

# Einführung in die Datenbanktheorie

Wintersemester 2023/2024

## Übungsblatt 5

**Zu bearbeiten bis:** 29. November 2023, 15:00 Uhr

**Aufgabe 1:** (6 + 4 + (8 + 8) + 6 Punkte)

Betrachten Sie die beiden folgenden regelbasierten konjunktiven Anfragen  $Q_1$  und  $Q_2$  (wobei  $a$ ,  $b$  und  $c$  Konstanten sind):

$$Ans() \leftarrow R(a, x_3, x_5, x_2), R(x_1, a, x_2, x_4), S(x_3, x_4, x_1), S(x_3, x_2, x_1)$$

$$Ans() \leftarrow R(y_1, a, y_4, y_4), R(a, a, b, y_4), R(y_1, y_1, b, y_4), S(a, y_4, a), S(a, y_4, y_1)$$

- (a) Stellen Sie  $Q_1$  und  $Q_2$  als Tableau-Anfragen  $Q'_1$  und  $Q'_2$  dar.
- (b) Geben Sie die kanonischen Tupel  $u_{Q'_2}$  und  $u_{Q'_1}$ , sowie die kanonischen Datenbanken  $\mathbf{I}_{Q'_2}^{Q'_1}$  und  $\mathbf{I}_{Q'_1}^{Q'_2}$  an.
- (c) Gibt es einen Homomorphismus von  $Q'_1$  auf  $Q'_2$  bzw. einen Homomorphismus von  $Q'_2$  auf  $Q'_1$ ? Geben Sie je einen Homomorphismus an oder begründen Sie, warum er nicht existiert.
- (d) Entscheiden Sie, ob  $Q_1 \sqsubseteq Q_2$  bzw.  $Q_2 \sqsubseteq Q_1$  gilt.

**Aufgabe 2:** (24 Punkte)

Wenden Sie den Algorithmus aus dem Beweis von Theorem 3.39 (a) an, um die folgende Tableau-Anfrage  $Q = (\mathbf{T}, ())$  zu minimieren.

$$\mathbf{T}(R) : \begin{array}{|c|c|c|c|} \hline y_1 & a & y_4 & a \\ \hline y_4 & y_1 & y_4 & y_1 \\ \hline y_1 & y_3 & y_2 & a \\ \hline \end{array} \qquad \mathbf{T}(S) : \begin{array}{|c|c|c|} \hline y_3 & y_2 & a \\ \hline a & y_4 & a \\ \hline a & y_2 & y_5 \\ \hline \end{array}$$

**Aufgabe 3:** (22 Punkte)

Beweisen Sie Korollar 3.39 (b), d.h. zeigen Sie, dass das folgende Problem NP-vollständig ist:

TABLEAU-ÄQUIVALENZ

*Eingabe:* Tableau-Anfrage  $(\mathbf{T}, u)$  und Tableau  $\mathbf{T}' \subseteq \mathbf{T}$ .

*Frage:* Ist  $(\mathbf{T}, u) \equiv (\mathbf{T}', u)$  ?

**Aufgabe 4:** (22 Punkte)

Beweisen Sie Theorem 3.38 (b), d.h. zeigen Sie: Sind  $(\mathbf{T}_1, u_1)$  und  $(\mathbf{T}_2, u_2)$  zwei minimale äquivalente Tableau-Anfragen, so sind  $(\mathbf{T}_1, u_1)$  und  $(\mathbf{T}_2, u_2)$  isomorph.