

PENGINDEKSAN DATA SPASIAL MENGGUNAKAN
STRUKTUR DATA R*-TREE.

SKRIPSI

Diajukan untuk memenuhi persyaratan
meperoleh gelar Sarjana Komputer



Disusun Oleh :

NANANG AKHMAD CHOIRUL ANAM
NIM. 0710963048

KEMENTERIAN PENDIDIKAN DAN KEBUDAYAAN
PROGRAM STUDI TEKNIK INFORMATIKA
PROGRAM TEKNOLOGI INFORMASI DAN ILMU KOMPUTER
UNIVERSITAS BRAWIJAYA
MALANG
2012

LEMBAR PERSETUJUAN

PENGINDEKSAN DATA SPASIAL MENGGUNAKAN STRUKTUR DATA R*-TREE.

SKRIPSI

Diajukan untuk memenuhi persyaratan
menerima gelar Sarjana Komputer



Disusun Oleh :

NANANG AKHMAD CHOIRUL ANAM
NIM. 0710963048

Telah diperiksa dan disetujui oleh :

Dosen Pembimbing I

Candra Dewi, S.Kom, M.Sc.
NIP. 197711142003122001

Dosen Pembimbing II

Drs. Marji, MT.
NIP. 196708011992031001

LEMBAR PENGESAHAN

PENGINDEKSAN DATA SPASIAL MENGGUNAKAN STRUKTUR DATA R*-TREE.

SKRIPSI

KONSENTRASI REKAYASA PERANGKAT LUNAK

Diajukan untuk memenuhi persyaratan
memperoleh gelar Sarjana Komputer

Disusun Oleh :

NANANG AKHMAD CHOIRUL ANAM
NIM. 0710963048

Skripsi ini telah diuji dan dinyatakan lulus pada
tanggal 24 Oktober 2012

Penguji I

Penguji II

Penguji III

Dian Eka Ratnawati, S.Si., M.Kom.

NIP. 197306192002122001

Dewi Yanti Liliana, S.Kom., M.Kom.

NIP. 198111162005012004

Ahmad Afif Supianto, S.Si., M.Kom.

Mengetahui,
Ketua Program Studi Teknik Informatika

Drs. Marji, MT.
NIP. 196708011992031001

**PERNYATAAN
ORISINALITAS SKRIPSI**

Saya menyatakan dengan sebenar-benarnya bahwa sepanjang pengetahuan saya, di dalam naskah SKRIPSI ini tidak terdapat karya ilmiah yang pernah diajukan oleh orang lain untuk memperoleh gelar akademik di suatu perguruan tinggi, dan tidak terdapat karya atau pendapat yang pernah ditulis atau diterbitkan oleh orang lain, kecuali yang secara tertulis dikutip dalam naskah ini dan disebutkan dalam sumber kutipan dan daftar pustaka.

Apabila ternyata didalam naskah SKRIPSI ini dapat dibuktikan terdapat unsur-unsur PLAGIASI, saya bersedia SKRIPSI ini digugurkan dan gelar akademik yang telah saya peroleh (SARJANA) dibatalkan, serta diproses sesuai dengan peraturan perundang-undangan yang berlaku. (UU No. 20 Tahun 2003, Pasal 25 ayat 2 dan Pasal 70).

Malang, 12 Juni 2012

Mahasiswa,

Nanang Akhmad Choirul Anam
NIM. 0710963048

ABSTRAK

Nanang Akhmad Choirul Anam. 2012. Pengindeksan Data Spasial Menggunakan Struktur Data R*-Tree. Skripsi Program Studi Teknik Informatika, Program Teknologi Informasi Dan Ilmu Komputer, Universitas Brawijaya.

Dosen Pembimbing : Candra Dewi, S.Kom, M.Sc. dan Drs. Marji, MT.

Sistem informasi geografis adalah salah satu penggunaan teknologi informasi untuk mengolah peta dalam bentuk digital, sehingga memudahkan peta tersebut dimanipulasi dan diolah datanya, salah satu penyimpanan data digital dalam bentuk data spasial adalah menggunakan struktur data R*-tree.

Strukturdata R*-tree dapat digunakan untuk pencarian sebuah area tertentu yang di cakupi oleh Minimum Bounding Rectangle (MBR), kriteria MBR dalam struktur data R*-tree (i) meminimalkan daerah yang di cakup oleh masing-masing MBR (ii) meminimalkan tumpang tindih antara MBR (iii) meminimalkan margin MBR (iv) memaksimalkan penggunaan penyimpanan.

Hasil dari penelitian ini adalah (i) data spasial dapat diimplementasikan dengan menggunakan strukturdata R*-tree (ii) pengindeksan dan query pada struktur data R*-tree dapat digunakan pada data spasial bertipe polygon dan polyline, serta waktu yang dibutuhkan dalam proses pengindeksan maupun query pada data spasial di pengaruhi oleh jumlah data dan proses reintegrasi pada struktur data R*-tree yang membutuhkan optimasi dan minimasi.

Kata kunci : SIG, R*-Tree, Spatial Data, Minimum Bounding Rectangle (MBR),

Runtime Query, Indeksing.

ABSTRACT

Nanang Akhmad Choirul Anam. 2012. *Indexing Spatial Data Using R*-Tree Data Structures. Final Exam Informatic Engineering, Program Of Information Technology And Computer Science, Brawijaya University.*
Advisor : Candra Dewi, S.Kom, M.Sc. dan Drs. Marji, MT.

Geographic information system is one of the use of information technology to process map in digital form, making it easier for the maps to manipulated and processed data, one of the storage of digital data in the spatial data form is used R*-tree data structures.

R*-tree data structures can be used to searching a specific area on the Minimum Bounding Rectangle (MBR), MBR criteria in R*-tree data structures (i) minimize the area in cover by each MBR (ii) minimize the overlap between the MBR (iii) minimize the margin of MBR (iv) maximize use of the storage.

The results of this research were (i) the spatial data can be implemented using the R*-tree data structures(ii) indexing and query R*-tree data structures can be used in the spatial data polygon and polyline type, and the time required in the process of indexing and queries on spatial data is influenced by the amount of data and the reintegration of the data structures R*-tree that require optimization and minimization.

Keywords : SIG, R*-Tree, Data Spatial, Minimum Bounding Rectangle (MBR), Query Runtime, indexing.

KATA PENGANTAR

Puji syukur kehadirat Allah SWT dan sholawat serta salam selalu pada beliau Rosulullah SAW, hanya dengan rahmat, ridlo dan syafaat serta karunia yang telah diberikan kepada penulis, sehingga penulis dapat menyelesaikan skripsi dengan judul “Pengindeksan Data Spasial Menggunakan Struktur Data R*-Tree”.

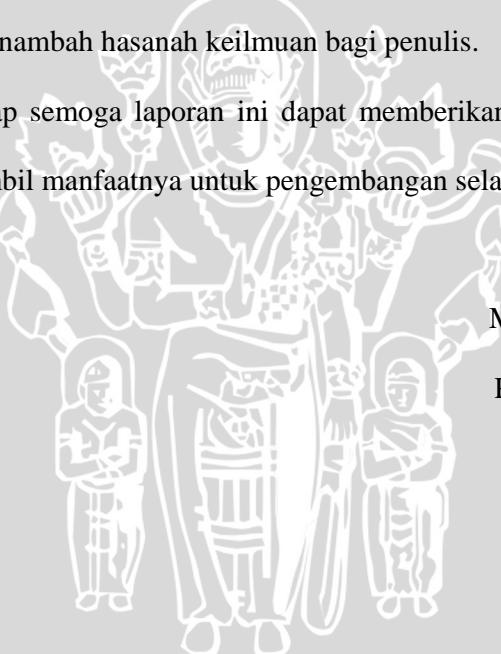
Skripsi ini merupakan salah satu syarat untuk memenuhi persyaratan akademis dalam menyelesaikan studi di program Sarjana Ilmu Komputer Universitas Brawijaya. Pada kesempatan ini penulis mengucapkan banyak terima kasih atas segala bantuan dan dedikasi moral maupun material dan semoga Allah SWT membalas-Nya dengan kenikmatan yang lebih dan selalu bertambah kepada beliau yang telah banyak membantu dalam rangka penyusunan skripsi ini.

1. Candra Dewi, S.Kom, M.Sc dan Drs. Marji, MT selaku dosen pembimbing yang telah membimbing dengan bijaksana dan sabar dalam penyusunan skripsi ini.
2. Segenap Bapak dan Ibu dosen yang telah mendidik dan mengajarkan ilmunya kepada penulis selama menempuh pendidikan di Program Studi Ilmu Komputer Fakultas Matematika dan Ilmu Pengetahuan Alam Universitas Brawijaya.
3. Segenap keluarga besar Program Studi Ilmu Komputer Fakultas Matematika dan Ilmu Pengetahuan Alam dan Program Teknologi Informasi Dan Ilmu Komputer Universitas Brawijaya, yang tidak bisa penulis sebut satu persatu yang telah banyak membantu demi terselesainya penyusunan skripsi ini.

4. Ayah, Ibu, dan saudara-saudara tercinta, serta keluarga besar yang tersayang, terima kasih atas dukungan dan doanya.
5. Yudi Ariesta, Supardi, Marissa Hamnon dan teman-teman Prodi Ilmu Komputer serta teman-teman lain yang selalu memberikan dukungan dan doanya

Penulis menyadari bahwa masih banyak kekurangan dalam penulisan laporan ini yang disebabkan oleh keterbatasan kemampuan dan pengalaman. Oleh karena itu, penulis sangat menghargai saran dan kritik dari pembaca demi pengembangan dan menambah hasanah keilmuan bagi penulis.

Penulis berharap semoga laporan ini dapat memberikan manfaat kepada pembaca dan bisa diambil manfaatnya untuk pengembangan selanjutnya.



Malang,

Penulis

DAFTAR ISI

Halaman

HALAMAN JUDUL	i
LEMBAR PERSETUJUAN	ii
LEMBAR PENGESAHAN	iii
PERNYATAAN	iv
ABSTRAK	v
ABSTRACT	vi
KATA PENGANTAR	vii
DAFTAR ISI	ix
DAFTAR GAMBAR	xiii
DAFTAR TABEL	xvi
DAFTAR SOURCECODE	xix
DAFTAR LAMPIRAN	xx

BAB I PENDAHULUAN	1
--------------------------------	---

1.1 Latar Belakang	1
1.2 Rumusan Masalah	4
1.3 Batasan Masalah	4
1.4 Tujuan	4
1.5 Manfaat	5
1.6 Metodologi Penelitian	5
1.7 Sistematika Penulisan	6

BAB II TINJAUAN PUSTAKA	8
--------------------------------------	---

2.1 Sistem Informasi Geografi	8
2.1.1 Pendahuluan	8
2.2 Data GeoSpasial	10
2.2.1 Geometry Spasial	10
2.2.2 Data spasial	11
2.2.3 Tipe Data Spasial	12
2.3 Pengindeksan Dan Pengaksesan Data Spasial	15

2.3.1 Minimum Bounding Rectangle (MBR).....	18
2.4 Pengindeksan R*-tree.....	21
2.4.1 Metode Insert	24
2.4.2 Metode Split	28
BAB III METODOLOGI DAN PERANCANGAN	33
3.1 Deskripsi Umum Sistem.....	34
3.2 Pengujian Data.....	34
3.3 Perancangan Proses	35
3.3.1 Pengindeksan Metode R*-tree	36
3.3.2 Prosedur Insert	38
3.3.3 Prosedur Load Root	39
3.3.4 Prosedur Insert Data Node	40
3.3.5 Prosedur Overflow Treatment.....	41
3.3.6 Prosedur Reinsert	42
3.3.7 Prosedur Pembagian Kelompok Split	44
3.3.8 Prosedur Split.....	45
3.3.9 Prosedur ChooseSplitAxis	47
3.3.10 Prosedur Margin Batas Bawah.....	48
3.3.11 Prosedur Margin Batas Atas.....	50
3.3.12 Prosedur Choose Split Index	50
3.3.13 Prosedur Ruang Mati Dan Tumpang Tindih Batas Bawah	51
3.3.14 Prosedur Ruang Mati Dan Tumpang Tindih Batas Atas	54
3.3.15 Prosedur QuickSort	55
3.3.16 Prosedur Sort MBR.....	56
3.3.17 Prosedur Hitung Sort MBR	57
3.3.18 Prosedur Overlap.....	59
3.3.19 Prosedur Inside.....	61
3.3.20 Prosedur Margin.....	63
3.3.21 Prosedur Area	63
3.3.22 Prosedur Enlarge	65
3.3.23 Prosedur Minimal.....	66

3.3.24 Prosedur Maksimal	67
3.3.25 Prosedur Insert Dirnode.....	67
3.3.26 Prosedur Choose Subtree.....	69
3.3.27 Prosedur GetSoonPointer.....	72
3.3.28 Prosedur Enter	73
3.3.29 Prosedur Entries.....	74
3.3.30 Prosedur Section	75
3.4 Perhitungan Manual.....	78
3.4.1 Pengindeksan R*-tree.....	78
3.5 Perancangan User Interface	116
3.6 Perancangan Proses Perbandingan	117
3.6.1 Bentuk File Teks Geom.....	118
3.6.2 Perancangan Uji coba	118
 BAB IV IMPLEMENTASI DAN PEMBAHASAN	121
4.1 Lingkungan Implementasi	121
4.1.1 Lingkungan perangkat keras.....	121
4.1.2 Lingkungan Perangkat lunak	122
4.2 Implementasi Program.....	122
4.2.1 Implementasi load data Spasial	122
4.2.2 Implementasi Proses MBR	124
4.2.3 Implementasi Proses Pengindeksan Insert R*-tree.....	125
4.2.4 Implementasi Proses Insert Data Node.....	128
4.2.5 Implementasi Split DataNode	131
4.2.6 Implementasi Insert DirNode.....	133
4.2.7 Implementasi Chose Subtree	135
4.2.8 Implementasi Split DirEntry	140
4.2.9 Implementasi Enter Direntry	141
4.2.10 Implementasi getMBR.....	142
4.2.11 Implementasi SPLIT	143
4.2.12 Implementasi Prosedur enlarge	145
4.2.13 Implementasi Prosedur Overlap.....	145

4.2.14 Implementasi inside	146
4.2.15 Implementasi Margin.....	147
4.2.16 Implementasi Area.....	148
4.2.17 Implementasi Prosedur Range Query.....	148
4.2.18 Implementasi Prosedur Random Input	149
4.3 Implementasi Antarmuka	150
4.3.1 Tampilan Utama	150
4.3.2 Dialog Range Query.....	152
4.4 Implementasi Uji Coba	154
4.5 Analisa Hasil	161
 BAB V KESIMPULAN DAN SARAN	166
5.1 Kesimpulan	166
5.2 Saran	167
 DAFTAR PUSTAKA	168
LAMPIRAN-LAMPIRAN	167

DAFTAR GAMBAR

Halaman

Gambar 2.1 Representasi SIG terhadap dunia nyata.	9
Gambar 2.2 The OGC geometry object model(Yeung.2007).....	10
Gambar 2.3 Tipe data spasial(Yeung, dkk, 2007).....	13
Gambar 2.4 Struktur Data Vektor, a) Point, b) Line, c) Polygon.	13
Gambar 2.5 Struktur Data Raster	14
Gambar 2.6 The R-tree Index(Yeung, 2007).	16
Gambar 2.7 Polygon dalam MBR (Karen & Kemp 2008).....	17
Gambar 2.8 Study Area MBR polygon (Longley, dkk.2005).....	19
Gambar 2.9 Susunan tuple planar komplek MBR Polygon	20
Gambar 2.10 MBR Index (Manolopoulos,dkk.2005)	21
Gambar 2.11 Contoh R*-tree (Manolopoulos, dkk. 2006).	24
Gambar 2.12 Divisi sumbu split (a)1-3 divisi (b) 2-2 divisi (c)3-1 divisi(Manolopoulos, dkk, 2006).....	30
Gambar 3.1 Diagram Alir Pembuatan Perangkat Lunak	34
Gambar 3.2 View data shp dengan tipe vector-line	35
Gambar 3.3 View data shp dengan tipe vector-polygon	35
Gambar 3.4 Gambaran umum system	36
Gambar 3.5 Flowchart Gambaran Umum Struktur Data R*-tree.....	38
Gambar 3.6 Prosedur insert	39
Gambar 3.7 Prosedur load pointer	40
Gambar 3.8 Prosedur insert node data	41
Gambar 3.9 Prosedur Overflow Treatment	42
Gambar 3.10 (a) Ilustrasi pusat MBR , (b) Jarak pusat Entry terhadap pusat pembatas	43
Gambar 3.11 Prosedur reinsert.....	44
Gambar 3.12 Pembagian kelompok split	45
Gambar 3.13 Prosedur Split	46
Gambar 3.14 Prosedur Choose Split Axis	48
Gambar 3.15 Prosedur Margin Batas Bawah	49
Gambar 3.16 Prosedur Margin Batas Atas.....	50

Gambar 3.17 Prosedur ChooseSplitIndex.....	51
Gambar 3.18 Prosedur Ruang Mati Dan Tumpang Tindih Batas Bawah	53
Gambar 3.20 Prosedur Quick Sort	56
Gambar 3.21 Prosedur Sort MBR.....	57
Gambar 3.22 Ilustrasi Pusat MBR	58
Gambar 3.23 Perhitungan Sort MBR	59
Gambar 3.24 MBR1 overlap dengan MBR2	60
Gambar 3.25 Prosedur overlap.....	61
Gambar 3.26 Point di dalam ruang MBR.....	62
Gambar 3.27 Prosedur inside	62
Gambar 3.28 Prosedur margin.....	63
Gambar 3.29 Area MBR	64
Gambar 3.30 Prosedur area	64
Gambar 3.31 Ilustrasi perluasan sumbu MBR	65
Gambar 3.32 Prosedur Enlarge.....	66
Gambar 3.33 Prosedur Minimal	66
Gambar 3.34 Prosedur Maksimal	67
Gambar 3.35 Prosedur Insert Dirnode	69
Gambar 3.37 Lanjutan prosedur ChooseSubtree.....	72
Gambar 3.38 Prosedur untuk mendapatkan pointer anak.....	73
Gambar 3.39 Prosedur Enter.....	74
Gambar 3.40 Prosedur Entries.....	75
Gambar 3.41 Ilustrasi MBR tumpang tindih dengan MBR Lain	76
Gambar 3.42 Ilustrasi MBR inside MBR Lain.....	77
Gambar 3.43 Prosedur Section.....	77
Gambar 3.44 Ilustrasi MBR Polygon	78
Gambar 3.45 Struktur R*-tree pemasukan R0.....	84
Gambar 3.46 Struktur R*-tree pemasukan Entry R0	85
Gambar 3.47 Struktur R*-tree pemasukan node Entry R1	85
Gambar 3.48 Struktur R*-tree setelah pemasukan node R1.....	85
Gambar 3.49 Struktur R*-tree pemasukan node Entry R2	86
Gambar 3.50 Struktur R*-tree setelah pemasukan node R2	86

Gambar 3.51 Struktur R*-tree pemasukan node Entry R3	86
Gambar 3.52 Struktur R*-tree pemasukan Entry R1 kembali dengan 30% dari jumlah Entry	88
Gambar 3.53 Struktur R*-tree pemasukan node R3 setelah distribusi dan optimasi pembelahan terbaik.....	95
Gambar 3.54 Struktur R*-tree pemasukan Entry 4.....	95
Gambar 3.55 Struktur R*-tree pemasukan R4 setelah ChooseSubtree	97
Gambar 3.56 Struktur R*-tree pemasukan Entry R5	98
Gambar 3.57 Struktur R*-tree reinsert R5 ke node anak nol setelah ChooseSubtree	100
Gambar 3.58 Struktur R*-tree pemasukan kembali R5 setelah minimal jarak pusat	101
Gambar 3.59 Struktur R*-tree reinsert Entry 5 ke node anak nol setelah minimal jarak pusat di lakukan.....	103
Gambar 3.60 Struktur R*-tree pemasukan Entry R5 setelah distribusi optimasi dan minimasi pembelahan terbaik.....	110
Gambar 3.61 Akhir struktur R*-tree setelah distibusi optimasi dan minimasi pembelahan node anak terbaik	115
Gambar 3.62 Perancangan User Interface Pengindeksan R*-tree	116
Gambar 3.63 Bentuk geometri polygon	118
Gambar 4.1 Prosentase reintegrasi pengindeksan	150
Gambar 4.2 Load file SHP.....	151
Gambar 4.3 Peta tipe data polygon.....	151
Gambar 4.4 Peta tipe data polyline.....	152
Gambar 4.5 Dialog query	153
Gambar 4.6 Dialog perulangan query.....	153
Gambar 4.7 Dialog rata-rata hasil perulangan query	153
Gambar 4.8 Grafik perbandingan ujicoba query tipe data polyline	162
Gambar 4.9 Grafik perbandingan ujicoba query tipe data polygon	164

DAFTAR TABEL

	Halaman
Tabel 3.1 Tumpang Tindih terhadap Sumbu X	84
Tabel 3.2 Tumpang Tindih terhadap Sumbu Y	84
Tabel 3.3 Entry Node MBR	87
Tabel 3.4 Sumbu pusat setiap calon Entry	87
Tabel 3.5 Jarak pusat ke pust Entry.....	87
Tabel 3.6 Sorting Entry berdasarkan jarak pusat (DC)	87
Tabel 3.7 Data calon pemasukan 70%	88
Tabel 3.8 Data pemasukan 30%	88
Tabel 3.9 Entry Split pemasukan R1.....	88
Tabel 3.10 Pengurutan batas bawah XI.....	89
Tabel 3.11 Pengurutan batas atas Xu	89
Tabel 3.12 Distribusi kelompok setiap Entry.....	89
Tabel 3.13 Distribusi perluasan setiap kelompok Entry	90
Tabel 3.14 Optimasi margin setiap kelompok Entry	90
Tabel 3.15 Pengurutan batas bawah Y1.....	91
Tabel 3.16 Pengurutan batas atas Yu,	91
Tabel 3.17 Distribusi kelompok setiap Entry.....	91
Tabel 3.18 Distribusi perluasan setiap kelompok Entry	92
Tabel 3.19 Distribusi margin perluasan setiap kelompok Entry	92
Tabel 3.20 Distribusi area Entry.	93
Tabel 3.21 Distribusi optimasi area kelompok Entry.....	93
Tabel 3.22 Distribusi minimasi ruang kelompok Entry	94
Tabel 3.23 Distribusi Tumpang tindih setiap kelompok Entry	94
Tabel 3.24 Perbandingan ruang mati dan tumpang tindih	94
Tabel 3.25 Distribusi dan optimasi pembelah terbaik	95
Tabel 3.26 Entry MBR pembatas node anak	96
Tabel 3.27 Pengecekan node anak	96
Tabel 3.28 Pembatas ruang baru(NBmbr) R4 terhadap node anak	96
Tabel 3.29 Selisih ruang kosong	97
Tabel 3.30 Perbandingan tumpang tindih antara Entry MBR	97

Tabel 3.31 Entry mbr pembatas node anak	98
Tabel 3.32 Pengecekan node anak	98
Tabel 3.33 Pembatas ruang baru(NBmbr) R5 terhadap node anak	99
Tabel 3.34 Selisih ruang kosong	99
Tabel 3.35 Perbandingan tumpang tindih antara Entry MBR	99
Tabel 3.36 Entry node MBR	100
Tabel 3.37 Sumbu pusat setiap calon Entry	100
Tabel 3.38 Jarak pusat ke pust Entry	101
Tabel 3.39 Sorting Entry berdasarkan jarak pusat (DC).....	101
Tabel 3.40 Entry MBR pembatas node anak	101
Tabel 3.41 Pengecekan node anak	102
Tabel 3.42 Pembatas ruang baru(NBmbr) R5 terhadap node anak	102
Tabel 3.43 Selisih ruang kosong	102
Tabel 3.44 Perbandingan tumpang tindih antara Entry MBR	102
Tabel 3.45 Entry Split pemasukan R5.....	103
Tabel 3.46 Pengurutan batas bawah XI.....	104
Tabel 3.47 Pengurutan batas atas Xu	104
Tabel 3.48 Distribusi kelompok setiap Entry.....	104
Tabel 3.49 Distribusi perluasan setiap kelompok Entry.....	105
Tabel 3.50 Optimasi margin setiap kelompok Entry	105
Tabel 3.51 Pengurutan batas bawah Y1	106
Tabel 3.52 Pengurutan batas atas Yu	106
Tabel 3.53 Distribusi kelompok setiap Entry.....	106
Tabel 3.54 Distribusi perluasan setiap kelompok Entry	107
Tabel 3.55 Distribusi margin perluasan setiap kelompok Entry.....	107
Tabel 3.56 Distribusi area Entry.....	108
Tabel 3.57 Distribusi optimasi area kelompok Entry.....	108
Tabel 3.58 Distribusi minimasi ruang kelompok Entry	109
Tabel 3.59 Distribusi Tumpang tindih setiap kelompok Entry	109
Tabel 3.60 Perbandingan ruang mati dan tumpang tindih index pertama ...	109
Tabel 3.61 Entry node anak	110
Tabel 3.62 Pengurutan batas bawah XI	110

Tabel 3.63 Pengurutan batas atas Xu	111
Tabel 3.64 Distribusi kelompok setiap Entry.....	111
Tabel 3.65 Distribusi perluasan setiap kelompok Entry.....	111
Tabel 3.66 Optimasi margin setiap kelompok Entry.....	112
Tabel 3.67 Pengurutan batas bawah YI	112
Tabel 3.68 Pengurutan batas atas Yu	112
Tabel 3.69 Distribusi kelompok setiap Entry.....	112
Tabel 3.70 Distribusi perluasan setiap kelompok Entry	113
Tabel 3.71 Distribusi margin perluasan setiap kelompok Entry	113
Tabel 3.72 Distribusi area Entry.....	114
Tabel 3.73 Distribusi optimasi margin kelompok Entry	114
Tabel 3.74 Distribusi dan minimasi ruang kelompok Entry	114
Tabel 3.75 Distribusi Tumpang tindih setiap kelompok Entry	114
Tabel 3.76 Perbandingan ruang mati dan tumpang tindih index kedua	115
Tabel 3.77 Runtime pengindeksan	119
Tabel 3.78 Koordinat uji coba query	120
Tabel 3.79 Runtime query	120
Tabel 4.1 Runtime pengindeksan tipe data polyline	155
Tabel 4.2 Koordinat uji coba query tipe data polyline	155
Tabel 4.3 Runtime query tipe data polyline (Reinsert 30%)	156
Tabel 4.4 Runtime query tipe data polyline (Reinsert 50%)	157
Tabel 4.5 Runtime query tipe data polyline (Reinsert 70%)	157
Tabel 4.6 Runtime pengindeksan tipe data polygon	158
Tabel 4.7 Koordinat uji coba query tipe data polygon	158
Tabel 4.8 Runtime query tipe data polygon (Reinsert 30%)	159
Tabel 4.9 Runtime query tipe data polygon (Reinsert 50%)	160
Tabel 4.10 Runtime query tipedata polygon (Reinsert 70%)	160
Tabel 4.11 Uji perbandingan query tipe data polyline	161
Tabel 4.12 Uji perbandingan query tipe data polygon	163

DAFTAR SOURCECODE

Halaman

Sourcecode 4.1 Prosedur Load data Shp	124
Sourcecode 4.2 Prosedur MBR	125
Sourcecode 4.3 Proses insert R*tree	128
Sourcecode 4.4 Proses insert DataNode.....	131
Sourcecode 4.5 Prosedur SplitDataNode	132
Sourcecode 4.6 Proses insert DirEntry node	135
Sourcecode 4.7 Prosedur ChooseSubtree	140
Sourcecode 4.8 Prosedur Split DirEntry	141
Sourcecode 4.9 Prosedur Enter	142
Sourcecode 4.10 Prosedur getMBR	143
Sourcecode 4.11 Prosedur Split	144
Sourcecode 4.12 Proses Enlarge.....	145
Sourcecode 4.13 Prosedur Overlape	146
Sourcecode 4.14 Prosedur Inside	147
Sourcecode 4.15 Prosedur Margin	147
Sourcecode 4.16 Prosedur Area	148
Sourcecode 4.17 Prosedur Range Query	149
Sourcecode 4.18 Prosedur Random Input.....	150

BAB I

PENDAHULUAN

1.1 Latar Belakang

Sistem Informasi Geografis (SIG) atau Geographic Information System (GIS) Menurut Puntodewo, dkk. (2003) adalah “suatu komponen yang terdiri dari perangkat keras, perangkat lunak, data geografis dan sumberdaya manusia yang bekerja bersama secara efektif untuk menangkap, menyimpan, memperbaiki, memperbarui, mengelola, memanipulasi, mengintegrasikan, menganalisa, dan menampilkan data dalam suatu informasi berbasis geografis”. Dilihat dari definisinya, SIG merupakan suatu sistem informasi yang didesain untuk bekerja dengan data yang direferensikan oleh spasial atau koordinat geografi yang terkomputerisasi. Dengan kata lain, SIG adalah sistem informasi berbasis komputer yang digunakan untuk mengolah dan menyimpan data atau informasi geografis (Hermawan, 2009).

Penyimpanan data spasial tidak seperti halnya data-data biasa yang disimpan dalam *database* melainkan membutuhkan proses pengindeksan yang khusus karena berhubungan dengan data ruang dua dimensi dan juga menggunakan struktur data tertentu(Yeung, dkk. 2007).

Kebutuhan penyimpanan data yang sangat besar dengan menyimpan informasi keruangan yang kompleks maka dibutuhkan struktur data yang mampu menangani pengaksesan data spasial, secara umum di dalam struktur data pengaksesan metode spasial yang ada dan telah banyak di gunakan untuk melakukan pengindeksan banyak memerlukan waktu dan harga yang sangat mahal

untuk bisa memberikan informasi yang cepat dalam meload bentuk rupa bumi ke dalam sebuah grafis informasi(Popescu,2003).

Pengindeksan spasial adalah mekanisme untuk memfasilitasi akses ke database spasial melalui koordinat yang disimpan dalam ruang dua dimensi, ada berbagai pilihan untuk pengindeksan, seperti R-tree, B-tree dan quadtree, masing-masing memiliki kelebihan dan kelemahan tergantung pada kebutuhan format data dan aplikasi masing-masing (Yeung, dkk, 2007).

R*-tree adalah salah satu struktur data yang bisa menangani pengindeksan dan pengaksesan dari data spasial, karena menurut Beckmann, dkk.(1990), R*-tree merupakan pengembangan dari versi sebelumnya yaitu B-tree dan R-tree.

R*-tree merupakan hirarki struktur data dari sekumpulan obyek persegi panjang dengan menyimpan data informasi geometri spasial ke dalam batasan kotak-kotak persegi yang disebut dengan Minimum Bounding Rectangle(MBR) yang disusun dalam node *tree* (Popescu,2003).

Minimum Bounding Rectangles (MBR) adalah struktur yang sangat efisien yang secara luas diterapkan dalam GIS, pada dasarnya MBR mendefinisikan persegi pembatas minimal yang sisi-sisinya sejajar dengan sumbu x dan y pada sistem koordinat yang membungkus satu set satu atau lebih pada obyek geografis, hal ini di definisikan oleh dua koordinat di kiri bawah (x minimal, y minimal) dan kanan atas (x maksimal, y maksimal) (Longley,dkk.2005).

Perkembangan struktur data R*-tree memperbaiki dari versi sebelumnya dimana versi sebelumnya R-tree hanya melakukan optimasi pada area lokal MBR sedangkan R*-tree mengembangkan dengan banyak optimasi yang di antaranya

memperkecil area mati, memperkecil tumpang tindih antara MBR, meminimalisasi margin beberapa MBR dan memaksimalkan ruang penyimpanan (Manolopoulos, dkk. 2006).

Proses optimasi dan minimasi pada struktur data R*-tree di lakukan pada saat reintegrasi dengan memasukkannya *node* kembali mencapai seperti penyeimbangan tree yang secara signifikan meningkatkan kinerja selama pemrosesan *query* (Manolopoulos, dkk. 2006).

Himpunan prosentrase *entry* yang akan dimasukkan kembali adalah dimana jarak pusat dari pusat *node* adalah (*p*) di antara 30% terbesar, heuristik ini adalah untuk mendeteksi dan membuang *entry* terjauh yang berdasarkan dari hasil terbaik eksperimen N. Beckmann, dkk (1990). (Manolopoulos, dkk.2006).

Berdasarkan kebutuhan pengaksesan data spasial terkini, optimasi dan pencarian cepat didalam penggunaan data spasial pada GIS begitu sangat dibutuhkan, dengan kebutuhan ini penulis ingin mencoba menggunakan struktur data R*-tree ke sebuah sistem untuk pengindeksan data spasial,

Berdasarkan kriteria optimasi dan minimasi yang ada dalam struktur data R*-tree menurut Manolopoulos, dkk,(2006) kriteria ini dapat meningkatkan kinerja selama pemrosesan *query* dan struktur MBR yang digunakan oleh struktur data R*-tree, dan juga menurut Karen & Kemp (2008) Obyekobyek MBR yang tersusun di dalamnya tersimpan dalam ruang dengan sistem berbasis kedekatan yang memungkinkan pengaksesan data spasial sangat cepat.

1.2 Rumusan Masalah

Permasalahan yang akan dijadikan obyek penelitian pada skripsi ini adalah

1. Bagaimana mengimplementasikan struktur data R*-tree untuk pengindeksan data spasial.
2. Bagaimana waktu yang dihasilkan dari pengindeksan data spasial serta *query* terhadap prosentase *reinsert* untuk *reintegrasi* pada struktur data R*-tree.

1.3 Batasan Masalah

Batasan masalah dalam penulisan skripsi ini adalah :

1. Pengindeksan data spasial hanya sampai pada pembentukan node-node struktur data R*-tree.
2. Pada skripsi ini tidak dilakukan perbandingan struktur data R*-tree dengan struktur data lain.
3. Kriteria runtime yang digunakan dalam analisa adalah waktu yang dihasilkan dari pengindeksan dan *runtime query* setelah dilakukan optimasi dan minimasi dalam pengindeksan.
4. Metode *query* spasial yang digunakan hanya pada *range* pencarian wilayah feature geom yang di cakupi MBR.
5. Tipe data spasial geometri yang digunakan dalam pengindeksan hanya geometri-geometri hasil konversi dari data vektor polygon dan polyline.

1.4 Tujuan

Tujuan dari penulisan skripsi ini adalah

1. Menghasilkan perangkat lunak pengindeksan data spasial dengan menggunakan struktur data R*-tree.

2. Mengetahui efisiensi waktu yang dihasilkan dari pengindeksan data spasial serta *query* terhadap prosentase reintergrasi pada struktur data R*-tree.

1.5 Manfaat

Manfaat yang diperoleh dari penulisan skripsi ini adalah memberikan gambaran efisiensi kinerja struktur data R*-tree yang dapat digunakan untuk pengindeksan serta *query* pada data spasial yang digunakan dalam perangkat sistem informasi geografi.

1.6 Metodologi Penelitian

Metodologi yang digunakan dalam penulisan skripsi ini adalah sebagai berikut:

1. Studi Literatur

Mempelajari metode yang digunakan untuk pengindeksan data spasial menggunakan struktur data R*-tree

2. Pendefinisian Dan Analisis Masalah

Mendefinisikan dan menganalisis masalah untuk memperoleh solusi yang tepat.

3. Perancangan Dan Implementasi Sistem

Merancang perangkat lunak yang akan dibuat, kemudian mengimplementasikan rancangan tersebut.

4. Uji Coba Dan Analisis Hasil Implementasi

Menguji coba perangkat lunak yang telah dibuat kemudian dianalisa hasilnya, apakah sudah sesuai dengan tujuan yang telah dirumuskan sebelumnya,

kemudian dievaluasi dan dilakukan perbaikan hingga sesuai dengan tujuan yang ingin dicapai.

1.7 Sistematika Penulisan

Skripsi ini disusun berdasarkan sistematika penulisan sebagai berikut:

1. BAB I PENDAHULUAN

Berisi latar belakang masalah, rumusan masalah, batasan masalah, tujuan penulisan, manfaat penulisan, metodologi penelitian, sistematika penulisan.

2. BAB II TINJAUAN PUSTAKA

Berisi teori-teori dasar yang menunjang pengindeksan data spasial seperti pengertian MBR, tipe data spasial sampai pada pengindeksan data spasial dengan menggunakan struktur data R*-tree

3. BAB III METODOLOGI DAN PERANCANGAN

Berisi metode yang digunakan dalam penelitian dan langkah – langkah yang harus dilakukan. Beberapa hal yang dibahas adalah: subyek penelitian, perangkat lunak dan perangkat keras, gambaran sistem dan rancangan penelitian.

4. BAB IV HASIL DAN PEMBAHASAN

Bab ini berisi penjelasan implementasi dan rancangan yang telah diuraikan pada Bab III dan hasil pengujian yang dilakukan. Implementasi yang dijelaskan berupa implementasi program. Selain itu bab ini juga menjelaskan penerapan aplikasi, analisis dari hasil uji coba berupa tingkat kecepatan waktu yang diperlukan didapatkan dari pengindeksan dan query, analisis perbandingan

hasil dari waktu yang dibutuhkan selama pengindeksan dan juga waktu hasil query dari program struktur data R*-tree dengan data record yang bervariasi

5. BAB V KESIMPULAN DAN SARAN

Bab ini berisi kesimpulan yang diperoleh dari hasil pembahasan dan saran yang diharapkan bermanfaat untuk pengembangan penelitian yang lebih lanjut.



BAB II

TINJAUAN PUSTAKA

2.1 Sistem Informasi Geografi

2.1.1 Pendahuluan

Sistem Informasi Geografi (SIG) atau yang juga dikenal dengan Sistem Informasi keruangan adalah sistem informasi berbasis komputer yang digunakan untuk mengumpulkan, menyimpan, menggabungkan, mengatur, mentransformasi, memanipulasi dan menganalisis data yang *bergeoreferensi*. (Hermawan, 2009).

SIG akan menghasilkan informasi yang lebih berkualitas dan informasi yang disajikan tersebut dapat dengan mudah dipahami oleh pengguna, sesuai dengan perkembangan ilmu pengetahuan dan teknologi terkini pembuatan peta pun bisa dilakukan tidak dengan cara konvensional(sederhana), melainkan sudah dikembangkan dengan menggunakan komputer sehingga menjadi lebih mudah dan cepat (Hermawan, 2009).

GIS adalah sebuah teknologi yang telah terbukti dan operasi dasar GIS saat ini menyediakan landasan yang aman dan didirikannya GIS ini untuk dapat mengukur, memetakan, dan menganalisis dari dunia nyata. (Longley, dkk, 2005)

SIG merupakan sistem yang dapat mendukung pengambilan keputusan dan mampu mengintegrasikan deskripsi-deskripsi lokasi dengan karakteristik fenomena gejala geografis yang ditemukan di lokasi tersebut(Hermawan,2009).

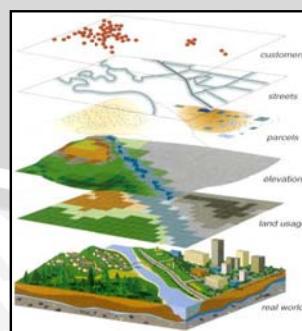
Setiap sistem GIS hendaknya harus mampu memberikan informasi tentang fenomena geospasial yang pada prinsipnya tugas atau fungsi ini adalah untuk: 1) menangkap masukan atau input, 2) penataan atau memanajemen, 3) manipulasi, 4)

analisis, dan 5) presentasi (Raper & Maguire, 1992 dalam Rahman & Pilouk 2008).

SIG menyajikan dunia nyata (*real world*) pada layar komputer seperti lembaran peta, semua informasi unsur geografis disimpan ke basis data dengan penyimpanan dalam bentuk tabel, data ini dapat dipanggil dan dicari berdasarkan segala atribut yang dimilikinya (*storage and retrieval*), selain itu SIG juga menyediakan data untuk berbagai kegunaan diberbagai bidang keilmuan (Hermawan,2009).

Melihat definisi diatas Teknologi *SIG* tidak hanya sebatas sistem komputer melainkan melibatkan beberapa subsistem untuk menggambar dan menyimpan area geografis kesebuah tampilan peta, tetapi juga mampu menyimpan data yang dapat digunakan untuk menggambar atau menampilkan suatu informasi dengan sistem berbasis computer

SIG juga digunakan untuk membantu manusia dalam memahami dunia nyata dengan melakukan proses-proses manipulasi dan presentasi data yang direalisasikan dengan lokasi-lokasi geografis dari permukaan bumi, sebagai contohnya pada **Gambar 2.1** dimana layer *SIG* yang mempresentasikan informasi dari unsur pelanggan dengan unsur jalan dari dunia nyata.



Gambar 2.1 Representasi SIG terhadap dunia nyata.

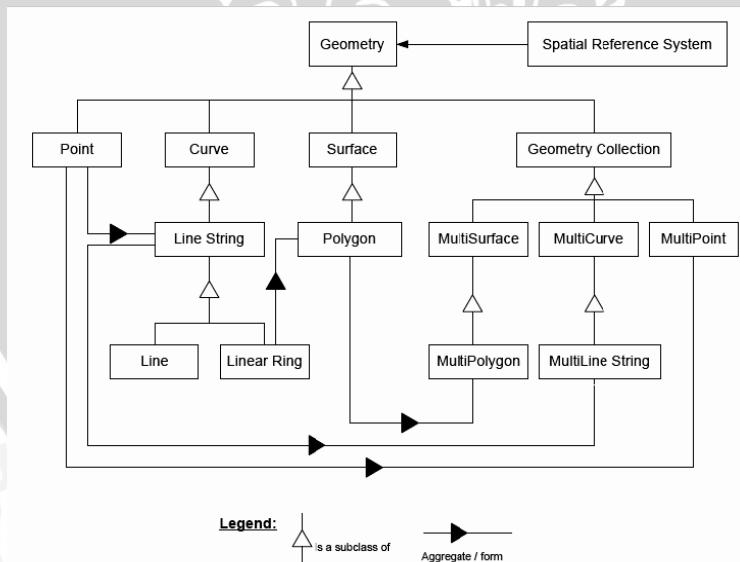
2.2 Data GeoSpasial

2.2.1 Geometry Spasial

Bidang geometri umumnya dipahami sebagai sebuah cabang matematika yang berhubungan dengan titik, garis, sudut, permukaan dan ruang dua-dimensi seperti ditunjukkan pada **Gambar 2.2**.

Dalam konteks pemrosesan data spasial, geometri bermakna baru ketika Open Geospatial Consortium (OGC) telah diresmikan penggunaannya dalam publikasi fungsi spesifikasi OpenGIS Simple SQL (OGC, 1999), dalam tulisannya, OGC mengusulkan hirarki tipe data spasial, yang disebut model obyek geometri, yang memungkinkan fungsi-fungsi spasial di representasikan dalam database

Dalam model obyek geometri, kata “geometri” digunakan untuk mewakili fungsi spasial sebagai “obyek” untuk memiliki setidaknya satu atribut dari tipe geometri dalam database(Yeung, dkk, 2007).



Gambar 2.2 The OGC geometry object model(Yeung.2007).

Obyek hirarki model sebagai kelas akar dari geometri adalah bangunan *non-instantiable* (yaitu tidak berisi kejadian atau contoh karakteristik dunia nyata).

