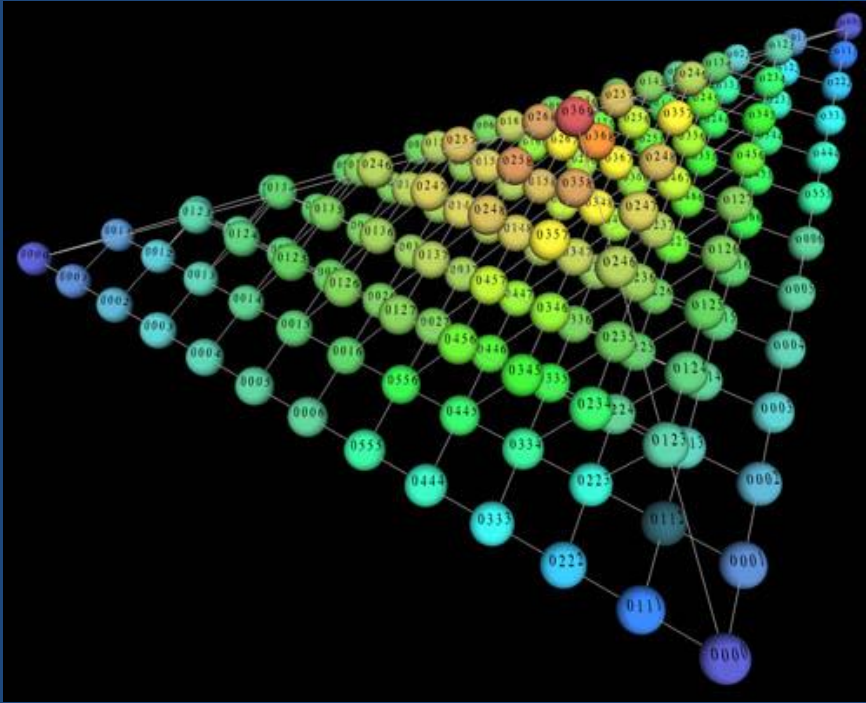


# РЕЛЯЦИОННАЯ АЛГЕБРА



*Наилучший результат дает  
красивое алгебраическое тождество.*

*Г. Александров*

# Содержание

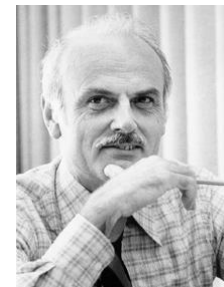
2

- Определение и назначение реляционной алгебры
- Традиционные операции реляционной алгебры
- Специальные операции реляционной алгебры
- Дополняющие элементы реляционной алгебры

# Реляционная алгебра

3

- *Реляционная алгебра* – формальная система манипулирования отношениями в реляционной модели данных.
- Существует в двух несколько различающихся вариантах: классическая алгебра Т. Кодда и алгебра А К. Дейта и Х. Дарвена.



Эдгар Кодд  
1923-2003



Крис Дейт  
(р. 1941)



Хью Дарвен  
(р. 19??)

# Замкнутость реляционной алгебры

4

- Реляционная алгебра представляет собой набор операторов, использующих отношения в качестве аргументов и возвращающих реляционное отношение в качестве результата.
- Реляционный оператор  $f$  выглядит как функция с реляционными отношениями в качестве аргументов:  
$$R = f(R_1, R_2, \dots, R_n).$$
- *Реляционная алгебра является замкнутой*, так как в качестве аргументов в реляционные операторы можно подставлять другие реляционные операторы, имеющие подходящий тип:  
$$R = f(f_1(R_{11}, R_{12}, \dots), f_2(R_{21}, R_{22}, \dots), \dots)$$
- В реляционных выражениях можно использовать вложенные выражения сколь угодно сложной структуры.

# Традиционные операции над множествами

5

Операция	Обозначение матем.	Обозначение лат. алф.
Объединение	$R1 \cup R2$	<b>R1 UNION R2</b>
Пересечение	$R1 \cap R2$	<b>R1 INTERSECT R2</b>
Разность	$R1 - R2$	<b>R1 MINUS R2</b>
Декартово произведение	$R1 \times R2$	<b>R1 TIMES R2</b>

