF dist(q, p.getObject(i)) ≤ stopdist THEN
                result := getObject(i);
                stopdist = dist(q, p.getObject(i));
    ELSE                           // p ist Directoryseite
        FOR i=0 TO p.size() DO
            IF MINDIST(q, p.getRegion(i)) ≤ stopdist THEN
                result := NN-Index-Simple-TS(p.childPage(i), q)
    RETURN result;
```

- Nachteil des einfachen Tiefensuch-Algorithmus
  - Initialisierung: stopdist = +∞
  - Dadurch: Start mit beliebigem Pfad
  - Folge: die ersten gefundenen Objekte sind meist sehr weit vom Anfrageobjekt entfernt => stopdist ist wenig selektiv
  - Verbesserung: beginne Pfad, der möglichst nah zum Anfrageobjekt liegt

– Algorithmus mit Index: Tiefensuche nach [RKV 95]

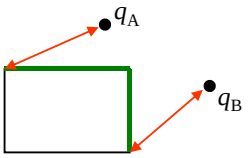
[Roussopoulos, Kelley, Vincent. Proc. ACM Int. Conf. Management of Data (SIGMOD), 1995]

- Vermeidet langsame Einschränkung des Suchraums durch
  - Verwendung der Seitenregionen zur Abschätzung der NN-Distanz
  - Priorisierung der Tiefensuche nach Distanz der Seitenregion zur Query
- Neben MINDIST weitere Abschätzungen der NN-Distanz durch:
  - MAXDIST
    - » Maximale Distanz zwischen Query und allen Punkten der Seitenregion
    - » NN-Distanz kann nicht schlechter als MAXDIST werden



$$\mathrm{MAXDIST}(region, q) = \sqrt{\sum_{0<i\le d} \max\{(q_i - region.UB_i)^2, (q_i - region.LB_i)^2\}}$$

- MINMAXDIST
  - » MBRs als Seitenregionen: maximale NN-Distanz noch besser abzuschätzen
  - » Auf jeder Kante des MBR muss ein Punkt liegen (sonst ist MBR nicht minimal)
  - » Intuition: „nächstliegende Kante, weitester Punkt“



$$MINMAXDIST(region, q) = \sqrt{\min_{0<k\le d}(|q_i - rm_i|^2 + \sum_{\substack{i\ne k \\ 0<i\le d}} |q_i - rM_i|^2)}$$

wobei $$rm_i = \begin{cases} region.LB_i & \text{if } q_i \le \dfrac{region.LB_i + region.UB_i}{2} \\ regionUB_i & \text{else} \end{cases}$$

$$rM_i = \begin{cases} region.LB_i & \text{if } q_i \ge \dfrac{region.LB_i + region.UB_i}{2} \\ regionUB_i & \text{else} \end{cases}$$

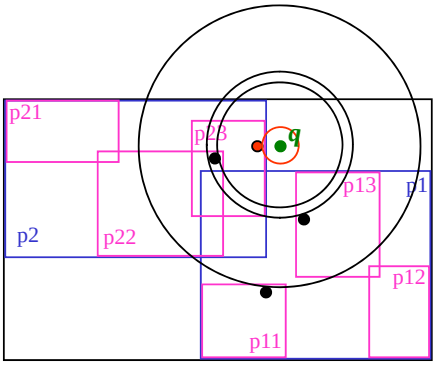
- Für andere Geometrien (nicht MBRs) sind MINDIST und MAXDIST analog definierbar; MINMAXDIST allerdings nicht
- Abschätzung von stopdist durch Minimum aus stopdist und MINMAXDIST (bzw. MAXDIST) aller bisher bekannten Seitenregionen (pruningdist)