Kelas dasar geometri ini memiliki empat subkategori, yaitu item(point), koleksi geometri, kurva dan permukaan (*surface*), sedangkan subkategori konstruksi geometri *instantiable* (yaitu, kejadian yang mengandung contoh fitur dunia nyata) dan berisi satu set proses akhir yang disebut metode digunakan untuk menguji sifat-sifat geometri.

Masing-masing geometri mendefinisikan hubungan spasialnya dan mendukung penggunaannya dalam analisis spasial (Yeung.2007).

2.2.2 Data spasial

Data spasial mempunyai dua bagian penting yang membedakan dari data lain, yaitu informasi lokasi dan informasi atribut (Puntodewo, dkk,2003)

Data spasial adalah data yang dapat ditampilkan, dimanipulasi dan dianalisis dengan cara atribut spasial yang menunjukkan lokasi yang sama dengan permukaan bumi, atribut ini biasanya disediakan dalam bentuk koordinat spasial yaitu pasangan posisi dan bentuk dari fitur spasial yang memungkinkan untuk dapat diukur dan disajikan secara grafik Yeung (2007), data spasial memiliki dua sifat penting :

- Informasi lokasi atau informasi spasial.

Contoh yang umum adalah informasi lintang dan bujur yang termasuk

diantaranya informasi datum dan proyeksi, contoh lain dari informasi spasial adalah untuk mengidentifikasi lokasi misalnya adalah kode pos. Menurut Yeung (2007), spasial geografis berarti data yang terdaftar pada sistem

koordinat ini mencakupi beberapa area permukaan tanah sehingga data dari sumber yang berbeda dapat saling terintegrasi dan direferensikan spasial yang penyimpanannya dalam bentuk koordinat x,y (vektor) atau dalam bentuk image (raster) yang memiliki nilai tertentu.

- Informasi deskriptif (atribut) atau informasi non spasial.

Suatu area bisa memiliki beberapa atribut atau properti yang memiliki informasi saling berkaitan contohnya jenis vegetasi, populasi dan pendapatan pertahun. Menurut Yeung (2007), atribut terwakili dalam berbagai data spasial geografis ketika mendaftar pada skala relatif kecil di dalam atau di permukaan bumi harus umum dan disimbolkan untuk mewakili daerah yang besar.

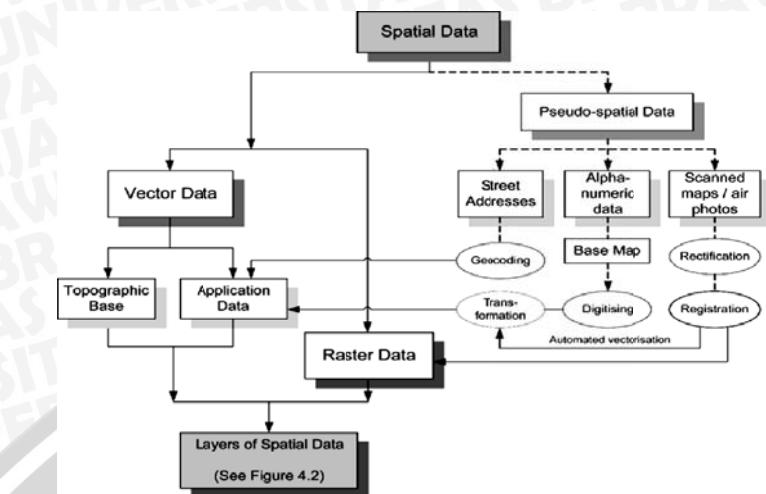
2.2.3 Tipe Data Spasial

Data spasial dikumpulkan dan disimpan dalam dua bentuk tipe data dasar yang disebut vektor dan raster (Yeung, dkk, 2007).

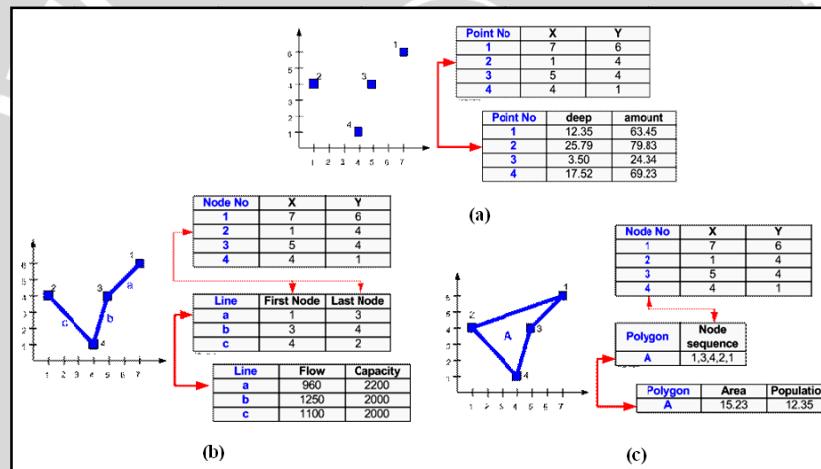
2.2.3.1 Tipe Data Vektor

Tipe data vektor dalam database spasial yang ditunjukkan pada **Gambar 2.3** data disimpan sebagai bagian dari topografi dasar yang bereferensikan spasial dengan fungsi untuk menyediakan kerangka kerja pada saat pengumpulan data dan analisis.

Fitur data dalam suatu set atau lebih yang biasanya ditemukan pada sebuah peta topografi konvensional seperti jalan, sungai, daerah perkotaan dan karakteristik dari vegetasi alami mencakupi beberapa poin-poin dasar seperti topografi dan vektor geodesi (Yeung, 2007).



Gambar 2.3 Tipe data spasial(Yeung, dkk, 2007).



Gambar 2.4 Struktur Data Vektor, a) Point, b) Line, c) Polygon.

Bentuk data 13ector yang di ilustrasikan pada **Gambar 2.4**, bumi yang direpresentasikan sebagai suatu 13ector dari garis(arc/line), polygon dan point, polygon adalah daerah yang dibatasi oleh garis yang berawal dan berakhir pada titik yang sama sedangkan titik atau *point* yaitu *node* yang mempunyai label dengan titik perpotongan antara dua buah garis (Puntodewo, dkk, 2003).

Keuntungan utama dari format data 13ector menurut Puntodewo, dkk, (2003) adalah ketepatan dalam merepresentasikan fitur titik, batasan dan garis

lurus, hal ini sangat berguna untuk analisa yang membutuhkan ketepatan posisi, misalnya batas-batas kadaster pada basisdata.

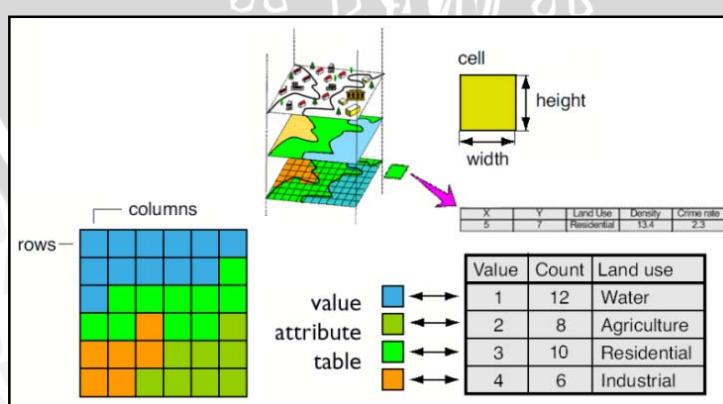
2.2.3.2 Tipe Data Raster

Data raster atau disebut juga dengan sel grid seperti di ilustrasikan pada

Gambar 2.5 adalah data yang dihasilkan dari sistem penginderaan jauh, obyek geografis pada data raster direpresentasikan sebagai struktur sel grid yang disebut dengan pixel (*picture element*) dan resolusi (definisi visual) tergantung pada ukuran pixel-nya.

Ukuran pixel pada resolusi menggambarkan ukuran sebenarnya di permukaan bumi yang diwakili oleh setiap pixel pada citra, semakin kecil ukuran permukaan bumi yang di representasikan oleh satu sel maka semakin tinggi resolusinya.

Data raster sangat baik untuk merepresentasikan batas-batas yang berubah secara gradual, seperti jenis tanah, kelembaban tanah, vegetasi dan suhu tanah. Keterbatasan utama dari data raster adalah besarnya ukuran file, sehingga semakin tinggi resolusi *grid*-nya semakin besar pula ukuran filenya. (Puntodewo, dkk, 2003).



Gambar 2.5 Struktur Data Raster

2.3 Pengindeksan Dan Pengaksesan Data Spasial

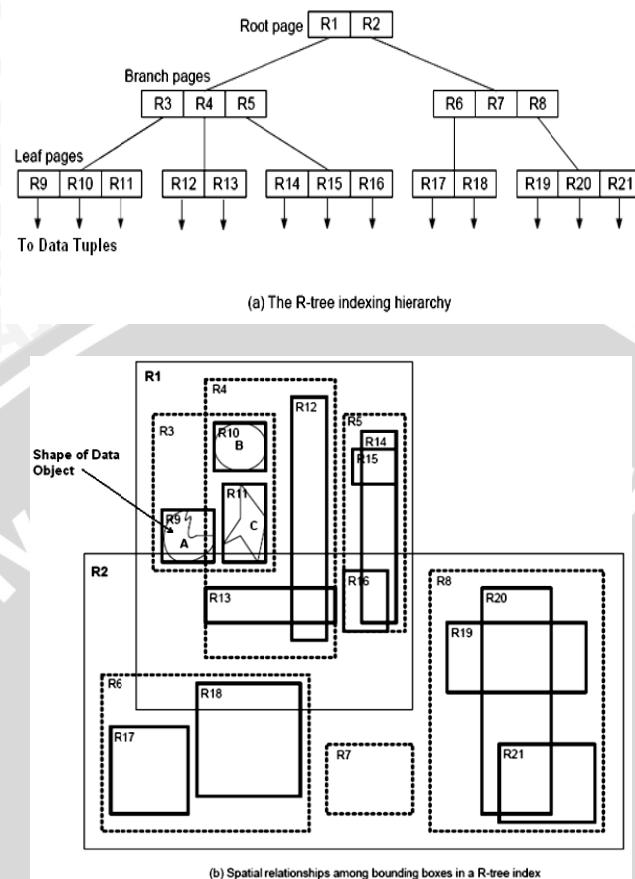
Pengindeksan spasial yaitu bertujuan untuk mempercepat akses data ke pengguna dari database, pengindeksan spasial jauh lebih rumit daripada pengindeksan berbasis teks dalam tabel karena berhubungan dengan ruang dua-dimensi (Yeung, 2007).

Index adalah koleksi *entry* data dengan nilai kunci pencarian k , dimana setiap *entry* yang dilambangkan k^* mengandung informasi yang cukup untuk bisa mendapatkan satu atau lebih data record dengan nilai kunci kembalian k , *index* diciptakan satu atau lebih dalam kolom table yang memiliki dasar baik untuk *rapid random look up* dan akses yang efisien untuk record berurutan, ruang hardisk penyimpanan *index* biasanya lebih kecil dari pada yang dibutuhkan tabel(Hidayani,2001).

Pengindeksan Spasial adalah mekanisme untuk memfasilitasi akses ke database spasial melalui koordinat yang disimpan dalam ruang dua dimensi, ada berbagai pilihan untuk pengindeksan, seperti R-tree, B-tree dan quadtree, masing-masing memiliki kelebihan dan kelemahan tergantung pada kebutuhan format data dan aplikasi masing-masing (Yeung, dkk, 2007).

Konsep dasar pengindeksan dari pendekatan spasial adalah dimana proses pengindeksan dalam penggunaan akses spasial secara bertahap dengan mempersempit daerah pencarian hingga ditemukannya obyek database yang diperlukan.

Salah satu metode yang lebih umum diadopsi pengindeksan spasial yang banyak digunakan untuk 15roper database spasial adalah R-tree dimana R adalah singkatan dari “region” seperti diungkapkan oleh Brinkhoff et al, (1994). Struktur *index* R-tree seperti ditunjukkan pada **Gambar 2.6.**(Yeung, 2007).



Gambar 2.6 The R-tree *Index*(Yeung, 2007).

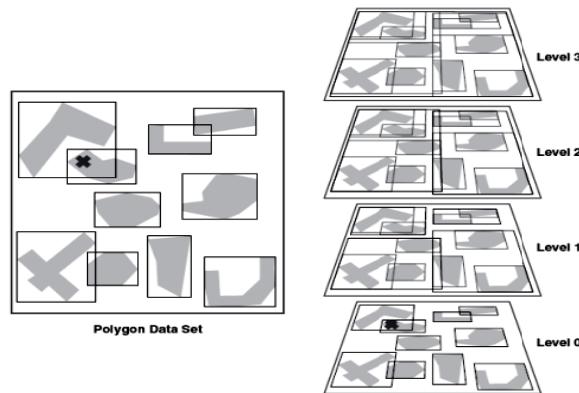
R-tree termasuk *tree* bertingkat yang menyimpan satu set empat persegi panjang di setiap *node*, seperti B+-tree(Gutman, 1984)

R-tree dirancang untuk *index* dataset 16roper sebagai segmen garis lurus terstruktur yang menghubungkan pasangan titik data spasial yang mengandung polygon. Tahap pertama pembentukan R-tree adalah membatasi masing-masing polygon kedalam batasan minimum persegi panjang(MBR) (Karen & Kemp 2008).

Fitur R-tree adalah mekanisme yang efisien untuk penyisipan dan penghapusan suatu data, R-tree juga memungkinkan memiliki jumlah maksimum

MBR yang berbeda dalam suatu kelompok, seperti di tunjukan pada **Gambar 2.7**

Polygon dalam MBR (Karen & Kemp 2008).



Gambar 2.7 Polygon dalam MBR (Karen & Kemp 2008).

Ketika dilakukan *query* pada R-tree database untuk menemukan suatu wilayah dari parameter pencarian, R-tree akan menganalisis koordinat yang tersimpan didalam MBR dimulai dari *root* untuk menentukan MBR yang terdapat ditingkat subdivisi dilanjutkan ketingkat cabang, kemudian R-tree menscan persegi panjang MBR untuk mengidentifikasi obyek di tingkat daun yang mengandung MBR termasuk dalam batasan-batasan koordinat pencarian(Yeung 2007).

R-tree bisa dengan cepat untuk menemukan suatu wilayah polygon pada MBR yang berisi titik X yang di ilustrasikan pada **Gambar 2.7** tanpa harus mencari masing-masing MBR. Dengan langkah “menyaring” yaitu menghapus data polygon yang tidak mengandung titik dalam R-tree, namun langkah penyaringan ini membutuhkan perhitungan lebih lanjut yang diperlukan untuk “meningkatkan” respon *index* yang memungkinkan titik berada dalam MBR dari polygon lain(Karen & Kemp 2008).

MBR yang lebih besar menyimpan kumpulan sekelompok MBR yang pada urutannya dapat di kelompokkan secara rekursif dan berturut-turut ke tingkat lebih tinggi, hasilnya adalah sebuah hirarki persegi bersarang yang memungkinkan untuk saling tumpang tindih, seperti digambarkan data set polygon pada sisi kanan pada **Gambar 2.7** (Karen & Kemp 2008).

Misalkan M adalah jumlah maksimum *entry* yang dimuat dalam *node* dan m menentukan jumlah minimum *entry* dalam sebuah *node* dengan ($2 \leq m \leq M/2$) (gutman,1984).

Sebuah R-tree memenuhi property sebagai berikut:

- Setiap *node leaf* berisi *entry index record* antara m dan M kecuali *root*
- Untuk setiap *index record* di dalam *node leaf* adalah $(I, tuple\text{-identifier})$, dimana I persegi tekecil yang berisi n -dimensi obyek spasial yang di representasikan dengan *tuple*
- Setiap *node non-leaf* memiliki anak antara m dan M kecuali *root*
- Untuk setiap *entry* di dalam *node nonleaf* adalah $(I, child\text{-pointer})$, dimana I persegi terkecil dari persegi spasial yang berisi persegi *node anak*
- *Root* setidaknya memiliki dua anak kecuali itu adalah *node leaf*
- Semua *node leaf* berada pada *level* yang sama.

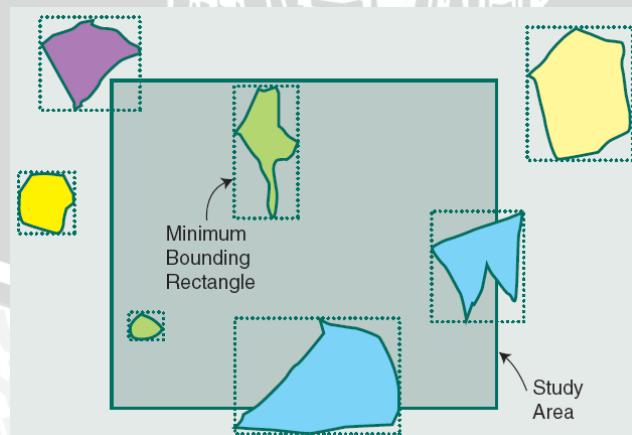
2.3.1 Minimum Bounding Rectangle (MBR).

Minimum Bounding Rectangle(MBR) atau disebut juga Minimum Bounding Box (MBB) adalah persegi panjang minimal berisi geometri ortogonal yang mendefinisikan fitur geografis atau koleksi geometri dalam dataset geografis, hal ini juga disebut "sampul" dari fitur (Karen & Kemp 2008).

Minimum Bounding Rectangles (MBR) adalah struktur yang sangat efisien yang secara luas diterapkan dalam GIS, pada dasarnya MBR mendefinisikan persegi pembatas minimal yang sisi-sisinya sejajar dengan sumbu x dan y pada sistem koordinat yang mencakup satu set satu atau lebih pada obyek geografis, hal ini di definisikan oleh dua koordinat di kiri bawah (x minimal, y minimal) dan kanan atas (x maksimal, y maksimal) seperti yang ditunjukkan pada Gambar. 2.8 (Longley,dkk.2005).

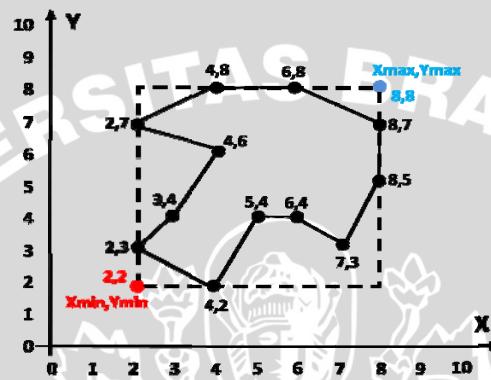
Sumbu pada MBR yang sejajar dengan sumbu x dan y adalah pendekatan paling sederhana yang hanya membutuhkan penyimpanan dua koordinat yang juga digunakan untuk memperkirakan cakupan fungsi atau data sebagai pembatas dari batas-batas obyek spasial(Karen & Kemp 2008)

Pada umumnya obyek spasial polygon didalam GIS memiliki batas-batas yang kompleks hal ini bisa menjadi tugas yang sangat mahal, solusi pendekatannya adalah dengan menggeneralisasi satu set data geometri dari obyek spasial kedalam dua koordinat persegi, hal ini juga digunakan untuk pencarian cepat.



Gambar 2.8 Study Area MBR polygon (Longley, dkk.2005).

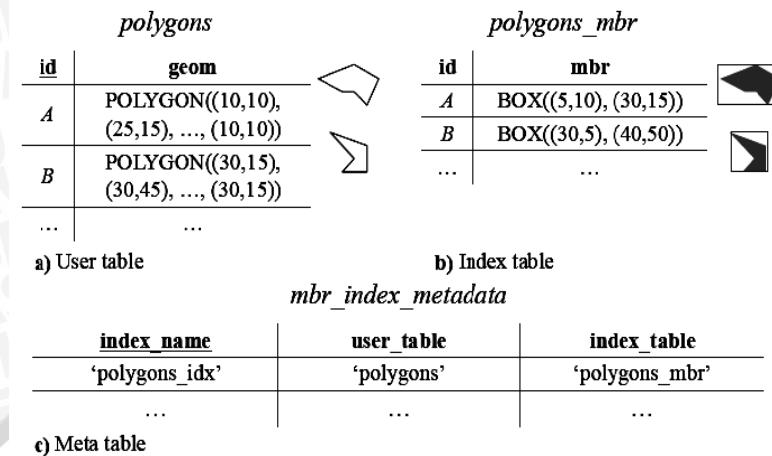
Pada **Gambar 2.8**, study area pertama menyaring semua obyek yang bukan termasuk kriteria pencarian dengan membandingkan MBR-nya dilanjutkan dari garis geometri obyek *polygon* yang tersisa, karena perbandingan koordinat yang dibutuhkan sangat sedikit maka pencarianpun akan sangat cepat.(Longley,dkk.2005).



Gambar 2.9 Susunan *tuple* planar kompleks MBR Polygon

Ilustrasi pada **Gambar 2.9** mempresentasikan obyek spasial polygon yang memiliki *tuple* Polygon{2.3, 4.2, 5.4, 6.4, 7.3, 8.5, 8.7, 6.8, 4.8, 2.7, 4.6, 3.4, 2.3}, hasil yang didapatkan dengan mengurutkan *tuple* terendah dan tertinggi dari x dan y dihasilkan nilai Xmin dari *tuple* adalah 2 dan Ymin adalah 2 sedangkan nilai Xmax dari *tuple* adalah 8, dan Ymax dari *tuple* adalah 8, maka didapatkan MBR(2.2, 8.8).

Untuk contoh pengindeksan polygon ditunjukkan pada **Gambar 2.10** yang menggambarkan konsep metode akses relasional sederhana dari dua dimensi yang menunjukkan daftar meliputi persegi panjang minimal (MBR), pada **Gambar 2.10a** user_table menyimpan obyek-relasional tabel *polygon* yang termasuk di dalamnya adalah atribut untuk tipe data *polygon* (GEOM) dan identifier obyek id atau OID.



Gambar 2.10 MBR Index (Manolopoulos,dkk.2005)

Untuk mempercepat pengaksesan spasial yaitu daftar idx *polygon_mbr* pada **Gambar 2.10b** ditetapkan pada idx *user_table* pada **Gambar 2.10a**, sehingga tabel *index* dibuat dan diisi dengan menempatkan persegi panjang minimum (MBR) dari masing-masing batas *polygon* dari id kunci external.

Dengan demikian tabel *index* menyimpan informasi yang diperoleh secara murni dari *user_table*. Obyek skema memiliki semua *index* relasional terutama *index* nama tabel dan parameter *index* lainnya yang disimpan dalam sebuah tabel meta global yang ditunjukkan pada **Gambar 2.10c**(Manolopoulos,dkk.2005).

2.4 Pengindeksan R*-tree.

R*-tree adalah varian dari R-tree yang menawarkan beberapa perbaikan algoritma penyisipan, pada dasarnya pengembangan ini ditujukan untuk mengoptimalkan beberapa parameter(Rigaux, dkk. 2002).

R-tree hanya meminimalkan berdasarkan *local* daerah masing-masing MBR, disisi lain, R*-tree melebihi kriteria tersebut dengan memeriksa beberapa *local*ia yang lain yang dapat meningkatkan kinerja selama

pemrosesan *query* (Manolopoulos, dkk. 2006). Kriteria yang dipertimbangkan oleh R*-tree tersebut sebagai berikut:

Meminimalkan daerah yang di cakup oleh masing-masing MBR. Kriteria ini bertujuan untuk meminimalkan ruang mati (wilayah yang di cakup oleh MBR) untuk mengurangi banyaknya jalur yang ditempuh selama pemrosesan *query*. Ini adalah kriteria tunggal yang juga diperiksa oleh R-tree.

Meminimalkan tumpang tindih antara MBR. Karena semakin besar tumpang tindih, maka semakin besar pula jumlah jalur yang dicari selama pemrosesan *query*, kriteria ini memiliki tujuan yang sama seperti sebelumnya.

Meminimalkan margin MBR (perimeter). Kriteria ini bertujuan membentuk persegi panjang lebih kuadratis, untuk meningkatkan kinerja *query* yang memiliki bentuk kuadratik besar, selain itu karena obyek-obyek yang kuadratik lebih mudah dikemas maka kumpulan MBR yang terkait pada level lebih atas diharapkan lebih kecil yaitu meminimisasi area.

Memaksimalkan penggunaan penyimpanan. *Node* lebih cenderung diakses selama pemrosesan *query* ketika pemakaian masih rendah, hal ini berlaku terutama selama *query* yang lebih besar, dimana sebagian besar *entry* memenuhi *locality* tersebut. Terlebih lagi dengan mengurangi penggunaan *node* disebabkan peningkatan *tree* yang tinggi, hal ini akan mempercepat pengaksesan *node*.

Teknik untuk menemukan kemungkinan kombinasi terbaik dari kriteria tersebut adalah dengan mengatasi masalah pemilihan yang baik pada proses penyisipan, dimana versi sebelumnya R-tree yang hanya memperhitungkan

parameter *account* 23ocal, R*-tree memeriksa area parameter margin dan tumpang tindih dalam kombinasi yang berbeda

Untuk menentukan salah satu biaya tumpang tindih yang mendekati minimum dengan mengurutkan persegi panjang di N.

Untuk menggabungkan data baru persegi panjang yang membutuhkan pembesaran area. Misalkan A, *entry* p pertama dari *entry* di A, pertimbangkan semua *entry* dalam N, pilih *entry* persegi panjang yang lengkap setidaknya dibutuhkan hubungan pembesaran dalam tumpang tindihnya(Beckmann, dkk.1990).

Untuk setiap distribusi nilai terbaik ditentukan oleh tiga kombinasi yang berbeda yang digunakan untuk ke tiga nilai hasil distribusi terbaik tersebut adalah sebagai berikut:

(i) Area-value

$$\text{Area}[\text{bb}(\text{group pertama})] + \text{Area}[\text{bb}(\text{group ke dua})] \quad (2.1)$$

(ii) Margin-value

$$\text{Margin}[\text{bb}(\text{group pertama})] + \text{Margin}[\text{bb}(\text{group kedua})]. \quad (2.2)$$

(iii) Overlap-value

$$\text{Area}[\text{bb}(\text{group pertama}) \cap \text{bb}(\text{group kedua})]. \quad (2.3)$$

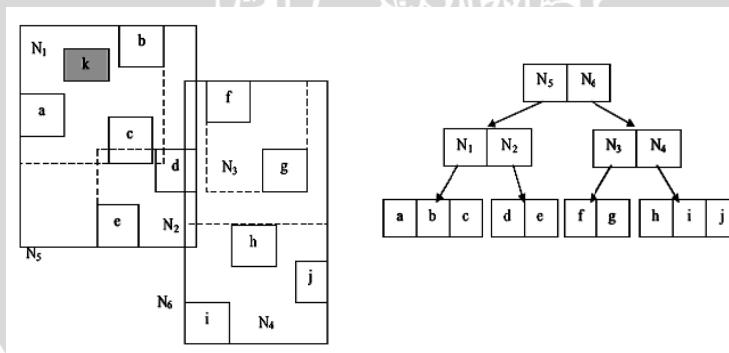
Dimana (bb) adalah Bounding Box atau kata lain adalah Minimum Bounding Rectangle (MBR), metode pengolahan tersebut untuk menentukan minimum pada sumbu, jumlah minimum dari nilai-nilai terbaik pada sumbu dan minimum global, dari nilai yang diperoleh dapat diterapkan untuk menentukan sumbu divisi atau distribusi akhir pada saat sumbu split dipilih(Beckmann, dkk.1990).

2.4.1 Metode Insert

R*-tree yang di gambarkan pada **Gambar 2.11**. pada saat menyisipkan data persegi panjang I, ChooseSubtree dimulai dari tingkat akar, kemudian memilih *entry* MBR yang daerahnya memerlukan pembesaran. Dalam contoh ini diasumsikan *Node* yang dibutuhkan adalah N5 (yang pembesarannya tidak diperlukan sama sekali).

Karena kriteria yang diperiksa adalah meminimalkan daerah untuk *node* daun, **ChooseSubtree** memilih kriteria yang meminimasi tumpang tindih, karena berdasarkan hasil eksperimen dari N. Beckmann, dkk (1990) menunjukkan bahwa kriteria ini yang terbaik daripada yang lain.

Oleh karena itu diasumsikan subtree berakar di N5, kemudian **ChooseSubtree** memilih dimana *entry* pembesaran MBR di antara *entry* saudara di setiap *node* saling tumpang tindih terkecil, yaitu *node* N1(Manolopoulos, dkk.2006).



Gambar 2.11 Contoh R*-tree (Manolopoulos, dkk. 2006).

ChooseSubtree untuk memilih sebuah *node* daun yang tidak bisa menampung *entry* baru semisal daun sudah memiliki jumlah *entry* maksimum, R*-tree ini tidak langsung meresor untuk membelah *node*, sebaliknya dengan

menemukan sebagian kecil dari *entry* dari *node* yang meluap kemudian mereinserts ke *entry* yang meluap tersebut.

Himpunan *entry* yang akan dimasukkan kembali adalah dimana jarak pusat dari pusat *node* adalah (*p*) di antara 30% terbesar, heuristik ini adalah untuk mendeteksi dan membuang *entry* terjauh yang berdasarkan dari hasil terbaik eksperimen N. Beckmann, dkk (1990). (Manolopoulos, dkk.2006).

Algoritma InsertData

ID1 Panggil **Algoritma Insert** yang dimulai di tingkat daun sebagai parameternya untuk memasukkan data baru persegi panjang.

Algoritma Insert

I1 Memanggil **Algoritma ChooseSubtree**. Dengan level sebagai parameter untuk menemukan *node* yang sesuai dengan N dan menempatkan *entry* baru E

I2 If N memiliki kurang dari *entry* M,

Tampung E dalam N

If N memiliki *entry* M.

[Identifikasi reinsertion atau split]

Panggil **Algoritma OverflowTreatment** dengan level dari N sebagai parameter.

I3 If OverflowTreatment dipanggil dan split dilakukan, bila overflow merambat ke level lebih tinggi.

Lakukan OverflowTreatment pada level tersebut..

If OverflowTreatment menyebabkan perpecahan pada root.

Buat root baru

- I4 Sesuaikan semua persegi panjang pembatas minimal yang meliputi di jalur penyisipan begitu juga pembatas persegi panjang yang disertai persegi panjang pembatas semua anak

Algoritma ChooseSubtree

CS1 Tetapkan N menjadi akar

CS2 If N adalah daun,

Kembalikan N

Else

If *childpointers* di titik N pada daun

[menentukan biaya minimum saling tumpang tindih]

memilih *Entry* persegi panjang dalam N yang membutuhkan setidaknya pembesaran daerah tumpang tindih untuk memasukkan data baru persegi panjang pilih diantara *entry* persegi panjang yang kebutuhan pembesaran daerahnya paling besar

Then

Entry dengan luas daerah persegi panjang terkecil

If *childpointers* di N tidak menunjuk ke daun

[menentukan biaya area minimum]

pilih *entry* dalam N yang kebutuhan daerah pembesaran persegi panjang setidaknya untuk memasukkan data baru persegi panjang,

putuskan hubungan dengan cara memilih wilayah terkecil dari *entry*
persegi panjang

End

- CS3 Tetapkan N untuk menjadi *childnode* yang ditunjuk oleh *childpointer* dari
entry yang dipilih dan ulangi dari **CS2**

Algoritma OverflowTreatment

- OT1 If level bukanlah level akar dan ini adalah panggilan pertama kali dari
OverflowTreatment pada level yang diberikan selama satu penyisipan data
persegi panjang

Then

Panggil Algoritma Reinsert

Else

Panggil Algoritma Split

End

Algoritma Reinsert

- RI1 Untuk semua $M+1$ *entry* dari simpul N, menghitung jaraknya diantara
pusat persegi panjang dengan pusat pembatas persegi panjang dari N
- RI2 Urutkan *entry* dalam urutan menurun dari jaraknya yang dihitung di RI1
- RI3 Hapus *entry* p pertama dari N dan sesuaikan pembatas persegi panjang
setelah penghapusan *entry* p dari N

- RI4 Didalam mengurutkan yang telah didefinisikan dalam RI2, dimulai dengan jarak maksimum atau jarak minimum, dengan memanggil **Algoritma Insert** untuk memasukkan *entry* kembali

2.4.2 Metode Split

Metode yang digunakan R*-tree untuk menemukan pembelahan (split) terbaik sepanjang sumbu masing-masing yaitu *entry* persegi panjang pertama diurutkan dengan nilai terendah, kemudian diurutkan dengan nilai tertinggi.

Untuk setiap distribusi terendah dan tertinggi menentukan $M-2m+2$ dengan $M+1$ *entry* dalam dua kelompok(G1) dan (G2), dimana distribusi ke-k dengan ($k=1, (M-2m+2)$) yang digambarkan sebagai kelompok pertama(G1) berisi $(m-1)$ pertama +k input, kelompok kedua (G2) berisi *entry* yang tersisa (Beckmann,dkk.1990).

R*-tree menemukan partisi di dua *node* dengan memilih sumbu tumpang tindih yang minimal, proses untuk mencari sumbu terbaik ini dengan cara mengurutkan nilai atas (max) dan nilai bawah (min) di setiap persegi, hal ini menghasilkan $2 (2 (M - 2m + 2))$ perhitungan.

Pada algoritma R*treeChooseAxis sumbu terbaik ditunjukkan oleh S dengan jumlah dari nilai batas-batas minimal yang diberikan oleh *axis* terbaik, apabila dalam pemilihan ditribusi tumpang tindih minimal menghasilkan nilai yang sama maka pilihlah salah satu diantaranya dengan ruang mati yang minimum. (Rigaux, dkk, 2002).

R*treeChooseAxis (E: set of entry)

begin

Mengatur variabel min-perimeter ke nilai yang mungkin maksimum

for each axis a do

mengurutkan E yang berkaitan dengan a

$S = 0$

// Pertimbangkan kemungkinan semua distribusi

for $k = 1$ to $(M - 2m + 2)$ do

$G1 = E[1, m+k-1]; G2 = E[m+k, M+1]$

// $M+k-1$ entry pertama disimpan di $G1$, sisanya di $G2$.

$Mg = \text{perimeter}(\text{mbb}(G1)) + \text{perimeter}(\text{mbb}(G2))$ // nilai Perimeter

$S = S + Mg$ // Hitung jumlah dari perimeter untuk sumbu saat ini

end for

// Jika S adalah nilai minimal terakhir, maka menjadi sumbu terbaik

if ($S < \text{min-perimeter}$) then

$\text{axis-terbaik} = a$

$\text{min-perimeter} = S$

end if

end for

return axis-terbaik

end

Pada ilustrasi selama proses reintegrasi yang di tunjukkan pada **Gambar**

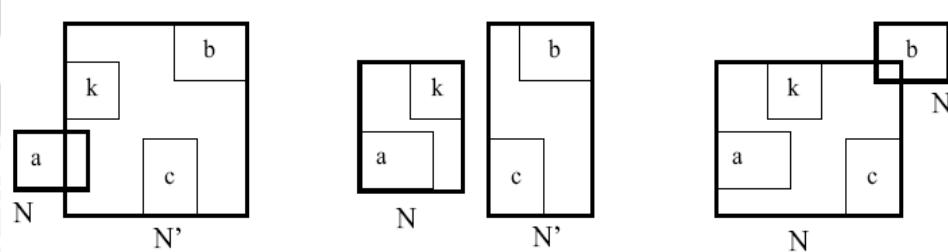
2.11 dimana N1 diasumsikan mengalami perluapan dan memilih *entry b* yang ada di N1.

Proses reintegrasi tersebut dengan memasukkannya *node* kembali mencapai seperti penyeimbangan tree yang secara signifikan meningkatkan kinerja selama pemrosesan *query*, namun reintegrasi adalah operasi yang mahal,

oleh karena itu hanya sekali di setiap level tree reintegrasi dilakukan(Manolopoulos, dkk. 2006).

Ketika overflow tidak dapat menangani reintegrasi, pembelahan *node* dilakukan dengan memanggil algoritma split, pada algoritma split ini terdiri dari dua langkah(Manolopoulos, dkk. 2006)..

1. Memutuskan sumbu perpecahan antara semua dimensi, sumbu perpecahan adalah salah satu dari keseluruhan perimeter terkecil dengan memilah semua *entry* pada koordinat batas kirinya, kemudian setiap divisi dari daftar diurutkan yang memastikan bahwa setiap *node* minimal 40% penuh berdasarkan eksperimen hasil terbaik dari Beckmann, dkk (1990). Pada **Gambar 2.12** pembagian *node* di setiap divisi diasumsikan dengan divisi (1-3) yang mengalokasikan *entry* pertama ke N dan tiga *entry* lainnya ke N^1 , kemudian algoritma menghitung perimeter N dan N^1 pada divisi tersebut, begitu juga untuk divisi (2-2) dan (3-1).
2. Mengulangi proses ini berkenaan dengan batas kanan MBR.



Gambar 2.12 Divisi sumbu split (a)1-3 divisi (b) 2-2 divisi (c)3-1 divisi(Manolopoulos, dkk, 2006).

Pada **Gambar 2.12** adalah suatu contoh dari pemeriksaan divisi pada saat sumbu split dipilih dengan menentukan berbagai kriteria optimasi dan minimasi

untuk menyiapkan sumbu x, algoritma split memilih dengan mempertimbangkan batas-batasnya lebih rendah atau tinggi pada setiap sumbu dimensi.

Hasil akhir dari pemilihan divisi adalah salah satu dari divisi yang memiliki minimal saling tumpang tindih antara MBR dari *node* yang dihasilkan yaitu divisi 2-2 dengan nilai hasil akhir nol yang tidak menimbulkan saling tumpang tindih antara N dan N', dengan demikian menjadi solusi akhir dari divisi (Manolopoulos, dkk. 2006).

Algoritma Split

- S1 Memanggil **Algoritma ChooseSplitAxis** untuk menentukan dan membagi sumbu tegak lurus
- S2 Memanggil **Algoritma ChooseSplitIndex** untuk menentukan distribusi sepanjang sumbu terbaik dalam dua kelompok
- S3 Bagikan *entry* ke dalam dua kelompok

Algoritma ChooseSplitAxis

- CSA1 Untuk setiap sumbu

Urutkan *entry* dengan lebih rendah dan tinggi maka berdasarkan nilai tertinggi dan terendah persegi panjang tentukan semua distribusi

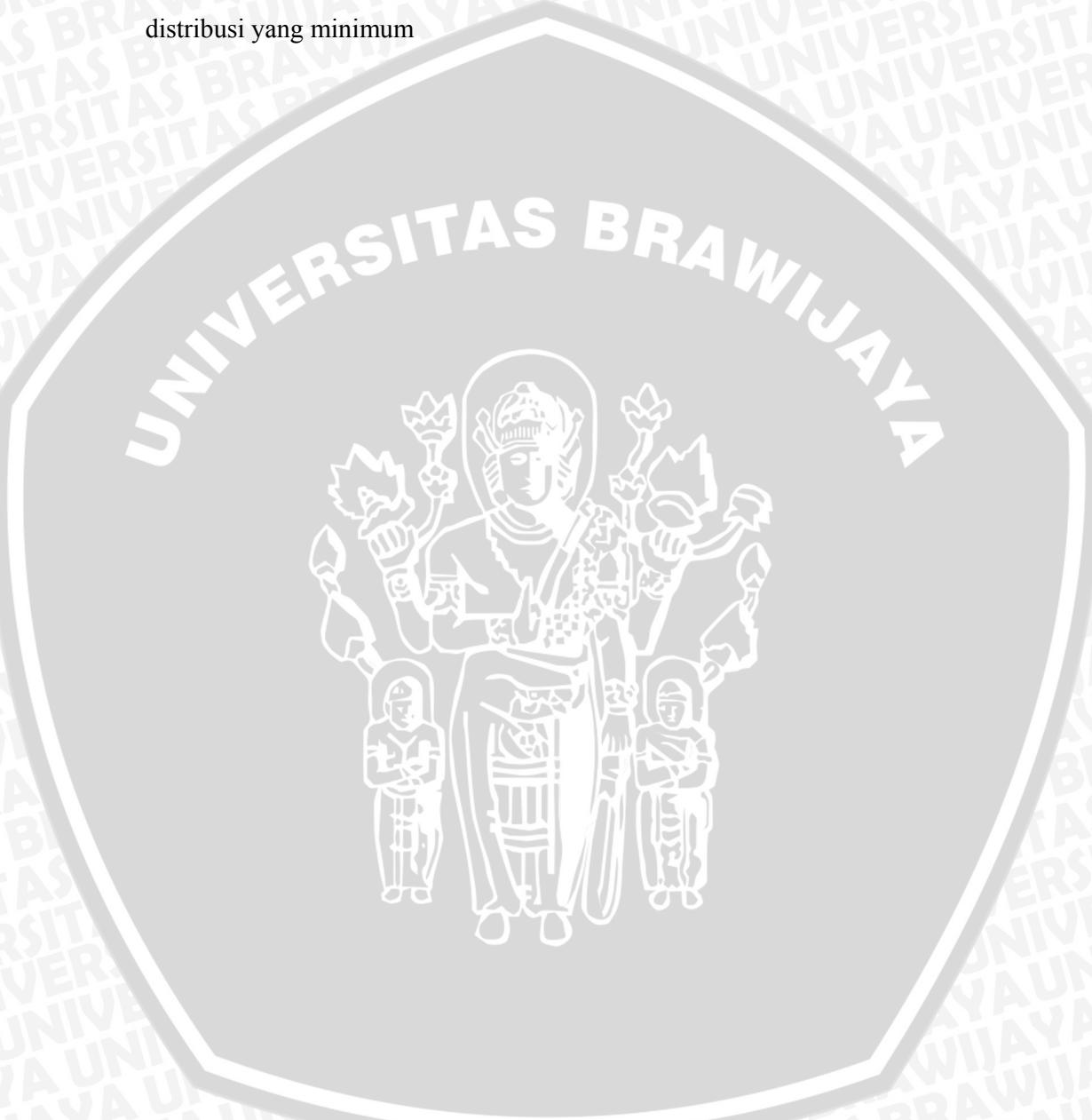
Hitunglah S dari jumlah semua nilai margin disetiap distribusi yang berbeda

Selesai

- CSA2 Pilih sumbu dengan S minimal sebagai sumbu perpecahan

Algoritma ChooseSplitIndex

CSI1 Sepanjang memilih sumbu untuk membelah, distribusi dipilih dengan nilai tumpang tindih minimal, putuskan hubungan dengan memilih nilai daerah distribusi yang minimum



BAB III

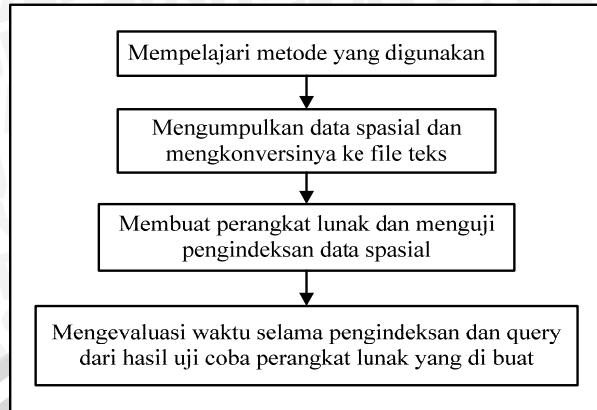
METODOLOGI DAN PERANCANGAN

Pada bab metodologi dan perancangan ini akan dibahas penggunaan metode yang digunakan dalam pembuatan perangkat lunak untuk pengindeksan data spasial

Tahap-tahap pembuatannya sebagai berikut.