# Совместимость отношений по типу

6

- Два отношения являются *совместимыми по типу*, если они имеют идентичные заголовки:
  - ▣ множества имен атрибутов этих отношений совпадают
  - ▣ атрибуты с одинаковыми именами определены на одном и том же домене.
- Для приведения отношений к одному типу следует использовать операцию переименования
$$\rho_{\text{НовоеОтношение}(\text{НовАттр1}, \dots, \text{НовАттрN})}(\text{СтароеОтношение})$$
  - ▣  $\rho_{\text{Поставщики}(\text{КодП}, \text{Имя}, \text{Город}, \text{Рейтинг})}(S)$
  - ▣  $\rho_{\text{Детали}}(P)$

# Объединение

7

- Результатом операции объединения двух совместимых по типу отношений  $R1$  и  $R2$  является отношение с тем же заголовком, что и в  $R1$  и  $R2$ , и телом, состоящим из кортежей, принадлежащих  $R1$  или  $R2$  или обоим отношениям.

**R1**

PID	Name	City	Weight	Price
P1	Болт	Париж	15	40
P2	Гайка	Челябинск	20	24

**R2**

PID	Name	City	Weight	Price
P1	Болт	Париж	15	40
P3	Шуруп	Одесса	14	33

**$R1 \cup R2$**

PID	Name	City	Weight	Price
P1	Болт	Париж	15	40
P2	Гайка	Челябинск	20	24
P3	Шуруп	Одесса	14	33

# Пересечение

8

- Результатом операции пересечения двух совместимых по типу отношений  $R1$  и  $R2$  является отношение с тем же заголовком, что и в  $R1$  и  $R2$ , и телом, состоящим из кортежей, принадлежащих обоим отношениям  $R1$  и  $R2$ .

**R1**

PID	Name	City	Weight	Price
P1	Болт	Париж	15	40
P2	Гайка	Челябинск	20	24

**R2**

PID	Name	City	Weight	Price
P1	Болт	Париж	15	40
P3	Шуруп	Одесса	14	33

**$R1 \cap R2$**

PID	Name	City	Weight	Price
P1	Болт	Париж	15	40



# Вычитание

9

- Результатом операции вычитания двух совместимых по типу отношений  $R1$  и  $R2$  является отношение с тем же заголовком, что и в  $R1$  и  $R2$ , и телом, состоящим из кортежей, принадлежащих отношению  $R1$  и не принадлежащим отношению  $R2$ .

**R1**

PID	Name	City	Weight	Price
P1	Болт	Париж	15	40
P2	Гайка	Челябинск	20	24

**R2**

PID	Name	City	Weight	Price
P1	Болт	Париж	15	40
P3	Шуруп	Одесса	14	33

**R1 - R2**

PID	Name	City	Weight	Price
P2	Гайка	Челябинск	20	24

**R2 - R1**

PID	Name	City	Weight	Price
P3	Шуруп	Одесса	14	33

# Декартово произведение

10

- Результатом операции декартова произведения двух отношений  $R1$  и  $R2$ , не имеющих общих имен атрибутов, является отношение с заголовком, который представляет собой сцепление заголовков  $R1$  и  $R2$ , и телом, состоящим из всех возможных кортежей, каждый из которых представляет собой сцепление кортежа из  $R1$  и кортежа из  $R2$ .

R1		R2		
A	B	C	D	E
a1	b1	c1	d1	e1
a2	b2	c2	d2	e2
		c3	d3	e3

R1 × R2				
A	B	C	D	E
a1	b1	c1	d1	e1
a1	b1	c2	d2	e2
a1	b1	c3	d3	e3
a2	b2	c1	d1	e1
a2	b2	c2	d2	e2
a2	b2	c3	d3	e3

# Специальные реляционные операции

11

Операция	Обозначение греч. алф.	Обозначение лат. алф.
Выборка (ограничение)	$\sigma_{\text{condition}}(R)$	R <b>WHERE</b> condition
Проекция	$\pi_{\text{Attr1, Attr2}}(R)$	R[Attr1, Attr2]
Естественное соединение	$R1 \bowtie R2$	R1 <b>JOIN</b> R2
$\Theta$ -соединение	$R1 \begin{array}{c} \bowtie \\ R1.\text{Attr1} \Theta R2.\text{Attr2} \end{array} R2$	-
Деление	$R1 \div R2$	R1 <b>DIVIDE</b> R2

# Выборка

12

- Результатом *Θ-выборки* из отношения  $R$  с помощью операции сравнения  $\Theta$  над атрибутами (или литералами)  $A1$  и  $A2$  является отношение  $\sigma_{A1\Theta A2}(R)$ , имеющее тот же заголовок, что и  $R$ , и тело, состоящее из тех кортежей  $R$ , для которых вычисление выражения  $A1 \Theta A2$  дает истину.