- Vor dem rekursiven Abstieg: sortieren der Kindseiten nach MINDIST (experimentell als bestes Prioritätsmaß ermittelt)

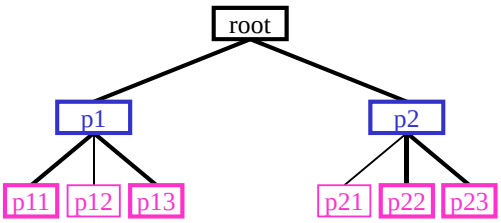
– Algorithmus:

Globale Variablen: stopdist = +∞; pruningdist = +∞;

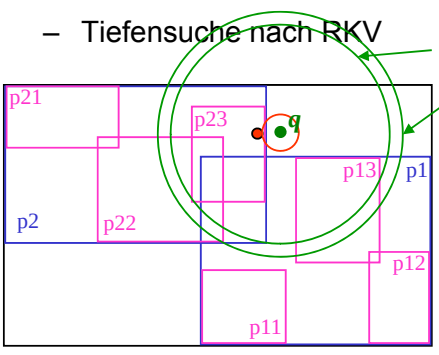
```
NN-Index-RKV-TS(pa, q)          // pa = Diskadress z.B. der Wurzel des Indexes
    result = ∅;
    p := pa.loadPage();
    IF p.isDataPage() THEN
        FOR i=0 TO p.size() DO
            IF dist(q, p.getObject(i)) ≤ stopdist THEN
                result := getObject(i);
                stopdist = dist(q, p.getObject(i));
            IF stopdist < pruningdist THEN
                pruningdist = stopdist;
    ELSE                        // p ist Directoryseite
        FOR i=0 TO p.size() DO
            IF MINMAXDIST(q, p.getRegion(i)) < pruningdist THEN
                pruningdist = MINMAXDIST(q, p.getRegion(i));
        quicksort(p.getObjectArray(), MINDIST);
        FOR i=0 TO p.size() DO
            IF MINDIST(q, p.getRegion(i)) ≤ pruningdist THEN
                result := NN-Index-RKV-TS(p.childPage(i), q);
    RETURN result;
```

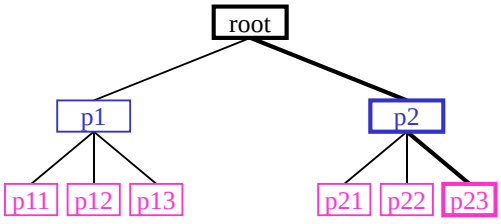

- Ablaufbeispiel
  - Einfache Tiefensuche



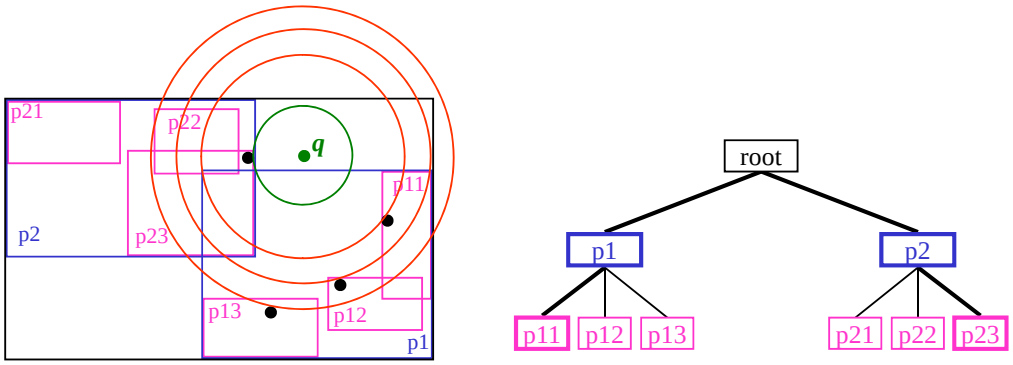


  - Tiefensuche nach RKV



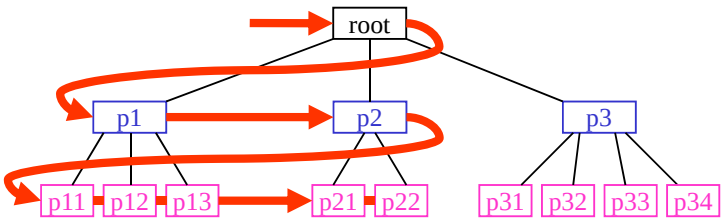


- Fazit:
  - Priorisierung mit MINDIST bewirkt Reduktion der Seitenzugriffe von 7 auf 3
  - MINMAXDIST verbessert Pruning-Distanz, verhindert hier aber keine Seitenzugriffe
  - Trotz Priorisierung: Tiefendurchlauf kann prinzipiell stark fehlgeleitet werden wenn z.B. eine Seite auf dem ersten Level sehr nah am Queryobjekt liegt, ihre Kindseiten aber relativ weit weg



  - Bei Start mit p_2 hätte keine der Kindseiten von p_1 geladen werden müssen

– Algorithmus mit Index: Breitensuche



- Abgesehen von MINMAXDIST-Abschätzung stehen Punktdistanzen erst auf Blatt-Ebene zur Verfügung
  - Viele Zugriffe auf Directoryseiten
  - Die erste Punktdistanz hätte viele dieser Zugriffe schon verhindern können
- Speicherintensiv
  - Worst-case: gesamte letzte Directory-Ebene muss im RAM gehalten werden

– Algorithmus mit Index: Prioritätssuche nach [HS 95]

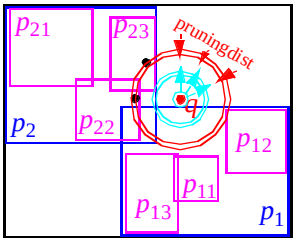
[Hjaltason, Samet. Proc. Int. Symp. on Large Spatial Databases (SSD), 1995]

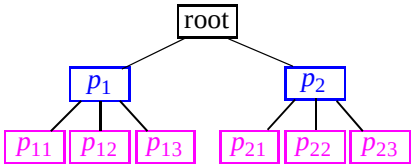