1. Melakukan studi literatur mengenai struktur data R*-tree yang akan digunakan dalam pembuatan perangkat lunak pengindeksan data spasial dari jurnal-jurnal yang sesuai, yang telah disinggung pada bab 2.
2. Mengumpulkan data spasial dan mengkonversinya ke geometri menggunakan ARCGist 9.0 dan disimpan dalam file Teks.
3. Membuat perangkat lunak sesuai dengan analisa dan perancangan yang dilakukan.
4. Menguji coba perangkat lunak dengan melakukan pengindeksan dan *query* pada data spasial.
5. Mengevaluasi hasil yang di peroleh dari uji coba tersebut dengan membandingkan waktu selama pengindeksan dan juga waktu yang dibutuhkan selama *query* dari jumlah *record* yang bervariasi.

Langkah – langkah pembuatan perangkat lunak dapat di gambarkan seperti Gambar 3.1.



Gambar 3.1 Diagram Alir Pembuatan Perangkat Lunak

3.1 Deskripsi Umum Sistem

Pada pengindeksan data spasial ini akan di coba di bandingkan waktu selama proses pengindeksan dan juga waktu yang di butuhkan selama proses *query* menggunakan struktur data R*-tree.

Uji coba perangkat lunak untuk pengindeksan maupun *query* dengan tipe data Vektor dan di lakukan terhadap masing-masing tipe data(line dan polygon), dengan masing-masing range jumlah data yang bervariasi.

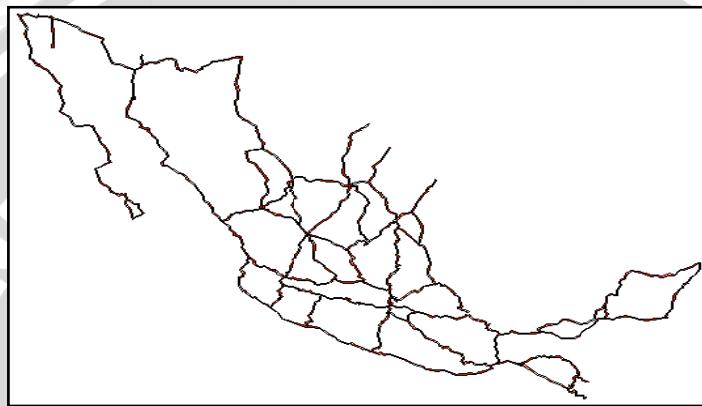
Hal nantinya yang akan di perbandingkan menyangkut waktu yang di butuhkan selama proses pengindeksan begitu juga waktu yang di butuhkan selama proses *query* dengan masing-masing prosentase reinsert untuk reintegrasi yang ada pada struktur data R*-tree.

3.2 Pengujian Data

Pada penilitian ini, data yang digunakan dalam pengujian adalah data bertipe vector dengan jumlah *record* yang bervariasi pada masing-masing tipe data yaitu line dan polygon, data yang digunakan berasal dari data yang berformat shp yang di konversi ke file teks geometri dengan menggunakan software batuan ARCGist 9.0 agar bisa di baca dan di indekskan ke struktur data R*-tree

Selama proses uji coba, file shp saling berintegrasi dengan 2 file lain yaitu file berformat dbf sebagai data atribut dan file berformat shx sebagai file *index* untuk mengintegrasikan file shp dan dbf.

Sebagai view dari data shp bertipe line ditunjukan pada **Gambar 3.2** dan untuk tipe polygon di tunjukan pada **Gambar 3.3**.



Gambar 3.2 View data shp dengan tipe vector-line



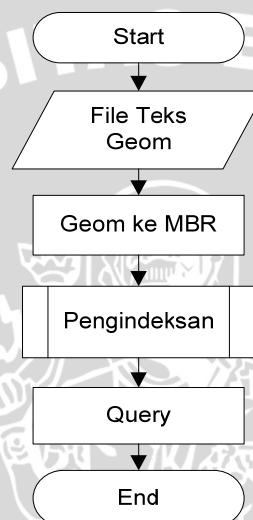
Gambar 3.3 View data shp dengan tipe vector-polygon

3.3 Perancangan Proses

Proses di dalam perancangan pengindeksan data spasial menggunakan struktur data R*-tree ini mula-mula file teks yang menyimpan geometri dari sebuah feature *polygon* atau *line* di tentukan MBR untuk menjadi area MBR yang

mencangkupi dari masing-masing tuple data geometri spasial dari file teks spasial, dengan susunan MBR {Xl,Xu,Yl,Yu}.

Proses selanjutnya mengindekskan MBR dari data spasial ke struktur data R*-tree kemudian di lakukan *query*, perancangan proses pengindeksan menggunakan struktur data R*-tree seperti di tunjukkan pada **Gambar 3.4** berikut.



Gambar 3.4 Gambaran umum system

3.3.1 Pengindeksan Metode R*-tree

Algoritma R*-tree untuk memasukkan *Entry* baru dengan algoritma **InsertData** dimulai di tingkat daun untuk memasukan data persegi panjang baru menggunakan Algoritma **InsertData**.

Algoritma **InsertData** terlebih dahulu memutuskan cabang mana yang akan di pilih pada setiap tingkatan *tree*, dengan memanggil Algoritma **ChosseSubtree**.

Algoritma **ChooseSubtree** untuk menempatkan data baru dan memilih *node* di setiap tingkatan *tree* terlebih dahulu menghitung berkenaan dengan batas-

batasnya yang memerlukan area pembesaran dan *overlap* untuk menyisipkan *node*.

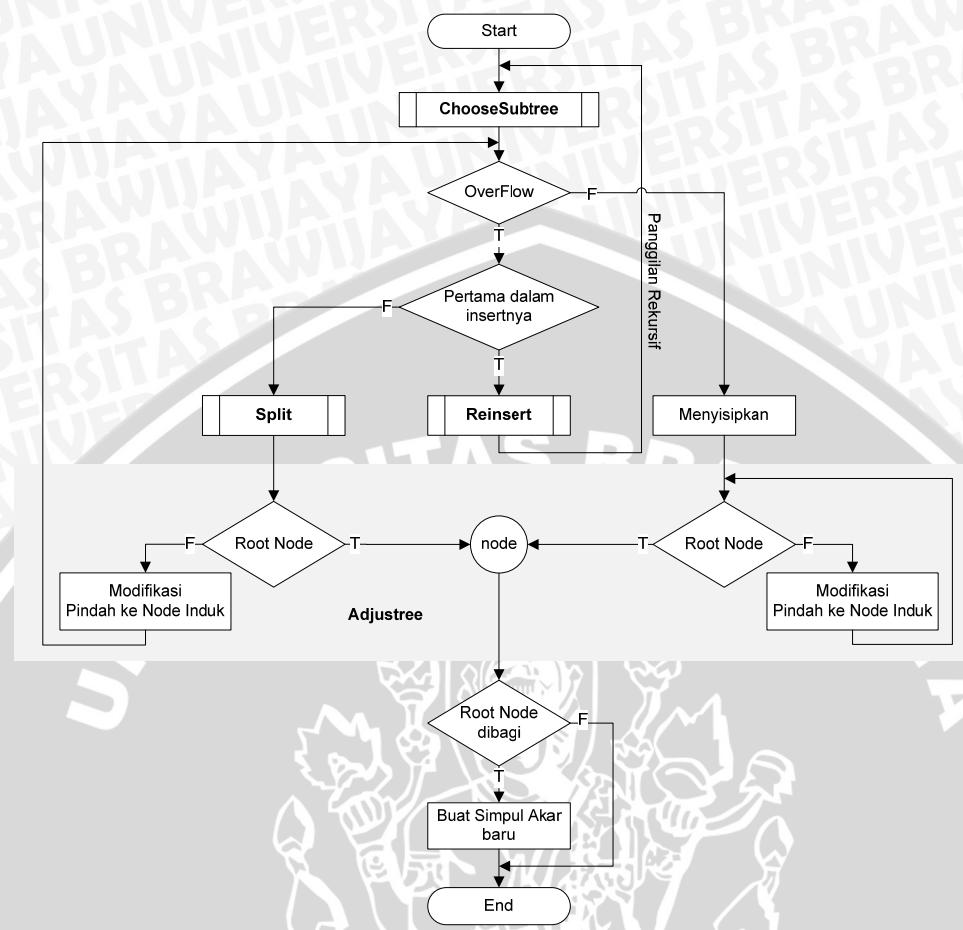
proses dilanjutkan ke algoritma **OverflowTreatment** untuk memastikan bahwa kapasitas dalam *node* yang akan di tempati data baru pada anak atau daun telah penuh atau tidak, bila kapasitas telah penuh dan proses ini bukan pertama kali selama pemasukan berkenaan dengan *Entry* tersebut maka pembelahan *node* dilakukan dengan algoritma *split*, apabila proses ini adalah proses pertama kali berkenaan dengan pemasukan *Entry* tersebut maka memasukkan kembali *node* tersebut dengan memanggil Algoritma *Reinsert*.

Algoritma *Split* sebelum meresor untuk membelah terlebih dahulu memproses perhitungan untuk beberapa kriteria minimasi dan optimasi dengan menggunakan algoritma **ChooseSplitAxis** untuk menentukan dan memilih sumbu terbaik yang hasilnya dilanjutkan dengan algoritma **ChooseSplitIndex** untuk optimasi dan meminimiasi ruang mati serta tumpang tindih minimal

Algoritma **Reinsert** sebelum mereinsert *node* kembali terlebih dahulu menghitung jarak pusat setiap *Entry* dengan jarak pusat pembatas dari kumpulan *Entry* tersebut.

berdasarkan *Entry* jarak pusat terjauh dari jarak pusat pembatasnya dimasukkan kembali(*reinsert*) berulang secara rekursif dengan memanggil Algoritma *Insert* untuk memasukkan data,

proses *reinsert* dengan jarak pusat ini digunakan untuk membuang *Entry* *node* terjauh dari *node* pembatasnya, gambaran umum struktur data R*-tree ditunjukkan pada **Gambar 3.5** Flowchart Gambaran Umum Struktur Data R*-tree.



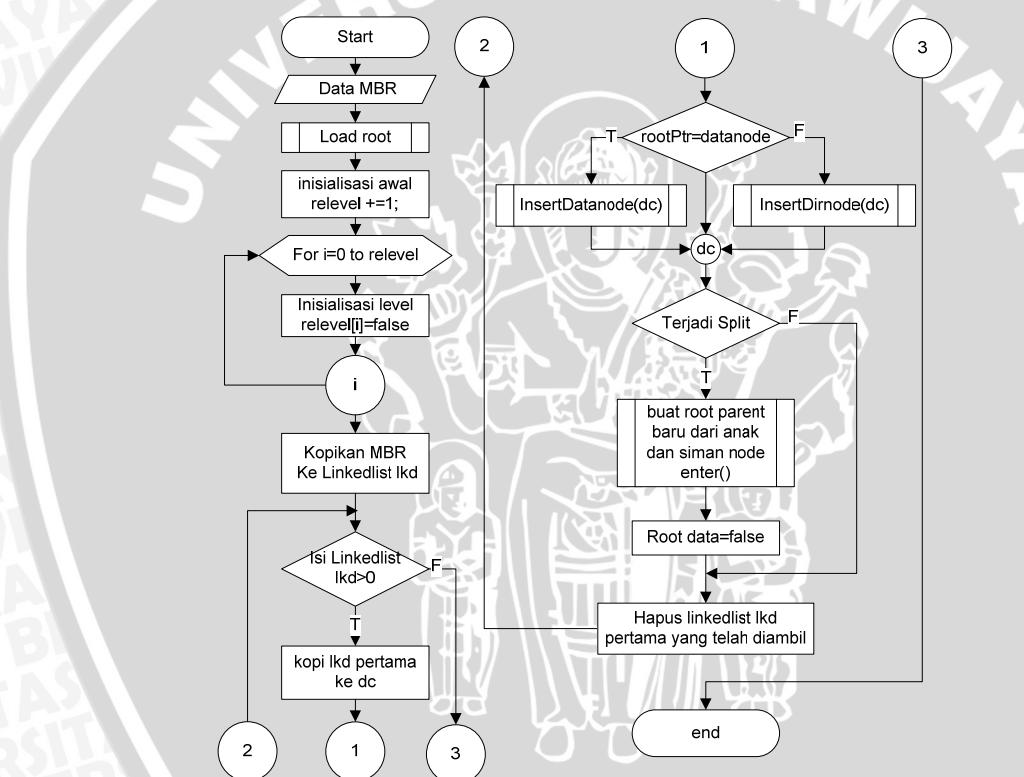
Gambar 3.5 Flowchart Gambaran Umum Struktur Data R*-tree

3.3.2 Prosedur Insert

Data masukan berupa MBR yang membatasi tuple dari geometri obyek spasial line maupun polygon, dimasukkan ke dalam R*-tree, pertama kali proses *insert* melakukan pengecekan dalam *node tree* jika *tree* dalam keadaan kosong termasuk proses pertama kali maka *root_isdata* diinisialisasi true kemudian memanggil *load root*.

Root *pointer* akan menunjuk ke data *node* yaitu *node* yang berada di tingkat daun, begitu sebaliknya apakah data *insert* dimasukkan ke direktori *node* yaitu *pointer* yang menunjuk untuk *node parent* (*node nonleaf*).

Proses selanjutnya data dikopikan ke dalam linkedlist untuk dimasukkan ke data *node*, setelah proses *insert* mengidentifikasi apakah pemasukan menyebabkan pembelahan jika terjadi pembelahan apakah hasil pembelahan menyebabkan pembagian root atau tidak, jika iya lakukan pembagian root untuk anaknya dan buat root baru dari anak tersebut dan menyimpannya ke dalam *node* dengan *parent* baru yang terbentuk dari hasil pembelahan, untuk lebih jelasnya bisa di lihat di **Gambar 3.6** berikut :

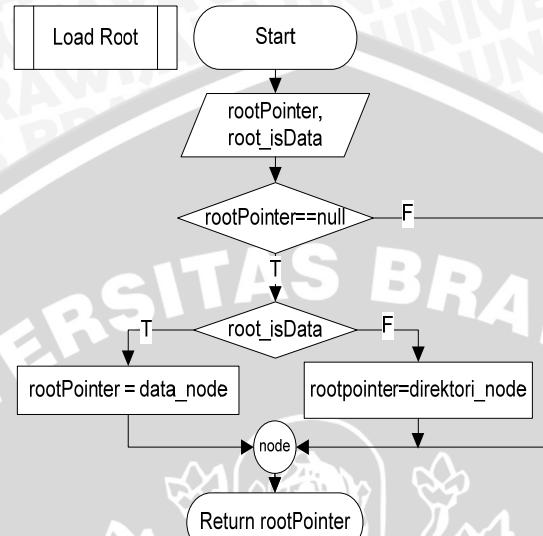


Gambar 3.6 Prosedur *insert*

3.3.3 Prosedur Load Root

Prosedur Loadroot pada **Gambar 3.7** digunakan untuk menunjukkan posisi *pointer*, pada saat pertama kali pengecekan apakah *rootPointer* null yang berarti belum ada masukan jika iya apakah *root is data* (data *nodeleaf*) maka

pointer menunjuk ke *datanode* (*data nodeleaf*) jika bukan menunjuk ke direktori *node* (*data node nonleaf*)

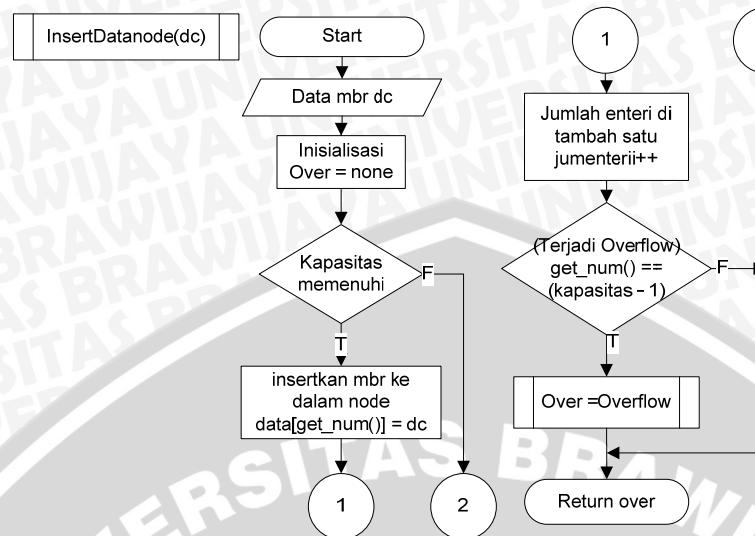


Gambar 3.7 Prosedur load *pointer*

3.3.4 Prosedur Insert Data Node

Proses *insert datanode* pada **Gambar 3.8** digunakan untuk memasukkan *node leaf*, proses pertama kali mengecek apakah kapasitas *Entry* masih memenuhi bila masih data MBR di sisipkan pada *node* yang sesuai posisi jumlah terakhir *Entry* dari pemasukan sebelumnya (*jumEntry*), kemudian jumlah *Entry* ditambah satu untuk *insert* data selanjutnya.

Pengecekan selanjutnya apakah pemasukan menyebabkan overflow dengan jumlah *Entry* melebihi kapasitas (*getnum() == kapasitas-1*) bila iya panggil overflow-treatment bila tidak maka mengembalikan *none* untuk proses pemasukan data selanjutnya.

Gambar 3.8 Prosedur *insert node* data

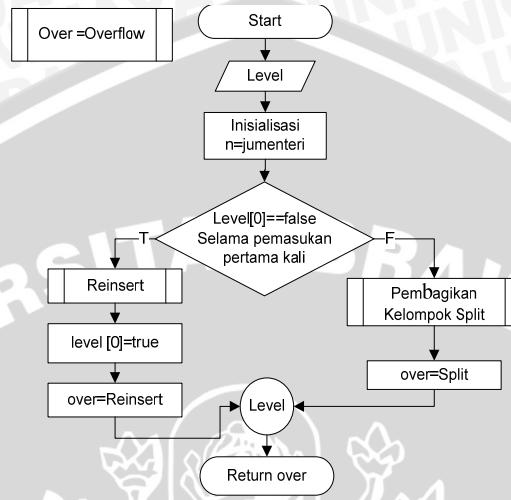
3.3.5 Prosedur Overflow Treatment

Prosedur OverflowTreatment **Gambar 3.9** digunakan untuk mengidentifikasi apakah *Entry node* memerlukan pembelahan yang disebabkan kapasitas penuh ataukah memasukkan kembali untuk reintegrasi *tree* karena selama proses pemasukan berkenaan dengan *entry* tersebut adalah pertama kali dalam *tree*.

Pengecekan overflowtreatment dilakukan pada level di root apakah root pada level daun false yang berarti level masukan berkenaan dengan *entry* ini adalah pertama kali saat memasukkan data di *tree* maka proses akan memanggil prosedur *reinsert* untuk memasukkan data kembali dan mengganti level nol dengan true setelah proses *reinsert*, karena reintegrasi diperkenankan sekali dalam level *tree* berkenaan dengan *entry* ini.

Pengecekan overflowtreatment yang disebabkan kapasitas penuh, overflowtreatment mengidentifikasi apakah level pada *leaf true*, yang berarti level daun selama proses pemasukan berkenan dengan *entry* tersebut bukanlah

pertama kali maka dilakukan *split* yang mula-mula mengelompokkan data menjadi dua untuk di distribusikan dan melakukan pembelahan dengan memanggil prosedur pengelompokan *split*.



Gambar 3.9 Prosedur Overflow Treatment

3.3.6 Prosedur *Reinsert*

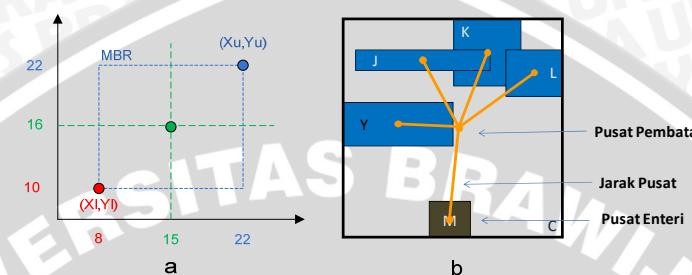
Prosedur *reinsert* **Gambar 3.11** digunakan untuk memasukkan kembali data *node* karena berkenaan dengan *entry* ini adalah pertama kali saat pemasukkan data di *tree* dari prosedur *overflowtreatment*

Data MBR sebelum dimasukkan kembali di urutkan berdasarkan jarak pusat tiap *Entry* dengan pembatas pusat MBR tersebut

Hasil jarak pusat sumbu x,y setiap *Entry* MBR di simpan kedalam variabel *center* berdasarkan id MBR, nilai pusat terhadap x dari pembatas *Entry* maupun *Entry* itu sendiri didapatkan dengan $X_l+X_u/2$ sedangkan terhadap y didapatkan dengan $Y_l+Y_u/2$ seperti di gambarkan pada **Gambar 3.10a** ilustrasi $center\ x = (22+10/2)$ dan $center\ y = (22+8/2)$:

Proses selanjutnya mengalokasikan MBR untuk *sorting* yang diisi kan berdasarkan perhitungan jarak pusat tersebut dan memanggil quicksort dengan kriteria *sorting center*. Ilustrasi jarak pusat setiap *Entry* di ilustrasikan **Gambar 3.10**

3.10b Jarak pusat *Entry* terhadap pusat pembatasnya

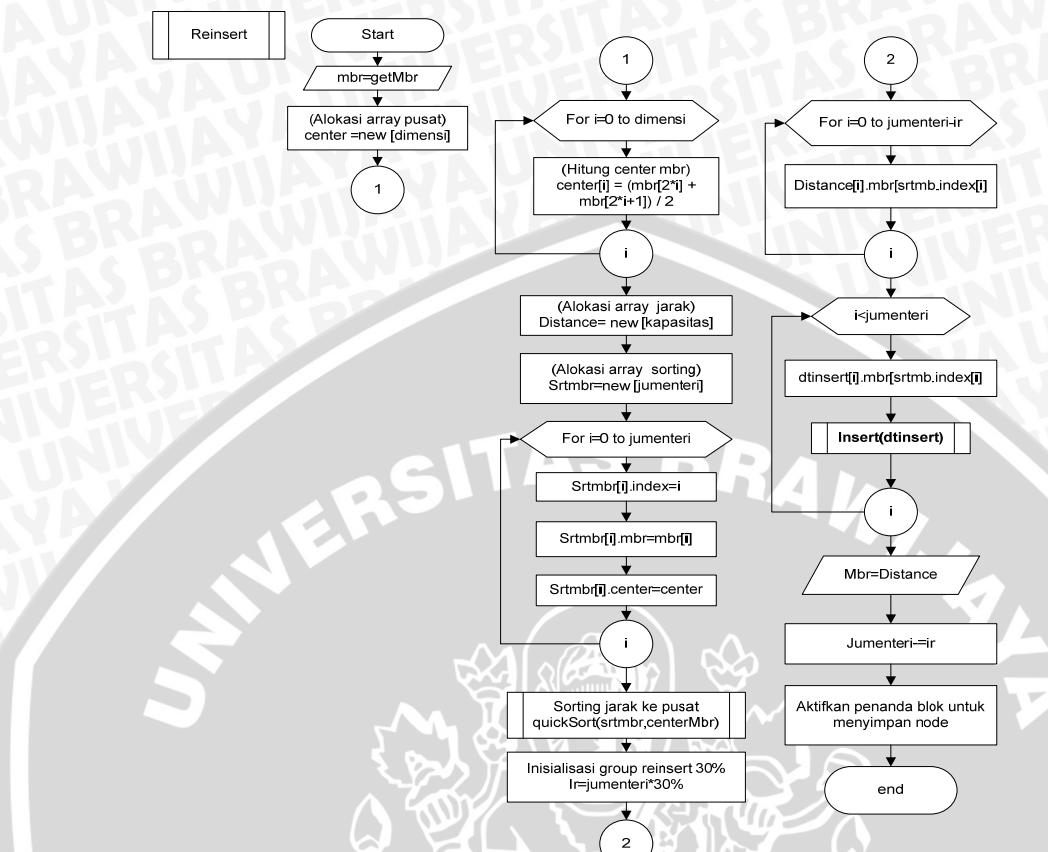


Gambar 3.10 (a) Ilustrasi pusat MBR , (b) Jarak pusat *Entry* terhadap pusat pembatas

Untuk memasukkan kembali *node* di isi 30% penuh yaitu (jumlah *Entry* * 30%) hal ini untuk membuang *Entry* terjauh dari suatu *node* MBR pembatas, hasil 30% dari jumlah *Entry sorting* jarak pusat tertinggi disimpan dalam variabel ir, gunakan perulangan sebanyak ir untuk menentukan MBR dengan jarak terjauh yang akan dimasukkan kembali, dari ilustrasi **Gambar 3.10b** jarak terjauh adalah M.

MBR sebanyak ir tersebut satu-persatu dimasukkan kembali dengan berulang memanggil prosedur *insert* yang dimasukkan dalam linkedlist lkd

Hasil akhir dari prosedur *reinsert* yaitu *node* anak sekarang berisi sisa dari MBR yang telah dimasukkan 30%, dengan demikian jumlah *Entry* dalam *node* tersebut sekarang dikurangi dengan 30% dari jumlah *Entry* yang telah dimasukkan kembali.

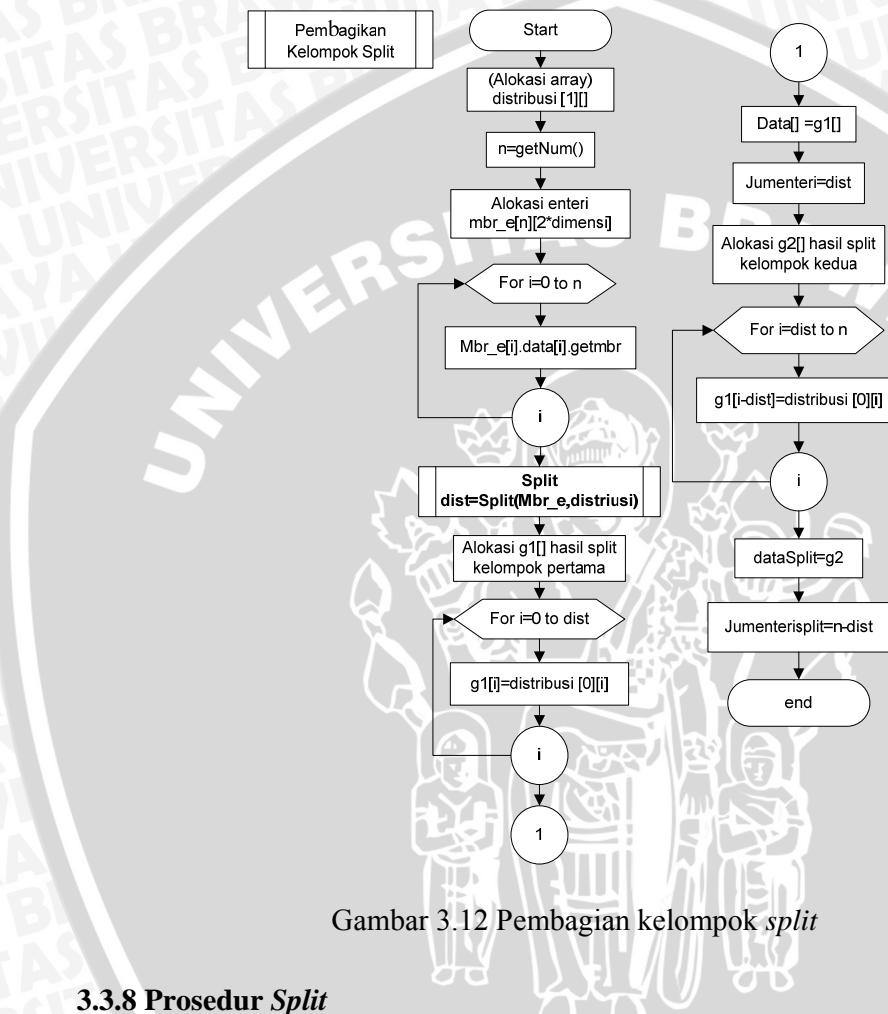
Gambar 3.11 Prosedur *reinsert*

3.3.7 Prosedur Pembagian Kelompok *Split*

Prosedur pembagian kelompok *split* **Gambar 3.12** digunakan untuk mendistribusikan pengelompokan pembelahan dengan mengalokasikan array untuk hasil pembelahan yang di simpan dalam *distribusi[1][]* yang berarti data array distribusi sebanyak 2 kolom untuk group pertama dan group ke dua, kemudian mengisikan MBR ke *mbr_e* sebanyak jumlah *Entry* dari MBR dalam *node* tersebut untuk di lakukan pembelahan dengan memanggil prosedur *split()*.

Hasil pembagian kelompok dari prosedur *split* disimpan dalam array *distribusi[0]* untuk kelompok pertama dan *distriusi[1]* untuk kelompok ke dua yang sesuai dengan id MBR hasil dari optimasi dan minimasi yang didistribusikan

oleh pembelahan terbaik dari prosedur *split*, jumlah *Entry* sekarang di kurangi oleh jumlah *Entry* hasil distribusi *split(dist)*, proses selanjutnya di lakukan penyisipan kedalam *node* dari hasil distribusi.



Gambar 3.12 Pembagian kelompok *split*

3.3.8 Prosedur *Split*

Prosedur *split* yang di gambarkan pada **Gambar 3.13** digunakan untuk mendistribusikan pembelahan terbaik dari hasil optimasi dan minimasi yang di sebabkan kapasitas *entry* penuh dari prosedur overflowtreatment

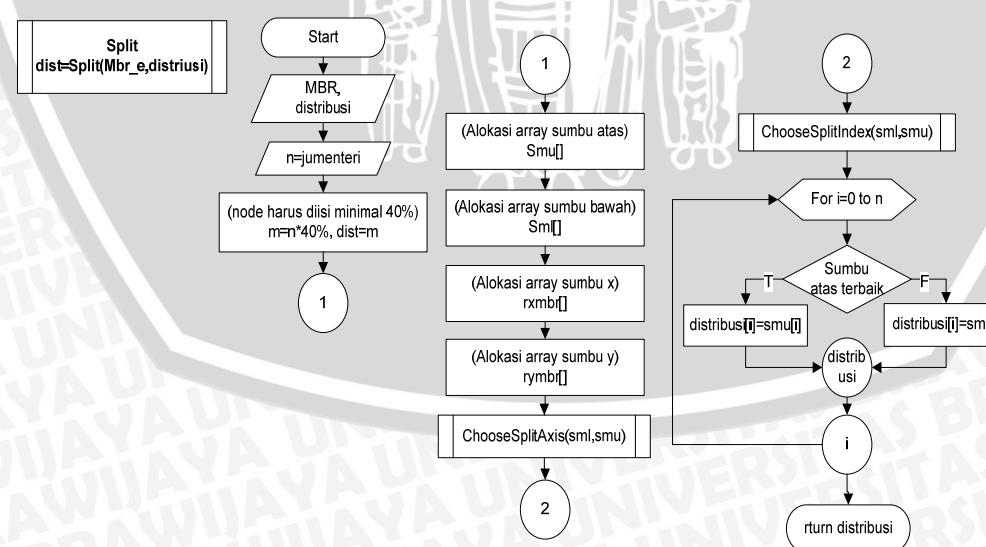
Sebelum dilakukan pembelahan isikan m minimal 40% dari jumlah *entry*, hal ini berdasarkan eksperimen hasil terbaik dari Beckman, dkk (1990), kemudian mengalokasikan array untuk menyimpan hasil *sorting* batas atas Xmax MBR

dengan alokasi array smu[] dan batas bawah Xmin MBR dengan sml[] dan sumbu dari x,y MBR untuk minimal tumpang tindih dan area mati.

Prosedur *Split* selanjutnya memanggil **ChooseSplitAxis** untuk menentukan sumbu pembelahan terbaik berdasarkan *margin* dari persamaan 2.2 sebelum dilakukan optimasi dan minimasi ruang mati serta tumpang tindih pada persamaan 2.1 dan 2.3 dengan prosedur **ChooseSplitIndex**

Hasil pemilihan sumbu terbaik dari prosedur **ChooseSplitAxis** dihitung ruang mati dan tumpang tindih minimal oleh **ChooseSplitIndex**, hasil distribusi kelompok pembelahan terbaik dari proses **ChooseSplitIndex** disimpan di sml(batas atas) dan smu(batas bawah),

Hasil Distribusi terbaik berkenaan dengan batas atas (smu) maka distribusi di isi oleh smu dengan lu=true dan sebaliknya jika distribusi terbaik adalah batas bawah maka lu=false, perbandingan untuk pengecekan hasil terbaik dari batas atas atau batas bawah hal ini dilakukan dengan looping sebanyak jumlah *Entry* dari MBR yang sebelumnya telah di distribusikan.



Gambar 3.13 Prosedur *Split*

3.3.9 Prosedur ChooseSplitAxis

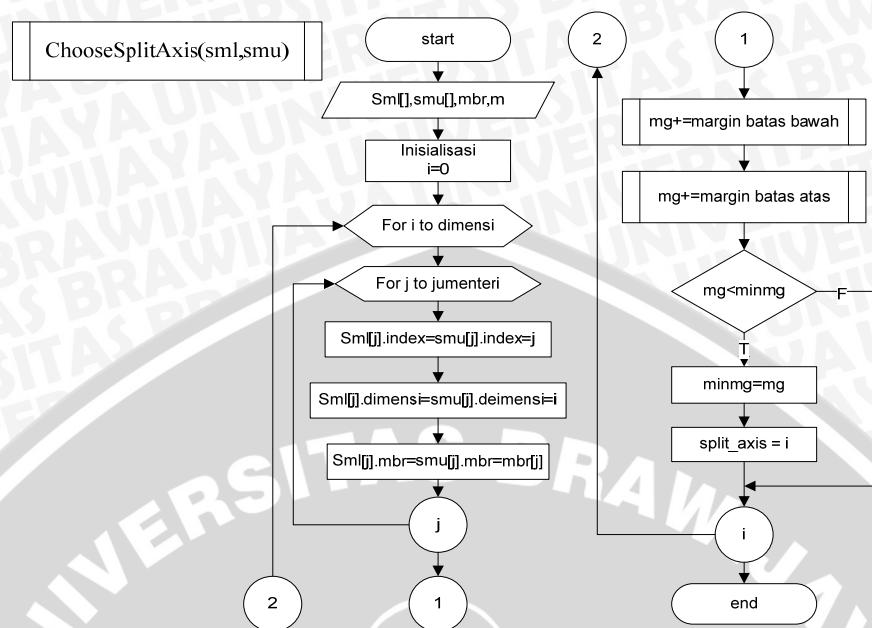
Prosedur ChooseSplitAxis pada **Gambar 3.14** digunakan untuk menentukan sumbu pembelahan terbaik berdasarkan persamaan 2.2 sebelum dilakukan minimasi ruang mati dan tumpang tindih dengan persamaan 2.1 dan 2.3 oleh prosedur ChooseSplitIndex.

Sumbu pembelahan terbaik ChooseSplitAxis dihitung dari sumbu x dan y dari setiap *margin Entry* yang dilakukan dengan meminimasi *margin* berdasarkan batas bawah MBR dan batas atas MBR yaitu X_l, X_u dan Y_l, Y_u dari susunan $MBR\{X_l, X_u, Y_l, Y_u\}$ jadi $MBR[0]$ adalah X_l dan $MBR[1]$ adalah X_u dan $MBR[2]$ adalah Y_l dan $MBR[3]$ adalah Y_u .

Looping pencarian dalam menentukan *margin* yaitu dilakukan sebanyak dimensi, yang di sini yaitu dua dimensi diwakili oleh X_l, Y_l dan X_u, Y_u .

Pengisian sml (*sort MBR Lower*) dan smu (*sort MBR Upper*) di isikan sebanyak jumlah *Entry MBR* yang telah di distribusikan dilanjutkan dengan mengisi penambahan mg yaitu nilai *margin* dari hasil batas atas dan batas bawah di setiap perulangan dari masing-masing distribusi kelompok disetiap *margin* batas atas dan bawah dari setiap dimensi.

Akhir dari perhitungan setiap perulangan dimensi mg selalu di bandingkan dengan minmg, dimana nilai awal minmg adalah maxreal yang apabila pertamakali di bandingkan nilainya selalu terbesar dari mg, karena diharapkan pada awal perulangan mg selalu minimal dari minmg kemudian minmg di isi oleh mg dan dibandingkan kembali dari hasil mg dengan demikian minmg akan selalu berisi nilai *margin* sebelumnya yang akan menjadi pembanding dari nilai hasil *margin* baru mg, hingga di ulang sebanyak dimensi.

Gambar 3.14 Prosedur *Choose Split Axis*

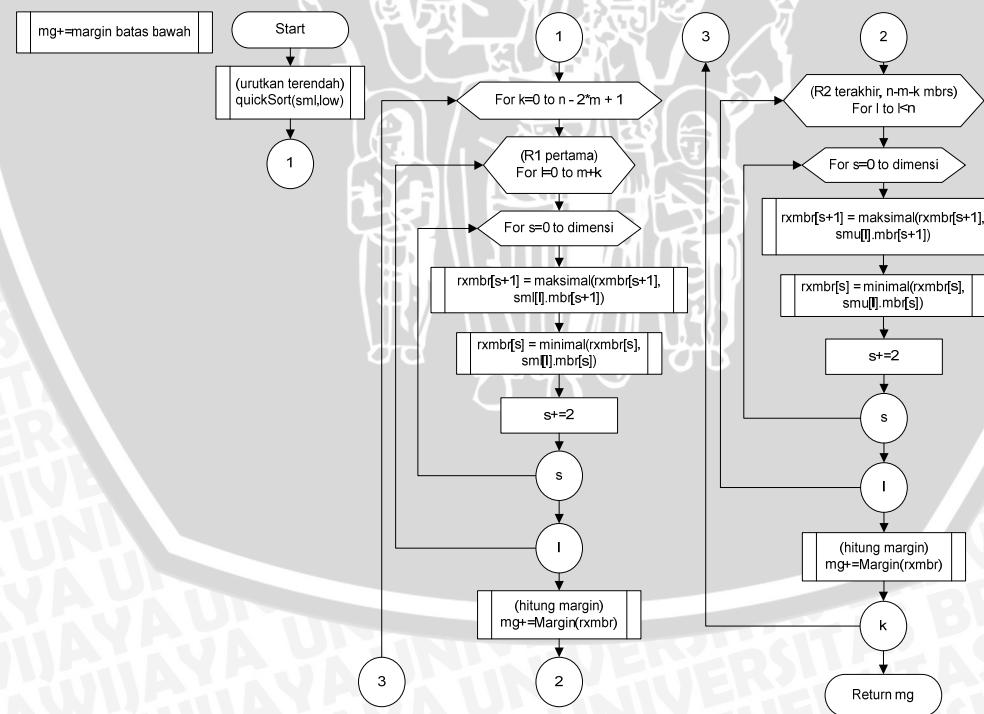
3.3.10 Prosedur Margin Batas Bawah

Prosedur *margin* batas bawah pada **Gambar 3.15** digunakan untuk menentukan sumbu pembelahan terbaik berdasarkan sumbu batas bawah MBR, Awal mula untuk menentukan sumbu pembelahan terbaik dari batas bawah, sml diurutkan dengan nilai terendah dengan quickSort yaitu xl dan yl pad MBR dan begitu sebaliknya dengan smu yaitu xu, yu MBR, kemudian dengan penambahan k+1 hingga n-2*m+1 untuk m+k kelompok pertama yaitu R1 dan kelompok ke dua R2 yaitu n-m-k terakhir, dimana n adalah jumlah *Entry* dan m adalah 40% dari n, hal ini berdasarkan eksperimen hasil terbaik dari Beckmann, dkk (1990).

Pada awal pertama kali menetukan pembatas di setiap kelompok dengan menginisialisasi (`rxmbr[s] = MAXREAL`) dan (`rxmbr[s+1] = MINREAL`), `rxmbr[s]` adalah *Xl* dan *Yl* sedangkan `rxmbr[s+1]` adalah *Xu* dan *Yu*, dengan inisialisasi tersebut dimana nilai awal `rxmbr[s]` adalah maxreal yang bila dibandingkan awal adalah selalu terbesar dari `sml[s]`, karena diharapkan pada awal

perulangan $sml[s]$ selalu bernilai minimal dari $rxmbr[s]$, yang kemudian $rxmbr[s]$ diisi oleh sumbu tiap perulangan dari MBR $sml[s]$ dan dibandingkan kembali dari hasil $sml[s]$ selanjutnya hingga diulang sebanyak perulangan dimensi dengan penambahan $k+1$ dari kelompok pertama R1 begitu juga sebaliknya untuk $rxmbr[s+1]$ yang dibandingkan dengan $sml[s+1]$ untuk mencari nilai terbesar Xu dan Yu, setiap akhir dari perulangan kelompok pertama dan kelompok kedua dihitung nilai *margin* berdasarkan persamaan 2.2 dengan menambahkan mg dari perhitungan *margin* akhir dari $rxmbr$

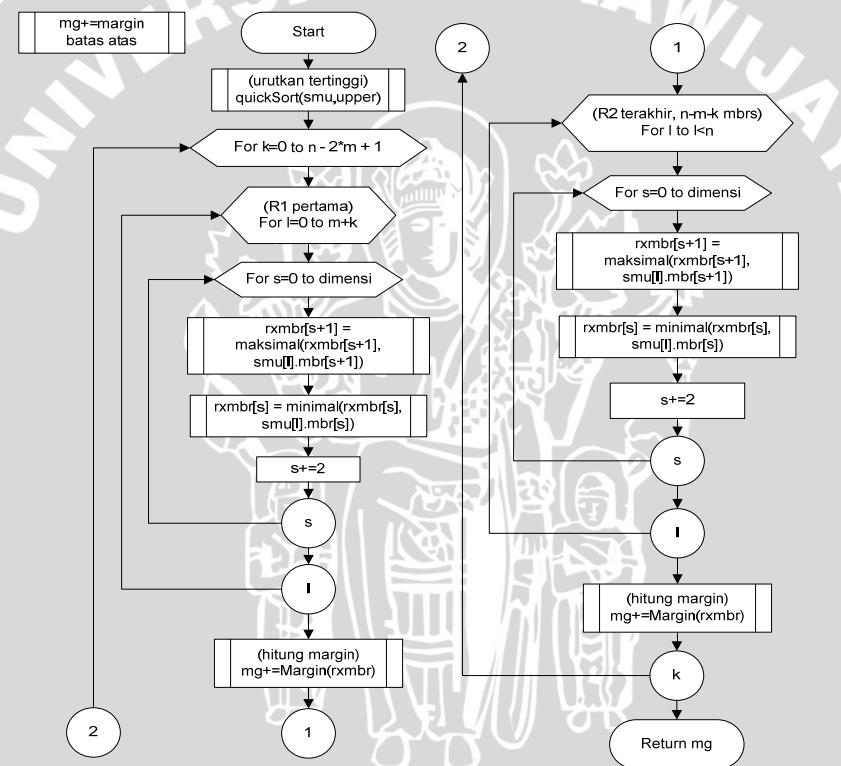
Perhitungan *margin* selanjutnya yaitu menambahkan hasil *margin* dari setiap pembatas kelompok R1 dan R2 di akhir pengelompokan masing-masing di mana *margin* selalu ditambahkan di setiap perulang dari distribusi(k) hingga $n - 2*m + 1$ distribusi.