**R**

PID	Name	City	Weight	Price
P1	Болт	Париж	15	40
P2	Гайка	Челябинск	20	24
P3	Шуруп	Одесса	14	33

**$\sigma_{\text{Price}>30}(R)$**

PID	Name	City	Weight	Price
P1	Болт	Париж	15	40
P3	Шуруп	Одесса	14	33

# Выборка по составному условию

13

- $\sigma_{C1 \text{ and } C2}(\mathbf{R}) \equiv \sigma_{C1}(\mathbf{R}) \cap \sigma_{C2}(\mathbf{R})$
- $\sigma_{C1 \text{ or } C2}(\mathbf{R}) \equiv \sigma_{C1}(\mathbf{R}) \cup \sigma_{C2}(\mathbf{R})$
- $\sigma_{\text{not } C}(\mathbf{R}) \equiv \mathbf{R} - \sigma_C(\mathbf{R})$

# Проекция

14

- Результатом *проекции* отношения  $R$  по атрибутам  $A_1, \dots, A_N$  является отношение  $\pi_{A_1, \dots, A_N}(R)$ , имеющее заголовок, состоящий из атрибутов  $A_1, \dots, A_N$ , и тело, которое состоит из всех кортежей  $R$ , получаемых отбрасыванием атрибутов, не входящих в список  $A_1, \dots, A_N$ .

$R$

PID	Name	City	Weight	Price
P1	Болт	Париж	15	40
P2	Гайка	Челябинск	20	24
P3	Болт	Одесса	15	33

$\pi_{\text{Name, Weight}}(R)$

Name	Weight
Гайка	20
Болт	15

# Естественное соединение

15

- Результатом *естественного соединения* отношений  $R1(A,B)$  и  $R2(B,C)$  по общему атрибуту  $B$  является отношение  $R1 \bowtie R2$  с заголовком из атрибутов  $A, B, C$ , и телом, состоящим из соединенных кортежей, которые имеют совпадающие значения в общем атрибуте.

- $R1 \bowtie R2 \equiv \pi_{A,B,C} (\sigma_{R1.B=R2.B} (R1 \times R2))$

R1		R2	
A	B	B	C
a1	b1	b1	c1
a2	b2	b2	c2
		b3	c3
		b1	c4

R1 $\bowtie$ R2		
A	B	C
a1	b1	c1
a1	b1	c4
a2	b2	c2

# ⊖-соединение

16

- Результатом операции *⊖-соединения* отношения R1 по атрибуту A и отношения R2 по атрибуту B является отношение  $R1 \bowtie_{A \ominus B} R2 \equiv \sigma_{A \ominus B}(R1 \times R2)$ .

R1		R2		
A	B	B	C	D
5	2	2	3	1
3	4	4	6	5
		2	1	7

**R1  $\bowtie_{A > C}$  R2**

A	R1.B	R2.B	C	D
5	2	2	3	1
5	2	2	1	7
3	4	2	1	7



# Деление

17

- Пусть имеются отношения  $A(X, Y)$  и  $B(Y)$ , где атрибуты  $Y$  определены на одном и том же домене. Тогда результатом *деления*  $A \div B$  будет отношение с заголовком из атрибута  $X$  и телом, в которое входят кортежи  $\langle x:X \rangle$  такие, что существует кортеж  $\langle x:X, y:Y \rangle$ , который принадлежит отношению  $A$  для *всех* кортежей  $\langle y:Y \rangle$  из отношения  $B$ .

# Деление

18

SP			P			P			SID	
SID	PID	÷	PID	=	SID					
S1	P1		P1		S1					
S1	P2				S2					
S1	P3									
S1	P4									
S1	P5									
S2	P1									
S2	P2									
S3	P2									
S4	P2									
S4	P4									
S5	P5									

SP			P			P			SID	
SID	PID	÷	PID	=	SID					
S1	P1		P2		S1					
S1	P2		P4		S4					
S1	P3									
S1	P4									
S1	P5									
S2	P1									
S2	P2									
S3	P2									
S4	P2									
S4	P4									
S5	P5									

# Деление

19

<b>SP</b>			<b>P</b>	=	<b>SID</b>
<b>SID</b>	<b>PID</b>	÷	<b>PID</b>		<b>SID</b>
S1	P1		P1		S1
S1	P2		P2		
S1	P3		P3		
S1	P4		P4		
S1	P5		P5		
S2	P1				
S2	P2				
S3	P2				
S4	P2				
S4	P4				
S5	P5				