- Statt rekursivem Durchlauf: Liste der aktiven Seiten (active page list APL)
  - Seite p ist aktiv genau dann wenn folgende Bedingungen erfüllt sind:
    - » p wurde noch nicht geladen
    - » Elternseite von p wurde bereits geladen
    - » MINDIST(q, p.getRegion()) ≤ pruningdist
  - APL wird mit Wurzel des Indexes initialisiert
  - Seiten in APL nach MINDIST zum Anfrageobjekt aufsteigend sortiert
  - Algorithmus entnimmt immer die erste Seite aus APL (mit kleinster MINDIST)
  - Entnommene Seite wird geladen und verarbeitet: („verfeinert“)
    - » Datenseiten werden wie bisher verarbeitet
    - » Directoryseiten: Kindseiten mit MINDIST ≤ pruningdist in APL einfügen
  - Ändert sich pruningdist werden Seiten mit MINDIST > pruningdist alternativ:
    - » aus APL entfernt
    - » als gelöscht markiert
    - » ohne explizite Markierung später ignoriert

– Algorithmus:

```
Globale Variablen: stopdist = +∞; pruningdist = +∞;

NN-Index-HS(pa, q)              // pa = Diskadress z.B. der Wurzel des Indexes
    result = ∅;
    apl = LIST OF (dist:Real, da:DiskAdress) ORDERED BY dist ASCENDING
    apl = [(0.0, pa)]
    WHILE NOT apl.isEmpty() AND apl.first().dist ≤ pruningdist DO
        p := apl.getFirst().da.loadPage();
        apl.deleteFirst();
        IF p.isDataPage() THEN

            (* wie bisher *)

        ELSE                    // p ist Directoryseite
            FOR i=0 TO p.size() DO
                IF MINDIST(q, p.getRegion(i)) ≤ pruningdist THEN
                    apl.insert(MINDIST(q, p.getRegion(i)), p.childPage(i));
    RETURN result;
```

- Beispiel





APL:

1. root
2. p_1 p_2
3. p_2 p_{12} p_{13} p_{11}
4. p_{23} p_{22} p_{12} p_{13} p_{11} p_{21}
5. p_{22} p_{12} p_{13}

- Eigenschaften
  - Allgemein
    - » Seiten werden nach aufsteigendem Abstand geordnet zugegriffen (blaue Kreise)
    - » pruningdist wird kleiner, sobald nähergelegenes Objekt gefunden (rote Kreise)
    - » Anfragebearbeitung stoppt, wenn beide Kreise sich treffen

  - Speicherbedarf
    - » Wie bei Breitensuche kann gesamter unterste Directorylevel in APL stehen
    - » Dieser Fall is allerdings unwahrscheinlicher als bei Breitensuche
    - » Speicherkomplexität O(n) (Tiefensuche O(log n)

- Optimalität des Verfahrens

  [Berchtold, Böhm, Keim, Kriegel. ACM Smp. Principles of database Systems (PODS), 1997]