Gambar 3.15 Prosedur *Margin Batas Bawah*

3.3.11 Prosedur Margin Batas Atas

Prosedur *margin* batas atas pada **Gambar 3.16** digunakan untuk menentukan sumbu pembelahan terbaik batas atas yaitu menghitung *margin* batas atas yang tidak jauh berbeda dengan cara perhitungan dari *margin* batas bawah pada prosedur sebelumnya, hanya saja array smu yang berisi MBR diurutkan dengan pengurutan tertinggi dari Xu dan Yu dengan quickSort dan proses selanjutnya adalah sama.



Gambar 3.16 Prosedur *Margin Batas Atas*

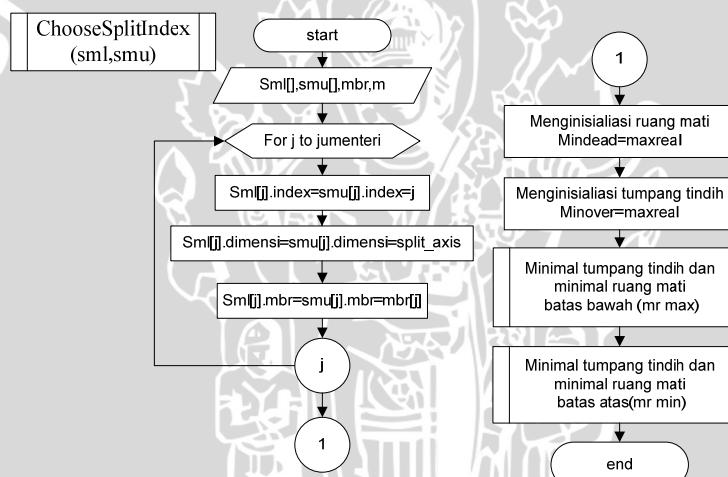
3.3.12 Prosedur Choose Split Index

Prosedur *ChooseSplitIndex* pada **Gambar 3.17** digunakan untuk menghitung optimasi dari tumpang tindih minimal dan ruang mati berdasarkan persamaan 2.1 dan 2.3 hasil dari pemilihan sumbu pembelahan terbaik prosedur *ChooseSplitAxis*, untuk menemukan optimasi terbaik ditentukan oleh batas atas

dan batas bawah yang diwakili oleh MBR Xl, Yl dan Xu, Yu dengan asumsi *node* 40% penuh berdasarkan eksperimen hasil terbaik dari Beckmann, dkk (1990).

Langkah selanjutnya mengisikan MBR kedalam sml dan smu berdasarkan jumlah *Entry* yang di distribusikan kemudian dimensi dari sml dan smu di isi sesuai dengan hasil *split_axis* terbaik dari minimal *margin* sebelumnya yang telah dihitung di **ChooseSplitAxis**.

Prosedur ChooseSplitIndex selanjutnya memanggil prosedur ruang mati dan tumpang tindih batas bawah dan batas atas untuk menghitung optimasi dan minimasi ruang mati serta tumpang tindih.



Gambar 3.17 Prosedur ChooseSplitIndex

3.3.13 Prosedur Ruang Mati Dan Tumpang Tindih Batas Bawah

Prosedur ruang mati dan tumpang tindih batas bawah pada Gambar 3.18 digunakan untuk menghitung optimasi dan minimasi area mati dan tumpang tindih berdasarkan sumbu batas bawah MBR dengan persamaan 2.1 dan 2.3

Prosedur ruang mati dan tumpang tindih batas bawah untuk menentukan area mati dan tumpang tindih minimal pertama kali sml diurutkan dengan urutan index sumbu terbaik dari **ChooseSplitAxis**, kemudian membagi kelompok

distribusi(k) menjadi dua kelompok, dimana nilai awal $k=0$ hingga $(n-2*m+1)$ dengan penambahan $k+1$ untuk kelompok pertama R1 yaitu $m+k$ dan kelompok ke dua R2 yaitu $n-m-k$ terakhir, dimana n adalah jumlah *Entry* dan m adalah 40% dari n, hal ini berdasarkan eksperimen hasil terbaik dari Beckmann, dkk (1990).

Pertamakali sebelum menghitung ruang mati(*dead*) dan minimal tumpang tindih(*over*) terlebih dahulu menentukan pembatas kelompok pertama R1 dengan menginisialisasi *over* dan *dead* dengan nol kemudian (*rxmbr[s]* = MAXREAL) dan(*rxmbr[s+1]* = MINREAL), dimana *rxmbr[s]* adalah *Xl* dan *Yl* sedangkan *rxmbr[s+1]* adalah *Xu* dan *Yu*, dengan inisialisasi awal *rxmbr* tersebut nilai *rxmbr* akan selalu diisi dari hasil perbandingan minimal *rxmbr* dan *sml* untuk *xl* dan *yl* begitu juga sebaliknya untuk mendapatkan nilai maksimal *Xu* dan *Yu* dari perbandingan *rxmbr* dan *sml* yang diulang sebanyak dimensi dari tiap-tiap entri begitu juga untuk kelompok ke dua R2.

Proses selanjutnya menghitung ruang mati minimal yaitu luas area pembatas *entry* dikurangi oleh luas area tiap-tiap *entry* dengan cara memberikan nilai minus pada *dead* untuk penambahan setiap luas area *entry* sml selama perulangan kelompok *entry* masing-masing dan menambahkannya dengan luas *entry* pembatas (*rxmbr*) di akhir setiap perulangan dari kelompok masing-masing

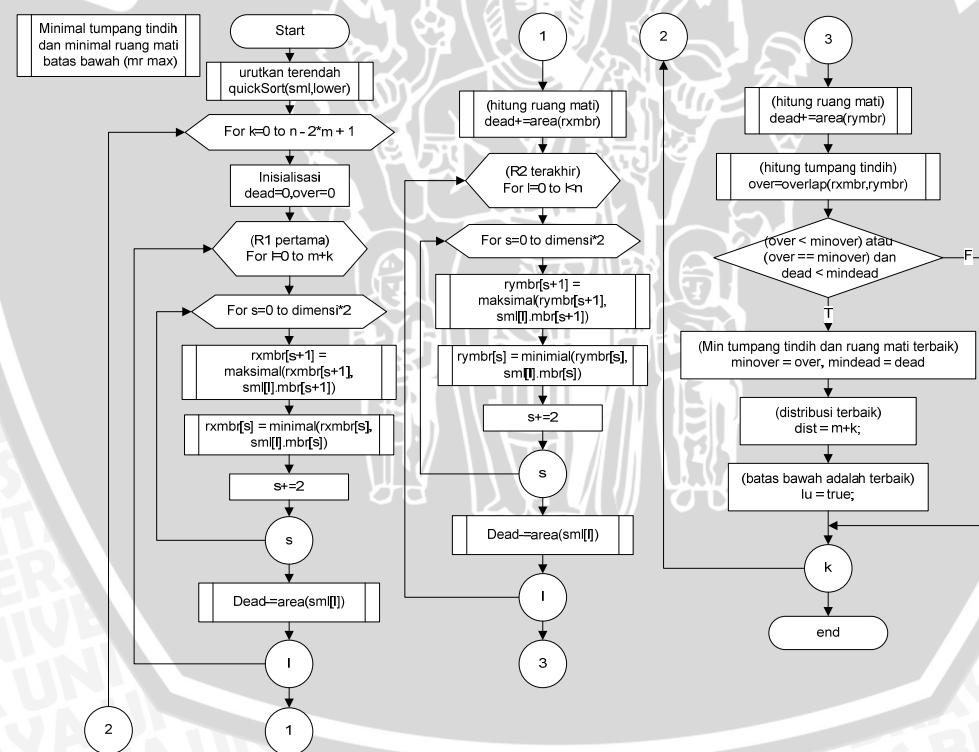
Proses selanjutnya menghitung tumpang tindih minimal dari tiap pembatas MBR kelompok R1 pertama *rxmbr* dengan pembatas kelompok ke dua R2 terakhir *rymbr* (*overlap(rxmbr, rymbr)*) di setiap perulangan distribusi(k)

Proses terakhir menghitung optimasi dan minimasi berkenaan dengan sumbu terbaik batas bawah dari tumpang tindih dan ruang mati kelompok R1 dan R2 di setiap distribusi(k), dimana minover dan mindead diisi nilai awalnya dengan

maxreal yaitu dengan membandingkan dead kurang dari mindead dan over kurang dari minover selama perulangan distribusi(k) hingga $n-2*m+1$ perulangan.

Berkenaan dengan sumbu batas bawah yang di distribusikan(k) adalah pembelahan terbaik selama perulangan $n-2*m+1$ dengan $k+1$ penambahan, maka jumlah *entry* terbaik(dist) diisi nilainya dengan $m+k$ pada saat proses tersebut dan tetapkan batas bawah adalah distribusi terbaik (lu=true).

Apabila selama perbandingan dalam perulangan dead sama dengan mindead maka dipilih mindead yang minimal dengan setatemen perbandingan (over < minover) atau (over == minover) dan dead < mindead hal ini berdasarkan eksperimen hasil terbaik dari Beckmann, dkk (1990).



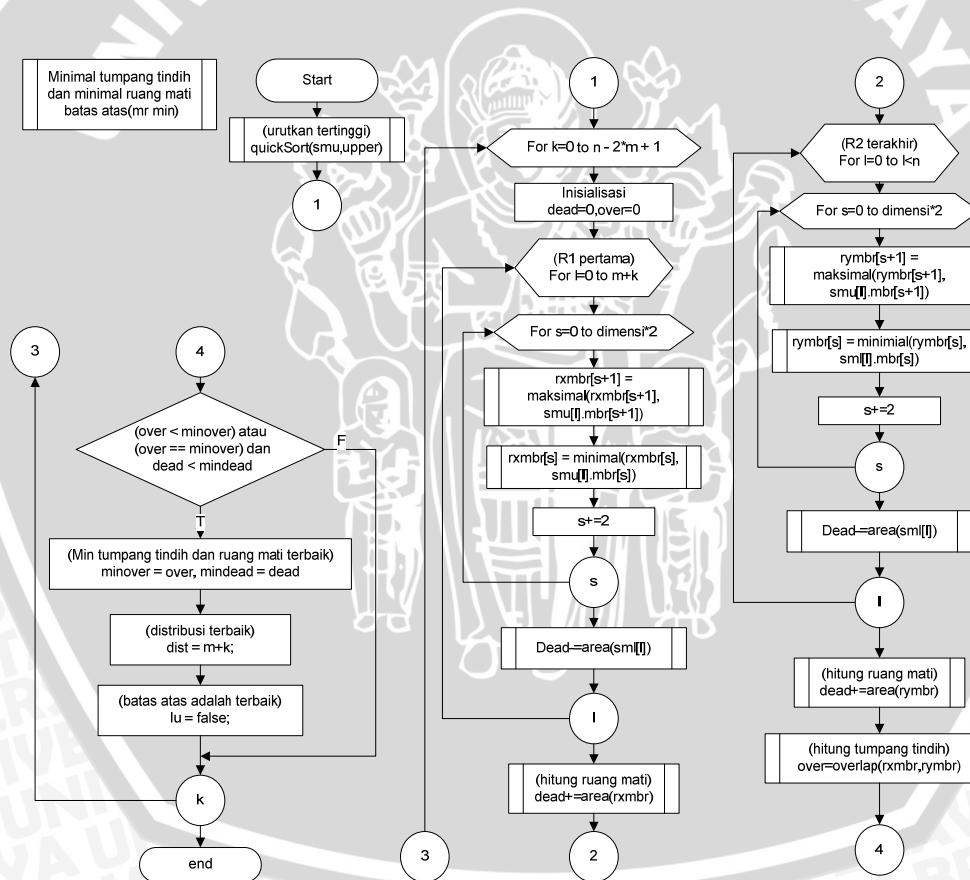
Gambar 3.18 Prosedur Ruang Mati Dan Tumpang Tindih Batas Bawah

3.3.14 Prosedur Ruang Mati Dan Tumpang Tindih Batas Atas

Prosedur ruang mati dan tumpang tindih batas atas pada **Gambar 3.19**

digunakan untuk menghitung optimasi dan minimasi area mati dan tumpang tindih berdasarkan sumbu batas atas MBR dengan persamaan 2.1 dan 2.3.

Prosedur ruang mati dan tumpang tindih batas atas tidak jauh berbeda dengan prosedur ruang mati dan tumpang tindih batas bawah, hanya saja untuk smu di urutkan berdasarkan sumbu minimal batas bawah dari **ChooseSplitIndex** menggunakan quickSort. Sebelum menghitung optimasi dan minimasi area mati serta tumpang tindih minimal di lakukan.



Gambar 3.19 Prosedur Ruang Mati Dan Tumpang Tindih Batas Atas

3.3.15 Prosedur QuickSort

Prosedur QuickSort pada **Gambar 3.20** digunakan untuk mengurutkan sekumpulan *Entry MBR* dengan berdasarkan kriteria pengurutan yang diantaranya upper x_u, y_u , lower x_l, y_l dan *center* dari nilai pusat MBR $x(x_u+x_l)/2, y(y_u+y_l)/2$

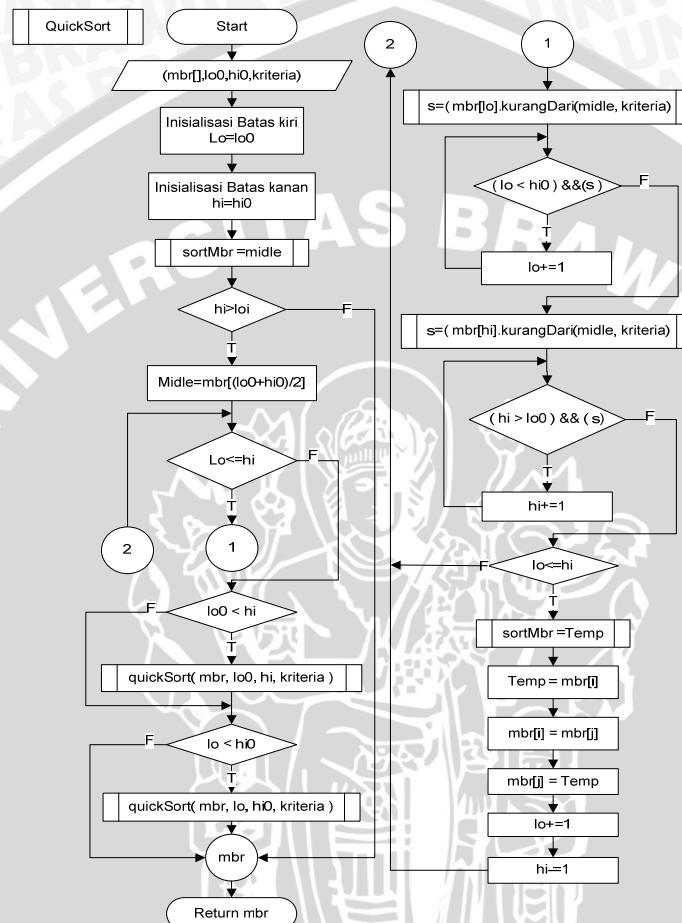
Quicksort pertama kali membagi sekumpulan *entry* menjadi dua pada ruas kanan dan ruas kiri dengan posisi id sebagai kunci masing-masing. Quicksort dimulai dari id yang terkecil untuk ruas kanan dan id yang tertinggi untuk ruas kiri. Jika id pada ruas kanan lebih besar dengan id ruas kiri maka bandingkan berdasarkan kriteria dan id MBR, apakah sumbu pada id ruas kanan lebih besar dengan sumbu id pada ruas kiri.

Prosedur sortMBR yang menghitung berdasarkan kriteria *sorting* dan ruas kiri kurang sama dengan ruas kanan pada saat tersebut maka tambahkan ruas kiri dengan satu begitu juga untuk perbandingan ruas kanan, dengan ruas kanan ditambah satu jika ruas kanan lebih besar dari ruas kiri pada saat tersebut

Proses selanjutnya apakah ruas kiri kurang sama dengan ruas kanan maka pindah posisi sumbu MBR berdasarkan posisi id dari ruas kanan ke ruas kiri, kemudian posisi ruas kiri ditambah satu dan posisi ruas kanan dikurangi satu

Proses berulang selama posisi ruas kiri kurang sama dengan posisi ruas kanan selain dari itu maka apakah posisi ruas kiri pada saat tersebut kurang dari posisi ruas kanan bila iya panggilan rekursif QuickSort dilakukan untuk mengurutkan berdasarkan kriteria dengan posisi ruas kiri pada saat tersebut dengan ruas kanan, begitu sebaliknya jika ruas kiri kurang dari posisi ruas kanan pada saat tersebut rekursif untuk *sorting* dilakukan berdasarkan kriteria pada posisi ruas kiri dengan posisi ruas kanan pada saat tersebut.

Sorting akan berakhir apabila data sudah terurut berdasarkan kriteria dengan posisi yang telah dilalui untuk di urutkan dengan pengecekan ruas kanan lebih besar dari ruas kiri dengan posisi ruas kanan tertinggi dan ruas kiri terendah.



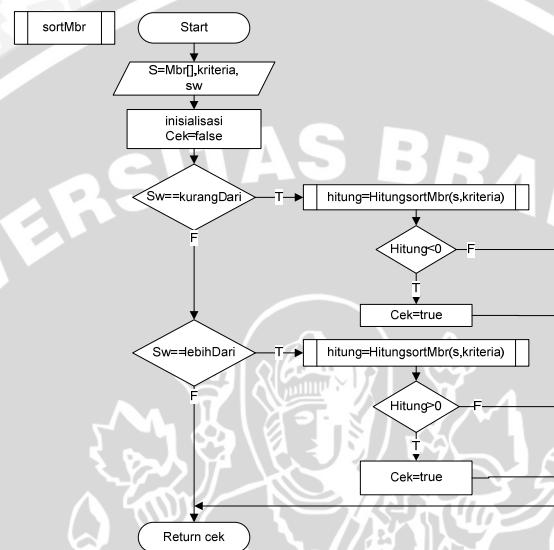
Gambar 3.20 Prosedur Quick Sort

3.3.16 Prosedur Sort MBR

Prosedur sortMBR pada **Gambar 3.21** digunakan untuk perbandingan sorting quickSort dengan menghitung batas-batas sumbu MBR berdasarkan kriteria hasil perhitungan dari prosedur Hitung sort MBR

Proses pengecekan yang dihasilkan dari perhitungan prosedur Hitung sort MBR dilakukan dengan membandingkan suatu sumbu lebih atau kurang dari

sumbu yang lain berdasarkan kriteria *sorting* yang di lakukan oleh quickSort dari hasil perhitungan Hitung sortMBR dengan pengembalian true atau false dari hasil pengecekan, hasil pengembalian sort MBR selanjutnya digunakan oleh prosedur quicksort untuk *sorting* MBR.



Gambar 3.21 Prosedur Sort MBR

3.3.17 Prosedur Hitung Sort MBR

Prosedur hitung sortMBR pada Gambar 3.23 digunakan untuk menghitung batas-batas sumbu MBR berdasarkan kriteria dan hasil perhitungan dalam perbandingan Sort MBR.

Kriteria dalam perbandingan diantaranya batas terendah(LowerMBR), batas tertinggi(UperMBR), dan pusat MBR yang digunakan untuk *sorting* jarak pusat ke pusat MBR (*centerMBR*).

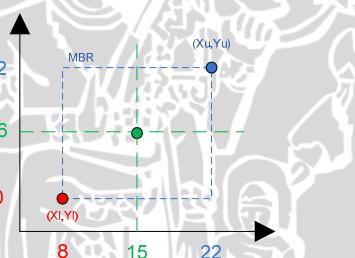
Dimensi adalah *iterasi* 2 kali dari dimensi itu sendiri yang di *iterasi-kan* dalam prosedurQuicksort dengan nilai awal nol dengan penambahan dua hingga sebanyak dimensi.

Prosedur sortMBR jika pengecekan kriteria adalah lowerMBR maka yang dihitung adalah berkenaan dengan batas bawah (lower bound) dari MBR untuk dibandingkan, yaitu x_l dan y_l , pada *iterasi* pertama $\text{MBR}_{x_l} - S_{x_l}$, dan *iterasi* kedua $\text{MBR}_{y_l}-S_{y_l}$.

Prosedur sortMBR jika pengecekan kriteria adalah uperMBR maka yang dihitung adalah batas atas (upper bound) dari MBR untuk dibandingkan yaitu x_u dan y_u , pada *iterasi* pertama $\text{MBR}_{x_u} - S_{x_u}$, dan *iterasi* kedua $\text{MBR}_{y_u}-S_{y_u}$.

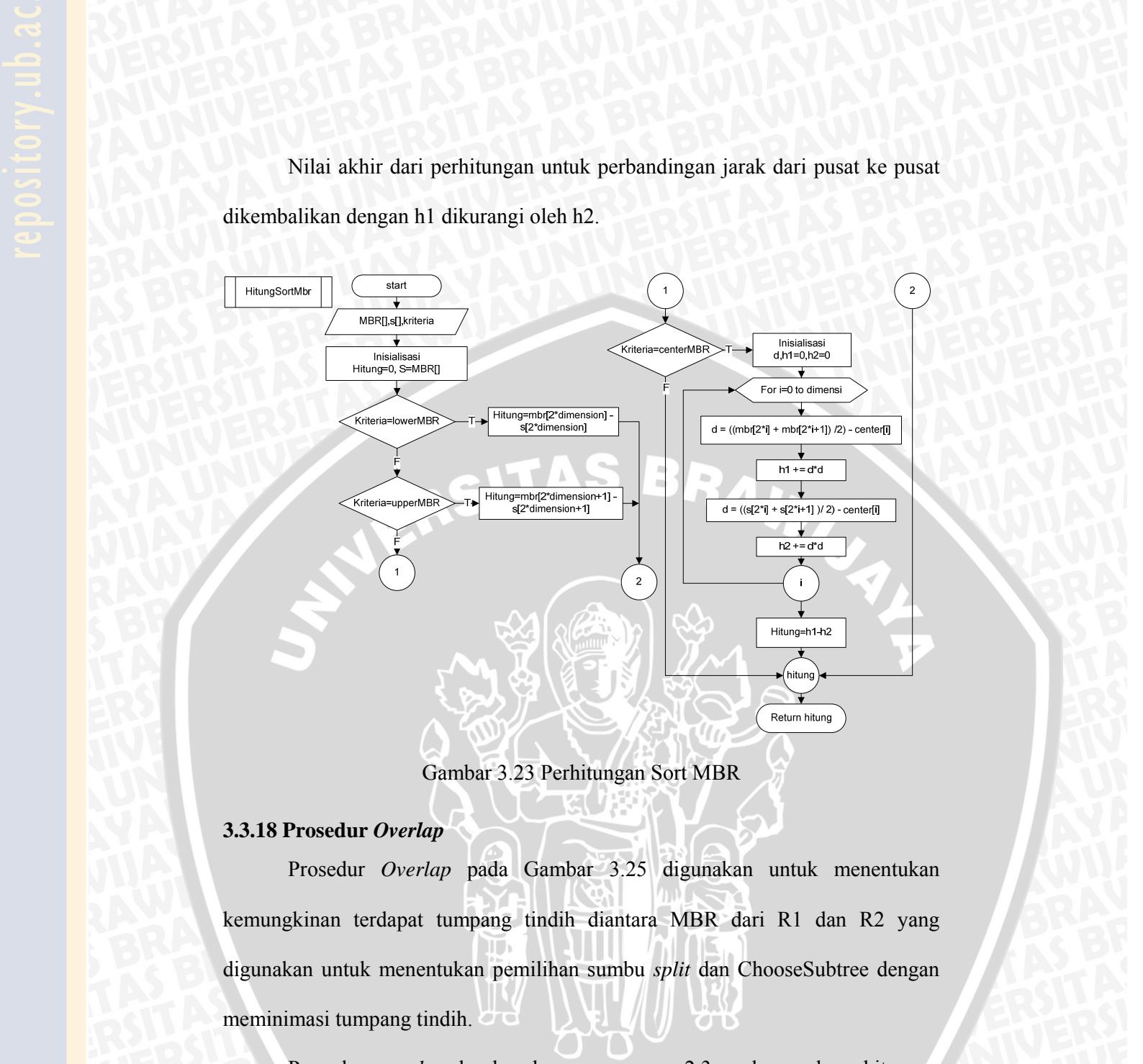
Prosedur sortMBR jika pengecekan kriteria adalah centerMBR maka membandingkan jarak pusat ke pusat yang menghitung nilai pusat sumbu dari MBR untuk dibandingkan yaitu $x_u+x_l/2$ dan $y_u+y_l/2$, seperti di gambarkan pada

Gambar 3.22 ilustrasi pusat dimana pusat $x = (22+10/2)$ dan pusat $y = (22+8/2)$:



Gambar 3.22 Ilustrasi Pusat MBR

Pada *iterasi* pertama $((\text{MBR}_{x_u} + \text{MBR}_{x_l})/2)-\text{CENTER}_{x_l}$, hasil perhitungan ini di kuadrartkan dan disimpan dalam $h1$ dengan penambahan dari $h1$ sebelumnya di tiap perulangan begitu juga untuk nilai pembanding S yang mewakili MBR pembanding yang hasil perhitungannya di simpan dalam $h2$, kemudian untuk *iterasi* kedua sama halnya dengan *iterasi* pertama hanya saja sumbu yang dihitung adalah sumbu y .



Gambar 3.23 Perhitungan Sort MBR

3.3.18 Prosedur *Overlap*

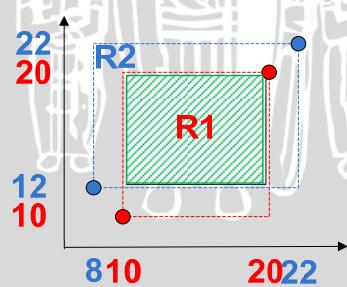
Prosedur *Overlap* pada Gambar 3.25 digunakan untuk menentukan kemungkinan terdapat tumpang tindih diantara MBR dari R1 dan R2 yang digunakan untuk menentukan pemilihan sumbu *split* dan *ChooseSubtree* dengan meminimasi tumpang tindih.

Prosedur *overlap* berdasarkan persamaan 2.3 pada awal perhitungan dilakukan *iterasi* sebanyak dimensi, dimana setiap *iterasi* digunakan untuk membandingkan antara sumbu MBR apakah *inside* dari batas bawah ataukah *inside* dari batas atas dan menghitung luas dari hasil irisan tumpang tindih tersebut dengan perkalian sisi-sisinya (Ub-Lb) dari setiap *iterasi*, yaitu hasil *iterasi* sebelumnya dikalikan dengan hasil *iterasi* sesudahnya, perhitungan *iterasi* adalah

sum* = Ub-Lb, dimana susunan ub(*Upper bound*) dari MBR R1 maupun R2 adalah $R1x_u, R1y_u, R2x_u$, dan $R2y_u$ sedangkan lb(*lower bound*) dari MBR R1 maupun R2 adalah $R1x_l, R1y_l, R2x_l, R2y_l$.

Pada *iterasi* pertama menentukan terlebih dahulu sumbu X yang dilanjutkan *iterasi* kedua sumbu Y, setiap *iterasi* membadingkan apakah batas atas R1 berada dalam R2, jika iya apakah batas bawah R1 juga dalam R2, maka tentukan sisi-sisinya dari batas atas R2ub di kurangi batas bawah R1lb. Jika bukan apakah R1 berisi R2 ($R1$ *contain* $R2$), jika iya tentukan sisi-sisinya dari R2ub dikurangi R2lb. Jika pengecekan sejauh ini bukan *inside* atau *contain* apakah hanya batas atas R1ub berada dalam R2ub, dan batas bawah R1lb dalam R2lb, jika benar tentukan sisi-sisinya dari batas atas R1ub di kurangi batas bawah R1lb jika bukan tentukan sisi-sisinya dari batas atas R1ub dikurangi batas bawah R2lb

Dikatakan MBR R1 *overlap* MBR R2 apabila salah satu sisi MBR dari R1 berada dalam MBR R2 seperti di tunjukkan pada **Gambar 3.24** berikut dimana salah satu sisi R1 berada dalam R2 :



Gambar 3.24 MBR1 *overlap* dengan MBR2

Inside terhadap sumbu X :

$$(R1x_l = 10) \geq (R2x_l = 8) \& \& (R1x_u = 20) \leq (R2x_u = 22)$$

Pengecekan benar maka Sisi X adalah $(R1ub - R1lb) = 20 - 10$

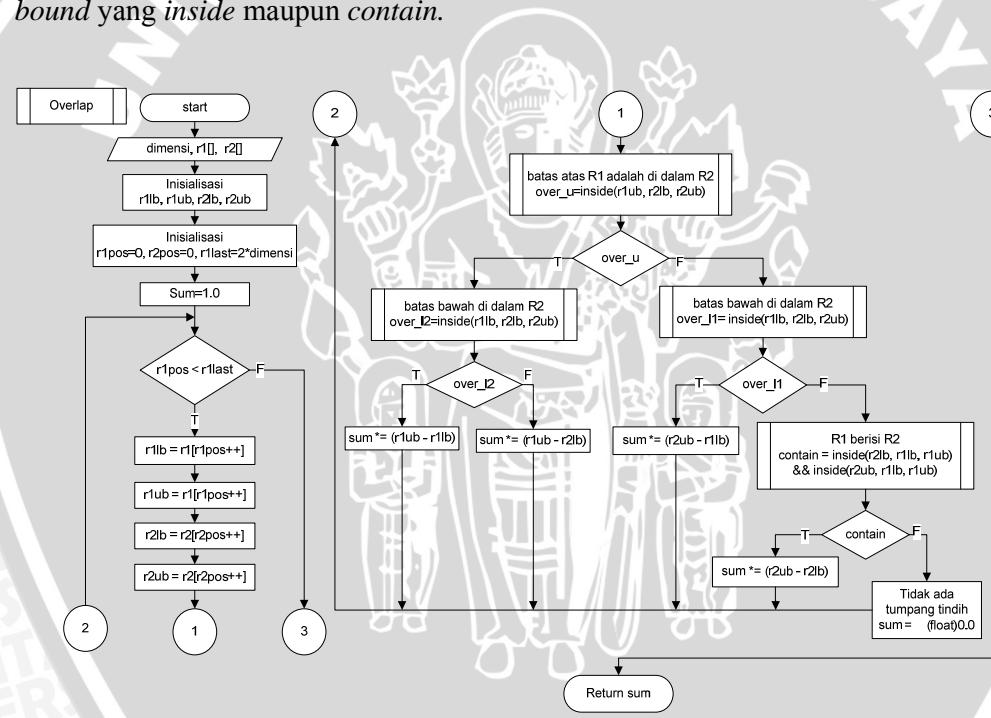
Inside terhadap sumbu Y :

$$(R1_{Yl} = 10) \geq (R2_{Yl} = 12) \&& (R1_{Yu} = 20) \leq (R2_{Yu} = 22)$$

Pengecekan salah maka Sisi Y (R1ub-R2lb)=20-12

Luas irisan dari R1 dengan R2 yaitu (sisi X * sisi Y) adalah 80cm²

Apabila kondisi pengecekan tidak ada *inside* atau *contain* antara R1 dan R2 maka sum menyimpan sisi suatu MBR dikembalikan dengan nol, dan sebaliknya apabila terjadi *inside* atau *contain* maka sum dikembalikan sesuai dengan perhitungan luas dari sisi-sisi irisan antara *lower bound* maupun *upper bound* yang *inside* maupun *contain*.



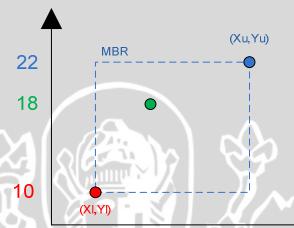
Gambar 3.25 Prosedur *overlap*

3.3.19 Prosedur *Inside*

Prosedur *Inside* pada Gambar 3.27 digunakan untuk pengecekan dari suatu *point* apakah berada dalam batas atas atau batas bawah MBR dengan membandingkan nilai xl, xu, yl atau yu dimana perbandingan untuk memanggil

prosedur ini di asumsikan bahwa *point x* harus dibandingkan dengan sumbu x dari MBR atau *point y* dengan sumbu y pada MBR.

Point(x,y) dikatan *Inside* apabila salah satu *point* berada dalam persegi dengan membandingkan *point* lebih besar sama dengan *lower bound* atau batas bawah dari persegi MBR dan *point* kurang sama dengan *upper bound* atau batas atas persegi MBR seperti di tunjukkan pada ilustrasi **Gambar 3.26** berikut dimana *point* berada dalam persegi pada sumbu x dan y :



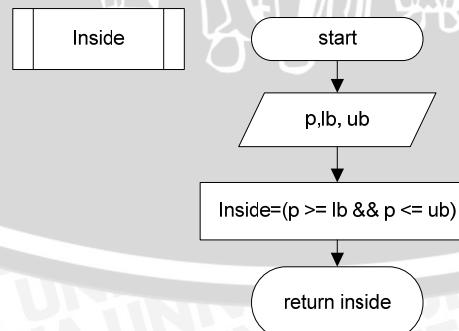
Gambar 3.26 *Point* di dalam ruang MBR

Pada sumbu x :

$$(p = 12) \geq (lb_{xl} = 8) \&& (p = 12) \leq (ub_{xu} = 22)$$

Pada sumbu y :

$$(P_Y = 18) \geq (lb_{yl} = 10) \&& (P_Y = 18) \leq (ub_{yu} = 22)$$

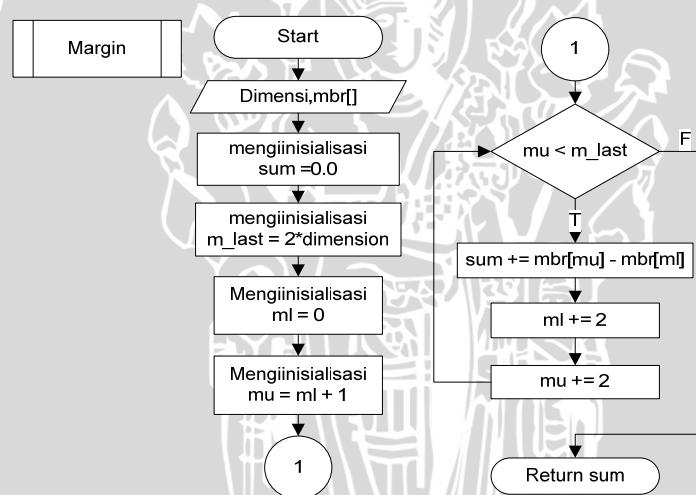


Gambar 3.27 Prosedur *inside*

3.3.20 Prosedur Margin

Prosedur *margin* pada **Gambar 3.28** adalah digunakan untuk menentukan sumbu pembelahan pada persamaan 2.1 oleh prosedur ChooseSplitAxis dengan menghitung besar sumbu dari garis tepi sisi x dan y MBR, sumbu *margin* pada MBR diwakili oleh $\{Xl, Xu, Yl, Yu\}$, maka $margin = Xu - Xl + Yu - Yl$.

Hasil *margin iterasi* pertama dari $xu - xl$ di tambahkan sum dimana sum awal adalah 0 maka sum nilainya adalah *margin* pertama, kemudian saat *iterasi* ke dua dimana $mu = 1 + 2$ dan $ml = 0 + 2$ didapatkan sumbu dari MBR adalah $yu - yl$, hasil dari *iterasi* kedua di tambah kan dengan hasil *margin* pertama yang terdapat pada sum, sum dikembalikan dengan hasil perhitungan total *margin* dari MBR.



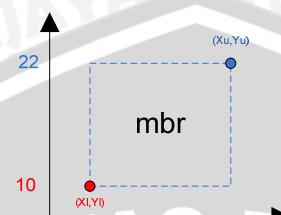
Gambar 3.28 Prosedur *margin*

3.3.21 Prosedur Area

Prosedur area adalah digunakan untuk menghitung luas dari salah satu MBR pada persamaan 2.1 yang di tunjukkan pada **Gambar 3.30**, luas area MBR didapatkan dengan mengalikan sisi-sisi MBR.

Perulangan dimensi pada prosedur ini digunakan untuk mendapatkan sisi-sisi dari MBR, dengan susunan MBR $\{Xl, Xu, Yl, Yu\}$, maka didapatkan sisi

panjang dari suatu MBR pada *iterasi* pertama adalah $MBR_{Yu} - MBR_{Yl}$, sedangkan untuk mendapatkan sisi lebar pada *iterasi* ke dua adalah $MBR_{Xu} - MBR_{Xl}$ seperti ilustrasi pada **gambar 3.29** berikut untuk menentukan sisi-sisi MBR :

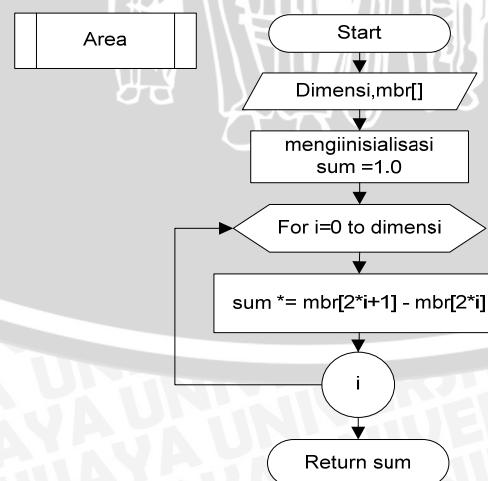


Gambar 3.29 Area MBR

$$P=MBR_{Yu} - MBR_{Yl}, \text{ maka } P=12 \text{ dan } L = MBR_{Xu} - MBR_{Xl} \text{ maka } L=14,$$

Dengan demikian luas MBR adalah $P \times L = 168 \text{ cm}^2$

Hasil perhitungan panjang dari MBR dikalikan dengan variable sum, dimana nilai awal sum adalah satu sehingga nilai sum adalah nilai panjang itu sendiri, pada *iterasi* kedua di dapatkan lebar dari MBR, kemudian hasilnya dikalikan oleh sum yang berisi nilai panjang MBR sebelumnya, dengan demikian luas MBR di simpan dalam sum dan dikembalikan.



Gambar 3.30 Prosedur area

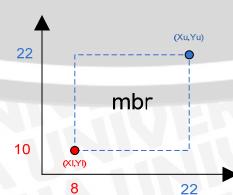
3.3.22 Prosedur Enlarge

Prosedur Enlarge pada **Gambar 3.32** digunakan untuk memperluas pembatas MBR (*bounces* MBR) yang memerlukan pembesaran untuk menempatkan data baru MBR, Perulangan untuk pengecekan adalah 2^*dimensi , dimana dua dimensi menyimpan 4 sumbu x_l, x_u, y_l dan y_u

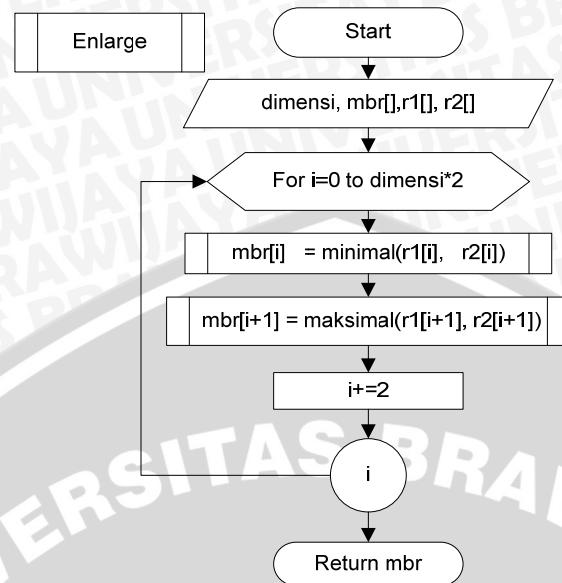
MBR yang dikembalikan adalah hasil perluasan dari setiap sumbu x_l, x_u , dan y_l, y_u , pada *iterasi* pertama MBR x_l di isi nilai minimal x_l dari perbandingan sumbu r_1x_l dengan r_2x_l , dan MBR x_u di isi dari perbandingan nilai maksimal dari r_1x_u dengan r_2x_u , kemudian *iterasi* ke dua MBR y_l di isi dari nilai minimal y_l dari perbandingan sumbu r_1y_l dengan r_2y_l , dan MBR y_u di isi dari perbandingan nilai maksimal dari r_1y_u dengan r_2y_u .

R1 adalah MBR yang nantinya di isikan dalam MBR *bounces* sedangkan R2 adalah *Entry bounces* yang memerlukan pembesaran untuk menempatkan data baru MBR R1.

Kategori perbandingan dibagi menjadi dua yaitu nilai minimal untuk membandingkan x_l dan y_l dan nilai maksimal untuk menentukan x_u dan y_u , untuk mencari area yang terluas maka semakin kecil x_l dan y_l dan semakin besar nilai x_u dan y_u area yang di dapatkan juga akan semakin luas, karena di dalam suatu MBR di wakili oleh x_l y_l pada sudut bawah MBR dan x_u y_u pada sudut atas MBR seperti ilustrasi **Gambar 3.31** berikut



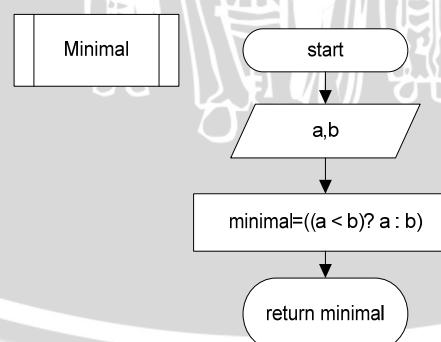
Gambar 3.31 Ilustrasi perluasan sumbu MBR



Gambar 3.32 Prosedur Enlarge

3.3.23 Prosedur Minimal

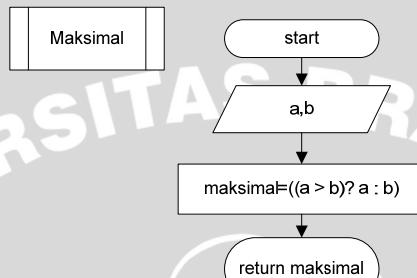
Prosedur minimal pada **Gambar 3.33** digunakan untuk menentukan sumbu minimal dengan sumbu lain untuk melakukan pengecekan dari sumbu apakah nilai sumbu lebih kecil dari sumbu lain dengan membandingkan kedua variable a dan b jika a kurang dari b maka a adalah minimal dari b dan juga sebaliknya.



Gambar 3.33 Prosedur Minimal

3.3.24 Prosedur Maksimal

Prosedur maksimal **Gambar 3.34** digunakan untuk menentukan sumbu maksimal dengan sumbu lain untuk melakukan pengecekan dari sumbu apakah nilai sumbu lebih besar dari sumbu lain dengan membandingkan kedua variable a dan b jika a lebih besar dari b maka a adalah maksimal dari b dan juga sebaliknya.



Gambar 3.34 Prosedur Maksimal

3.3.25 Prosedur Insert Dirnode

Prosedur *insert* Dirnode pada **Gambar 3.35** adalah digunakan untuk menyisipkan ke *node* internal atau *node* nonleaf hasil dari prosedur ChooseSubtree

Pada saat *insert* Dirnode ini dipanggil, MBR yang dimasukkan ke Dirnode di lakukan pengecekan di **ChooseSubtree** untuk beberapa optimasi dan minimasi

ChooseSubtree untuk memilih sebuah *node* daun yang tidak bisa menampung *Entry* baru semisal daun sudah memiliki jumlah *Entry* maksimum, R*-tree ini tidak langsung meresor untuk membelah *node*, sebaliknya dengan menemukan sebagian kecil dari *Entry* dari *node* yang meluap lihat pada prosedur **ChooseSubtree** dan hasilnya di kembalikan dari **ChooseSubtree** untuk di masukkan berdasarkan *pointer* dari *node* dengan memanggil *getSon()* berdasarkan

pointer Entry dari hasil ChooseSubtree. kemudian mereinserts ke *Entry* yang meluap tersebut

Dari hasil memasukkan kembali memungkinkan terjadi *split* atau *reinsert* data, jika terjadi *split* atau *reinsert*, maka berdasarkan MBR yang dimasukkan dilakukan proses reintregasi yaitu menyeimbangkan struktur *tree*, dengan memasukkan data pembatas anak dan menciptakan *root* baru untuk pembatas anak tersebut, yaitu *parent* dengan MBR bagi pembatas anak-anaknya (*MBR bounces*) yang di simpan dalam obyek MBR.

