



كلية الحاسبات والمعلومات
قسم نظم المعلومات



جامعة القاهرة

فهرسة محسنة لقواعد البيانات المتعلقة بالأجسام المتحركة من أجل معالجة الإستعلام الفعال

مقدمة من

إسراء أحمد عبد الوهاب رسلان

معيدة ، قسم نظم المعلومات،

كلية الحاسبات والمعلومات، جامعة الفيوم

رسالة مقدمة الى كلية الحاسبات والمعلومات - جامعة القاهرة كجزء من
متطلبات الحصول على درجة الماجستير- في نظم المعلومات.

تحت إشراف

د.هالة عبد الحميد مصطفى

مدرس بقسم نظم المعلومات،
كلية الحاسبات والمعلومات،
جامعة الفيوم

أ.م. د / ايهاب عزت حسنين

أستاذ مساعد بقسم نظم المعلومات،
كلية الحاسبات والمعلومات،
جامعة القاهرة

الملخص

لقد تزايد عدد أجهزة "GPS" في وقتنا الحاضر، ومما لا شك فيه يوجد العديد من التطبيقات التي تستخدمها مثل خدمات تحديد المواقع، الخرائط الإلكترونية، أنظمة الإرشاد في السيارات وغيرها من التطبيقات. ومع زيادة استخدام الهواتف الذكية لقد إزداد عدد العملاء الذين يستخدمون خدمات تحديد المواقع (LBSs) بسرعة في عام ٢٠٠٠. حيث أظهرت الإحصائيات أن عدد مستخدمي الهاتف المحمول قد وصل ٤.٧٧ مليار لعام ٢٠١٧ في جميع انحاء العالم. ويتوقع الخبراء ان يصل عدد مستخدمي الهواتف المحمولة الى ٥.٠٧ مليار مستخدم بحلول عام ٢٠١٩. ونتيجة لتزايد عدد مستخدمي الهواتف المحمولة، ونموها المستمر في المستقبل، لا يمكن لقواعد البيانات التقليدية مواكبة زيادة عدد الأجسام المتحركة مع التحديثات المستمرة لمواقعها. فيمكن أن يؤدي هذا الى الحصول على إجابات غير صحيحة للإستعلامات المختلفة.

حيث أن تتبع أماكن الأجسام ذات الطبيعة المتحركة يزداد صعوبة يوما بعد يوم ولكنهما مهمتا. لذلك هناك ضرورة إلى بذل الكثير من الجهد لإدارة عملية الإستعلامات عن هذه الأجسام وتقييم كفاءتها. هذا الإستعلامات بناء على حركة الأجسام. وذلك بسبب أن فهرسة الأجسام المتحركة في قواعد البيانات التقليدية تعاني من الحاجة لتحديثات متكررة نتيجة لتغير أماكن هذه الاجسام باستمرار وبالتالي يؤدي ذلك إلى ضعف فاعليتها في استرجاع البيانات بسرعة. في الوقت الحالي، لقد جذبت مشكلة فهرسة الأجسام المتحركة اهتماما كبيرا من قبل الباحثين. لفترة طويلة، رغب الباحثون في تعزيز أداء أنظمة قواعد البيانات ولكن قواعد البيانات التقليدية مصممة للأجسام الثابتة فأنها لا تقدر على إدارة أماكن الأجسام المتحركة مع تغييرها بمرور الوقت، فاستمرار تتبع حركة الأجسام المتحركة أدى الى عبء كبير على تحديث نظام قاعدة البيانات.

هذه الرسالة تقدم طريقة فهرسة تدعم الإستعلام الفعال للأماكن الحالية والمتوقعة في المستقبل لهذه الأجسام المتحركة. هناك الكثير من الأبحاث التي تتناول فهرسة وإستعلام الأجسام المتحركة. هذه الرسالة تتناول العديد من القضايا المرتبطة بالتعامل مع الأجسام المتحركة: (١) التعرف على الأجسام المتحركة. (٢) تقديم تقنية فهرسة الأجسام المتحركة. (٣) تطبيق مختلف أنواع الإستعلامات على الأجسام المتحركة.

قدمت هذه الرسالة طريقة فهرسة محسنة لقواعد البيانات المتعلقة بالأجسام المتحركة لمعالجة الإستعلام الفعال على أساس الدمج بين تقنيات الفهرسة R-tree و uniform grid. حيث تركز طريقة الفهرسة المقدمة على التنبؤ بحركة الأجسام في المستقبل القريب . حيث تستخدم R-tree لتقسيم المساحة الى MBRs ثم يستخدم uniform grid لتخزين البيانات بهدف تقليل التداخل بين MBRs وعلاوة على ذلك، لقد استخدمنا خوارزميات لتقليل وقت إسترجاع المعلومات ودعم مختلف الأستفسارات والإستعلامات.

تتكون الرسالة من عدة فصول، الفصل الأول: يقدم شرح عن الأجسام المتحركة وفهم اهم المشاكل لفهرسة هذه الأجسام. الفصل الثاني: يسرد خلفية عن ما سبق وقدم من طرق فهرسة التي تستخدم في تخزين الأجسام المتحركة وأنواع الإستعلامات المختلفة. الفصل الثالث : يقدم طريقتين الفهرسة اللذان استخدمنا لبناء طريقة الفهرسة التي قدمتها الرسالة وهما Tree Based Structure و Grid Based Structure. الفصل الرابع : يقدم طريقة فهرسة محسنة للأجسام المتحركة على أساس الدمج بين تقنيات الفهرسة R-tree و uniform grid. الفصل الخامس : يشرح نتائج تجربة طريقة الفهرسة ومدى فاعليتها في عمليات تحديث أماكن الأجسام المتحركة وأنواع الإستعلامات المختلفة. الفصل السادس والأخير: ملخص عن ما قدمته الرسالة وبعض النقاط المستقبلية التي يمكن العمل بها لتحسين أداء طريقة الفهرسة.