<b>SP</b>			<b>S</b>	=	<b>PID</b>
<b>SID</b>	<b>PID</b>	÷	<b>SID</b>		<b>PID</b>
S1	P1		S1		P1
S1	P2				P2
S1	P3				P3
S1	P4				P4
S1	P5				P5
S2	P1				
S2	P2				
S3	P2				
S4	P2				
S4	P4				
S5	P5				

# Примитивные и выражаемые операции реляционной алгебры

20

□ *Примитивные* операции не могут быть выражены через другие: *выборка, проекция, произведение, объединение, вычитание, переименование.*

□ *Выражаемые* операции

▣ пересечение:

$$R1 \cap R2 \equiv R1 - (R1 - R2)$$

▣  $\Theta$ -соединение:

$$R1 \bowtie R2 \equiv \sigma_C(R1 \times R2)$$

▣ естественное соединение:

$$R1 \bowtie R2 \equiv \pi_L(\sigma_C(R1 \times R2)),$$

$L$

где  $L$  – список атрибутов из  $R1$  и атрибутов из  $R2$ , отсутствующих в  $R1$ ;  $C$  – условие вида  $R1.Attr1=R2.Attr1$  and ... and  $R1.AttrN=R2.AttrN$  ( $Attr1, \dots, AttrN$  – атрибуты соединения)

▣ деление:

$$R_n \div S_k \equiv \pi_{1, \dots, n-k}(R) - \pi_{1, \dots, n-k}((\pi_{1, \dots, n-k}(R) \times S) - R) \quad \text{– Докажите!}$$

# Примеры

21

- Получить имена поставщиков, которые поставляют деталь с кодом P2.
  - $R1 := SP \bowtie S$
  - $R2 := \sigma_{PID='P2'}(R1)$
  - $Result := \pi_{Name}(R2)$
  - $\pi_{Name}(\sigma_{PID='P2'}(SP \bowtie S))$

# Примеры

22

- Получить имена поставщиков, которые поставляют детали красного цвета.
  - $R1 := \sigma_{\text{Color}='красный'}(P)$
  - $R2 := R1 \bowtie SP$
  - $R3 := \pi_{\text{SID}}(R2)$
  - $R4 := R3 \bowtie S$
  - $\text{Result} := \pi_{\text{Name}}(R4)$
  - $\pi_{\text{Имя\_П}}(\pi_{\text{Код\_П}}(\sigma_{\text{Цвет}='красный'}(P) \bowtie SP) \bowtie S)$

# Примеры

23

- Получить имена поставщиков, которые поставляют детали красного цвета.
  - $R1 := \sigma_{\text{Color}='красный'}(P)$
  - $R2 := \pi_{\text{PID}}(R1)$
  - $R3 := R2 \bowtie SP$
  - $R4 := R3 \bowtie S$
  - $\text{Result} := \pi_{\text{Name}}(R4)$
  - $\pi_{\text{Name}}((\pi_{\text{SID}}(\sigma_{\text{Color}='красный'}(P)) \bowtie SP) \bowtie S)$

# Примеры

24

- Получить имена поставщиков, которые поставляют все детали.
  - $R1 := \pi_{SID,PID} (SP)$
  - $R2 := \pi_{PID} (P)$
  - $R3 := R1 \div R2$
  - $R4 := R3 \bowtie S$
  - $Result := \pi_{Name}(R4)$
  - $\pi_{Name}((\pi_{SID,PID} (SP) \div \pi_{PID} (P)) \bowtie S)$



# Примеры

25

- Получить имена поставщиков, которые не поставляют деталей.
  - $R1 := SP \bowtie S$
  - $R2 := \pi_{SID, Name}(R1)$
  - $R3 := \pi_{SID, Name}(S)$
  - $R4 := R3 - R2$
  - $Result := \pi_{Name}(R4)$
  - $\pi_{Name}(\pi_{SID, Name}(SP \bowtie S) - \pi_{SID, Name}(S))$

# Примеры

26

- Получить имена поставщиков, которые не поставляют деталь с кодом P2.
  - $R1 := \pi_{SID}(S)$
  - $R2 := \sigma_{PID='P2'}(SP)$
  - $R3 := \pi_{SID}(R2)$
  - $R4 := R1 - R3$
  - $R5 := R4 \bowtie S$
  - $Result := \pi_{Name}(R5)$
  - $\pi_{Name}((\pi_{SID}(S) - \pi_{SID}(\sigma_{PID='P2'}(SP))) \bowtie S)$