  - Prioritätssuche nach [HS 95] ist optimal bzgl. der Anzahl der Seitenzugriffe
  - Beweis (Überblick):
    - » Lemma 1: jeder korrekte Algorithmus muss mind. die Seiten laden, die von der NN-Kugel um q berührt werden
    - » Lemma 2: das Verfahren greift auf Seiten in aufsteigendem Abstand von q zu
    - » Lemma 3: keine Seite s wird zugegriffen, mit MINDIST(q, s) > NN-Distanz(q)

  - **Lemma 1:** Ein korrekter NN-Algorithmus muss mind. die Seiten s laden, die MINDIST(q, s) ≤ NN-Distanz(q) erfüllen.

    Beweis: Angenommen eine Seite s mit MINDIST(q, s) ≤ NN-Distanz(q) wird nicht geladen. Dann kann diese Seite Punkte enthalten (als Datenseite; Directoryseiten können im entspr. Teilbaum Punkte speichern), die näher am Anfragepunkt liegen als der nächste Nachbar. Der nächste Nachbar ist also nicht als solcher validiert, da über Punkte in einem Teilbaum keine Infos bekannt sind, außer dass sie in der entsprechenden Region liegen.

    □

– **Lemma 2:** Das Verfahren greift auf die Seiten des Index aufsteigend sortiert nach MINDIST zu.

Beweis: Die Seiten werden in aufsteigender Reihenfolge aus der APL entnommen. Es muss also nur sichergestellt werden, dass nach Entnahme von Seite *s* keine Seiten *s'* mehr in APL eingefügt werden, mit MINDIST(*q*,*s'*) < *r* := MINDIST(*q*,*s*). Alle Seiten, die nach Entnahme von s in APL eingefügt werden, sind entweder Kindseiten von *s* oder Kindseiten von Seiten *s''* mit MINDIST(*q*,*s''*) ≥ *r*. Da die Region einer Kindseite in der Region der Elternseite vollständig eingeschlossen ist, ist die MINDIST einer Kindseite nie kleiner als die der Elternseite. Daher haben alle später eingefügten Seiten eine MINDIST ≥ *r*.

□

– **Lemma 3:** Das Verfahren greift auf keine Seite *s* zu, mit MINDIST(*q*,*s*) > NN-Distanz(*q*).

Beweis: Nach Lemma 2 können nach Zugriff auf Seite *s* nur Punkte *p* gefunden werden, mit dist(*q*, *p)* > MINDIST(*q*, *s*). Wäre vor Zugriff auf *s* ein Punkt *p* mit dist(*q*, *p)* < MINDIST(*q*, *s*) gefunden worden, dann wäre s aus der APL gelöscht worden bzw. der Algorithmus hätte vor der Bearbeitung von *p* angehalten.

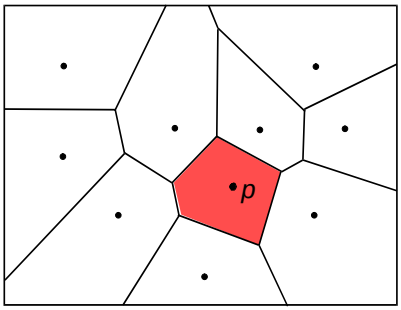
□

– Aus Lemma 1-3 ergibt sich, dass der Algorithmus nach [HS 95] optimal bzgl. der Anzahl der Seitenzugriffe ist.