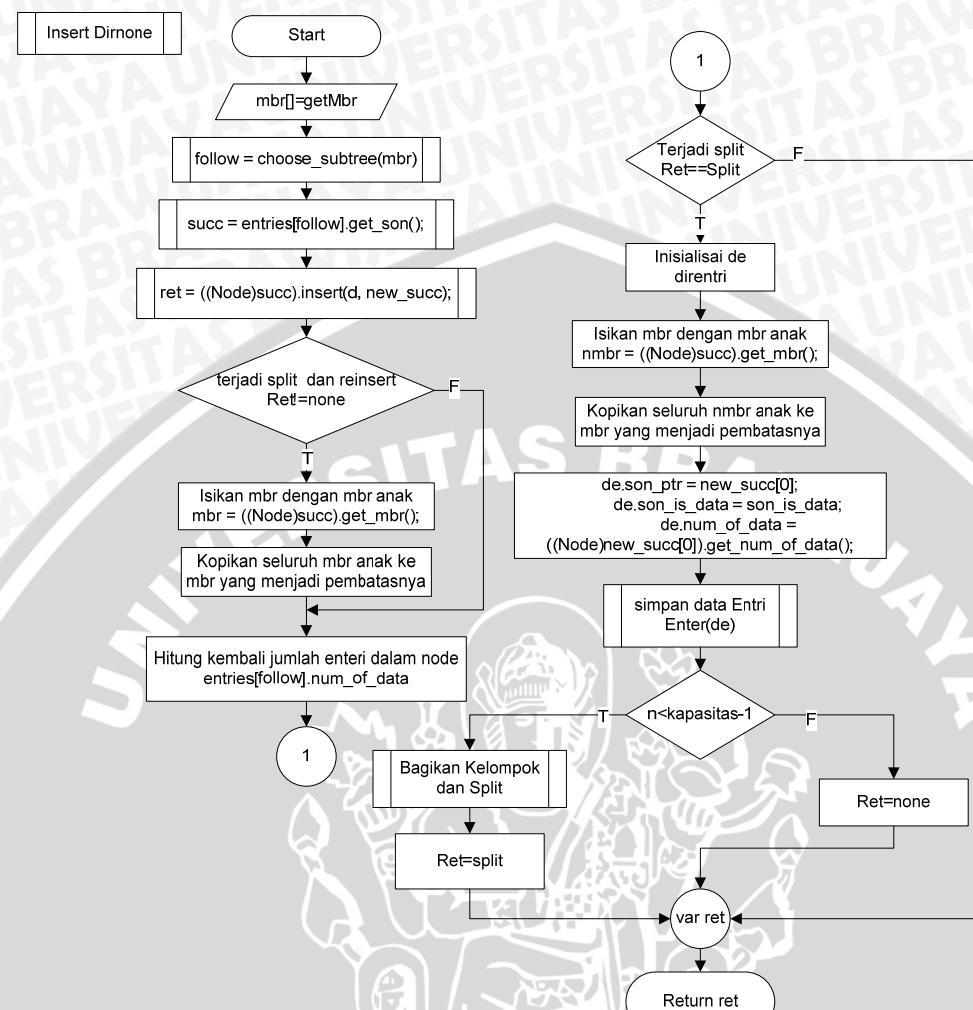
Kondisi selanjutnya bila terjadi *split*, *Entry* dengan obyek de atau yang di inisialisasi dari prosedur Entries di isi dengan informasi *node* MBR yang di inisialisasi dan menyimpan data anak sebelumnya dengan son isdata adalah true dan jumlah data anak di isi sesuai jumlah anak-anak yang di batasinya tersebut.

Data anak ini sebagai *parent* dari anak-anaknya yang proses sebelumnya di simpan dalam MBR, kemudian menyimpan MBR *parent* kedalam *node* dengan memanggil prosedur enter.

Setelah proses pemasukan *node* pada prosedur enter jumlah *Entry* bertambah satu, kemudian dilakukan pengecekan apakah kapasitas penyimpanan dalam *node* melebihi kapasitas.

Kapasitas dalam *node* *Entry* adalah $2 \leq m \leq M/2$, bila pemasukan *Entry* melebihi kapasitas lakukan *split* dengan memanggil prosedur pembagian kelompok *split* untuk dilakukan *split* dan kembalikan penanda *split* karena terjadi *split* bila tidak maka kembalikan penanda *none* karena tidak terjadi *split*.

Pemberian penanda *split* atau *none* ini nantinya digunakan oleh prosedur insertData untuk pengecekan akibat pemasukan, lihat pada prosedur insertData.

Gambar 3.35 Prosedur *Insert Dirnode*

3.3.26 Prosedur *Choose Subtree*

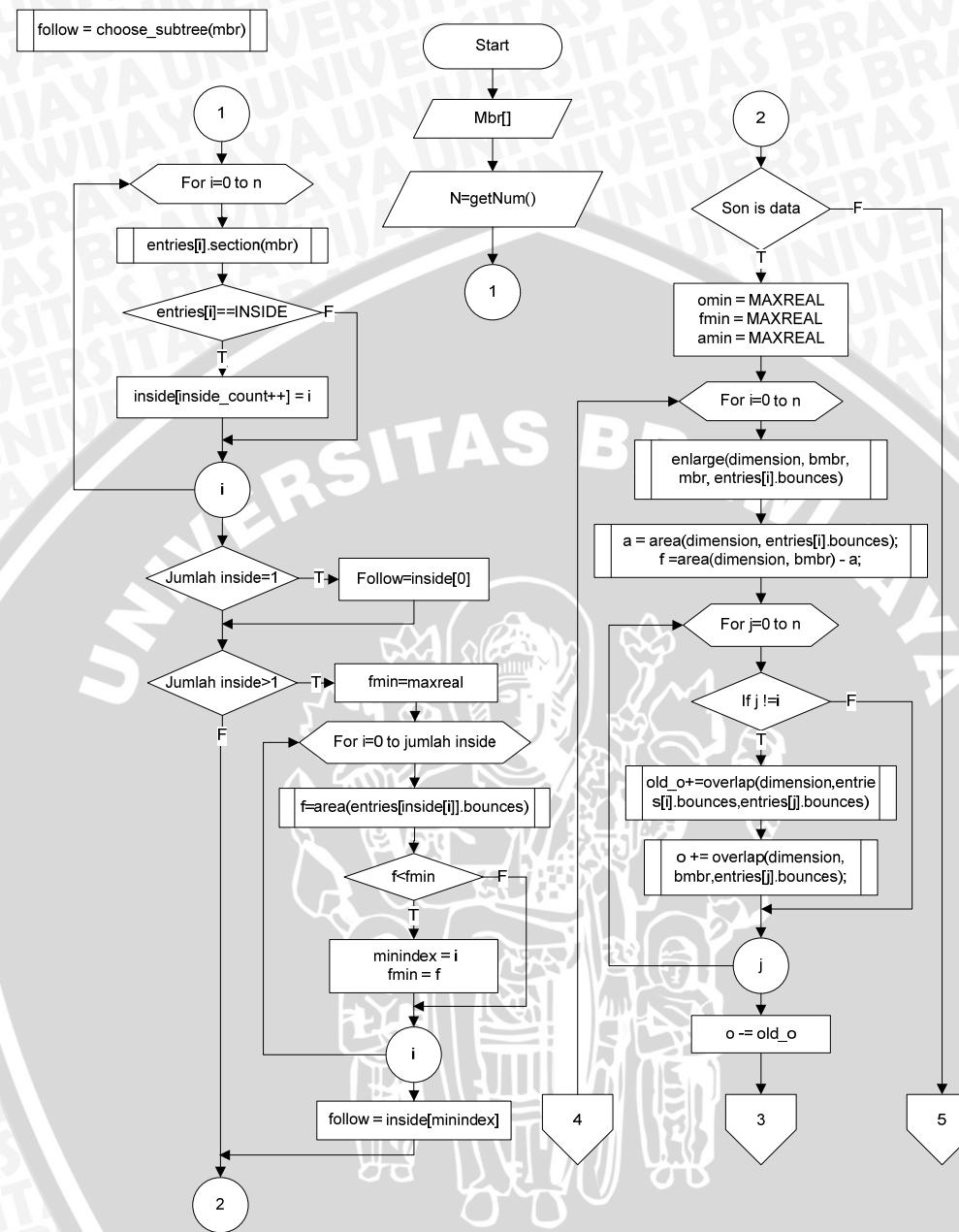
Prosedur ChooseSubtree pada **Gambar 3.36** dan **3.37** digunakan untuk menentukan *node* dari level *tree* yang akan di sisipi *node Entry* baru, sebelum penyisipan tersebut ChooseSubtree mempertimbangkan kriteria minimasi perluasan area dan meminimasi tumpang tindih, karena hasil eksperimen dari Beckmann, dkk (1990), menunjukkan bahwa kriteria ini adalah yang terbaik daripada yang lain.

ChooseSubtree pertamakali untuk menyisipkan *Entry* baru mengidentifikasi MBR *node* di level *tree* terhadap *Entry* baru apakah *inside* atau *overlap* dengan prosedur *section*.

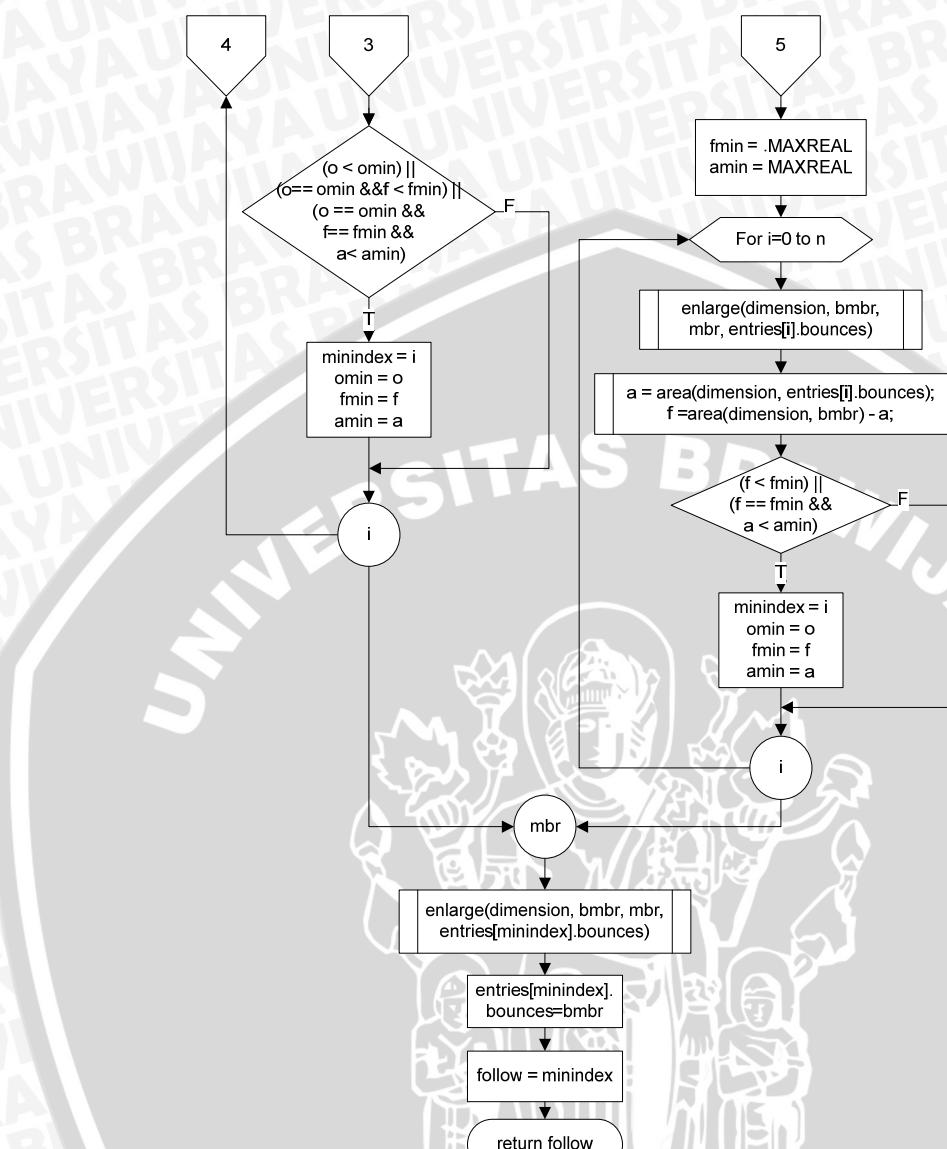
Proses ChooseSubtree dari hasil pengecekan terhadap *node* dalam *tree*, bila *Entry* baru berada di salah satu *node* tersebut maka *Entry* baru di masukkan ke dalam *node* tersebut (*Follow* = *inside*[0]), jika *Entry* baru berada di dalam ruang lebih dari satu *node* anak maka mengambil ruang yang pembesarnya paling kecil dan memasukkan *Entry* baru ke dalam *node* tersebut yang areanya paling kecil (*Follow*=*inside*[minindex]).

Bila mana *Entry* baru tidak berada di dalam salah satu *node* dan *Entry* masukan *childpointers* di titik N pada daun maka hitung optimasi pembesaran area dan tumpang tindih dari setiap *node* terhadap *Entry* baru, bila mana *Entry* baru adalah *node* noneleaf *childpointers* di N tidak menunjuk ke daun maka hitung pembesaran area yang minimal, susunan pembesaran *node* MBR terhadap *entry* baru adalah ($X_{l\text{min}}$, $X_{u\text{maks}}$, $Y_{l\text{min}}$, $Y_{u\text{maks}}$).

ChooseSubtree terakhir memilih salah satu dari MBR *node* yang akan di tempati *Entry* baru dimana *Entry* pembesaran MBR di antara *Entry* saudara di setiap *node* noneleaf untuk memasukkan *Entry* baru dengan area pembesaran terkecil serta tumpang tindih minimal (*Follow*=minindex).



Gambar 3.36 Prosedur ChooseSubtree

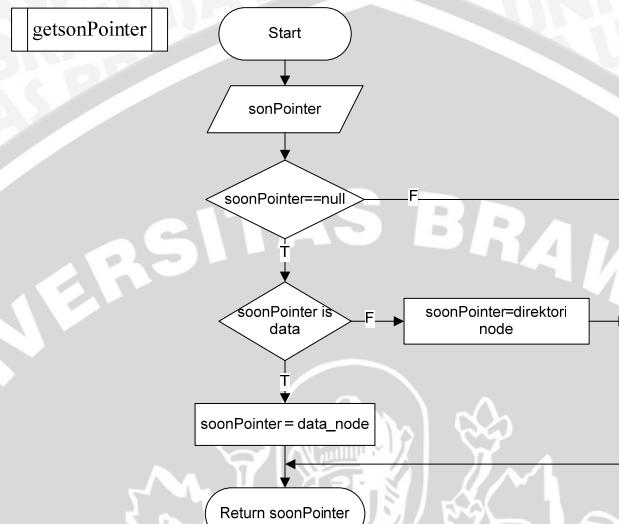


Gambar 3.37 Lanjutan prosedur ChooseSubtree

3.3.27 Prosedur GetSoonPointer

Prosedur `GetSoonPointer` pada **Gambar 3.38** digunakan untuk mendapatkan *pointer* anak dari *parent MBR* yang mencangkupi MBR *node* anak, pada saat prosedur `getsonPointer` dipanggil mula-mula mengecek apakah *pointer* anak masih kosong bila iya dilakukan pengecekan apakah *node pointer* mengarah ke data *node*, dalam hal ini menunjuk ke *node leaf* bila iya maka *soon pointer*

mengarah ke datanode bila tidak maka mengarah ke direktori *node*, direktori *node* adalah node *nonleaf* (*node* internal) yang berisi *parent* untuk mencangkupi dan membatasi MBR dari node anak.



Gambar 3.38 Prosedur untuk mendapatkan *pointer* anak

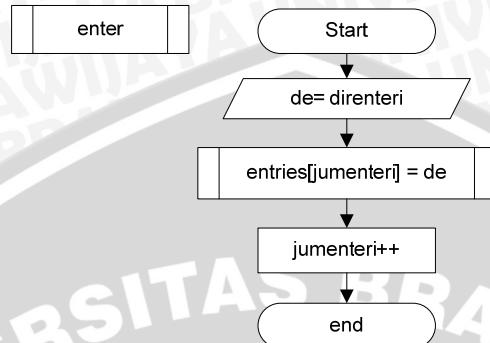
3.3.28 Prosedur Enter

Prosedur enter yang di gambarkan pada **Gambar 3.39** akan selalu dipanggil apabila sebuah data diperlukan untuk di masukkan dalam *node* dan atau data diperlukan untuk perubahan dalam *node* yang disebabkan *split* atau *reinsert* dari sebuah *node* MBR.

Obyek de menyimpan informasi *node* yang akan dimasukkan dalam *tree* dengan prosedur Entries, dimana posisi *Entry* yang akan dimasukkan dalam *tree* adalah jumlah *Entry node* yang terakhir dimasukkan dalam *tree* yang sesuai pada saat tersebut.

Setelah penyimpanan tersebut jumlah *Entry* ditambah satu, yang memungkin terjadi overflow untuk *split* atau *reinsert* pada proses kemudian saat

pemasukan data baru dimana jumlah *Entry* dipanggil dengan `getnum()` yang mengembalikan jumlah *Entry* pada saat tersebut.

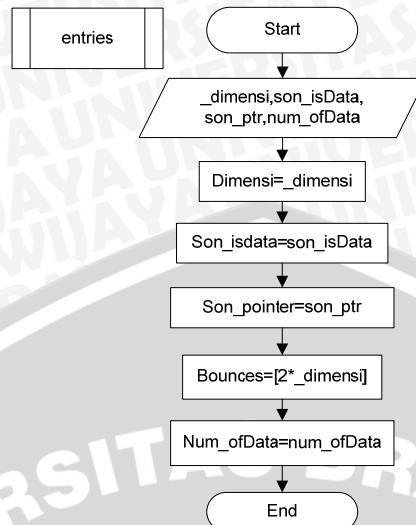


Gambar 3.39 Prosedur Enter

3.3.29 Prosedur Entries

Prosedur *Entries* pada **Gambar 3.40** digunakan untuk menyimpan informasi dari suatu *node* saat data disimpan dalam *node*, dimana informasi *Entry* yang diperlukan dalam penyimpanan *node* diantaranya yaitu 2 dimensi yang diwakili oleh X_l, Y_l dan X_u, Y_u , kemudian *son_isdata* bertipe boolean jika *node* tersebut adalah data anak dari sebuah *parent*, selanjutnya *son_pointer* yaitu *pointer* anak yang menunjuk ke sebuah *node* yang dimiliki dari *node* tersebut

Kemudian *bounces* yaitu di alokasikan $2 * \text{dimensi}$ dimana tiap dimensi menyimpan koordinat x da y dari pembatas *Entry*, karena berdimensi 2 maka alokasi penyimpanan di kalikan 2 untuk menyimpan data yang bertipe float persegi pembatas dari *node* tersebut dengan berturut-turut $\{X_l, X_u, Y_l, Y_u\}$.



Gambar 3.40 Prosedur Entries

3.3.30 Prosedur Section

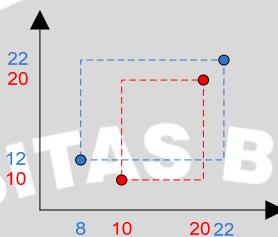
Prosedur section pada **Gambar 3.43** digunakan untuk mengetahui apakah *Entry MBR* yang akan dimasukkan di dalam sebuah *node tree* berada dalam(*inside*) *node MBR* yang terdapat dalam *node tree* tersebut, prosedur ini digunakan oleh ChooseSubtree untuk mengecek *entry* baru sebelum dimasukkan dalam *tree* dengan susunan MBR $\{X_l, X_u, Y_l, Y_u\}$.

Pada saat MBR di lakukan pengecekan dengan MBR lain disini adalah *bounces* yaitu pembatas dari suatu persegi yang meliputi data dari persegi anak.

Variable *inside* dan *overlap* pertamakali dikondisikan true kemudian dilakukan perhitungan antara MBR dengan *bounces* dan mengasumsikan salah satu sisi dari kedua persegi tidak saling bertemu.

Dikatan *overlap* jika MBR X_l kurang dari *bounces* Y_l atau sebaliknya MBR Y_l lebih dari *bounces* X_l berarti salah satu dari sisi persegi saling tumpang tindih dan juga MBR X_u kurang dari *bounces* Y_u atau sebaliknya MBR Y_u lebih besar dari *bounces* X_u yang berarti salah satu dari sisi persegi saling tumpang

tindih selain dari kondisi tersebut atau dengan membalikkan kondisi di masing-masing perbandingan maka salah satu sisi tidak akan saling bertemu dan nilai dari *overlap* adalah *false* seperti ditunjukkan pada **Gambar 3.41** berikut untuk nilai *overlap* adalah *true* (saling tumpang tindih) :



Gambar 3.41 Ilustrasi MBR tumpang tindih dengan MBR Lain

Pada *iterasi* pertama pengecekan terhadap batas bawah :

$$(MBR_{Xl} = 10) < (BOUNCES_{Yl} = 12) \parallel (MBR_{Yl} = 10)$$

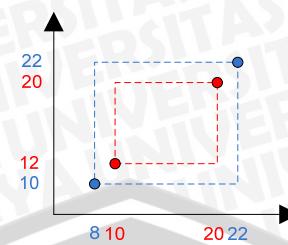
$$> (BOUNCES_{Xl} = 8)$$

Pada *iterasi* ke dua pengecekan terhadap batas atas :

$$(MBR_{Xu} = 20) < (BOUNCES_{Yu} = 22) \parallel (MBR_{Yu} = 20)$$

$$> (BOUNCES_{Xu} = 22)$$

Dikatakan **Inside** apabila salah satu persegi berada dalam persegi yang lain dengan membandingkan MBR_{Xl} lebih besar dari $BOUNCES_{Xl}$ atau MBR_{Xu} kurang dari $BOUNCES_{Xu}$ dan juga untuk *iterasi* ke dua pada MBR_{Yl} lebih besar dari $BOUNCES_{Yl}$ atau MBR_{Yu} kurang dari $BOUNCES_{Yu}$ dengan membalikkan kondisi tersebut maka nilai *inside* adalah *false* karena dari persegi tidak berada dalam persegi yang lain, seperti di tunjukkan pada **Gambar 3.42** berikut dimana persegi berada dalam persegi lain :



Gambar 3.42 Ilustrasi MBR *inside* MBR Lain

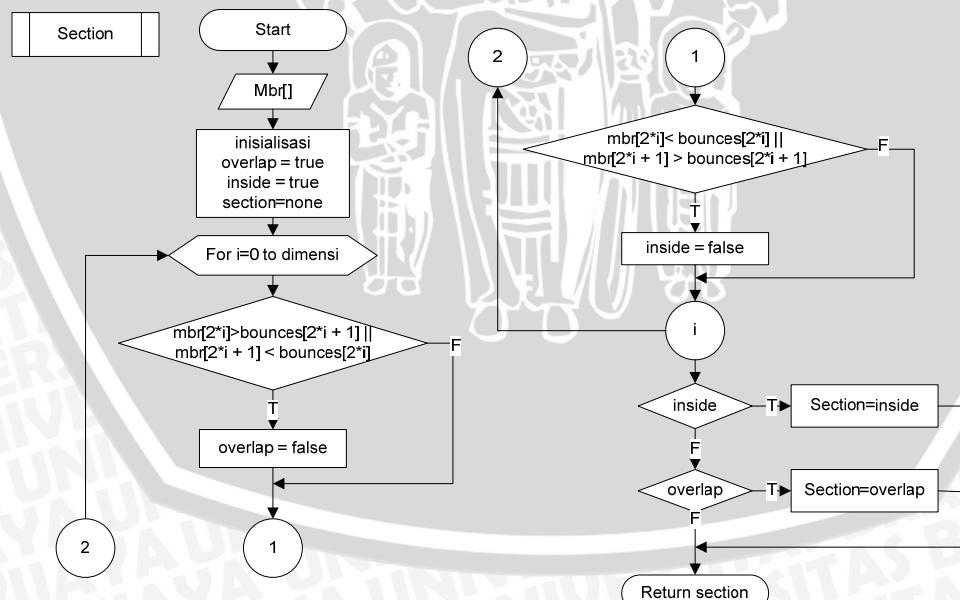
Pada *iterasi* pertama pengecekan terhadap batas bawah :

$$(MBR_{Xl} = 10) > (BOUNCES_{Xl} = 8) \parallel (MBR_{Xu} = 20) < (BOUNCES_{Xu} = 22)$$

Pada *iterasi* ke dua pengecekan terhadap batas atas :

$$(MBR_{Yl} = 12) > (BOUNCES_{Yl} = 10) \parallel (MBR_{Yu} = 20) < (BOUNCES_{Yu} = 22)$$

Hasil dari proses perhitungan dilanjutkan untuk pengecekan kondisi *inside* atau *overlap*, hasil pengecekan nilainya di kembalikan berdasarkan kondisi true jika *inside* atau *overlap* dan sebaliknya



Gambar 3.43 Prosedur Section

3.4 Perhitungan Manual

3.4.1 Pengindeksan R*-tree

Sebagai contoh perhitungan manual pengindeksan data spasial digunakan prosentase *reinsert* sebesar 30% untuk *reintegrasi* yang memerlukan optimasi dan minimasi pada struktur data R*-tree.

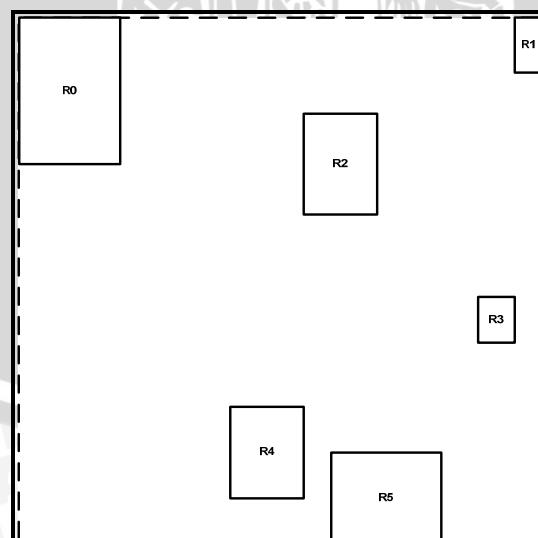
Jumlah entri MBR yang dimasukkan sebanyak 6 entri ke dalam struktur data R*-tree dengan id *Entry* nol hingga lima yang di ilustrasikan pada **Gambar 3.44**, MBR-MBR ini mewakili dari suatu pembatas koordinat geometri dari polygon,

Jumlah maksimum dan minimum *entry* yang dimuat pada struktur R*-tree adalah $m=2$ dan $M=3$, kumpulan *Entry* dari R0 hingga R5 dengan susunan sumbu berturut-turut $\{x_l, x_u, y_l, y_u\}$ sebagai berikut :

$$R0=\{0.0, 11.0, 84.0, 100.0\}, R1=\{54.0, 57.0, 94.0, 100.0\},$$

$$R2=\{31.0, 39.0, 78.5, 89.5\}, R3=\{50.0, 54.0, 64.5, 69.0\},$$

$$R4=\{23.0, 31.0, 47.5, 57.5\}, R5=\{34.0, 46.0, 42.5, 52.5\}.$$



Gambar 3.44 Ilustrasi MBR polygon



Langkah-langkah sebagai contoh perhitungan untuk pengindeksan R*-tree sebagai berikut :

1. Bilamana *node* memerlukan ChooseSubtree.
 - a) Identifikasi seluruh *node* MBR pembatas untuk memasukkan *Entry* R.
 - b) Lakukan pengecekan kemungkinan tumpang tindih atau *inside* pada masing-masing *node* pembatas (Bmbr) yang akan di sisipi *Entry* R , pengecekan dilakukan sebagai berikut :

Pada sumbu x *Entry* R terhadap sumbu x *node* anak :

$$(R_{Xl}) < (\text{Bmbr}_{Yl}) \parallel (R_{Yl}) > (\text{Bmbr}_{Xl})$$

Pada sumbu y *Entry* R terhadap sumbu y *node* anak :

$$(R_{Xu}) < (\text{Bmbr}_{Yu}) \parallel (R_{Yu}) > (\text{Bmbr}_{Xu})$$
 - c) Hasil pengecekan jika pada *node* anak terhadap pemasukan *Entry* R berada didalam ruang salah satu *node* anak maka *Entry* R dimasukkan ke dalam *node* anak tersebut,
 - d) Hasil pengecekan jika *Entry* berada lebih dari satu *node* anak maka mengambil ruang yang pembesarannya paling kecil dan masukkan *Entry* R ke dalam *node* anak yang areanya paling kecil tersebut,
 - e) Hasil pengecekan jika *Entry* R tidak berada di dalam *node* anak dan *entry* R adalah *node* yang akan di sisipkan ke *node* leaf tentukan pembesaran area dari *node* anak (NBmbr) terhadap masukan *Entry* R(Bmbr), susunan pembesaran adalah ($X_{l\min}$, $X_{l\max}$, $Y_{l\min}$, $Y_{l\max}$), lakukan minimasi dan optimasi ruang mati serta tumpang tindih dengan langkah 1g dan 1h
 - f) Hasil pengecekan jika *Entry* R tidak berada di dalam *node* anak dan *entry* R adalah *node* yang akan di sisipkan ke *node* nonleaf tentukan pembesaran

area dari *node* anak (NBmbr) terhadap masukan *Entry* R(Bmbr), susunan pembesaran adalah (Xl_{min} , Xu_{maks} , Yl_{min} , Yu_{maks}), lakukan minimasi dan optimasi ruang mati dengan langkah 1g

- g) Menghitung selisih ruang kosong dari pembesaran baru yaitu ruang pembesaran baru dari *node* anak terhadap masukan *Entry* R(NBmbr) dikurangi oleh ruang dari *node* anak, perhitungan ruang untuk setiap *Entry* *node* anak mapun pembesaran ruang baru R4 dengan *node* anak adalah $(Xu-Xl)*(Yu-Yl)$
- h) Menghitung luas irisan tumpang tindih MBR dari seluruh kemungkinan *Entry* pembesaran *node* anak baru (N_i) terhadap *node* anak ($Entry_i$) di kurangi oleh perhitungan dari tumpang tindih ($Entry_i$) *node* anak yang satu dengan ($Entry_i$) *node* anak yang lain.
- i) Bandingkan hasilnya dari perhitungan langkah 1e jika *entry* R adalah masukan ke *node* leaf, jika masukan ke *node* noneleaf langkah 1f, dan sisipkan *entry* R ke *node* yang hasilnya paling optimal.

2. Bilamana *node* memerlukan untuk *reinsert*.

Kapasitas *Entry* penuh yang menyebabkan overflow, dan ini adalah pertama kali selama proses pemasukan R maka hitung optimasi berdasarkan jarak nilai sumbu pusat dengan *Entry node* pembatas dan *reinsert* berdasarkan jarak sumbu pusat yang maksimal.

- a) Pertama kali identifikasi seluruh *entry* dalam *node* yang akan dilakukan *reinsert*
- b) Untuk menghitung jarak maksimal pusat *Entry* adalah dengan menentukan pusat utama pembatas dari seluruh *Entry* (CBmbr) dari langkah 2.a, dengan

susunan sumbu pembatas *Entry* adalah $\{X_{l\min}, X_{u\max}, Y_{l\min}, Y_{u\max}\}$, dengan susunan tersebut tentukan sumbu pusat pembatas $x = X_{u\max} + X_{l\min}/2$ dan sumbu pembatas pusat $y = Y_{u\max} + Y_{l\min}/2$,

- c) Langkah selanjutnya menghitung pusat dari setiap calon *Entry* (Cmbr) dengan sumbu pusat $x = X_u + X_l/2$ dan sumbu pusat $y = Y_u + Y_l/2$,
 - d) Menghitung jarak pusat ke pusat secara keseluruhan dengan tiap sumbu dari pusat tiap *Entry* (Cmbr) dengan pusat pembatas *Entry* (CBmbr) adalah $Cx^2 = Cmbr_x - CBmbr_x$ dan $Cy^2 = Cmbr_y - CBmbr_y$, yang terakhir adalah hasil jarak pusat dari setiap *Entry* (DC) adalah $DC = Cx^2 + Cy^2$.
 - e) Proses terakhir adalah mengurutkan calon *Entry* MBR berdasarkan jarak setiap pusat (DC) dari setiap *Entry node* MBR, untuk menentukan *Entry* yang akan dimasukkan kembali (*reinsert*) dengan 30% dari seluruh jumlah *Entry*.
 - f) Berdasarkan hasil perhitungan langkah 2e dilakukan pemasukan kembali 30% dari jumlah *Entry*, dengan demikian terdapat 2 kelompok, kelompok pertama adalah 70% pembulatan keatas dari jumlah *Entry* yang tersisa dalam *node* dan yang ke dua adalah 30% pembulatan kebawah dari jumlah data *Entry* yang dimasukan kembali (*reinsert*).
3. Bilamana *node* memerlukan *split*.

Pada proses *split* terdapat dua proses, yaitu menentukan sumbu minimal *index* pembelahan dengan algoritma **ChooseSplitAxis** yang hasil minimalnya dihitung optimasi dan minimasi tumpang tindih serta ruang mati dengan algoritma **ChooseSplitIndex**,

1. Identifikasi seluruh *entry* dalam *node* yang akan dilakukan *split*.

2. Algoritma ChooseSplitAxis

- a) Algoritma ChooseSplitAxis pada proses pertama kali kelompok *index* pertama diurutkan berdasarkan nilai sumbu tegak lurus batas bawah xl (SML), dan untuk kelompok kedua pengurutan berdasarkan nilai sumbu tegak lurus batas atas xu (SMU).
- b) Berdasarkan kedua data *sorting* langkah 3.2.a, *Entry* hasil *sorting* di kelompokan untuk menentukan optimasi dan minimasi sumbu *margin* dengan distribusi(*k*) adalah $M - 2*m + 1$, dengan penambahan *k*+1 yang dimulai dengan *k* =0, dimana *M* adalah jumlah seluruh *Entry node* dan *m* adalah 40% dari *M*, untuk kelompok *Entry* pertama(G1) adalah *m+k* dan kelompok *Entry* kedua(G2) *M-m-k*.
- c) Hasil distribusi kelompok dari langkah 3.2.b dibuat pembatas masing-masing, dengan susunan pembatas BG1 dan BG2 adalah ($GX_{l\min}$, $GX_{u\max}$, $GY_{l\min}$, $GY_{u\max}$).
- d) Kemudian dari hasil tiap-tiap pembatas kelompok dari langkah 3.2.c dihitung pembesaran dari *margin* sumbu SML dan SMU untuk menjadi *index* pembelahan terbaik, yaitu *margin* pembatas kelompok pertama (MG1) adalah ($BG1X_u - BG1X_l + BG1Y_u - BG1Y_l$) hasilnya ditambahkan dengan pembatas kelompok kedua (MG2) adalah ($BG2X_u - BG2X_l + BG2Y_u - BG2Y_l$) berdasarkan persamaan 2.2.
- e) Ulangi langkah 3.2 b,c dan d berkenaan dengan *index* ke dua, dengan seluruh *entry* dalam *node* diurutkan berdasarkan nilai sumbu tegak lurus batas bawah yl (SML), dan untuk kelompok kedua pengurutan berdasarkan nilai sumbu tegak lurus batas atas yu (SMU)

- f) Bandingkan dari hasil *index* pertama dan kedua yang hasil minimalnya dari perbandingan tersebut dihitung optimasi dan minimasi tumpang tindih serta ruang mati dengan algoritma ChooseSplitIndex

3. Algoritma ChooseSplitIndex

- a) Untuk menghitung area dan tumpang tindih minimal terlebih dahulu menghitung area dari tiap *Entry* berdasarkan distribusi ke (k) di setiap *Entry* di dalam kelompok dari G1 dan G2 *index* pembelahan pertama, dengan perhitungan tiap area *Entry* adalah $(X_u - X_l) * (Y_u - Y_l)$.
- b) Perhitungan area selanjutnya adalah hasil distribusi pembatas kelompok SML dan SMU *index* pertama dilakukan perhitungan dengan hasil penjumlahan dari area pembatas kelompok pertama(BG1) dengan area pembatas dari kelompok kedua(BG2), dimana jumlah tiap-tiap area (BArea) yaitu area pembatas kelompok pertama (BG1) adalah $(B_{G1}X_u - B_{G1}X_l) * (B_{G1}Y_u - B_{G1}Y_l)$ hasilnya di tambah dengan area pembatas kelompok ke dua (BG2) adalah $(B_{G2}X_u - B_{G2}X_l) * (B_{G2}Y_u - B_{G2}Y_l)$ dari setiap distribusi (k). dengan penambahan $k+=1$.
- c) Perulangan distribusi ke (k) SML dan SMU dihitung area minimal (MArea) dengan selisih dari Jumlah pembatas area (BArea) di kurangi dengan hasil penjumlahan dari *Entry* area kelompok G1 + jumlah *Entry* area kelompok G2 (Garea) dari setiap distribusi ke (k) berdasarkan persamaan 2.1.
- d) Proses terakhir menghitung luas irisan tumpang tindih berdasarkan persamaan 2.3 disetiap distribusi(k) kelompok sml dan smu dari *Entry* pembatas MBR kelompok BG1 dengan BG2 adalah hasil kali dari sisi

$x(Ub-Lb)$ dengan sisi $Y(Ub-Lb)$ dengan menggunakan tabel 3.1 dan 3.2 untuk pengecekan tumpang tindih.

Tabel 3.1 Tumpang Tindih terhadap Sumbu X

Tumpang Tindih Sumbu X	Ub-Lb	Keterangan
$R1xu \geq R2xl \&\& R1_xu \leq R2xu$	$R1xu - R2xl$	Batas atas R1 Didalam R2
$(R1xu \geq R2xl, \&\& R1_xu \leq R2xu) \&\& R1xl \geq R2xl \&\& R1xl \leq R2xu$	$R1xu - R1xl$	Batas atas dan bawah R1 Didalam R2
$R1xl \geq R2xl, \&\& R1xl \leq R2xu$	$R2xu - R1xl$	Batas bawah R1 Didalam R2
$(R2xl \geq R1xl \&\& R2xl \leq R1xu) \&\& (R2xu \geq R1xl, \&\& R2xu \leq R1xu)$	$R2xu - R2xl$	R1 berisi R2

Tabel 3.2 Tumpang Tindih terhadap Sumbu Y

Tumpang Tindih Sumbu Y	Ub-Lb	Keterangan
$R1yu \geq R2yl \&\& R1yu \leq R2yu$	$R1yu - R2yl$	Batas atas R1 Didalam R2
$(R1yu \geq R2yl \&\& R1yu \leq R2yu) \&\& R1yl \geq R2yl \&\& R1yl \leq R2yu$	$R1yu - R1yl$	Batas atas dan bawah R1 Didalam R2
$R1yl \geq R2yl \&\& R1yl \leq R2yu$	$R2yu - R1yl$	Batas bawah R1 Didalam R2
$(R2yl \geq R1yl \&\& R2yl \leq R1yu) \&\& (R2yu \geq R1yl \&\& R2yu \leq R1yu)$	$R2yu - R2yl$	R1 berisi R2

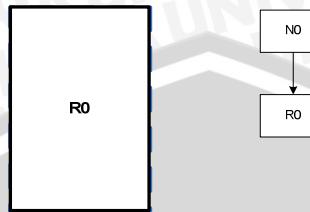
- e) Langkah terakhir untuk mendistribusikan pengelompokan pembelahan terbaik adalah berdasarkan hasil minimal dari perhitungan optimasi dan minimasi ruang mati langkah 3.3c dan tumpang tindih dari langkah 3.3d.