# Примеры

27

- Получить имена поставщиков, которые поставляют все детали, поставляемые поставщиком с кодом S1.
  - ▣  $R1 := \pi_{SID,PID}(SP)$
  - ▣  $R2 := \sigma_{SID='S1'}(SP)$
  - ▣  $R3 := \pi_{PID}(R2)$
  - ▣  $R4 := R1 \div R3$
  - ▣  $R5 := R4 \bowtie S$
  - ▣  $Result := \pi_{Name}(R5)$
  - ▣  $\pi_{Name}((\pi_{SID,PID}(SP) \div \pi_{PID}(\sigma_{SID='S1'}(SP))) \bowtie S)$

# Ассоциативность и коммутативность

28

- Ассоциативные и коммутативные операции
  - $\cup$
  - $\cap$
  - $\times$
  - $\bowtie$

# Назначение реляционной алгебры

29

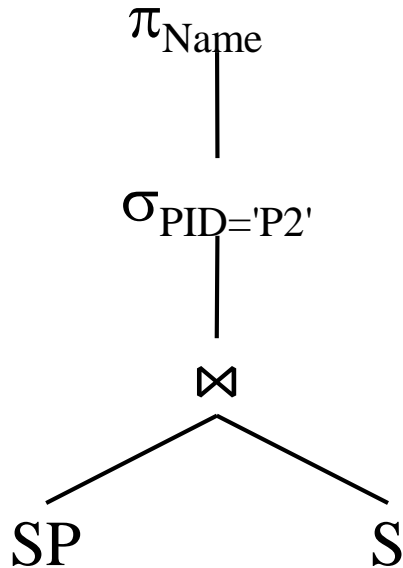
- Выборка данных из отношений
- Запись реляционных выражений
  - Определение именованных отношений
  - Определение правил целостности данных
  - Базис для оптимизации запросов

# Реляционная алгебра как базис оптимизации запросов

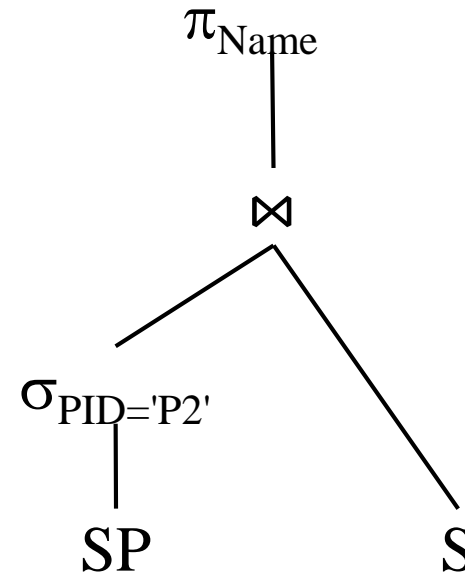
30

- Получить имена поставщиков, которые поставляют деталь с кодом P2.

- $\pi_{\text{Name}}(\sigma_{\text{PID}='P2'}(\text{SP} \bowtie \text{S}))$



- $\pi_{\text{Name}}(\sigma_{\text{PID}='P2'}(\text{SP}) \bowtie \text{S})$



# Реляционная алгебра как средство записи правил целостности

31

- Ссылочная целостность
  - ▣  $\pi_{\text{SID}}(\text{SP}) \subseteq \pi_{\text{SID}}(\text{S})$
  - ▣  $\pi_{\text{PID}}(\text{SP}) \subseteq \pi_{\text{PID}}(\text{P})$
- Целостность первичного ключа
  - ▣  $\rho_{\text{SP1}}(\text{SP}), \rho_{\text{SP2}}(\text{SP}),$   
 $\sigma_{\text{SP1.SID}=\text{SP2.SID} \text{ and } \text{SP1.PID}=\text{SP2.PID} \text{ and } \text{SP1.Qty} \neq \text{SP2.Qty}}(\text{SP1} \times \text{SP2}) = \emptyset$
- Ограничения домена
  - ▣  $\sigma_{\text{Color} \neq \text{'красный'} \text{ and } \text{Color} \neq \text{'синий'} \text{ and } \text{Color} \neq \text{'белый'}}(\text{P}) = \emptyset$
- Ограничения базы данных
  - ▣  $\sigma_{\text{Rating} < 5}(\text{SP} \bowtie \text{S}) = \emptyset$