– Hybrider Algorithmus: Voronoi-Diagramme

[Berchtold, Ertl, Keim, Kriegel, Seidl. Proc. Int. Conf. Data Engineeering (ICDE), 1998]

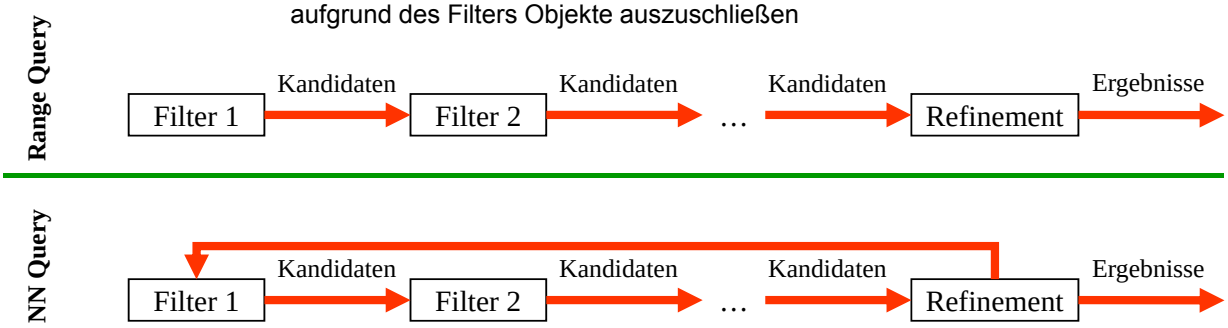
- Nur für Vektordaten!!!
- Idee:
  - Berechne für jeden Punkt *p* den Teil des Datenraumes in dem *p* der nächste Nachbar ist (Voronoi-Zellen)
  - Speichere Voronoi-Zellen in DB
  - NN-Anfrage entspricht Punktanfrage mit *q* auf den Voronoi-Zellen
    => Punkt *p*, in dessen Voronoi-Zelle *q* liegt, ist der NN von *q*



- Problem:
  - Voronoi-Zellen sind konvexe Polygone
  - Ab *d* > 2 sehr komplex (große Anzahl Eckpunkte)
- Lösung: Approximation der Voronoi-Zellen (z.B. mit MBR)
  - Nur Filterschritt, da MBRs sich überlappen können, und q in mehrere dieser MBRs liegen kann
    => Verfeinerung der Kandidaten mit exakten Punktdistanzen

– Mehrstufiger Algorithmus: Filter/Refinement

- Allgemeines
  - Algorithmen verwenden meist nur LB-Filter
  - Bei mehreren Filterschritten: $dist_{Filter1} \leq dist_{Filter2} \leq \ldots$
  - Unterschied zu Bereichsanfragen:
    - » RQs können durch einfache Hintereinanderschaltung der Filterschritte und der Verfeinerung ausgewertet werden
    - » Bei NN-Queries nicht so leicht möglich, da der NN-Kandidat des (ersten) Filters nicht notwendigerweise der exakte NN sein muss
    - » Bei geeigneter Filterdistanz ist es aber wahrscheinlich, dass exakter NN unter den ersten NN-Kandidaten des Filterschritts ist
    - » Rückmeldung der im Refinement ermittelten Distanzen an den Filterschritt um aufgrund des Filters Objekte auszuschließen



- Im folgenden:
  - Verschiedene Auswertungsstrategien
  - Ein Filterschritt (leicht generalisierbar auf mehrere Filterschritte)

- Auswertung mit Bereichsanfrage

  [Korn, Sidiropoulos, Faloutsos, Siegel, Protopapas. Proc. Int. Conf. Very Large Databases (VLDB), 1996]
  [Korn, Sidiropoulos, Faloutsos, Siegel, Protopapas. TKDE 10(6), 1998]
  - Idee
    - » Verfeinerungsdistanz ε eines beliebigen Punktes ist obere Schranke für die NN-Distanz
    - » Folge: ist p der NN von q, so gilt $dist(p, q) \leq \varepsilon$ und $LB_{Filter}(p, q) \leq \varepsilon$
    - » Also: $p \in RQ(q, \varepsilon)$
    - » Gutes ε ist z.B. der NN von q bzgl. der Filterdistanz
  - Prinzip
    - » Auf Filterebene NNQ ausführen
    - » Anschließend eine RQ ausführen (mit Index oder mehrstufig)
    - » Auf dem (hoffentlich kleinen) Ergebnis der RQ den exakten Test (Refinement) durchführen

– Algorithmus

```
NN-MultiStep-RQ(DB, q)
    r = NN-Query auf der Filterdistanz;          // beliebig implementierbar
    ε = dist(q, r);
    candidates = RQ-MultiStep(DB, q, ε);
    result = r ;