Masukkan data $R0 = \{0.0, 11.0, 84.0, 100.0\}$ kedalam R^* -tree, ilustrasi pemasukan node $R0$ di tunjukkan pada **Gambar 3.45** berikut:



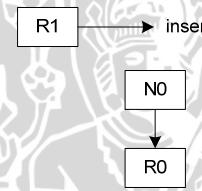
Gambar 3.45 Struktur R^* -tree pemasukan $R0$

Karena data masih kosong masukkan R0 ke *tree*, buat *node Entry* 0, struktur R*-tree setelah pemasukan R0 di tujukan pada **Gambar 3.46** berikut:



Gambar 3.46 Struktur R*-tree pemasukan *Entry* R0

Masukkan data $R1 = \{54.0, 57.0, 94.0, 100.0\}$ kedalam R*-tree, ilustrasi pemasukan *node* R1 di tunjukkan pada **Gambar 3.47** berikut:



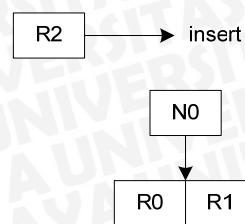
Gambar 3.47 Struktur R*-tree pemasukan *node* *Entry* R1

Karena kapasitas masih memenuhi , masukkan R1 ke sebuah *node*, buat *node Entry* 1, struktur R*-tree setelah pemasukan R1 di tunjukan pada **Gambar 3.48** berikut:



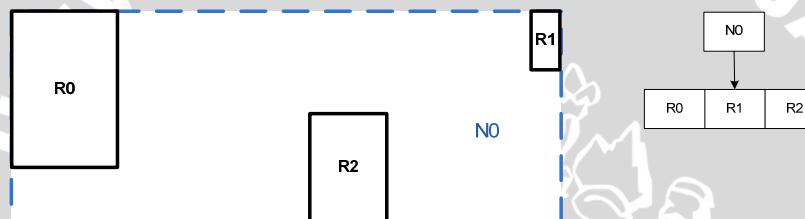
Gambar 3.48 Struktur R*-tree setelah pemasukan *node* R1

Masukkan data $R2=\{31.0, 39.0, 78.5, 89.5\}$ kedalam R*-tree, ilustrasi pemasukan *node* R2 di tunjukkan pada **Gambar 3.49** berikut:



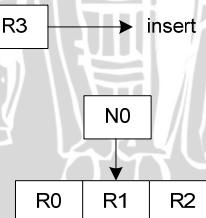
Gambar 3.49 Struktur R*-tree pemasukan *node Entry* R2

Karena kapasitas masih memenuhi , masukkan R2 ke sebuah *node*, buat *node* Entry 2 ilustrasi pemasukan *node* R2 di tunjukkan pada **Gambar 3.50** berikut:



Gambar 3.50 Struktur R*-tree setelah pemasukan *node* R2

Masukkan data *Entry* R3= {7.0, 21.0, 26.5, 42.5} kedalam R*-tree, ilustrasi pemasukan *node* R3 di tunjukkan pada **Gambar 3.51** berikut:



Gambar 3.51 Struktur R*-tree pemasukan *node Entry* R3

Karena data kapasitas *Entry* penuh dimana ($M=3$) sedangkan setelah pemasukan R3, jumlah *Entry* $M=4$ yang menyebabkan overflow, dan ini adalah pertama kali selama proses pemasukan R3 maka dengan langkah 2.a, keseluruhan *Entry node* di tunjukkan pada tabel 3.3 *Entry node MBR*

Tabel 3.3 *Entry Node MBR*

Entry	xl	xu	yl	Yu
0	0,0	11,0	84,0	100,0
1	54,0	57,0	94,0	100,0
2	31,0	39,0	78,5	89,5
3	50,0	54,0	64,5	69,0

Menetukan sumbu pusat pembatas berdasarkan langkah 2.b (Bbmbr) adalah {0,0, 57,0, 64,5, 100,0} dengan sumbu pusat pembatas x= 28,5 dan y=82,5

Proses selanjutnya menghitung pusat dari setiap calon *Entry* dengan langkah 2e di tunjukkan pada tabel 3.4 sumbu pusat setiap calon *Entry*

Tabel 3.4 Sumbu pusat setiap calon *Entry*

Entry	MBR(xl,xu,yl,yu)	Pusat x,y(Cmbr)	
		xu+xl /2	yu+yl/2
0	0,0,11,0,84,0,100,0	5,5	92
1	54,0,57,0,94,0,100,0	55,5	97
2	31,0,39,0,78,5,89,5	35	84
3	50,0,54,0,64,5,69,0	52	66,75

Menghitung jarak pusat ke pusat secara keseluruhan hasil dari langkah 2d, Seperti di tunjukkan pada tabel 3.5 jarak pusat ke pusat *Entry*

Tabel 3.5 Jarak pusat ke pust *Entry*

Cmbr - CBmbr		Cx²	Cy²	DC
Cx	Cy			
-23	9,75	529	95,0625	624,0625
27	14,75	729	217,5625	946,5625
6,5	1,75	42,25	3,0625	45,3125
23,5	-15,5	552,25	240,25	792,5

Proses terakhir adalah mengurutkan calon *Entry* MBR berdasarkan jarak pusat dengan langkah 2.e, hasil pengurutan jarak pusat di tunjukkan oleh tabel 3.6

Tabel 3.6 *Sorting Entry* berdasarkan jarak pusat (DC)

Entry	MBR	Jarak Pusat (DC)
2	31,0,39,0,78,5,89,5	45,3125
0	0,0,11,0,84,0,100,0	624,0625
3	50,0,54,0,64,5,69,0	792,5

Entry	MBR	Jarak Pusat (DC)
1	54.0,57.0,94.0,100.0	946,5625

Berdasarkan hasil *sorting* pusat MBR dari langkah 2f seperti di tunjukkan pada tabel 3.7 dan tabel 3.8

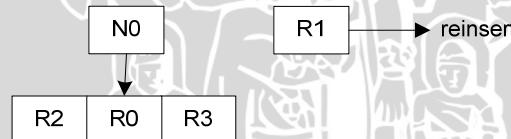
Tabel 3.7 Data calon pemasukan 70%

Entry	MBR
2	31.0,39.0,78.5,89.5
0	0.0,11.0,84.0,100.0
3	50.0,54.0,64.5,69.0

Tabel 3.8 Data pemasukan 30%

Entry	MBR
1	54.0,57.0,94.0,100.0

Masukkan kembali data *Entry* {2,0,3} dalam *node* dan *reinsert* data *Entry* R1, ilustrasi *reinsert* *Entry node* R1 seperti di tunjukkan pada **Gambar 3.52** berikut.



Gambar 3.52 Struktur R*-tree pemasukan *Entry* R1 kembali dengan 30% dari jumlah *Entry*

Karena jumlah *Entry* melebihi kapasitas dimana $M=3$, dan ini bukan proses pertamakali selama pemasukan R3, lakukan *Split* untuk mebagi *node* menjadi dua kelompok, berdasarkan langkah 3.1, jumlah keseluruhan *Entry* dalam *node* ditunjukkan pada tabel 3.9 *Entry split* pemasukan R1

Tabel 3.9 *Entry Split* pemasukan R1

Entry	MBR
2	31.0,39.0,78.5,89.5
0	0.0,11.0,84.0,100.0

Entry	MBR
3	50.0, 54.0, 64.5, 69.0
1	54.0, 57.0, 94.0, 100.0

Proses selanjutnya menentukan *index* pembelahan *node* terbaik dengan

Algoritma ChooseSplitAxis ,berdasarkan langkah 3.2a pengurutan *Entry* ditunjukkan pada tabel 3.10 dan tabel 3.11.

Tabel 3.10 Pengurutan batas bawah Xl

Entry	MBR	Xl
0	0.0, 11.0, 84.0, 100.0	0.0
2	31.0, 39.0, 78.5, 89.5	31.0
3	50.0, 54.0, 64.5, 69.0	50.0
1	54.0, 57.0, 94.0, 100.0	54.0

Tabel 3.11 Pengurutan batas atas Xu

Entry	MBR	Xu
0	0.0, 11.0, 84.0, 100.0	11.0
2	31.0, 39.0, 78.5, 89.5	39.0
3	50.0, 54.0, 64.5, 69.0	54.0
1	54.0, 57.0, 94.0, 100.0	57.0

Berdasarkan langkah 3.2.b dimana m adalah 40% dari M, dengan demikian terbentuk 3 distribusi(k) dari 4 *Entry*, distribusi kelompok setiap *Entry* ditunjukkan pada tabel 3.12

Tabel 3.12 Distribusi kelompok setiap *Entry*

Sumbu	(k)	G1 (m+k)		G2 (M-m-k)	
		Entry	MBR	Entry	MBR
SML	0	0	0.0, 11.0, 84.0, 100.0	2	31.0, 39.0, 78.5, 89.5
				3	50.0, 54.0, 64.5, 69.0
				1	54.0, 57.0, 94.0, 100.0
	1	0	0.0, 11.0, 84.0, 100.0	3	50.0, 54.0, 64.5, 69.0
		2	31.0, 39.0, 78.5, 89.5	1	54.0, 57.0, 94.0, 100.0
	2	0	0.0, 11.0, 84.0, 100.0	1	54.0, 57.0, 94.0, 100.0
		2	31.0, 39.0, 78.5, 89.5		
		3	50.0, 54.0, 64.5, 69.0		

Sumbu	(k)	G1 (m+k)			G2 (M-m-k)	
		Entry	MBR	Entry	MBR	
SMU	0	0	0.0, 11.0, 84.0, 100.0	2	31.0, 39.0, 78.5, 89.5	
				3	50.0, 54.0, 64.5, 69.0	
				1	54.0, 57.0, 94.0, 100.0	
	1	0	0.0, 11.0, 84.0, 100.0	3	50.0, 54.0, 64.5, 69.0	
		2	31.0, 39.0, 78.5, 89.5	1	54.0, 57.0, 94.0, 100.0	
	2	0	0.0, 11.0, 84.0, 100.0	1	54.0, 57.0, 94.0, 100.0	
		2	31.0, 39.0, 78.5, 89.5			
		3	50.0, 54.0, 64.5, 69.0			

Hasil distribusi kelompok berdasarkan langkah 3.2.c ditunjukkan pada tabel 3.13

Tabel 3.13 Distribusi perluasan setiap kelompok *Entry*

Sumbu	(k)	BG1	BG2
SML	0	0.0, 11.0, 84.0, 100.0	31.0, 57.0, 64.5, 100.0
	1	0.0, 39.0, 78.5, 100.0	50.0, 57.0, 64.5, 100.0
	2	0.0, 54.0, 64.5, 100.0	54.0, 57.0, 94.0, 100.0
SMU	0	0.0, 11.0, 84.0, 100.0	31.0, 57.0, 64.5, 100.0
	1	0.0, 39.0, 78.5, 100.0	50.0, 57.0, 64.5, 100.0
	2	0.0, 54.0, 64.5, 100.0	54.0, 57.0, 94.0, 100.0

Kemudian dari hasil tiap-tiap pembatas kelompok dihitung pembesaran dari *margin*, berdasarkan langkah 3.2d, hasil pembesaran dari *margin* ditunjukkan pada tabel 3.14

Tabel 3.14 Optimasi *margin* setiap kelompok *Entry*

Sumbu	Distribusi (k)	Margin		
		MG1	MG2	Jumlah
SML	0	27	61,5	88,5
	1	60,5	42,5	103
	2	89,5	9	98,5
SMU	0	27	61,5	88,5
	1	60,5	42,5	103
	2	89,5	9	98,5
Total Margin Kelompok index Pertama			580	

Hasil perhitungan akhir dari optimasi *margin index* pertama adalah 580, kemudian berdasarkan langkah 2.3. e di tunjukkan pada tabel 3.15 dan 3.16.

Tabel 3.15 Pengurutan batas bawah Y1

Entry	MBR	Y1
3	50.0, 54.0, 64.5, 69.0	64,5
2	31.0, 39.0, 78.5, 89.5	78,5
0	0.0, 11.0, 84.0, 100.0	84
1	54.0, 57.0, 94.0, 100.0	94

Tabel 3.16 Pengurutan batas atas Yu

Entry	MBR	Yu
3	50.0, 54.0, 64.5, 69.0	69
2	31.0, 39.0, 78.5, 89.5	89,5
0	0.0, 11.0, 84.0, 100.0	100
1	54.0, 57.0, 94.0, 100.0	100

Berdasarkan kedua data *sorting* terendah dari sumbu batas bawah dengan langkah 3.2b dimana m adalah 40% dari M dan M=4, terbentuk 3 distribusi(k), ditunjukkan pada tabel 3.17

Tabel 3.17 Distribusi kelompok setiap *Entry*.

Sumbu	(k)	G1 (m+k)		G2 (M-m-k)	
		Entry	MBR	Entry	MBR
SML	0	3	50.0, 54.0, 64.5, 69.0	2	31.0, 39.0, 78.5, 89.5
				0	0.0, 11.0, 84.0, 100.0
				1	54.0, 57.0, 94.0, 100.0
	1	3	50.0, 54.0, 64.5, 69.0	0	0.0, 11.0, 84.0, 100.0
		2	31.0, 39.0, 78.5, 89.5	1	54.0, 57.0, 94.0, 100.0
		3	50.0, 54.0, 64.5, 69.0	1	54.0, 57.0, 94.0, 100.0
SMU	0	2	31.0, 39.0, 78.5, 89.5		
		0	0.0, 11.0, 84.0, 100.0		
		1	54.0, 57.0, 94.0, 100.0		
	1	3	50.0, 54.0, 64.5, 69.0	0	0.0, 11.0, 84.0, 100.0
		2	31.0, 39.0, 78.5, 89.5	1	54.0, 57.0, 94.0, 100.0
		3	50.0, 54.0, 64.5, 69.0	1	54.0, 57.0, 94.0, 100.0
2	3	50.0, 54.0, 64.5, 69.0			

Sumbu	(k)	G1 (m+k)		G2 (M-m-k)	
		Entry	MBR	Entry	MBR
SMU	2	2	31.0, 39.0, 78.5, 89.5		
		0	0.0, 11.0, 84.0, 100.0		

Hasil distribusi kelompok berdasarkan langkah 3.2.c ditunjukkan pada tabel 3.18

Tabel 3.18 Distribusi perluasan setiap kelompok *Entry*

Sumbu	(k)	BG1	BG2
SML	0	50.0, 54.0, 64.5, 69.0	0.0, 57.0, 78.5, 100.0
	1	31.0, 54.0, 64.5, 89.5	0.0, 57.0, 84.0, 100.0
	2	0.0, 54.0, 64.5, 100.0	54.0, 57.0, 94.0, 100.0
SMU	0	50.0, 54.0, 64.5, 69.0	0.0, 57.0, 78.5, 100.0
	1	31.0, 54.0, 64.5, 89.5	0.0, 57.0, 84.0, 100.0
	2	0.0, 54.0, 64.5, 100.0	54.0, 57.0, 94.0, 100.0

Kemudian dari hasil tiap-tiap pembatas kelompok dengan langkah 3.2d hasil pembesaran dari *margin* ditunjukkan pada tabel 3.19

Tabel 3.19 Distribusi *margin* perluasan setiap kelompok *Entry*

Sumbu	(k)	Margin		
		MG1	MG2	Jumlah
SML	0	8,5	78,5	87
	1	48	73	121
	2	89,5	9	98,5
SMU	0	8,5	78,5	87
	1	48	73	121
	2	89,5	9	98,5
Total Margin Kelompok index Kedua				631

Hasil perhitungan akhir dari *margin* kelompok *index* Kedua adalah 631, bila dibandingkan hasil dari *index* pertama adalah lebih besar dari *margin* *index* kelompok pertama yaitu 580, dengan demikian Kelompok *index* pertama adalah *margin* yang paling minimal dengan *index* pembelahan terbaik dan terpilih untuk dihitung Area mati dan Tumpang tindih minimal pada Algoritma ChooseSplitIndex berdasarkan langkah 3.3.

Berdasarkan langkah 3.3.a, perhitungan area *Entry* di setiap kelompok distribusi seperti di tunjukkan pada tabel 3.20

Tabel 3.20 Distribusi area *Entry*.

Sumbu	(k)	G1 (m+k)		G2 (M-m-k)	
		Entry	Area	Entry	Area
SML	0	0	176	2	88
				3	18
				1	18
	1	0	176	3	18
		2	88	1	18
		0	176	1	18
SMU	0	0	176	2	88
				3	18
				1	18
	1	0	176	3	18
		2	88	1	18
		0	176	1	18
2	2	2	88		
		3	18		

Perhitungan selanjutnya berdasarkan langkah 3.3.b, area pembatas kelompok *index* pertama ditunjukkan pada tabel 3.21.

Tabel 3.21 Distribusi optimasi area kelompok *Entry*

Sumbu	(k)	Area		
		BG1	BG2	Barea
SML	0	176	923	1099
	1	838,5	248,5	1087
	2	1917	18	1935
SMU	0	176	923	1099
	1	838,5	248,5	1087
	2	1917	18	1935

Perhitungan area minimal berdasarkan langkah 3.3.c distribusi minimasi ruang kelompok *Entry* di tunjukkan pada tabel 3.22

Tabel 3.22 Distribusi minimasi ruang kelompok *Entry*

Sumbu	(k)	g1,g2	Entry	Area		
				Barea	Garea	Marea
SML	0	1,3	(0),(2,3,1)	1099	300	799
	1	2,2	(0,2),(3,1)	1087	300	787
	2	3,1	(0,2,3),(1)	1935	282	1653
SMU	0	1,3	(0),(2,3,1)	1099	300	799
	1	2,2	(0,2),(3,1)	1087	300	787
	2	3,1	(0,2,3),(1)	1935	300	1635

Proses terakhir menghitung luas irisan tumpang tindih minimal di setiap kelompok dengan langkah 3.3d, ditunjukkan pada tabel 3.23.

Tabel 3.23 Distribusi Tumpang tindih setiap kelompok *Entry*

Sumbu	(k)	Keterangan		Ub-Lb		Moverlap
		x	y	x	y	
SML	0	tidak	R1ub dan lb di R2	0	16	0
	1	tidak	R1ub dan lb di R2	0	21,5	0
	2	R1ub di R2	R1ub di R2	0	6	0
SMU	0	tidak	R1ub dan lb di R2	0	16	0
	1	tidak	R1ub dan lb di R2	0	21,5	0
	2	R1ub di R2	R1ub di R2	0	6	0

Dari hasil perhitungan akhir tumpang tindih (Moverlap) dan ruang mati (Marea) berdasarkan langkah 3.3e dan perbandingan ruang mati dan tumpang tindih ditunjukkan pada tabel 3.24

Tabel 3.24 Perbandingan ruang mati dan tumpang tindih

Sumbu	(k)	g1,g2	Entry	Marea	Moverlap
SML	0	1,3	(0),(2,3,1)	799	0
	1	2,2	(0,2),(3,1)	787	0
	2	3,1	(0,2,3),(1)	1653	0
SMU	0	1,3	(0),(2,3,1)	799	0
	1	2,2	(0,2),(3,1)	787	0
	2	3,1	(0,2,3),(1)	1635	0

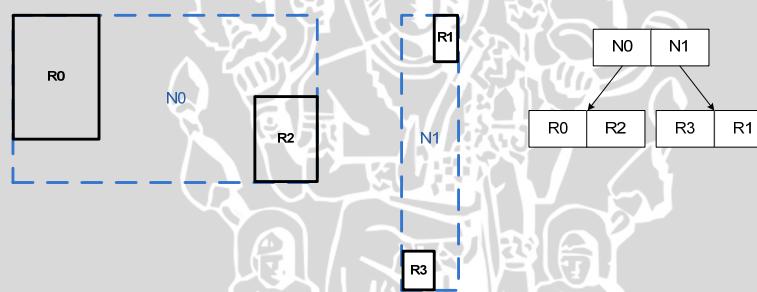
Dengan demikian berdasarkan hasil perhitungan akhir optimasi dan minimasi ruang mati serta tumpang tindih terbaik untuk didistribusikan

pengelompokan pembelahan adalah *Entry* 0 dan 2 pada kelompok distribusi pertama , kemudian *Entry* 3 dan 1 untuk distribusi kelompok ke dua pada sumbu sml dengan distribusi(k) adalah 1, hasil distribusi dan optimasi pembelahan terbaik di tunjukkan pada tabel 3.25

Tabel 3.25 Distribusi dan optimasi pembelahan terbaik

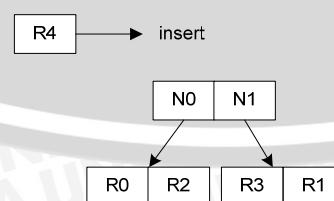
Kel	Pembatas	Entry	MBR
1	0.0, 39.0, 78.5, 100.0	0	0.0, 11.0, 84.0, 100.0
		2	31.0, 39.0, 78.5, 89.5
2	50.0, 57.0, 64.5, 100.0	3	50.0, 54.0, 64.5, 69.0
		1	54.0, 57.0, 94.0, 100.0

Struktur *tree* setelah di lakukan pembelahan berdasarkan distribusi dan optimasi pembelahan terbaik di tunjukkan oleh **Gambar 3.53** berikut:



Gambar 3.53 Struktur R*-tree pemasukan node R3 setelah distribusi dan optimasi pembelahan terbaik

Masukkan data *Entry* R4= {23.0,31.0,47.5,57.5}kedalam R*-tree, ilustrasi pemasukan node R4 di tunjukkan pada **Gambar 3.54** berikut:



Gambar 3.54 Struktur R*-tree pemasukan *Entry* 4

Identifikasi root pada *nodeleaf* untuk memasukkan *Entry* R4, karena root pada *nodeleaf* tidak kosong panggil Algoritma ChooseSubtree untuk menentukan tumpang tindih dan pembesaran area berdasarkan langkah 1 yang akan ditempati R4, seluruh *Entry node* pembatas anak berdasarkan langkah 1.a ditunjukkan pada tabel 3.26

Tabel 3.26 *Entry MBR* pembatas *node* anak

Entry	MBR
0	0.0 ,39.0 ,78.5 ,100.0
1	50.0 ,57.0 ,64.5 ,100.0

Proses pada ChooseSubtree pertama kali dilakukan pengecekan tumpang tindih berdasarkan langkah 1b, hasil pengecekan ditunjukkan pada tabel 3.27

Tabel 3.27 Pengecekan *node* anak

R4		Bmbr		overlap / inside
Entry	MBR	Entry	MBR	
4	23.0,31.0,47.5,57.5	0	0.0 ,39.0 ,78.5 ,100.0	tidak
		1	50.0 ,57.0 ,64.5 ,100.0	tidak

Karena R4 tidak *inside* atau *overlap* terhadap *node* anak dan R4 dimasukan ke *nodeleaf* berdasarkan langkah 1.e pembesaran ruang baru ditunjukkan pada tabel 3.28

Tabel 3.28 Pembatas ruang baru(NBmbr) R4 terhadap *node* anak

R4		Bmbr		NBmbr
Entry	MBR	Entry	MBR	
4	23.0,31.0,47.5,57.5	0	0.0 ,39.0 ,78.5 ,100.0	0.0,39.0,47.5,100.0
		1	50.0 ,57.0 ,64.5 ,100.0	23.0,57.0,47.5,100.0

Proses selanjutnya menghitung selisih ruang kosong, berdasarkan langkah 1g ditunjukkan pada tabel 3.29

Tabel 3.29 Selisih ruang kosong

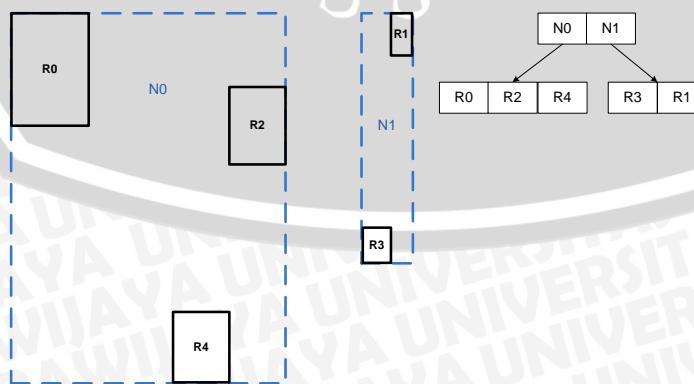
Entry	NBmbr	Bmbr	Selisih
0	2047,5	838,5	1209
1	1785	248,5	1536,5

Proses selanjutnya adalah optimasi dan minimasi tumpang tindih berdasarkan langkah 1h, di hasilkan perhitungan pada tabel 3.30

Tabel 3.30 Perbandingan tumpang tindih antara Entry MBR

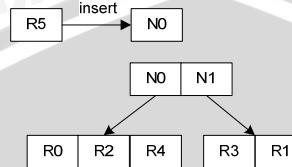
Entry	Entry Bmbr,Nmbr	keterangan		Ub-Lb			Selisih
		x	y	x	y	overlap	
0	(N0.1) (0.1)	tidak	R1 ub di R2	0	35,5	0	0
		tidak	tidak	0	0	0	
1	(N0.1) (1.0)	R1 lb di R2	R1ub di R2	1			
		tidak	R1 ub di R2	6	21,5	344	344

Dari hasil perhitungan tabel 3.30 perbandingan tumpang tindih antara Entry MBR dan ruang kosong Entry pembesaran node anak terhadap Entry masukan R4 yang optimal berdasarkan langkah 1i di tunjukkan pada Entry pembesaran node anak baru ke nol. Masukkan R4 ke bounces 0 dengan pembesaran area bounces 0.0, 39.0, 47.5, 100.0, karena kapasitas Entry dalam node anak tersebut masih muat yaitu $m \leq 3$ maka masukkan Entry R4 ke node anak tersebut, proses pemasukan setelah ChooseSubtree di tunjukkan pada Gambar 3.55 berikut



Gambar 3.55 Struktur R*-tree pemasukan R4 setelah ChooseSubtree

Pemusukan MBR selanjutnya memasukkan data *Entry* R5= {34.0,46.0,42.5,52.5} kedalam R*-tree yang ditunjukkan pada **Gambar 3.56** berikut.



Gambar 3.56 Struktur R*-tree pemasukan *Entry* R5

Identifikasi root pada *nodeleaf* untuk memasukkan *Entry* R4, karena root pada *nodeleaf* tidak kosong panggil Algoritma ChooseSubtree untuk menentukan tumpang tindih dan pembesaran area berdasarkan langkah 1 yang akan ditempati R5, seluruh *Entry node* pembatas anak berdasarkan langkah 1.a ditunjukkan pada tabel 3.31

Tabel 3.31 *Entry mbr* pembatas *node* anak

<i>Entry</i>	<i>Bounces</i>
0	0.0 ,39.0 ,47.5 ,100.0
1	50.0 ,57.0 ,64.5 ,100.0

Proses pengecekan tumpang tindih pada ChooseSubtree berdasarkan langkah 1b di tunjukkan pada tabel 3.32

Tabel 3.32 Pengecekan *node* anak

R5		Bmbr		<i>overlap</i> <i>/ inside</i>
<i>Entry</i>	MBR	<i>Entry</i>	MBR	
5	34.0,46.0,42.5,52.5	0	0.0 ,39.0 ,47.5 ,100.0	tidak
		1	50.0 ,57.0 ,64.5 ,100.0	tidak

Karena R5 tidak *inside* atau *overlap* terhadap *node* anak dan R5 dimasukan ke *nodeleaf* berdasarkan langkah 1.e, dan pembesaran ruang baru di tunjukkan pada tabel 3.33

Tabel 3.33 Pembatas ruang baru(NBmbr) R5 terhadap *node* anak

R5		Bmbr		NBmbr
Entry	MBR	Entry	MBR	
5	34.0,46.0,42.5,52.5	0	0.0 ,39.0 ,47.5 ,100.0	0.0 46.0 42.5 100.0
		1	50.0 ,57.0 ,64.5 ,100.0	34.0 57.0 42.5 100.0

Proses selanjutnya menghitung selisih ruang kosong, berdasarkan langkah 1g ditunjukkan pada tabel 3.34

Tabel 3.34 Selisih ruang kosong

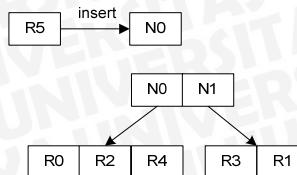
Entry	NBmbr	Bmbr	Selisih
0	2645	2047,5	597,5
1	1322,5	248,5	1074

Proses selanjutnya adalah optimasi dan minimasi tumpang tindih berdasarkan langkah 1h, di hasilkan perhitungan pada tabel 3.35

Tabel 3.35 Perbandingan tumpang tindih antara *Entry* MBR

Entry	Entry Bmbr/Nmbr	Keterangan		Ub-Lb			Selisih
		x	y	x	y	overl	
0	(N0.1)	tidak	R1 ub di R2	0	35,5	0	0
	(0.1)	tidak	R1 ub di R2	0	35,5	0	
1	(N0.1)	R1 lb di R2	R1 ub di R2	5	52,5	262,5	262,5
	(1.0)	tidak	R1ub dan lb di R2	0	35,5	0	

Dari hasil perhitungan tabel 3.35 perbandingan tumpang tindih antara *Entry* MBR dan ruang kosong *Entry* pembesaran *node* anak terhadap *Entry* masukan R5 yang optimal, berdasarkan langkah 1i, di tunjukkan pada *Entry* pembesaran *node* anak baru nol, masukkan R5 ke *node* anak 0 dengan pembesaran area MBR *node* anak baru adalah 0.0,46.0,42.5,100.0, proses pemasukan setelah ChooseSubtree di tunjukkan pada **Gambar 3.57** berikut:



Gambar 3.57 Struktur R*-tree *reinsert* R5 ke *node* anak nol setelah ChooseSubtree

Karena pemasukan *Entry* R5 ke dalam *node* anak tersebut menyebabkan overflow dimana $m > 3$, karena ini adalah pertama kali selama proses pemasukan R5 maka lakukan *reinsert*, berdasarkan langkah 2a, seluruh *Entry* didalam *node* di tunjukkan pada tabel 3.36

Tabel 3.36 *Entry node* MBR

Entry	MBR(xl,xu,yl,yu)
0	0,0,11,0,84,0,100,0
2	31,0,39,0,78,5,89,5
4	23,0,31,0,47,5,57,5
5	34,0,46,0,42,5,52,5

Menentukan pusat utama pembatas dari seluruh *Entry* (CBmbr) dengan langkah 2.b adalah $\{0.0, 46.0, 42,5, 100.0\}$ dengan sumbu pusat pembatas $x = 23.0$ dan $y = 71.25$

Proses selanjutnya menghitung pusat dari setiap calon *Entry* (Cmbr) berdasarkan langkah 2.c, seperti di tunjukkan pada tabel 3.37

Tabel 3.37 Sumbu pusat setiap calon *Entry*

Entry	MBR(xl,xu,yl,yu)	Pusat x,y(Cmbr)	
		xu+xl /2	yu+yI/2
0	0,0,11,0,84,0,100,0	5,5	92
2	31,0,39,0,78,5,89,5	35	84
4	23,0,31,0,47,5,57,5	27	52,5
5	34,0,46,0,42,5,52,5	40	47,5

Menghitung jarak pusat ke pusat secara keseluruhan berdasarkan langkah 2.d di tunjukkan pada tabel 3.38

Tabel 3.38 Jarak pusat ke pust *Entry*

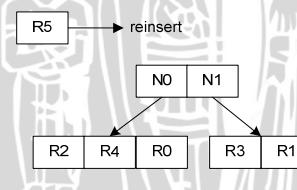
Cnbr - CBnbr		Cx ²	Cy ²	DC
Cx	Cy			
-17,5	20,75	306,25	430,5625	736,8125
12	12,75	144	162,5625	306,5625
4	-18,75	16	351,5625	367,5625
17	-23,75	289	564,0625	853,0625

Proses terakhir adalah mengurutkan calon *Entry* MBR berdasarkan langkah 2.e, di tunjukkan oleh tabel 3.39

Tabel 3.39 *Sorting Entry* berdasarkan jarak pusat (DC)

Entry	MBR	Jarak Pusat (DC)
2	31.0,39.0,78.5,89.5	306,5625
4	23.0,31.0,47.5,57.5	367,5625
0	0.0,11.0,84.0,100.0	736,8125
5	34.0,46.0,42.5,52.5	853,0625

Berdasarkan hasil *sorting* pusat mbr dengan langkah 2.f dimana jumlah *Entry* 4 maka 70% dari 4 adalah 3 *Entry* dan 30% adalah satu *Entry* dengan demikian *Entry* R5={34.0,46.0,42.5,52.5} pada **Gambar 3.58** terpilih untuk di *reinsert* kembali



Gambar 3.58 Struktur R*-tree pemasukan kembali R5 setelah minimal jarak pusat

Identifikasi root pada *nodeleaf* untuk mereinsert R5, karena root pada *node leaf* tidak kosong panggil Algoritma ChooseSubtree berdasarkan langkah 1a keseluruhan *Entry* ditunjukkan pada tabel 3.40

Tabel 3.40 *Entry* MBR pembatas *node* anak

Entry	Bounces
0	0.0 ,39.0 ,47.5 ,100.0

Entry	Bounces
1	50.0 ,57.0 ,64.5 ,100.0

Proses ChooseSubtree pengecekan R5 terhadap *node* anak pada langkah

1b di tunjukkan pada tabel 3.41

Tabel 3.41 Pengecekan *node* anak

R5		BmBr		Overlap / Inside
Entry	MBR	Entry	MBR	
5	34.0,46.0,42.5,52.5	0	0.0 ,39.0 ,47.5 ,100.0	tidak
		1	50.0 ,57.0 ,64.5 ,100.0	tidak

Karena R5 tidak berada di dalam *node* anak dan *Entry* R5 dimasukan ke *nodeleaf* berdasarkan langkah 1.e pembesaran ruang baru di tunjukkan pada tabel

3.42

Tabel 3.42 Pembatas ruang baru(NBmbr) R5 terhadap *node* anak

R5		Bmbr		NBmbr
Entry	MBR	Entry	MBR	
5	34.0,46.0,42.5,52.5	0	0.0 ,39.0 ,47.5 ,100.0	0.0 46.0 42.5 100.0
		1	50.0 ,57.0 ,64.5 ,100.0	34.0 57.0 42.5 100.0

Proses selanjutnya menghitung selisih ruang kosong berdasarkan langkah 1.g ditunjukkan pada tabel 3.43

Tabel 3.43 Selisih ruang kosong

Entry	NBmbr	Bmbr	Selisih
0	2645	2047,5	597,5
1	1322,5	248,5	1074

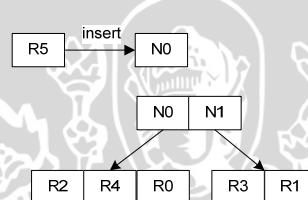
Proses selanjutnya adalah optimasi dan minimasi tumpang tindih dengan langkah 1.h di hasilkan perhitungan pada tabel 3.44

Tabel 3.44 Perbandingan tumpang tindih antara *Entry* MBR

Entry	Bmbr/ Nmbr	keterangan		Ub-Lb			Selisih
		x	y	x	y	overlape	
0	(N0.1) (0.1)	tidak	R1 ub di R2	0	35,5	0	0
		tidak	R1 ub di R2	0	35,5	0	0

Entry	Bmbr/ Nmbr	keterangan		Ub-Lb			Selisih
		x	y	x	y	overlape	
1	(N0.1) (1.0)	R1 lb di R2 tidak	R1 ub di R2 R1ub dan lb di R2	5 0	52,5 35,5	262,5 0	262,5

Dari hasil perhitungan tabel perbandingan tumpang tindih antara *Entry MBR* dan ruang kosong *Entry* pembesaran *node* anak terhadap *Entry* masukan R5 yang optimal, berdasarkan langkah 1.i adalah di tunjukkan pada *Entry* pembesaran *node* anak baru ke nol, dengan demikian masukkan R5 ke *bounces* 0 dengan pembesaran area *bounces* {0.0,46.0,42.5,100.0} proses pemasukan setelah ChooseSubtree di tunjukkan pada **Gambar 3.59** berikut:



Gambar 3.59 Struktur R*-tree *reinsert* Entry 5 ke *node* anak nol setelah minimal jarak pusat di lakukan

Karena *bounces* ke 0 kapasitas *Entry nodeleaf* sudah penuh, setelah pemasukan *Entry* R5 menyebabkan Overflow, Karena selama proses memasukkan R5 bukan proses pertama kali selama pemasukan di tingkat *tree*, berdasarkan langkah 3 lakukan *split* untuk menempatkan R5.

Proses *split* pada langkah 3.1 keseluruhan *Entry* yang akan didistribusikan ditunjukkan pada tabel 3.45

Tabel 3.45 *Entry Split* pemasukan R5

Entry	MBR
2	31.0,39.0,78.5,89.5
4	23.0,31.0,47.5,57.5
0	0.0,11.0,84.0,100.0
5	34.0,46.0,42.5,52.5

Untuk menentukan sumbu *splitAxis* optimasi margin Terbaik, berdasarkan langkah 3.2a pengurutan *entry* sumbu tegak lurus batas bawah xl ditunjukkan pada tabel 3.46 dan pengurutan sumbu tegak lurus batas atas xu di tunjukkan pada tabel 3.47.

Tabel 3.46 Pengurutan batas bawah XI

Entry	MBR	XI
0	0.0,11.0,84.0,100.0	0
Entry	MBR	XI
4	23.0,31.0,47.5,57.5	23
2	31.0,39.0,78.5,89.5	31
5	34.0,46.0,42.5,52.5	34

Tabel 3.47 Pengurutan batas atas Xu

Entry	MBR	Xu
0	0.0,11.0,84.0,100.0	11
4	23.0,31.0,47.5,57.5	31
2	31.0,39.0,78.5,89.5	39
5	34.0,46.0,42.5,52.5	46

Berdasarkan kedua data *sorting* terendah dari sumbu batas atas dengan langkah 3.2b dimana m adalah 40% dari M dan M=4, terbentuk 3 distribusi(k), ditunjukkan pada tabel 3.48

Tabel 3.48 Distribusi kelompok setiap *Entry*

Sumbu	(k)	G1 (m+k)		G2(M-m-k)	
		Entry	MBR	Entry	MBR
SML	0	0	0.0, 11.0, 84.0, 100.0	4	23.0, 31.0, 47.5, 57.5
				2	31.0, 39.0, 78.5, 89.5
				5	34.0, 46.0, 42.5, 52.5
	1	0	0.0,11.0,84.0,100.0	2	31.0,39.0,78.5,89.5
		4	23.0,31.0,47.5,57.5	5	34.0,46.0,42.5,52.5
	2	0	0.0,11.0,84.0,100.0	5	34.0,46.0,42.5,52.5
		4	23.0,31.0,47.5,57.5		
		2	31.0,39.0,78.5,89.5		
SMU	0	0	0.0, 11.0, 84.0, 100.0	4	23.0, 31.0, 47.5, 57.5

Sumbu	(k)	G1 (m+k)		G2(M-m-k)	
		Entry	MBR	Entry	MBR
SMU	0			2	31.0, 39.0, 78.5, 89.5
				5	34.0, 46.0, 42.5, 52.5
	1	0	0.0, 11.0, 84.0, 100.0	2	31.0, 39.0, 78.5, 89.5
		4	23.0, 31.0, 47.5, 57.5	5	34.0, 46.0, 42.5, 52.5
	2	0	0.0, 11.0, 84.0, 100.0	5	34.0, 46.0, 42.5, 52.5
		4	23.0, 31.0, 47.5, 57.5		
		2	31.0, 39.0, 78.5, 89.5		

Hasil distribusi pembatas kelompok berdasarkan langkah 3.2.c ditunjukkan pada tabel 3.49

Tabel 3.49 Distribusi perluasan setiap kelompok *Entry*

Sumbu	(k)	BG1	BG2
SML	0	0.0, 11.0, 84.0, 100.0	23.0, 46.0, 42.5, 89.5
	1	0.0, 31.0, 47.5, 100.0	31.0, 46.0, 42.5, 89.5
	2	0.0, 39.0, 47.5, 100.0	34.0, 46.0, 42.5, 52.5
SMU	0	0.0, 11.0, 84.0, 100.0	23.0, 46.0, 42.5, 89.5
	1	0.0, 31.0, 47.5, 100.0	31.0, 46.0, 42.5, 89.5
	2	0.0, 39.0, 47.5, 100.0	34.0, 46.0, 42.5, 52.5

Kemudian dari hasil tiap-tiap pembatas kelompok dihitung pembesaran dari *margin*, berdasarkan langkah 3.2d, hasil pembesaran dari *margin* ditunjukkan pada tabel 3.50

Tabel 3.50 Optimasi *margin* setiap kelompok *Entry*

Sumbu	(k)	MG1	MG2	Jumlah
SML	0	27	70	97
	1	83,5	62	145,5
	2	91,5	22	113,5
SMU	0	27	70	97
	1	83,5	62	145,5
	2	91,5	22	113,5
Total margin index pertama				712

Hasil perhitungan akhir dari optimasi *margin index* pertama adalah 712, kemudian berdasarkan langkah 2.3. e di tunjukkan pada tabel 3.51 dan 3.52

Tabel 3.51 Pengurutan batas bawah Y1

Entry	MBR	y1
5	34.0,46.0,42.5,52.5	42,5
4	23.0,31.0,47.5,57.5	47,5
2	31.0,39.0,78.5,89.5	78,5
0	0.0,11.0,84.0,100.0	84

Tabel 3.52 Pengurutan batas atas Yu

Entry	MBR	yu
5	34.0,46.0,42.5,52.5	52,5
4	23.0,31.0,47.5,57.5	57,5
2	31.0,39.0,78.5,89.5	89,5
0	0.0,11.0,84.0,100.0	100

Berdasarkan kedua data *sorting* dari sumbu batas atas dengan langkah 3.2b dimana m adalah 40% dari M dan M=4, terbentuk 3 distribusi(k), ditunjukkan pada tabel 3.53

Tabel 3.53 Distribusi kelompok setiap Entry.

Sumbu	(k)	G1 (m+k)		G2 (M-m-k)	
		Entry	MBR	Entry	MBR
SML	0	5	34.0,46.0,42.5,52.5	4	23.0,31.0,47.5,57.5
				2	31.0,39.0,78.5,89.5
				0	0.0,11.0,84.0,100.0
	1	5	34.0,46.0,42.5,52.5	2	31.0,39.0,78.5,89.5
		4	23.0,31.0,47.5,57.5	0	0.0,11.0,84.0,100.0
		2	31.0,39.0,78.5,89.5		
SMU	0	5	34.0,46.0,42.5,52.5	4	23.0,31.0,47.5,57.5
				2	31.0,39.0,78.5,89.5
				0	0.0,11.0,84.0,100.0
	1	5	34.0,46.0,42.5,52.5	2	31.0,39.0,78.5,89.5
		4	23.0,31.0,47.5,57.5	0	0.0,11.0,84.0,100.0
		2	31.0,39.0,78.5,89.5		

Hasil distribusi perluasan kelompok berdasarkan langkah 3.2.c ditunjukkan pada tabel 3.54

Tabel 3.54 Distribusi perluasan setiap kelompok *Entry*

Sumbu	(k)	BG1	BG2
SML	0	34.0,46.0,42.5,52.5	0.0, 39.0, 47.5, 100.0
	1	23.0, 46.0, 42.5, 57.5	0.0, 39.0, 78.5, 100.0
	2	23.0, 46.0, 42.5, 89.5	0.0, 11.0, 84.0, 100.0
SMU	0	34.0,46.0,42.5,52.5	0.0, 39.0, 47.5, 100.0
	1	23.0, 46.0, 42.5, 57.5	0.0, 39.0, 78.5, 100.0
	2	23.0, 46.0, 42.5, 89.5	0.0, 11.0, 84.0, 100.0

Kemudian dari hasil tiap-tiap pembatas kelompok dengan langkah 3.2d hasil pembesaran dari *margin* ditunjukkan pada tabel 3.55

Tabel 3.55 Distribusi *margin* perluasan setiap kelompok *Entry*

Sumbu	(k)	MG1	MG2	Jumlah
SML	0	22	91,5	113,5
	1	38	60,5	98,5
	2	70	27	97
SMU	0	22	91,5	113,5
	1	38	60,5	98,5
	2	70	27	97
Total margin index ke dua				618

Hasil perhitungan akhir dari *margin* kelompok *index* Kedua adalah 712, bila dibandingkan hasil dari *index* pertama adalah lebih besar dari *margin index* kelompok pertama yaitu 618, dengan demikian Kelompok *index* pertama adalah *margin* yang paling minimal dengan *index* pembelahan terbaik dan terpilih untuk dihitung area mati dan tumpang tindih minimal pada Algoritma ChooseSplitIndex berdasarkan langkah 3.3.

, Perhitungan area *Entry* di setiap kelompok distribusi berdasarkan langkah 3.3.a seperti di tunjukkan pada tabel 3.56

Tabel 3.56 Distribusi area *Entry*.

Sumbu	(k)	G1 (m+k)		G2 (M-m-k)	
		Entry	Area	Entry	Area
SML	0	5	120	4	80
				2	88
				0	176
	1	5	120	2	88
		4	80	0	176
		5	120	0	176
SMU	2	4	80		
		2	88		
		5	120	4	80
	1			2	88
				0	176
		5	120	2	88
	0	4	80	0	176
		5	120	0	176
		2	88		

Perhitungan area selanjutnya berdasarkan langkah 3.3.b, area pembatas kelompok *index* pertama ditunjukkan pada tabel 3.57.

Tabel 3.57 Distribusi optimasi area kelompok *Entry*

Sumbu	(k)	Area		
		BG1	BG2	Barea
SML	0	120	2047,5	2167,5
	1	345	838	1183
	2	1081	176	1257
SMU	0	120	2047,5	2167,5
	1	345	838	1183
	2	1081	176	1257

Perhitungan minimal Area berdasarkan langkah 3.3.c di tunjukkan pada tabel 3.58.