# Дополняющие элементы реляционной алгебры

32

- Операторы обновления
  - ▣  $\text{targetR} := \text{sourceR}$
  - ▣ **INSERT** sourceR **INTO** targetR,  
где sourceR и targetR совместимы по типу
  - ▣ **UPDATE** targetR attribute := value
  - ▣ **DELETE** targetR
- Реляционные сравнения
  - ▣ =
  - ▣  $\neq$
  - ▣  $\subseteq$
- Прочее
  - ▣ **IS\_EMPTY**(R)
  - ▣ t **IN** R



# Дополняющие элементы реляционной алгебры

33

- Операция расширения
  - ▣ **EXTEND** targetR **ADD** scalarExpr **AS** newAttribute
- Операция подведения итогов
  - ▣ **SUMMARIZE** targetR **BY** (attribute)  
**ADD** aggrExpr **AS** newAttribute

# Полнота языка баз данных

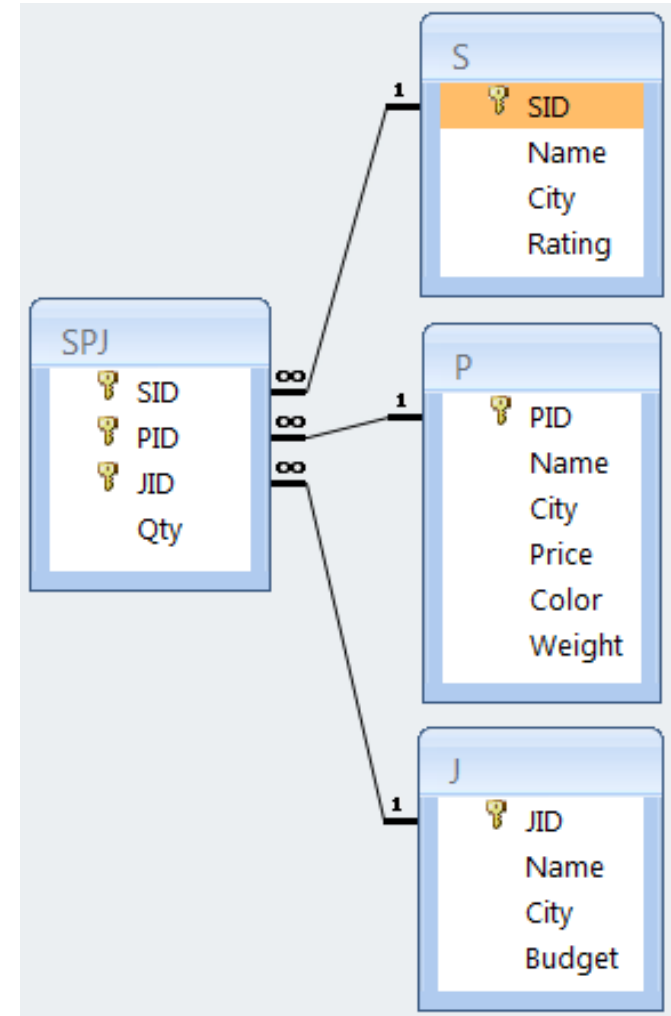
34

- Язык баз данных является *реляционно полным*, если выражения этого языка позволяют определить каждое отношение, которое определяется с помощью реляционной алгебры.

# Практикум по составлению запросов реляционной алгебры

35

- S – Поставщики
- P – Детали
- J – Проекты
- SPJ – Поставки



# Заключение

- Реляционная алгебра – средство записи реляционных выражений для определения данных (области выборки, обновления, представлений, снимков, правил безопасности и целостности и др.).
- Состав реляционной алгебры
  - Традиционные операции: объединение, пересечение, разность, декартово произведение.
  - Специальные операции: выборка,  $\Theta$ -выборка, естественное соединение,  $\Theta$ -соединение, деление.
  - Операции выборки, проекции, произведения, объединения и вычитания являются примитивными.
  - Дополняющие элементы: операции расширения и подведения итогов, операторы обновления, реляционные сравнения.
- Реляционная алгебра – базис для оптимизации запросов и средство записи ограничений целостности.
- Язык баз данных является *реляционно полным*, если выражения этого языка позволяют определить каждое отношение, которое определяется с помощью реляционной алгебры.