    stopdist = ε;

    // Refinement
    FOR EACH p∈candidates DO
        IF dist(p,q) ≤ stopdist THEN
            stopdist = dist(q, p)
            result = p;
    RETURN result;
```

– Vorteil
  » Einfacher Algorithmus
– Nachteil
  » Leistung stark von Filterselektivität abhängig: schlechter Filter => großes ε => große Ergebnismenge der RQ => hohe Kosten für Verfeinerung

- Auswertung mit unmittelbarer Verfeinerung
  – Idee
    » Jedes Objekt, das nicht aufgrund des Filters ausgeschlossen werden kann, wird sofort verfeinert
    » Einbau in einen beliebigen NN-Algorithmus, z.B. in NN-Index-Simple-TS (S. 62)
  – Algorithmus

```
NN-MultiStep-Simple(pa, q)        // pa = Diskadress z.B. der Wurzel des Indexes
    result = ∅;
    p := pa.loadPage();
    IF p.isDataPage() THEN
        FOR i=0 TO p.size() DO
            IF dist_Filter(q, p.getObject(i)) ≤ stopdist THEN
                IF dist(q, p.getObject(i)) ≤ stopdist THEN
                    result := getObject(i);
                    stopdist = dist(q, p.getObject(i));
    ELSE                          // p ist Directoryseite
        FOR i=0 TO p.size() DO
            IF MINDIST(q, p.getRegion(i)) ≤ stopdist THEN
                result := NN-MultiStep-Simple(p.childPage(i), q)
    RETURN result;
```

- Vorteil
  - » Gute Speicherplatzkomplexität (je nach NN-Algorithmus!!!), da keine Kandidaten zwischen gespeichert werden müssen
  - » Einfache Erweiterung eines beliebigen NN-Algorithmus
- Nachteil
  - » Hohe Verfeinerungskosten (fast alle Punkte), wenn Filter wenig selektiv ist oder NN-Algorithmus langsam konvergiert

• Auswertung nach Priorität

[Seidl, Kriegel. Proc. ACM Int. Conf. Management of Data (SIGMOD),1998]

- Auf Filterebene läuft „Ranking Query“ ab (siehe Kapitel 2.4.3)
  - » Funktion getNext(): liefert beim ersten Aufruf den 1. Nachbarn, beim zweiten Aufruf den 2. Nachbarn, usw.
  - » Rufe solange getNext() auf, bis das erhaltene Objekt die aktuelle stopdist überschreitet
  - » Verfeinere das erhaltene Objekt und passe ggf. die stopdist an
- Vorteil
  - » Beweisbar: Algorithmus optimal, d.h. eine minimale Anzahl von Kandidaten werden verfeinert
- Nachteil
  - » Komplexität des Ranking-Algorithmus (Speicher und/oder Zeit)

- Algorithmus

```
NN-MultiStep-Optimal(DB, q)
    Ranking = initialisiere Ranking bzgl. q auf Filterdistanz      // Kapitel 2.4.3
    result = ∅;
    stopdist = +∞;
    REPEAT
        p = Ranking.getNext();
        filterdist = dist_Filter(p, q);
        IF dist(q, p) ≤ stopdist THEN
            result = p;
            stopdist = dist(q, p);
    UNTIL filterdist > stopdist;
    RETURN result;
```