Tabel 3.58 Distribusi minimasi ruang kelompok *Entry*

Sumbu	(k)	g1,g2	Entry	Area		
				Barea	Garea	Marea
SML	0	1,3	(5),(4,2,0)	2167,5	464	1703,5
	1	2,2	(5,4),(2,0)	1183	464	719
	2	3,1	(5,4,2),(0)	1257	464	793
SMU	0	1,3	(5),(4,2,0)	2167,5	464	1703,5
	1	2,2	(5,4),(2,0)	1183	464	719
	2	3,1	(5,4,2),(0)	1257	464	793

Proses terakhir menghitung tumpang tindih minimal di setiap kelompok dengan langkah 3.3d, ditunjukkan pada tabel 3.59

Tabel 3.59 Distribusi Tumpang tindih setiap kelompok *Entry*

Sumbu	(k)	keterangan		Ub-Lb		Moverlap
		x	y	x	y	
SML	0	R1lb di R2	R1ub di R2	5	5	25
	1	R1lb di R2	tidak	16	0	0
	2	tidak	R1ub di R2	0	5,5	0
SMU	0	R1lb di R2	R1ub di R2	5	5	25
	1	R1lb di R2	tidak	16	0	0
	2	tidak	R1ub di R2	0	5,5	0

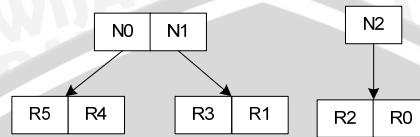
Dari hasil perhitungan akhir tumpang tindih (Moverlap) dan ruang mati (Marea) berdasarkan langkah 3.3e ditunjukkan pada tabel 3.60

Tabel 3.60 Perbandingan ruang mati dan tumpang tindih *index* pertama

Sumbu	(K)	G1,G2	Entry	Marea	Moverlap
SML	1	2,2	(5,4),(2,0)	719	0
SMU	1	2,2	(5,4),(2,0)	719	0
SML	2	3,1	(5,4,2),(0)	793	0
SMU	2	3,1	(5,4,2),(0)	793	0
SML	0	1,3	(5),(4,2,0)	1703,5	25
SMU	0	1,3	(5),(4,2,0)	1703,5	25

Dengan demikian berdasarkan hasil perhitungan akhir optimasi dan minimasi ruang mati serta tumpang tindih terbaik untuk didistribusikan pengelompokan pembelahan adalah *Entry* 5 dan 4 pada kelompok distribusi

pertama , kemudian *Entry* 2 dan 0 untuk distribusi kelompok ke dua pada sumbu sml dengan distribusi(k) adalah 1, hasil distribusi dan optimasi pembelahan terbaik di tunjukkan pada **Gambar 3.60** berikut:



Gambar 3.60 Struktur R*-tree pemasukan *Entry* R5 setelah distribusi optimasi dan minimasi pembelahan terbaik

Karena terjadi *split* dari *nodeleaf* setelah pemasukan ulang dan *bounces* baru dari *nodeleaf* terbentuk setelah pembelahan, maka buat root baru dari *bounces* tersebut, berkenaan dengan $m=2$ dan *bounces* sekarang adalah 3 menyebabkan overflow dan panggil algoritma *split* berdasarkan langkah ke- 3 untuk pembelahan, jumlah keseluruhan *Entry* dalam *node* berdasarkan langkah 3.1 ditunjukkan pada tabel 3.61

Tabel 3.61 *Entry node* anak

Entry	MBR Bounces
0	23.0, 46.0, 42.5, 57.5
1	50.0, 57.0, 64.5, 100.0
2	0.0, 39.0, 78.5, 100.0

Proses selanjutnya menentukan *index* pembelahan *node* terbaik dengan Algoritma ChooseSplitAxis, berdasarkan langkah 3.2a ditunjukkan pada tabel 3.62 dan tabel 3.63

Tabel 3.62 Pengurutan batas bawah X1

Entry	MBR Bounces	X1
2	0.0, 39.0, 78.5, 100.0	0
0	23.0, 46.0, 42.5, 57.5	23
1	50.0, 57.0, 64.5, 100.0	50

Tabel 3.63 Pengurutan batas atas Xu

Entry	MBR Bounces	Xu
2	0.0, 39.0, 78.5, 100.0	39
0	23.0, 46.0, 42.5, 57.5	46
1	50.0, 57.0, 64.5, 100.0	57

Berdasarkan kedua data *sorting* terendah dari sumbu batas bawah SML

dan atas SMU, langkah 3.2.b dimana m adalah 40% dari M, dengan demikian terbentuk 2 distribusi(k) dari 3 *Entry*, distribusi kelompok setiap *Entry* ditunjukkan pada tabel 3.64

Tabel 3.64 Distribusi kelompok setiap *Entry*

Sumbu	(k)	G1 (m+k)		G2 (M-m-k)	
		Entry	MBR	Entry	MBR
SML	0	2	0.0, 39.0, 78.5, 100.0	0	23.0, 46.0, 42.5, 57.5
				1	50.0, 57.0, 64.5, 100.0
	1	2	0.0, 39.0, 78.5, 100.0	1	50.0, 57.0, 64.5, 100.0
		0	23.0, 46.0, 42.5, 57.5		
SMU	0	2	0.0, 39.0, 78.5, 100.0	0	23.0, 46.0, 42.5, 57.5
				1	50.0, 57.0, 64.5, 100.0
	1	2	0.0, 39.0, 78.5, 100.0	1	50.0, 57.0, 64.5, 100.0
		0	23.0, 46.0, 42.5, 57.5		

Hasil distribusi kelompok berdasarkan langkah 3.2.c ditunjukkan pada tabel 3.65

Tabel 3.65 Distribusi perluasan setiap kelompok *Entry*

Sumbu	(k)	BG1	BG2
SML	0	0.0, 39.0, 78.5, 100.0	23.0, 57.0, 42.5, 100.0
	1	0.0, 46.0, 42.5, 100.0	50.0, 57.0, 64.5, 100.0
SMU	0	0.0, 39.0, 78.5, 100.0	23.0, 57.0, 42.5, 100.0
	1	0.0, 46.0, 42.5, 100.0	50.0, 57.0, 64.5, 100.0

Kemudian dari hasil tiap-tiap pembatas kelompok dihitung pembesaran dari *margin*, berdasarkan langkah 3.2d, hasil pembesaran dari *margin* ditunjukkan pada tabel 3.66

Tabel 3.66 Optimasi *margin* setiap kelompok *Entry*

Sumbu	(k)	MG1	MG2	Jumlah
SML	0	60,5	91,5	152
	1	103,5	42,5	146
SMU	0	60,5	91,5	152
	1	103,5	42,5	146
Total margin index pertama				596

Hasil perhitungan akhir dari optimasi *margin index* pertama adalah 596, kemudian berdasarkan langkah 2.3. e di tunjukkan pada tabel 3.67 dan 3.68

Tabel 3.67 Pengurutan batas bawah Y1

Entry	MBR Bounces	Y1
0	23.0, 46.0, 42.5, 57.5	42,5
1	50.0, 57.0, 64.5, 100.0	64,5
2	0.0, 39.0, 78.5, 100.0	78,5

Tabel 3.68 Pengurutan batas atas Yu

Entry	MBR Bounces	Yu
0	23.0, 46.0, 42.5, 57.5	57,5
2	0.0, 39.0, 78.5, 100.0	100
1	50.0, 57.0, 64.5, 100.0	100

Berdasarkan kedua data *sorting* terendah dari sumbu batas atas dengan langkah 3.2b dimana m adalah 40% dari M dengan M=3, terbentuk 2 distribusi(k), distribusi kelompok setiap *Entry* ditunjukkan pada tabel 3.69.

Tabel 3.69 Distribusi kelompok setiap *Entry*

Sumbu	(k)	G1 (m+k)		G2 (M-m-k)	
		Entry	MBR	Entry	MBR
SML	0	0	23.0, 46.0, 42.5, 57.5	1	50.0, 57.0, 64.5, 100.0
	1	0	23.0, 46.0, 42.5, 57.5	2	0.0, 39.0, 78.5, 100.0
SMU	0	0	23.0, 46.0, 42.5, 57.5	2	0.0, 39.0, 78.5, 100.0
	1	0	23.0, 46.0, 42.5, 57.5	1	50.0, 57.0, 64.5, 100.0
			0.0, 39.0, 78.5, 100.0		

Hasil distribusi pembatas kelompok berdasarkan langkah 3.2.c ditunjukkan pada tabel 3.70

Tabel 3.70 Distribusi perluasan setiap kelompok *Entry*

Sumbu	(k)	BG1	BG2
SML	0	23.0, 46.0, 42.5, 57.5	0.0, 57.0, 64.5, 100.0
	1	23.0, 57.0, 42.5, 100.0	0.0, 39.0, 78.5, 100.0
SMU	0	23.0, 46.0, 42.5, 57.5	0.0, 57.0, 64.5, 100.0
	1	0.0, 46.0, 42.5, 100.0	50.0, 57.0, 64.5, 100.1

Kemudian dari hasil tiap-tiap pembatas kelompok dengan langkah 3.2d hasil pembesaran dari *margin* ditunjukkan tabel 3.71

Tabel 3.71 Distribusi *margin* perluasan setiap kelompok *Entry*

Sumbu	(k)	MG1	MG2	Jumlah
SML	0	38	92,5	130,5
	1	91,5	60,5	152
SMU	0	38	92,5	130,5
	1	103,5	42,5	146
Total margin index ke dua				559

Hasil perhitungan akhir dari *margin* kelompok *index* Kedua adalah 559, bila dibandingkan hasil dari *index* pertama adalah lebih kecil dari *margin index* kelompok pertama yaitu 596, dengan demikian Kelompok *index* kedua adalah *margin* yang paling minimal dengan *index* pembelahan terbaik dan terpilih untuk dihitung area mati dan tumpang tindih minimal pada Algoritma ChooseSplitIndex berdasarkan langkah 3.3.

Berdasarkan langkah 3.3.a, perhitungan area *Entry* di setiap kelompok distribusi seperti di tunjukkan pada tabel 3.72.

Tabel 3.72 Distribusi area *Entry*.

Sumbu	(k)	G1 (m+k)		G2 (M-m-k)	
		Entry	Area	Entry	Area
SML	0	0	345	1	248,5
				2	838,5
SML	1	0	345	2	838,5
		1	248,5		

Perhitungan area selanjutnya berdasarkan langkah 3.3.b, area pembatas kelompok *index* ke dua ditunjukkan pada tabel 3.73

Tabel 3.73 Distribusi optimasi *margin* kelompok *Entry*

Sumbu	(k)	Area		
		BG1	BG2	Barea
SML	0	345	2023,5	2368,5
	1	1955	838,5	2793,5
SMU	0	345	2023,5	2368,5
	1	2645	248,5	2893,5

Perhitungan minimal Area berdasarkan langkah 3.3.c di tunjukkan pada 3.74

Tabel 3.74 Distribusi dan minimasi ruang kelompok *Entry*

Sumbu	(k)	g1,g2	Entry	Area		
				BArea	Garea	Marea
SML	0	1,2	(0),(1,2)	1432	2368,5	936,5
	1	2,1	(0,1),(2)	1432	2793,5	1361,5
SMU	0	1,2	(0),(1,2)	1432	2368,5	936,5
	1	2,1	(0,1),(2)	1432	2893,5	1461,5

Proses terakhir menghitung tumpang tindih minimal di setiap kelompok dengan langkah 3.3d, ditunjukkan pada tabel 3.75.

Tabel 3.75 Distribusi Tumpang tindih setiap kelompok *Entry*

Sumbu	(k)	Keterangan		Ub-Lb		Moverlap
		x	y	x	y	
SML	0	R1ub dan lb di R2	tidak	23	0	0
	1	R1 lb di R2	R1ub di R2	16	21,5	344
SMU	0	R1ub dan lb di R2	tidak	23	0	0

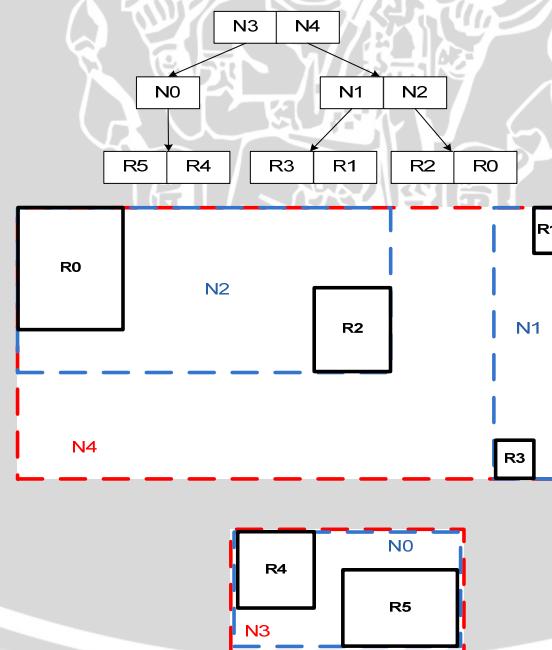
Sumbu	(k)	Keterangan		Ub-Lb		Moverlap
		x	y	x	y	
SMU	1	tidak	R1ub di R2	0	35,5	0

Dari hasil perhitungan akhir tumpang tindih (Moverlap) dan ruang mati (Marea) index ke dua, berdasarkan langkah 3.3e ditunjukkan pada tabel 3.76

Tabel 3.76 Perbandingan ruang mati dan tumpang tindih *index* kedua

Sumbu	(k)	g1,g2	Entry	Marea	Mover
SML	0	1,2	(0),(1,2)	936,5	0
SML	1	2,1	(0,1),(2)	936,5	0
SMU	0	1,2	(0),(1,2)	1361,5	0
SMU	1	2,1	(0,1),(2)	1461,5	344

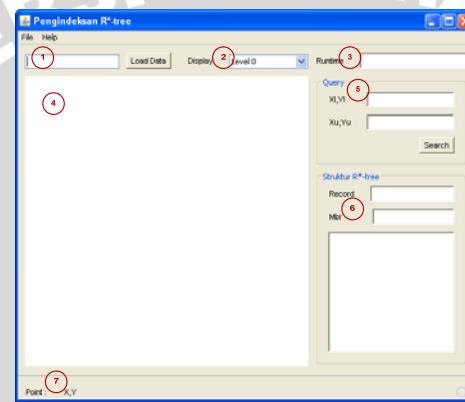
Ilustrasi susunan *node* terakhir sebagai contoh perhitungan untuk pengindeksan R*-tree berdasarkan tumpang tindih dan area mati minimal dari tabel 3.76 ditunjukkan pada **Gambar 3.61** berikut.



Gambar 3.61 Akhir struktur R*-tree setelah distibusi optimasi dan minimasi pembelahan *node* anak terbaik

3.5 Perancangan User Interface

Perancangan antar muka pengindeksan data spasial menggunakan struktur data R*-tree terdiri dari tiga fungsi, yaitu meload data uji dan menampilkan data dalam bentuk map, melakukan *query* untuk uji runtime *query* dan mencatat masing-masing waktu dari hasil uji maupun *indexing* serta menampilkan struktur *indexing* yang terbentuk dalam strukturdata R*-tree, gambar antarmuka pengindeksan ditunjukkan pada **Gambar 3.62** berikut :



Gambar 3.62 Perancangan *User Interface* Pengindeksan R*-tree

Keterangan gambar:

1. Textfield yang disertai button digunakan untuk meload data teks koordinat geometri spasial uji coba
2. ComboBox yang digunakan untuk menampilkan hasil indeksing spasial dalam bentuk peta dan MBR dengan kriteria level yang terdapat pada struktur R*-tree, dan juga digunakan untuk menampilkan hasil *query*.
3. Textfield runtime yang menginformasikan waktu hasil uji coba *Indexing* maupun *Query*.
4. Canvas digunakan untuk menampilkan peta dan MBR hasil uji coba *Indexing* maupun *Query*.

5. Textfield yang digunakan untuk memasukan parameter Xl dan Yl serta button search untuk uji coba *query*.
6. Textfield *record* dan MBR yang menginformasikan jumlah *record* dan MBR yang digunakan selama uji *indexing* atau *quey*, dan TexArea yang menginformasikan struktur MBR dalam R*-tree
7. textField *point x,y* digunakan untuk mengetahui koordinat pada canvas saat mouse berada di canvas.

3.6 Perancangan Proses Perbandingan

Untuk melakukan uji coba perbandingan yaitu di lakukan ujicoba berdasarkan presentase yang di gunakan untuk reintegrasi pada strukturdatal R*-tree yang akan di lakukan query setelah dilakukan pengindeksan.

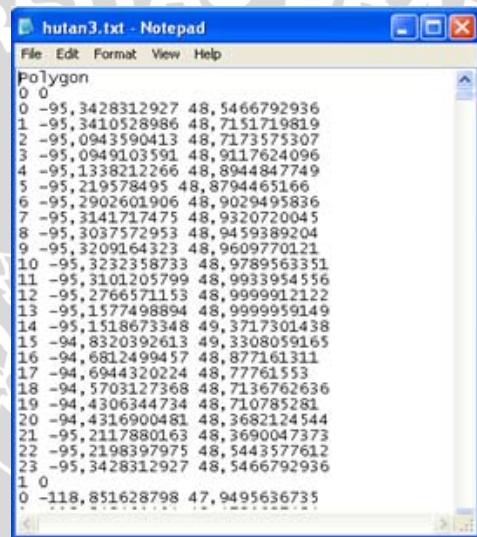
Besar waktu yang di butuhkan selama pengindeksan yang dilakukan terhadap masing-masing prosentase reinsert atau pemasukan kembali untuk perbaikan struktur data (reintegrasi) dengan masing-masing tipe data polygon dan polyline, dengan masing-masing presentase reinsert sebesar 30%,50% dan 70%.

Berdasarkan prosentase reinsert yang bervariasi dari pengindeksan akan dilakukan query dengan membandingkan setiap hasil runtime selama proses query.

Hasil analisa runtime dari query menunjukkan waktu yang relative kecil atau rata-rata waktu hampir sama pada hasil setiap presentase reinsert, maka besar prosentase reinsert yang digunakan pada metode pengindeksan R*-tree tersebut pada data spasial mempunyai kemampuan query yang lebih baik.

3.6.1 Bentuk File Teks Geom.

Masing - masing file teks geom berisi satu fiture spasial dengan tipe yang sama, sebagai contoh pada **Gambar 3.63** adalah fiture geometri hutan yang bertipe polygon, pada baris pertama menunjukkan tipe data geom, dan baris kedua menunjukkan id dari geom, kemudian id *record* dengan jumlah 23 *record* pada tiap *record* berisi geometri latitude dan longitude dengan *point* masing-masing geometri.



The screenshot shows a Windows Notepad window titled "hutan3.txt - Notepad". The content of the file is as follows:

```
Polygon
0 0
0 -95, 3428312927 48, 5466792936
1 -95, 3410528986 48, 7151719819
2 -95, 0943590413 48, 7173575307
3 -95, 0949103591 48, 9117624096
4 -95, 1338212266 48, 8944847749
5 -95, 219578495 48, 8794465166
6 -95, 2902601906 48, 9029495836
7 -95, 3141717475 48, 9320720045
8 -95, 3037572953 48, 9459389204
9 -95, 3209164323 48, 9609770121
10 -95, 3232358733 48, 9789563351
11 -95, 3101205799 48, 9933954556
12 -95, 2766571153 48, 9999912122
13 -95, 1577498894 48, 9999959149
14 -95, 1518673348 49, 3717301438
15 -94, 8320392613 49, 3308059165
16 -94, 6812499457 48, 877161311
17 -94, 6944320224 48, 77761553
18 -94, 5703127368 48, 7136762636
19 -94, 4306344734 48, 710785281
20 -94, 4316900481 48, 3682124544
21 -95, 2117880163 48, 3690047373
22 -95, 2198397975 48, 3443577612
23 -95, 3428312927 48, 5466792936
1 0
0 -118, 851628798 47, 9495636735
```

Gambar 3.63 Bentuk geometri polygon

3.6.2 Perancangan Uji coba

Simulasi yang akan di lakukan selama uji coba pengindeksan maupun *query* akan dilakukan sesuai aturan berikut :

- Pada data yang ditentukan akan dilakukan pengindeksan dengan metode indeksing R*-tree yang dilanjutkan dengan *query*.
- Pada masing-masing pengindeksan digunakan prosentase *reinsert* 30%, 50% dan 70% pemasukan kembali untuk perbaikan struktur data.

- *Query* yang digunakan dari masing-masing pengindeksan dengan *reinsert* yang bervariasi adalah range *query*, dimana satu obyek berada dalam radius jarak tertentu dengan obyek lain, *query* ini di pilih karena paling banyak dilakukan oleh operator SIG.
- Pengindeksan maupun *Query* akan dilakukan terhadap data yang bertipe Polygon dan data bertipe polyline
- Dari masing-masing perlakuan tersebut akan dicatat waktu yang dibutuhkan selama pengindeksan begitu juga untuk waktu yang dibutuhkan selama proses *query* dengan masing-masing record yang dihasilkan.
- Dari pengukuran tersebut akan di analisa hasil dari pengindeksan dan *query* dengan R*-tree untuk kemudian diketahui faktor penyebabnya dari masing-masing uji coba.
- Masing-masing bentuk tabel runtime pengindeksan pada data bertipe polygon dan polyline terlihat seperti berikut

Tabel 3.77 Runtime pengindeksan

Reinsert	Runtime
30%	
50%	
70%	

- Bentuk tabel koordinat uji *query* dari setiap query dengan reinsert 30%, 50% dan 70% terlihat seperti tabel 3.78, dimana X1 X2 dan Y1, Y2 mewakili X1 Xu dan Y1 Yu yang ada pada masing-masing sumbu MBR.

Tabel 3.78 Koordinat uji coba query

Uji Ke	X1	X2	Y1	Y2
1				
2				
3				
...				

- Bentuk tabel runtime hasil *query* dari setiap pengindeksan dengan berdasarkan jumlah record dari koordinat pencarian dengan reinsert 30%, 50% dan 70% terlihat seperti berikut:

Tabel 3.79 Runtime *query*

Jumlah Record	Runtime reinsert		
	30%	50%	70%
200			
300			
400			
...			

BAB IV

IMPLEMENTASI DAN PEMBAHASAN

Pada bab ini akan dijelaskan seluruh proses yang sudah dirancang pada bab sebelumnya, tampilan dan bagian–bagian *source code* yang dibuat, serta analisa terhadap data yang dihasilkan sistem.

4.1 Lingkungan Implementasi

Implementasi merupakan proses transformasi representasi rancangan ke dalam bahasa pemrograman yang dapat dimengerti oleh komputer. Pada bab ini, lingkungan implementasi yang akan dijelaskan meliputi lingkungan implementasi perangkat keras dan perangkat lunak.

4.1.1 Lingkungan perangkat keras

Perangkat keras yang digunakan dalam pengujian pengindeksan data spasial menggunakan struktur data R*-tree ini adalah sebuah Notebook dengan spesifikasi sebagai berikut :

- | | |
|----------------------|------------------------------------|
| 1. Monitor | : 13,1" |
| 2. CPU | : Intel Core 2 Duo T5500, 2,40 GHz |
| 3. Hard Disk | : 120 GB |
| 4. Memori | : 2 GB |
| 5. Sound Card | : IDT |
| 6. Perangkat Masukan | : Keyboard, Mouse |

Perangkat keras ini akan difungsikan sebagai tempat perangkat lunak untuk penelitian dijalankan.

4.1.2 Lingkungan Perangkat lunak

Perangkat lunak yang digunakan dalam pengindeksan data spasial menggunakan struktur data R*-tree ini adalah :

1. Sistem operasi *Windows XP* sebagai tempat aplikasi dijalankan.
2. *JAVA NETBean JDK 1.6* sebagai *programming software development* dalam pembuatan program pengindeksan data spasial menggunakan struktur data R*-tree.

4.2 Implementasi Program

Berdasarkan analisa dan perancangan proses yang telah dipaparkan pada Bab III, maka pada bab ini akan dijelaskan proses-proses implementasinya.

4.2.1 Implementasi load data Spasial

Tahap awal yang dilakukan dari pengindeksan adalah *load data Spasial yang berextensi Shp* yang diperoleh dari *ESRI Data*. Prosedur yang digunakan ditunjukkan pada *sourcecode 4.1*.

```
try{  
    switch(rshp.getType())  
    {  
        case Shapefile.SHAPETYPE_POLYGON :  
            t.shape_type=Constants.POLYGON;  
            break;  
        }  
        Tuples tp;  
        Iterator itrShapeObjects = rshp  
        .getShapeObjects().iterator();  
        while(itrShapeObjects.hasNext())
```

```
{  
    tp=new Tuples();  
  
    ShapeObject obj =  
        (ShapeObject)itrShapeObjects.next();  
  
    if(obj.getType() == ShapeObject.POLYGON)  
    {  
        if(obj.getType() !=  
            rshp.getType())  
        {  
            // bukan polygon  
        }  
  
        tp.shape_type=Constants.POLYGON;  
        tp=translatePolygonObject(obj);  
        d=tp.tp.getMBRTuple();  
        lbox.add(d);  
        rt.insert(d);  
    }else{  
    }  
}  
}  
}catch(Exception e){  
    e.printStackTrace();  
}  
dur.Stop();  
  
if(lbox.size()>0==false){  
    System.out.println("Data tidak dapat  
    di baca MBR = "+lbox.size());  
    System.exit(0);  
}  
f = new RStarFrame(this);
```

```
f.recordindex=totalrecord;  
  
f.boxQuery=lbox;  
  
f.timeIndex=dur.getDurasi()+" / detik";  
  
f.jTextField1.setText(f.timeIndex);  
  
f.jLabel1.setText("Runtime Indexing");  
  
f.jTextField3.setText(f.recordindex+" Record");  
  
f.jLabel6.setText("Jumlah Record Indexing");  
  
  
f.setSize(600, 600);  
  
f.pack();  
  
f.show();  
}
```

Sourcecode 4.1 Prosedur Load data Shp

4.2.2 Implementasi Proses MBR

Langkah selanjutnya adalah mengimplementasikan proses pembentukan MBR, pada prosedur ini akan diperoleh sekumpulan coordinat x dan y yang kemudian di ambil x,y min dan x,y max. Implementasi Proses MBR dapat dilihat pada *sourcecode 4.2*.

```
private Tuples translatePolygonObject(ShapeObject  
obj)throws IOException  
{  
  
    Iterator itrPoints = obj.getPoints().iterator();  
  
    Tuples tp = new Tuples();  
  
    tp.tp =new tuple(obj.getPointCount());  
  
    tp.MBR[0]=obj.getBoundingBox().getXMin();  
  
    tp.MBR[1]=obj.getBoundingBox().getXMax();  
  
    tp.MBR[2]=obj.getBoundingBox().getYMin();  
  
    tp.MBR[3]=obj.getBoundingBox().getYMax();
```

```
int i=0;

while(itrPoints.hasNext())
{
    Point pt = (Point)itrPoints.next();

    tp.tp.tupleX[i]=(pt.getX())*100;
    tp.tp.tupleY[i]=(pt.getY())*100;
    totalrecord++;
    i++;
}

Record rec = obj.getRecord();

Iterator itrFields = rec.getFields().iterator();

while(itrFields.hasNext())
{
    RecordField recField = (RecordField)
    itrFields.next();
}
return tp;
}
```

Sourcecode 4.2 Prosedur MBR

4.2.3 Implementasi Proses Pengindeksan Insert R*-tree

Langkah selanjutnya adalah mengimplementasikan proses Pengindeksan dari data MBR kedalam struktur data. Pada prosedur ini akan di masukkan data entry MBR ke data node atau directory node yang memungkinkan untuk dimasukkan kembali (reinsert) yang di tampung pada linkedlist re_data_cands.

Implementasi dari Insert dapat dilihat pada *sourcecode 4.3*

```
void insert(Data d){
    int i, j;
    RTNode sn[] = new RTNode[1];
```

```
RTDirNode nroot_ptr;  
  
int nroot;  
  
DirEntry de;  
  
int split_root = Constants.NONE;  
  
Data d_cand, dc;  
  
float nMBR[];  
  
load_root();  
  
re_level = new boolean[root_ptr.level+1];  
  
for (i = 0; i <= root_ptr.level; i++){  
    re_level[i] = false;  
}  
  
dc = (Data)d.clone();  
re_data_cands.add(dc);  
j = -1;  
  
while (re_data_cands.size() > 0)  
{  
    d_cand = (Data) re_data_cands.getFirst  
    if (d_cand != null)  
    {  
        dc = (Data) d_cand.clone();  
        re_data_cands.remove(d_cand);  
        split_root = ((Node)root_ptr).insert(dc, sn);  
    }  
    else{  
        Constants.error("RTree::insert:  
            kesalahan pada reinsert", true);  
    }  
}
```

```
if (split_root == Constants.SPLIT){  
  
    //inisialisasi root baru  
  
    nroot_ptr = new RTDirNode(this);  
  
    nroot_ptr.son_is_data = root_is_data;  
  
    nroot_ptr.level = (short)(root_ptr.level + 1);  
  
    nroot = nroot_ptr.block;  
  
    de = new DirEntry(dimension,  
  
        root_is_data, this);  
  
    nMBR = ((Node)root_ptr).get_MBR();  
  
    System.arraycopy(nMBR, 0, de.bounces,  
  
        0, 2*dimension);  
  
    de.son = root_ptr.block;  
  
    de.son_ptr = root_ptr;  
  
    de.son_is_data = root_is_data;  
  
    de.num_of_data= ((Node)root_ptr)  
  
        .get_num_of_data();  
  
    nroot_ptr.enter(de);  
  
    de = new DirEntry(dimension,  
  
        root_is_data, this);  
  
    nMBR = ((Node)sn[0]).get_MBR();  
  
    System.arraycopy(nMBR, 0, de.bounces,  
  
        0, 2*dimension);  
  
    de.son = sn[0].block;  
  
    de.son_ptr = sn[0];  
  
    de.son_is_data = root_is_data;  
  
    de.num_of_data = ((Node)sn[0])  
  
        .get_num_of_data();  
  
    nroot_ptr.enter(de);  
  
    root = nroot;  
  
    root_ptr = nroot_ptr;
```

```
        root_is_data = false;
    }
    j++;
}
num_of_data++;
}//end insert
```

Sourcecode 4.3 Proses insert R*tree

4.2.4 Implementasi Proses Insert Data Node

Langkah selanjutnya adalah mengimplementasikan proses insert ke data node.

Pada prosedur ini akan diperoleh sekumpulan MBR yang memungkinkan untuk mereinsert atau dilakukan split, pengecekan bila alokasi belum penuh hal ini saat pertamakali insert data dan else jika penuh, penuh karena terjadi reinsert dari rtdatanode untuk dilempar ke linkedlist rtree sebelumnya untuk menambah data agar berulang di while yang mengakibatkan rtree menginsert kembali di rtdatanode, karena node sudah penuh maka dilempar ke else yang mengakibatkan pemngaggilan split di rtdatanode. Implementasi dari proses inser data node dapat dilihat pada *sourcecode 4.4*.

```
public int insert(Data d, RTNode sn[])
{
    int i, last_cand;
    float MBR[], center[];
    SortMBR sm[]; //used for REINSERT
    Data nd, new_data[];

    if (get_num() == capacity)
        Constants.error("RTDataNode.insert:
```

```
maximum capacity violation", true);

// insert data into the node

data[get_num()] = d;

num_entries++;

dirty = true;

if (get_num() == (capacity - 1))
// overflow
{

    if (my_tree.re_level[0] == false)
    {
        //reinsert 30% dari data
        //karena bukan yang pertama insert
        //hitung pusat kepusat

        MBR = get_MBR();

        center = new float[dimension];

        for (i = 0; i < dimension; i++)
{
            center[i] = (MBR[2*i] +
MBR[2*i+1]) / (float)2.0;
        }

        new_data = new Data[capacity];
        sm = new SortMBR[num_entries];
        for (i = 0; i < num_entries; i++)
{
            sm[i] = new SortMBR();
            sm[i].index = i;
        }
    }
}
```

```
        sm[i].dimension = dimension;

        sm[i].MBR = data[i].get_MBR();

        sm[i].center = center;

        sm[i].tuple = data[i].tuple;

    }

    // sorting pusat

    Constants.quickSort(sm, 0, sm.length - 1,
        Constants.SORT_CENTER_MBR);

    last_cand = (int) ((float)num_entries * 0.30);

    // kopikan 70% kandidat ke array baru

    for (i = 0; i < num_entries - last_cand; i++){

        new_data[i] = data[sm[i].index];

    }

    //ambil 30% yang terakhir,
    //kandidat untuk proses reinsertion list
    //ke Rtree.insert

    for ( ; i < num_entries; i++){

    {

        nd = new Data(dimension);

        nd = data[sm[i].index];

        my_tree.re_data_cands.add(nd);

    }

    data = new_data;

    my_tree.re_level[0] = true;

    num_entries -= last_cand;

    dirty = true;

    //kembali ke rtree dengan nilai 1
```

```
//dan re_level 0 =true
return Constants.REINSERT;
}else{
    //lakukan split karena bukan
    //yang pertama insert
    sn[0] = new RTDataNode(my_tree);
    sn[0].level = level;
    split((RTDataNode)sn[0]);
}
//sebelum di kembalikan ke rtree
//pengecekan split untuk true
return Constants.SPLIT;
}else{
    return Constants.NONE;
}
}
```

Sourcecode 4.4 Proses insert DataNode

4.2.5 Implementasi Split DataNode

Langkah selanjutnya adalah mengimplementasikan proses split yang digunakan rtdatanode dalam menentukan distribusi terbaik. sebelum di lakukan split rtdatanode menentukan optimasi dan minimasi pada split. Implementasi pada proses split ditunjukkan pada *sourcecode 4.5*

```
public void split(RTDataNode splitnode)
{
    int i, distribution[][][], dist, n;
    float MBR_array[][][];
    Data new_data1[], new_data2[];
    // distribusi split
```

```
n = get_num();

distribution = new int[1][];
MBR_array = new float[n][2*dimension];

for (i = 0; i < n; i++)
    MBR_array[i] = data[i].get_MBR();

//distribusi untuk melakukan split
dist = super.split(MBR_array, distribution);

//untuk hasil split
new_data1 = new Data[capacity];
new_data2 = new Data[capacity];

for (i = 0; i < dist; i++)
    new_data1[i] = data[distribution[0][i]];

for (i = dist; i < n; i++)
    new_data2[i-dist] = data[distribution[0][i]];

//isikan data ke split untuk proses split
data = new_data1;
splitnode.data = new_data2;

//jumlah data hasil split
num_entries = dist;
splitnode.num_entries = n - dist;
}
```

Sourcecode 4.5 Prosedur SplitDataNode

4.2.6 Implementasi Insert DirNode

Prosedur Insert DirNode digunakan untuk memasukkan MBR pada node parent yang memerlukan choose subtree untuk MBR parent mana yang perlu pemasukan, apabila parent dari anak node pada node saudara memerlukan split karena maksimal data pada data saudara maka memerlukan split yang menghitung optimasi dan minimasi untuk distribusi split terbaik pada struktur daa R*-tree. Implementasi dari Proses Insert DirNode ditunjukkan pada *sourcecode*

4.6

```
public int insert(Data d, RTNode sn[])
{
    int follow;
    RTNode succ = null;
    RTNode new_succ[] = new RTNode[1];
    DirEntry de;
    int ret;
    float MBR[], nMBR[];

    //pemilihan subtree
    //choose_subtree
    MBR = d.get_MBR();
    follow = choose_subtree(MBR);
    // mengambil anak dari subtree
    succ = entries[follow].get_son();
    // reinsert ke data anak
    ret = ((Node)succ).insert(d, new_succ);

    //jika terjadi split atau reinsert
    //ikuti data anak dan lakukan
```

```
//perubahan pada nilai pembatas masing-masing

if (ret != Constants.NONE)

{

    MBR = ((Node)succ).get_MBR();

    System.arraycopy(MBR, 0,

        entries[follow].bounces, 0, 2*dimension);

}

// successor di dalam tree

entries[follow].num_of_data =

    ((Node)succ).get_num_of_data();

//setelah terjadi split

if (ret == Constants.SPLIT)

{

    // cek isi tiap i anak

    if (get_num() == capacity)

        Constants.error("insert: kapasitas penuh", true);

    // buat entry untuk successor baru

    de = new DirEntry(dimension, son_is_data, my_tree);

    nMBR = ((Node)new_succ[0]).get_MBR();

    System.arraycopy(nMBR, 0, de.bounces,

        0, 2*dimension);

    de.son = new_succ[0].block;

    de.son_ptr = new_succ[0];

    de.son_is_data = son_is_data;

    de.num_of_data = ((Node)new_succ[0])

        .get_num_of_data();

}
```

```
// insertkan ke direntry
enter(de);

//bila kapsitas penuh pada direntry
//lakukan split direntry, terjadi oferflow
//pada direktori node
if (get_num() == (capacity - 1))
{
    // inisialisasi untuk spit node saudara
    sn[0] = new RTDirNode(my_tree);
    ((RTDirNode)sn[0]).son_is_data =
        (((RTDirNode)this).son_is_data;
    sn[0].level = level;
    //lakukan split
    split((RTDirNode)sn[0]);
    ret = Constants.SPLIT;
} else
    ret = Constants.NONE;
}
dirty = true;
return ret;
}
```

Sourcecode 4.6 Proses insert DirEntry node

4.2.7 Implementasi Chose Subtree

Prosedur Chose Subtree digunakan untuk menentukan MBR mana yang perlu di ikuti dan dilakukan pemasukkan dengan menentukan area mana yang memerlukan pembesaran dan tumpang tindih, bila data yang di temukan pada node telah penuh maka node yang berisi MBR tersebut aka dilakukan split.

Implementasi dari Proses Chose Subtree ditunjukkan pada *sourcecode 4.7*

```
public int choose_subtree(float MBR[])
{
    int i, j, n, follow, minindex=0,
    inside[], inside_count, over[];

    float bMBR[] = new float[2*dimension];

    float old_o, o, omin, a, amin, f, fmin;

    n = get_num();

    inside_count = 0;

    inside = new int[n];

    // tentukan inside[]

    for (i = 0; i < n; i++)
    {
        switch (entries[i].section(MBR))
        {
            case Constants.INSIDE:
                // MBR berada dalam entries[i] MBR
                inside[inside_count++] = i;
                break;
        }
    }

    if (inside_count == 1){
        //1. hanya satu MBR berada di dalamnya
        follow = inside[0];
    }else if (inside_count > 1){
        //2. terdapat banyak MBR di dalamnya
        //maka memilih untuk insert dengan
        //pembesaran area yang kecil
        fmin = Constants.MAXREAL;
        for (i = 0; i < inside_count; i++)
    }
```

```
{  
    f = Constants.area(dimension,  
                        entries[inside[i]].bounces);  
  
    if (f < fmin)  
    {  
        minindex = i;  
        fmin = f;  
    }  
}  
  
follow = inside[minindex];  
  
}  
else{  
    //3. tidak ada direktori MBR di dalamnya  
    //maka memilih salah satu dengan tumpang  
    //tindih terkecil lalu memilih pembesaran  
    //area yang kecil untuk reinsert  
  
    if (son_is_data)  
    {  
        omin = Constants.MAXREAL;  
        fmin = Constants.MAXREAL;  
        amin = Constants.MAXREAL;  
  
        for (i = 0; i < n; i++)  
        {  
            //hitung dari tiap MBR ke  
            //MBR dan masukan ke i  
  
            Constants.enlarge(dimension, bMBR,  
                               MBR, entries[i].bounces);  
  
            // hitung area dan pembesaran area  
            a = Constants.area(dimension,  
                                entries[i].bounces);  
    }  
}
```

```
f = Constants.area(dimension, bMBR) - a;

//hitung tumpang tindih sebelum
//menghitung pembesaran area

old_o = o = (float)0.0;
for (j = 0; j < n; j++)
{
    if (j != i)
    {
        old_o += Constants.overlap(dimension,
            entries[i].bounces,
            entries[j].bounces);
        o += Constants.overlap(dimension,
            bMBR, entries[j].bounces);
    }
}
o -= old_o;

// menentukan yang optimum
if ((o < omin) || (o == omin && f < fmin) ||
(o == omin && f == fmin && a < amin))
{
    minindex = i;
    omin = o;
    fmin = f;
    amin = a;
}
}

else{
    //bukan data anak
}
```

```
fmin = Constants.MAXREAL;
amin = Constants.MAXREAL;

for (i = 0; i < n; i++)
{
    //hitung dari tiap MBR ke
    //MBR dan masukan ke i
    Constants.enlarge(dimension, bMBR, MBR,
        entries[i].bounces);

    //hitung area dan pembesaran area
    a = Constants.area(dimension,
        entries[i].bounces);

    f = Constants.area(dimension, bMBR) - a;

    // menentukan yang paling optimum
    if ((f < fmin) || (f == fmin && a < amin))
    {
        minindex = i;
        fmin = f;
        amin = a;
    }
}
}

// mengikuti data MBR dari hasil optimasi
Constants.enlarge(dimension, bMBR, MBR,
    entries[minindex].bounces);

System.arraycopy(bMBR, 0, entries[minindex]
    .bounces, 0, 2*dimension);

follow = minindex;
dirty = true;
```

```
    }

    return follow;
}
```

Sourcecode 4.7 Prosedur ChooseSubtree

4.2.8 Implementasi Split DirEntry

Prosedur Split DirEntry digunakan untuk reintegrasi yang memerlukan optimasi dan minimasi pada struktur parent yang terjadi perluapan karena node parent hasil dari choose subtree telah penuh. Implementasi dari Proses Peluang Split DirEntry ditunjukkan pada *sourcecode 4.8*

```
public void split(RTDirNode brother)
{
    int i, dist, n;
    int distribution[][][];
    float MBR_array[][];
    DirEntry new_entries1[], new_entries2[];

    n = get_num();
    distribution = new int[1][];

    //array MBR untuk kumpulan MBR dari seluruh entry
    MBR_array = new float[n][dimension*2];
    for (i = 0; i < n; i++)
        MBR_array[i] = entries[i].bounces;

    //memanggil super class untuk hasil distribusi split
    dist = super.split(MBR_array, distribution);
    //inisialisasi entry baru untuk hasil split
    new_entries1 = new DirEntry[capacity];
```

```
new_entries2 = new DirEntry[capacity];

//isikan entry baru dengan

//MBR dari hasil split

for (i = 0; i < dist; i++)

{

    new_entries1[i] = entries[distribution[0][i]];

}

for (i = dist; i < n; i++)

{

    new_entries2[i-dist] = entries[distribution[0][i]];

}

// merubah entri saudara dengan hasil split

entries = new_entries1;

brother.entries = new_entries2;

// sisa jumlah entri dari hasil split

num_entries = dist;

brother.num_entries = n - dist;

}
```

Sourcecode 4.8 Prosedur Split DirEntry

4.2.9 Implementasi Enter Direntry

Prosedur Enter Direntry digunakan untuk pengecekan apakah kapasitas node pada tree telah penuh bila tidak berdasarkan nomer entry data di masukkan dan pengecekan di kembalikan dengan nilai entri selanjutnya. Implementasi dari Proses Enter Direntry ditunjukkan pada *sourcecode 4.9*

```
public void enter(DirEntry de)

{
```

```
        if (get_num() > (capacity-1))

            Constants.error("entry data penuh", true);

        entries[num_entries] = de;

        num_entries++;

    }
```

Sourcecode 4.9 Prosedur Enter

4.2.10 Implementasi getMBR

Pada prosedur getMBR dipanggil prosedur ini mengembalikan nilai MBR yang menjadi pembatas atau mencakupi dari sekumpulan MBR. Implementasi dari Prosedur getMBR ditunjukkan pada *sourcecode 4.10*

```
public float[] get_MBR()

{
    int i, j, n;
    float MBR[];

    MBR = new float[2*dimension];

    for (i = 0; i < 2*dimension; i++)
        MBR[i] = entries[0].bounces[i];

    n = get_num();

    for (j = 1; j < n; j++)
    {
        for (i = 0; i < 2*dimension; i += 2)
        {

            MBR[i] = Constants.min(MBR[i],
                entries[j].bounces[i]);

            MBR[i+1] = Constants.max(MBR[i+1],
                entries[j].bounces[i+1]);
        }
    }
}
```

```
    }  
  
    return MBR;  
}
```

Sourcecode 4.10 Prosedur getMBR

4.2.11 Implementasi SPLIT

Pada proses split yang ada pada data node maupun directory node yang memerlukan split setelah di tentukan MBR yang akan di split maka prosedur split yang ditunjukkan pada *sourcecode 4.11* dipanggil untuk menetukan distribusi terbaik dengan menghitung optimasi dan minimasi yang akan dilakukan split.

```
public int split(float MBR[][], int distribution[][])  
{  
    boolean lu = false;  
    int i, j, k, l, s, n, m1;  
    int dist = 0;  
    int split_axis = 0;  
    SortMBR sml[], smu[];  
    float minmarg;  
    float marg, minover, mindead, dead,  
        over, rxMBR[], ryMBR[];  
    // jumlah node untuk split  
    n = get_num();  
  
    // isikan node setidaknya 40%  
    m1 = (int) ((float)n * 0.40);  
    dist = m1;  
  
    // urutkan sml dengan axis terendah  
    // urutkan smu dengan axis tertinggi
```

```
sml = new SortMBR[n];
smu = new SortMBR[n];
rxMBR = new float[2*dimension];
ryMBR = new float[2*dimension];

// memilih split axis untuk minimasi margin
minmarg = Constants.MAXREAL;
for (i = 0; i < dimension; i++)
// untuk setiap axis
{
    ...
    marg = (float)0.0;
    // untuk seluruh kemungkinan di R1,R2 pada sml
    for (k = 0; k < n - 2*m1 + 1; k++)
    {
        ...
        ...
        // R2 = yang terakhir adalah n-m1-k MBRs
        for ( ; l < n; l++)
        {
            for (i = 0; i < n; i++)
            {
                if (lu)
                    distribution[0][i] = sml[i].index;
                else
                    distribution[0][i] = smu[i].index;
            }
        }
        // mengembalikan index berdasarkan split terbaik
        return dist;
    }
}
```

Sourcecode 4.11 Prosedur Split

4.2.12 Implementasi Prosedur enlarge

Prosedur enlarge digunakan untuk menghitung pembesaran area pada MBR.

Implementasi dari Prosedur enlarge ditunjukkan pada *sourcecode 4.12*

```
public static void enlarge(int dimension, float MBR[],  
float r1[], float r2[])  
{  
    int i;  
  
    for (i = 0; i < 2*dimension; i += 2)  
    {  
        MBR[i] = min(r1[i], r2[i]);  
        MBR[i+1] = max(r1[i+1], r2[i+1]);  
    }  
}
```

Sourcecode 4.12 Proses Enlarge

4.2.13 Implementasi Prosedur Overlape

Prosedur Overlape digunakan untuk menghitung luas irisan dari tumpang tindih yang digunakan untuk menetukan inside atau contain pada MBR.

Implementasi dari Proses Overlape ditunjukkan pada *sourcecode 4.13*

```
public static float overlap(int dimension, float r1[],  
float r2[])  
{  
    float sum;  
  
    int r1pos, r2pos, r1last;  
  
    float r1_lb, r1_ub, r2_lb, r2_ub;  
  
    sum = (float)1.0;  
  
    r1pos = 0; r2pos = 0;  
  
    r1last = 2 * dimension;  
  
    while (r1pos < r1last)  
    {
```

```
r1_lb = r1[r1pos++];  
  
r1_ub = r1[r1pos++];  
  
r2_lb = r2[r2pos++];  
  
r2_ub = r2[r2pos++];  
  
if (inside(r1_ub, r2_lb, r2_ub))  
{  
  
    if (inside(r1_lb, r2_lb, r2_ub))  
  
        sum *= (r1_ub - r1_lb);  
  
    else  
  
        sum *= (r1_ub - r2_lb);  
  
}else{  
  
    if (inside(r1_lb, r2_lb, r2_ub)){  
  
        sum *= (r2_ub - r1_lb);  
  
    }else{  
  
        if (inside(r2_lb, r1_lb, r1_ub) &&  
  
            inside(r2_ub, r1_lb, r1_ub))  
  
            sum *= (r2_ub - r2_lb);  
  
        else  
  
            sum =(float)0.0;  
  
    }  
}  
}  
}  
  
return sum;  
}
```

Sourcecode 4.13 Prosedur Overlape

4.2.14 Implementasi inside

Prosedur inside pada *sourcecode 4.14* digunakan oleh prosedur overlape untuk menentukan inside. Berdasarkan $x11, x12$ engan y pada susunan MBR yang di hitung luas irisannya.

```
public static boolean inside(float p, float lb, float ub)
{
    return (p >= lb && p <= ub);
}
```

Sourcecode 4.14 Prosedur Inside

4.2.15 Implementasi Margin

Prosedur margin digunakan untuk menghitung margin yang ada pada MBR. Implementasi dari prosedur margin ditunjukkan pada sourcecode 4.15

```
public static float margin(int dimension, float MBR[])
{
    int i;
    int ml, mu, m_last;
    float sum;
    sum = (float)0.0;
    m_last = 2*dimension;
    ml = 0;
    mu = ml + 1;

    while (mu < m_last)
    {
        sum += MBR[mu] - MBR[ml];
        ml += 2;
        mu += 2;
    }
    return sum;
}
```

Sourcecode 4.15 Prosedur Margin

4.2.16 Implementasi Area

Prosedur area digunakan untuk menghitung luas area dari MBR.

Implementasi dari Proses Area ditunjukkan pada *sourcecode 4.16*

```
public static float area(int dimension, float MBR[])
{
    int i;
    float sum;

    sum = (float)1.0;

    for (i = 0; i < dimension; i++){
        float a=sum;
        sum *= MBR[2*i+1] - MBR[2*i];
    }
    return sum;
}
```

Sourcecode 4.16 Prosedur Area

4.2.17 Implementasi Prosedur Range Query

Prosedur Range Query digunakan untuk menetukan node mana yang menyimpan MBR terjadi tumpang tindih atau inside dengan susunan koordinat xyl xu yu MBR pencarian, prosedur ini di gunakan untuk criteria pencarian area dengan range query. Implementasi dari range query ditunjukkan pada *sourcecode 4.17*

```
public void rangeQuery(float MBR[], LinkedList res)
{
    int i, n;
    int s;
    RTNode succ;
```

```
my_tree.page_access++;

n = get_num();

for (i = 0; i < n; i++)

{

    s = entries[i].section(MBR);

    if (s == Constants.INSIDE ||

        s == Constants.OVERLAP)

    {

        succ = entries[i].get_son();

        ((Node)succ).rangeQuery(MBR,res);

    }

}
```

Sourcecode 4.17 Prosedur Range Query

4.2.18 Implementasi Prosedur Random Input

Prosedur Random input digunakan untuk mengambil nilai random index pada sebuah MBR yang akan di lakukan pencarian berdasarkan index MBR yang terpilih. Implementasi dari Prosedur Random input ditunjukkan pada *sourcecode 4.18*

```
private void randomInput(){

if(t.f.boxQuery.size()>0==false){

    t.f.boxQuery=t.lbox;

}

Random randomNumbers = new Random();

if(t.f.boxQuery.size()>0){

    int face = randomNumbers.nextInt(t.f.boxQuery.size());
```

```
        Data d = ((Data)t.f.boxQuery.get(face));  
  
        jTextField1.setText(String.valueOf(d.data[0]));  
  
        jTextField2.setText(String.valueOf(d.data[1]));  
  
        jTextField3.setText(String.valueOf(d.data[2]));  
  
        jTextField4.setText(String.valueOf(d.data[3]));  
    }  
}
```

Sourcecode 4.18 Prosedur Random Input

4.3 Implementasi Antarmuka

4.3.1 Tampilan Utama

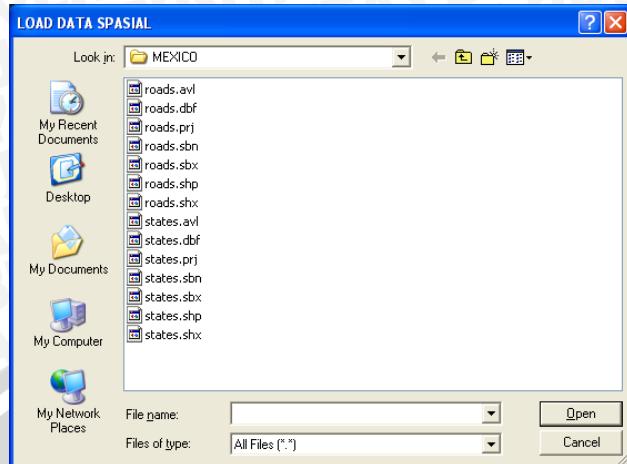
Tampilan load file SHP yang menyimpan geometri koordinat peta yang akan dilakukan pengindeksan pada struktur data R*-tree dengan prosentase reinsert untuk reintegrasi struktur data R*-tree seperti di tunjukkan pada **Gambar 4.2** dan untuk mengatur besar prosentase reinsert di tunjukkan pada **Gambar 41**

Hasil load file SHP ditampilkan dalam bentuk peta yang di gambarkan pada halaman utama **Gambar 4.3**.

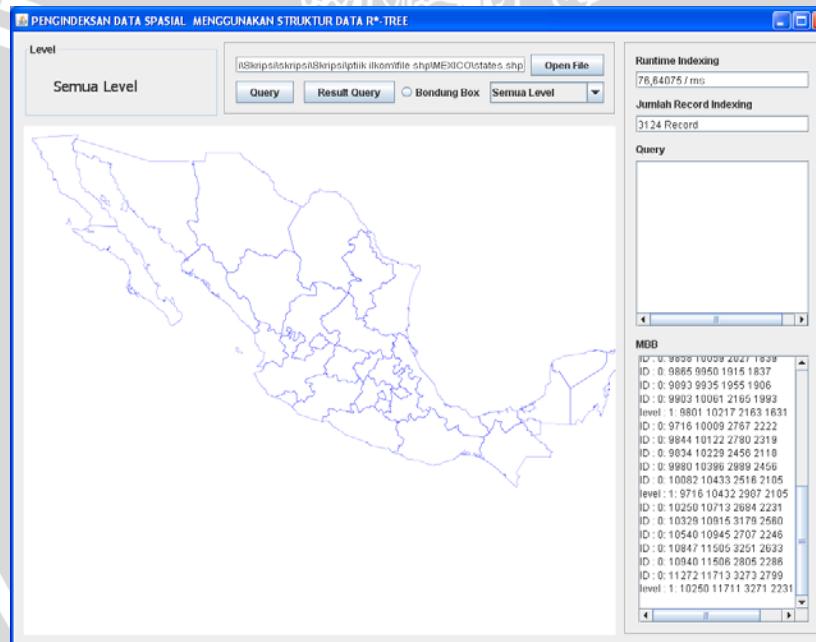
Halaman utama pada **Gambar 4.3** terdapat beberapa pilihan dan informasi seperti hasil pengindeksan dan query serta runtime dan MBR yang di hasilkan, hasil dari pengindeksan data *vector* bertipe polygon di gambarkan pada **Gambar 4.3** dan gambar hasil pengindeksan data *vector* bertipe polyline seperti di tunjukkan pada **Gambar 4.4**



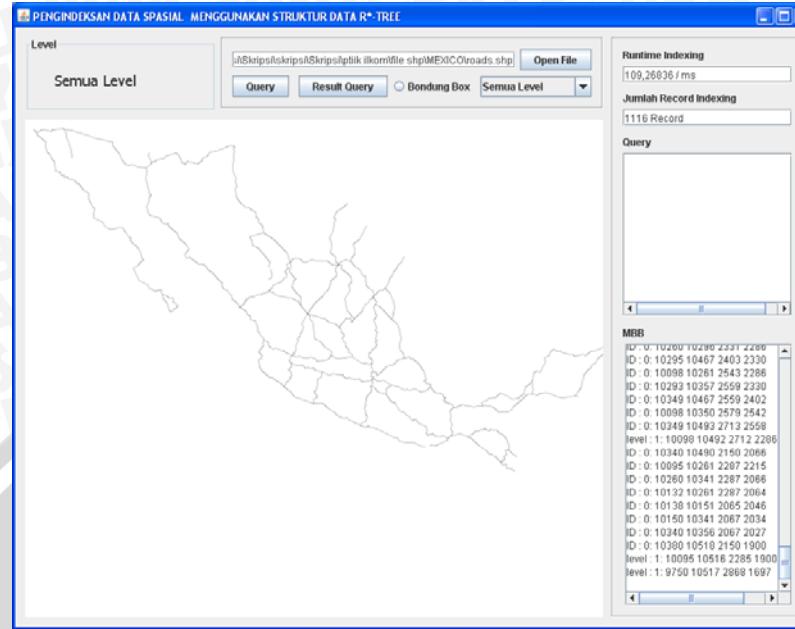
Gambar 4.1 Prosentase reintegrasi pengindeksan



Gambar 4.2 Load file SHP



Gambar 4.3 Peta tipe data polygon



Gambar 4.4 Peta tipe data polyline

4.3.2 Dialog Range Query

Dialog Query yang ditunjukkan pada **gambar 4.5** merupakan bagian program yang dijalankan untuk memasukkan koordinat pencarian di dalam struktur data R*-tree.

Pada bagian ini terdapat random untuk uji pencarian dengan koordinat masukan yang dirandom berdasarkan MBR yang terbentuk dalam struktur data R*-tree,

Pada dialog query terdapat uji query dimana button ini di gunakan untuk melakukan banyak uji query seperti ditunjukkan pada **Gambar 4.6** dengan 28 perulangan dan random query yang setiap query di ulang sebanyak 10 kali, hasil rata-rata dari tiap perulangan ditunjukkan pada **Gambar 4.7**



Gambar 4.5 Dialog query

Jumlah Pencarian		28	Di Ulang Sebanyak	10	Proses	Cetak	Batal
		Hasil Uji					
No	Uji ke	Runtime	Record	koordinat cari	MBR hasil		
1	1.1	0,04330	417	10095.858, 1049...	{Rstar, Shape D...		
2	2.1	0,01564	180	9200.285, 9244...	{Rstar, Shape D...		
3	3.1	0,02123	376	10643.035, 1168...	{Rstar, Shape D...		
4	4.1	0,02905	525	9612.701, 9919...	{Rstar, Shape D...		
5	5.1	0,03380	675	9922.679, 10652...	{Rstar, Shape D...		
6	6.1	0,01536	153	9068.738, 9075...	{Rstar, Shape D...		
7	7.1	0,02458	396	8867.403, 9848...	{Rstar, Shape D...		
8	8.1	0,01620	332	8830.877, 9336...	{Rstar, Shape D...		
9	9.1	0,01984	288	10943.187, 1170...	{Rstar, Shape D...		
10	10.1	0,03157	843	9164.316, 10517...	{Rstar, Shape D...		
11	11.1	0,02319	296	9747.367, 9910...	{Rstar, Shape D...		
12	12.1	0,02291	207	9813.921, 9900...	{Rstar, Shape D...		
13	13.1	0,01872	129	10729.0, 10809...	{Rstar, Shape D...		
14	14.1	0,01508	161	8664.359, 8846...	{Rstar, Shape D...		
15	15.1	0,02179	279	10179.047, 1022...	{Rstar, Shape D...		
16	16.1	0,01536	297	9491.053, 9508...	{Rstar, Shape D...		
17	17.1	0,02207	388	10150.5625, 104...	{Rstar, Shape D...		
18	18.1	0,01872	217	10967.319, 11102...	{Rstar, Shape D...		
19	19.1	0,02822	327	9915.769, 9978...	{Rstar, Shape D...		
20	20.1	0,02933	493	9848.27, 10014...	{Rstar, Shape D...		
21	21.1	0,01369	156	11499.444, 1154...	{Rstar, Shape D...		
22	22.1	0,02961	572	9890.228, 10031...	{Rstar, Shape D...		
23	23.1	0,02626	586	10014.463, 1014...	{Rstar, Shape D...		
24	24.1	0,02011	357	9158.666, 9845...	{Rstar, Shape D...		
25	25.1	0,02207	831	9919.352, 11111...	{Rstar, Shape D...		

Gambar 4.6 Dialog perulangan query

Jumlah Pencarian		28	Di Ulang Sebanyak	10	Proses	Cetak	Batal
		Hasil Uji					
No	Uji ke	Runtime	Record	koordinat cari	MBR hasil		
1	1->10	0,01908	417	10095.858, 1049...	{Rstar, Shape D...		
2	2->10	0,01243	180	9200.285, 9244...	{Rstar, Shape D...		
3	3->10	0,01469	376	10643.035, 1168...	{Rstar, Shape D...		
4	4->10	0,01880	525	9612.701, 9919...	{Rstar, Shape D...		
5	5->10	0,02101	675	9922.679, 10652...	{Rstar, Shape D...		
6	6->10	0,01235	153	9068.738, 9075...	{Rstar, Shape D...		
7	7->10	0,01685	396	8867.403, 9848...	{Rstar, Shape D...		
8	8->10	0,01419	322	8830.877, 9336...	{Rstar, Shape D...		
9	9->10	0,01444	288	10943.187, 1170...	{Rstar, Shape D...		
10	10->10	0,01958	843	9164.316, 10517...	{Rstar, Shape D...		
11	11->10	0,01606	296	9747.367, 9910...	{Rstar, Shape D...		
12	12->10	0,01595	207	8913.921, 9900...	{Rstar, Shape D...		
13	13->10	0,01419	129	10729.0, 10809...	{Rstar, Shape D...		
14	14->10	0,01218	161	8664.359, 8846...	{Rstar, Shape D...		
15	15->10	0,01537	279	10179.047, 1022...	{Rstar, Shape D...		
16	16->10	0,01210	297	9491.053, 9508...	{Rstar, Shape D...		
17	17->10	0,01620	388	10150.5625, 104...	{Rstar, Shape D...		
18	18->10	0,01455	217	10967.319, 11102...	{Rstar, Shape D...		
19	19->10	0,01900	327	9915.769, 9978...	{Rstar, Shape D...		
20	20->10	0,01997	493	9848.27, 10014...	{Rstar, Shape D...		
21	21->10	0,01210	156	11499.444, 1154...	{Rstar, Shape D...		
22	22->10	0,01947	572	9890.228, 10031...	{Rstar, Shape D...		
23	23->10	0,01740	586	10014.463, 1014...	{Rstar, Shape D...		
24	24->10	0,01411	357	9158.666, 9845...	{Rstar, Shape D...		
25	25->10	0,02207	831	9919.352, 11111...	{Rstar, Shape D...		

Gambar 4.7 Dialog rata-rata hasil perulangan query

4.4 Implementasi Uji Coba

Pada subbab ini akan dilakukan pembahasan uji coba mengenai pengujian serta ringkasan hasil dari pengindeksan dan query pada struktur data R*-tree untuk tipe data polygon dan tipe data polyline yang telah dijelaskan pada bab 3 sebelumnya.

4.4.1 Uji Coba Pengindeksan Dan Query Tipe Data Polyline

File uji coba yang digunakan adalah file shp yang di peroleh dari data ESRI yang menyimpan koordinat peta jalan yang ada pada negara Mexico dengan nama file roads.shp dengan ukuran 23,2 kb.

Pada file roads.shp terdapat 1116 Record, untuk pembacaanya file roads.shp memerlukan file index dan file tabel yaitu roads.shx dengan ukuran file 1,16 kb dan file roads.dbf dengan ukuran 11,2 kb.

Pada uji coba pengindeksan dan query masing-masing di lakukan dengan prosentase reinsert 30%,50% dan 70% pada jumlah MBR yang ada pada struktur data R*-tree.

Besar prosentase 30% tersebut untuk dilakukan reinsert dan sisanya 70% untuk dilakukan split yang memerlukan optimasi dan minimasi MBR pada proses reintegrasi yang ada pada struktur data R*-tree, begitu juga untuk prosentase reinsert sebesar 50% dan 70%.

Masing-masing uji coba pengindeksan diulang sebanyak 10 kali kemudian di hitung rata-rata hasil *runtime*-nya. Hasil dari masing-masing pengindeksan yang berdasarkan prosentase *reinsert* dilakukan *query* dengan *range* pencarian koordinat yang dicakupi oleh MBR seperti ditunjukkan pada tabel 4.2.

Hasil dari ujicoba pengindeksan pada data bertipe polyline yang masing-masing di ulang sebanyak 10 kali dan dihitung rata-rata waktunya ditunjukkan pada tabel 4.1 berikut:

Tabel 4.1 Runtime pengindeksan tipe data polyline

REINSERT	RUNTIME(ms)
30%	111,442685
50%	111,194886
70%	110,939545

Tabel 4.2 Koordinat uji coba query tipe data polyline

Uji ke	X1	X2	Y1	Y2
1	10.057.846	10.076.135	2.115.589	2.164.631
2	8.743.292	8.846.775	18.526.744	20.245.477
3	8.684.359	8.743.292	20.245.477	2.115.689
4	11.544.101	11.548.423	32.616.191	32.663.682
5	9.909.986	9.982.539	2.373.166	25.182.058
6	9.297.396	9.336.692	17.995.392	18.031.494
7	9357.56	9.491.053	17.935.885	18.092.994
8	115.301.875	11.544.101	32.152.256	32.616.191
9	9.164.316	9.244.663	14.571.367	15.127.095
10	8.846.775	9.073.566	18.450.398	18.700.626
11	9.800.937	9848.27	22.552.048	24.215.222
12	10.355.304	10.380.115	19.008.768	19.380.632
13	89.563.545	9.073.927	19.344.089	2.096.062
14	10.057.846	10.076.135	2.115.589	2.164.631
15	8.743.292	8.846.775	18.526.744	20.245.477
16	8.684.359	8.743.292	20.245.477	2.115.689
17	10.492.945	10.510.816	27.127.773	27.616.223
18	9.073.927	9.339.549	18.000.159	19.344.089
19	9.813.921	9.900.114	22.552.048	23.316.829
20	10.380.115	10.517.512	19.008.768	21.493.213
21	9.817.978	9.845.763	18.597.588	1.908.523
22	9.940.689	9.978.825	16.973.055	1.857.529
23	9.897.017	9912.97	23.316.829	2.373.166
24	10228.01	10.380.115	18.144.607	19.008.768
25	101.505.625	10.340.112	20.341.769	20.661.514
26	10.179.047	10.345.088	19.799.131	20.275.204
27	10.179.047	10.229.085	18.144.607	19.799.131

Uji ke	X1	X2	Y1	Y2
28	10.446.971	10.564.235	2.402.434	27.127.773
29	9.978.825	10228.01	16.973.055	18.151.449
30	10.132.846	10.260.679	2.064.568	22.860.923
31	10.095.858	10.260.679	22.150.076	22.860.923
32	10.031.549	10.098.526	25.423.787	25.695.952

Setiap pengujian pencarian di ulang sebanyak 10 kali dan dihitung rata-rata waktu yang dihasilkan dengan satuan waktu mili detik (ms), kemudian berdasarkan jumlah record yang dihasilkan ditentukan antara 10,20,30,.. 80 dari setiap record hasil query dan dihitung rata-rata runtimenya.

Hasil dari uji coba pengindeksan yang telah dilakukan pada reinsert 30% yang diulang 10 kali didapat rata-rata runtime 111,442685 ms dengan total record 1116 Record dan hasil query dari pengindeksan berdasarkan prosentase reinsert 30% ditunjukkan pada tabel 4.3 berikut:

Tabel 4.3 Runtime query tipe data polyline (Reinsert 30%)

NO	RUNTIME(ms)	RECORD
1	0,003406	10
2	0,003182	20
3	0,003429	30
4	0,003854	40
5	0,00419	50
6	0,004378	60
7	0,004022	70
8	0,004661	80

Hasil dari uji coba selanjutnya adalah pengindeksan dengan menggunakan prosentase reinsert 50% yang diulang 10 kali didapat rata-rata runtime 111,194886 ms dengan total record 1116 Record dengan hasil query ditunjukkan pada tabel 4.4 berikut:

Tabel 4.4 Runtime query tipe data polyline (Reinsert 50%)

NO	RUNTIME(ms)	RECORD
1	0,003378	10
2	0,003434	20
3	0,003434	30
4	0,003915	40
5	0,004148	50
6	0,004322	60
7	0,004414	70
8	0,004521	80

Hasil dari uji coba yang terakhir yaitu pengindeksan dengan menggunakan prosentase reinsert 70% yang diulang 10 kali didapat rata-rata runtime 110,939545 ms dengan total record 1116 record dan hasil rata-rata query ditunjukan pada tabel 4.5 berikut:

Tabel 4.5 Runtime query tipe data polyline (Reinsert 70%)

NO	RUNTIME(ms)	RECORD
1	0,002902	10
2	0,003322	20
3	0,003588	30
4	0,003789	40
5	0,004246	50
6	0,004518	60
7	0,00454	70
8	0,004321	80

4.4.2 Uji Coba Pengindeksan Dan Query Tipe Data Polygon

File uji coba yang digunakan adalah file shp yang di peroleh dari data ESRI yang menyimpan koordinat peta Mexico dengan nama file states.shp dengan ukuran 51 kb, pada file states.shp terdapat 3124 Record.

Untuk pembacaanya file states.shp memerlukan file index dan file tabel yaitu states.shx dengan ukuran file 1kb dan file states.dbf dengan ukuran 4kb.

Pada uji coba pengindeksan dan query masing-masing di lakukan dengan prosentase reinsert 30%,50% dan 70% pada jumlah MBR yang ada pada struktur data R*-tree.

Prosentase 30% yang dilakukan untuk reinsert, hal ini sisanya untuk split yang digunakan untuk optimasi dan minimasi pada MBR, begitu juga untuk prosentase reinsert 50% dan 70%, masing-masing uji coba pengindeksan diulang sebanyak 10 kali kemudian di hitung rata-rata hasil runtimenya.

Hasil dari ujicoba pengindeksan pada data bertipe polygon yang masing-masing di ulang sebanyak 10 kali dan dihitung rata-rata waktunya ditunjukkan pada tabel 4.6 berikut:

Tabel 4.6 Runtime pengindeksan tipe data polygon

REINSERT	RUNTIME(ms)
30%	86,19436
50%	86,13609
70%	86,07108

Hasil dari masing-masing pengindeksan yang berdasarkan prosentase reinsert dilakukan query dengan range pencarian koordinat yang di cakupi MBR seperti ditunjukkan pada tabel 4.7 berikut:

Tabel 4.7 Koordinat uji coba query tipe data polygon

Uji Ke	X1	X2	Y1	Y2
1	9.893.918	9.934.056	1.906.139	1.954.083
2	8673.5	8.943.044	17.818.885	21.623.333
3	8.753.915	9.043.641	1.965.194	21.606.667
4	10347.96	10459.46	18.688.069	1.951.833
5	9.865.641	9.949.653	18.370.791	19.142.441
6	8.941.833	9.247.829	17.819.163	20.845.298
7	9.761.334	9.871.278	1.909.555	1.971.389
8	11.272.194	11.712.237	2.799.974	3.272.081
9	10005.7	10.374.549	17.921.895	20.403.049
10	10184.62	10285.17	2.165.555	22.458.892

Uji Ke	X1	X2	Y1	Y2
11	9.903.461	10.060.061	1.993.804	21.643.892
12	9.037.889	9.412.307	14.550.547	1.799.139
13	9.098.242	9.413.782	17.241.108	18.651.676
14	10394.49	10.664.751	20.693.254	23.067.458
15	9844.39	10.121.859	2.319.444	2.779.417
16	10.329.015	10914.64	25.606.091	31.786.804
17	10.940.417	11.505.973	22.863.887	28.049.443
18	9.802.945	9982.91	19.585.399	2.139.889
19	9.716.862	10008.92	22.221.309	27.665.857
20	9.386.806	9.855.469	1.564.361	18.681.111
21	9.801.334	10.218.086	16.319.343	18.860.189
22	9.972.473	10210.88	1.990.778	2.186.139
23	9.672.639	9.905.049	17.892.219	2080.5
24	10847.13	11.504.149	26.332.776	32.504.448
25	9.858.139	10.058.641	18.390.829	2027.0
26	9.980.781	10395.47	2456.0	29.880.115
27	10250.5	10.712.471	2.231.921	2.683.861
28	10082.39	10432.96	21.054.438	2.515.555
29	10152.49	10.567.696	1895.5	22.764.722
30	10540.21	10.944.334	22.468.362	2.706.139
31	9358.94	9.864.223	1.715.028	2.247.139
32	9.834.558	10.228.061	2118.5	2456.0

Setiap pengujian pencarian di ulang sebanyak 10 kali dan dihitung rata-rata waktu yang dihasilkan dengan satuan waktu mili detik (ms), kemudian berdasarkan jumlah record yang dihasilkan ditentukan antara 200,300,400,.. 1000 dari setiap record hasil query dan dihitung rata-rata runtimenya

Hasil dari uji coba pengindeksan yang telah dilakukan pada prosentase reinsert 30% yang diulang 10 kali didapat rata-rata runtime 86,19436 ms dengan total record 3124 Record dan hasil query dari pengindeksan berdasarkan prosentase reinsert 30% ditunjukkan pada tabel 4.8 berikut:

Tabel 4.8 Runtime query tipe data polygon (Reinsert 30%)

NO	RUNTIME(ms)	RECORD
1	0,01366	200
2	0,013465	300
3	0,01296	400

NO	RUNTIME(ms)	RECORD
4	0,015033	500
5	0,014815	600
6	0,015887	700
7	0,015962	800
8	0,018111	900
9	0,018123	1000

Hasil dari uji coba selanjutnya adalah pengindeksan dengan menggunakan prosentase reinsert 50% yang diulang 10 kali didapat rata–rata runtime 86,13609 ms dengan total record 3124 record dengan hasil query ditunjukan pada tabel 4.9 berikut:

Tabel 4.9 Runtime query tipe data polygon (Reinsert 50%)

NO	RUNTIME(ms)	RECORD
1	0,013457	200
2	0,01369	300
3	0,01215	400
4	0,013743	500
5	0,015287	600
6	0,015805	700
7	0,015482	800
8	0,01829	900
9	0,017733	1000

Hasil dari uji coba yang terakhir yaitu pengindeksan dengan menggunakan prosentase reinsert 70% yang diulang 10 kali didapat rata –rata runtime 86,07108 ms dengan total record 3124 Record dan hasil query di tunjukan pada tabel 4.10 berikut:

Tabel 4.10 Runtime query tipedata polygon (Reinsert 70%)

NO	RUNTIME(MS)	RECORD
1	0,01354	200
2	0,01362	300
3	0,0143	400
4	0,013747	500
5	0,015217	600
6	0,016382	700
7	0,015772	800

NO	RUNTIME(MS)	RECORD
8	0,018363	900
9	0,017767	1000

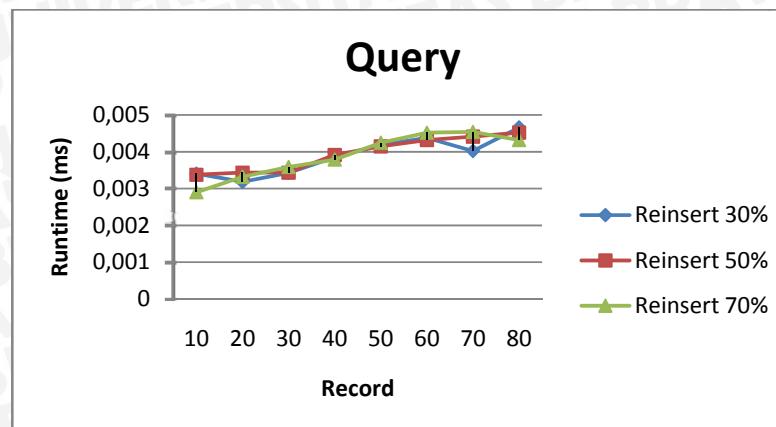
4.5 Analisa Hasil

a. Hasil Uji Coba Tipe Data Polyline

Dari ketiga hasil uji coba yang telah dilakukan pada pencarian dengan pengindeksan yang menggunakan prosentase reinsert 30%.50%,70% untuk selanjutnya dilakukan perbandingan berdasarkan waktu dan jumlah record yang di peroleh dari hasil query yang ditunjukkan pada tabel 4.11 dan di presentasikan pada sebuah grafik yang di tunjukkan pada **Gambar 4.8**

Tabel 4.11 Uji perbandingan query tipe data polyline

No	Record	Runtime query		
		Reinsert 30%	Reinsert 50%	Reinsert 70%
1	10	0,003406	0,003378	0,002902
2	20	0,003182	0,003434	0,003322
3	30	0,003429	0,003434	0,003588
4	40	0,003854	0,003915	0,003789
5	50	0,00419	0,004148	0,004246
6	60	0,004378	0,004322	0,004518
7	70	0,004022	0,004414	0,00454
8	80	0,004661	0,004521	0,004321
Runtime indeks		111,442685	111,194886	110,939545



Gambar 4.8 Grafik perbandingan ujicoba query tipe data polyline

Dari tabel 4.6 dan **Gambar 4.8** dapat dianalisa sebagai berikut:

1. Rata-rata waktu dalam query antara prosentase reinsert 30%, 50% dan 70% memiliki rata-rata waktu query yang hampir sama, namun waktu pengindeksan terkecil yaitu pengindeksan dengan prosentase reinsert 70%.
2. Waktu pengindeksan terbesar yaitu waktu yang diperlukan pada reinsert dengan prosentase sebesar 30%.
3. Waktu pengindeksan pada prosentase reinsert 50% lebih kecil dari waktu yang diperlukan oleh prosentase reinsert 30% dan lebih besar dari waktu yang diperlukan oleh prosentase reinsert 70%.
4. Setiap bertambahnya jumlah record begitu pula bertambahnya waktu yang dibutuhkan selama pencarian dan pengindeksan.

Dari keempat analisa tersebut dapat ditarik kesimpulan, yaitu kecepatan dalam pencarian suatu area pada data spasial menggunakan struktur data R*-tree akan evektif dengan pengindeksan yang menggunakan prosentase reinsert 70%, karena memiliki waktu pengindeksan yang terkecil diantara waktu yang

diperlukan oleh reinsert 30% dan 50% dari masing-masing ketiga prosentase reinsert berdasarkan hasil rata-rata waktu yang hampir sama,

Waktu pengindeksan pada prosentase reinsert 30% lebih besar dari masing-masing ketiga prosentase reinsert, hal ini di sebabkan karena 30% yang dilakukan reinsert pada struktur data R*-tree untuk dimasukkan kembali dan sisanya 70% untuk dilakukan split.

Selama proses Split untuk reintegrasi yang digunakan oleh struktur data R*-tree akan memakan waktu yang diperlukan untuk optimasi dan minimasi

Berdasarkan waktu yang diperlukan oleh optimasi dan minimasi bilamana bertambahnya suatu jumlah data area maka akan bertambah pula waktu yang dibutuhkan dalam proses pengindeksan begitu pula jumlah record dan jumlah susunan MBR didalam struktur tree,

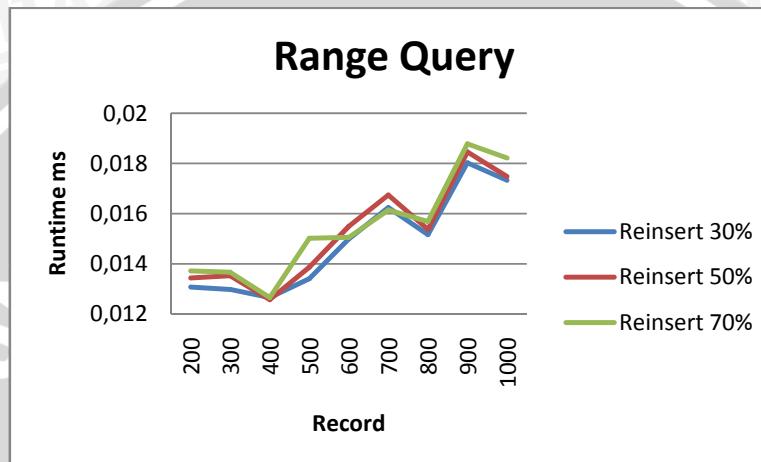
b. Hasil Uji Coba Type Data Polygon

Dari ketiga hasil uji coba yang telah dilakukan pada pencarian dengan pengindeksan yang menggunakan prosentase reinsert 30%.50%,70% untuk selanjutnya dilakukan perbandingan berdasarkan waktu dan jumlah record yang diperoleh dari hasil query yang ditunjukkan pada tabel 4.12 dan di presentasikan pada sebuah grafik yang di tunjukkan pada **Gambar 4.9**

Tabel 4.12 Uji perbandingan query tipe data polygon

No	Record	Runtime query		
		Reinsert 30%	Reinsert 50%	Reinsert 70%
1	200	0,013073	0,013437	0,013717
2	300	0,012977	0,013522	0,013661
3	400	0,012654	0,012571	0,012655
4	500	0,013401	0,013866	0,015021
5	600	0,014988	0,015495	0,015057

No	Record	Runtime query		
		Reinsert 30%	Reinsert 50%	Reinsert 70%
6	700	0,016245	0,016738	0,016138
7	800	0,015163	0,015371	0,015683
8	900	0,018027	0,018456	0,018782
9	1000	0,017329	0,017478	0,018214
Runtime indeks		86,19436	86,13609	86,07108



Gambar 4.9 Grafik perbandingan ujicoba query tipe data polygon

Dari tabel 4.12 dan **Gambar 4.9** dapat dianalisa sebagai berikut:

1. Waktu terkecil dalam query yaitu pengindeksan dengan prosentase reinsert 30%, namun memiliki waktu indeks terbesar.
2. Rata-rata waktu terbesar query yaitu pengindeksan dengan prosentase reinsert 70%. namun memiliki waktu indeks yang lebih kecil dari prosentase reinsert 30%.
3. Pada prosentase reinsert 50% waktu indeks lebih kecil dari prosentase reinsert 30% dan lebih besar dari prosentase reinsert 70% namun memiliki rata-rata waktu query yang lebih tinggi dari prosentase reinsert 30% dan lebih kecil dari rata-rata waktu yang di butuhkan oleh prosentase reinsert 70%.

4. Setiap bertambahnya jumlah record begitu pula bertambahnya waktu yang dibutuhkan selama pencarian.

Dari keempat analisa tersebut dapat ditarik kesimpulan, yaitu kecepatan dalam pencarian suatu area pada data spasial menggunakan struktur data R*-tree untuk data bertipe polygon akan lebih efektif dengan pengindeksan yang menggunakan prosentase reinsert yang kecil, namun membutukan rata-rata waktu pengindeksan yang cukup lama.

Pada prosentase reinsert 30% hal ini disebabkan karena 30% dimasukkan kembali untuk reinsert dan sisanya 70% dilakukan split untuk optimasi dan minimasi yang digunakan struktur data R*-tree dalam membangun susunan tree.

Bertambahnya suatu jumlah data area yang diindekskan pada struktur data R*-tree maka bertambah pula jumlah MBR begitu pula struktur tree yang terbentuk di dalamnya, maka akan bertambah pula waktu yang dibutuhkan dalam pencarian maupun dalam pengindeksan.

Dengan demikian prosentase reinsert untuk proses reintegrasi yang memerlukan optimasi dan minimasi pada MBR di dalam struktur data R*-tree sangat mempengaruhi besar waktu yang diperlukan pada suatu pencarian dan pengindeksan.

BAB V**KESIMPULAN DAN SARAN**

Bagian ini berisi kesimpulan dari seluruh penggerjaan skripsi yang telah dilakukan dan juga saran untuk pengembangan lebih lanjut.

5.1 Kesimpulan

Dari hasil uji coba yang telah dilakukan, maka dapat diambil kesimpulan antara lain :

1. Implementasi struktur data R*-tree untuk pengindeksan data spasial dapat diimplementasikan dengan membentuk *tuple* dari geometri menjadi MBR yang dimasukkan dengan algoritma *InsertData*, *Insert* dan *ChooseSubtre*. Bila hasil pemasukan *node* MBR penuh, maka dilakukan *reintegrasi* dengan algoritma *OverflowTreatment*, *Reinsert*, *Split*, *ChooseSplitAxis* dan *ChooseSplitIndex*. Hasil akhir pemasukan MBR pada struktur *tree* adalah terbentuknya hirarki obyek MBR yang tersusun di dalamnya dengan berbasis kedekatan yang mencakupi area geometri.
2. Waktu yang dihasilkan dari rata-rata *runtime query* terkecil pada data bertipe *polygon* dengan data vektor negara Mexico diperoleh dari prosentase *reinsert* 30% dengan *runtime* indeks terbesar dari ketiga prosentase *reinsert* sebesar 86,19436 ms, untuk *runtime* indeks terkecil 86,07108 ms berada pada prosentase *reinsert* 70% dengan *runtime query* terbesar, sedangkan untuk data bertipe *polyline* untuk data vektor jalan memiliki rata-rata waktu *query* yang hampir sama dari masing-masing ke tiga prosentase *reinsert*, sedangkan *runtime* indeks terkecil diperoleh dari prosentase *reinsert* sebesar 30% dengan

runtime sebesar 62,88151 ms, dengan demikian kecepatan *runtime query* suatu area pada data spasial menggunakan struktur data R*-tree akan efisien dengan pengindeksan yang menggunakan prosentase *reinsert* yang semakin kecil, karena semakin besar prosentase *reinsert* pada proses *reintegrasi* struktur data R*-tree yang memerlukan optimasi dan minimasi mempengaruhi efisiensi besarnya waktu pengindeksan dan *query*.

5.2 Saran

Untuk pengembangan lebih lanjut perangkat lunak maka ada beberapa saran yang dapat diberikan yaitu melakukan uji coba *query* dengan mengkombinasikan algoritma *K-Nearest Neighbor Query* untuk pencarian pada data spasial menggunakan struktur data R*-tree.



DAFTAR PUSTAKA

- Beckmann, N., Kriegel, H.,P., Schneider, R., & Seeger, B. 1990. The R*-tree: an Efficient and Robust Method for Points and Rectangles, Proceedings ACM SIGMOD Conference on Management of Data, Atlantic City, pp.322-331 NJ.
- Guttman, A. 1984. R-Trees: A Dynamic Index Structure for Spatial Searching, University Of California,Berkeley.
- Handayani, D.,U.,N. 2001, Sistem Berkas, Yogyakarta : J&J Learning
- Hermawan, I. 2009. GEOGRAFI Sebuah Pengantar, Private Publishing, Bandung.
- Karen, K., & Kemp. 2008. Encyclopedia Of Geographic information Science, Thousand Oaks, California : SAGE Publications, Inc
- Longley, P., A., Goodchild M., F., Maguire, D.,J., Rhind, D., W. 2005. Geographical Information Systems and Science 2nd Edition, England: John Wiley & Sons Ltd
- Manolopoulos, Y., Nanopoulos, A., Papadopoulos, A., N., & Theodoridis, Y. 2006. R-Trees: Theory and Applications, London: Springer-Verlag
- Popescu, A., R. 2003. A Study of R-tree Based Spatial Access Methods, UNIVERSITY OF HELSINKI, Department of Computer Science, Helsinki.
- Puntodewo, A., Dewi, S., & Tarigan, J. 2003. Sistem informasi geografis untuk pengelolaan sumberdaya alam, Bogor: Center for International Forestry Research (CIFOR).

Rahman, A., & Pilouk, M. 2008. Spatial Data Modelling for 3D GIS, Berlin :

Springer-Verlag. Hal:15-16.

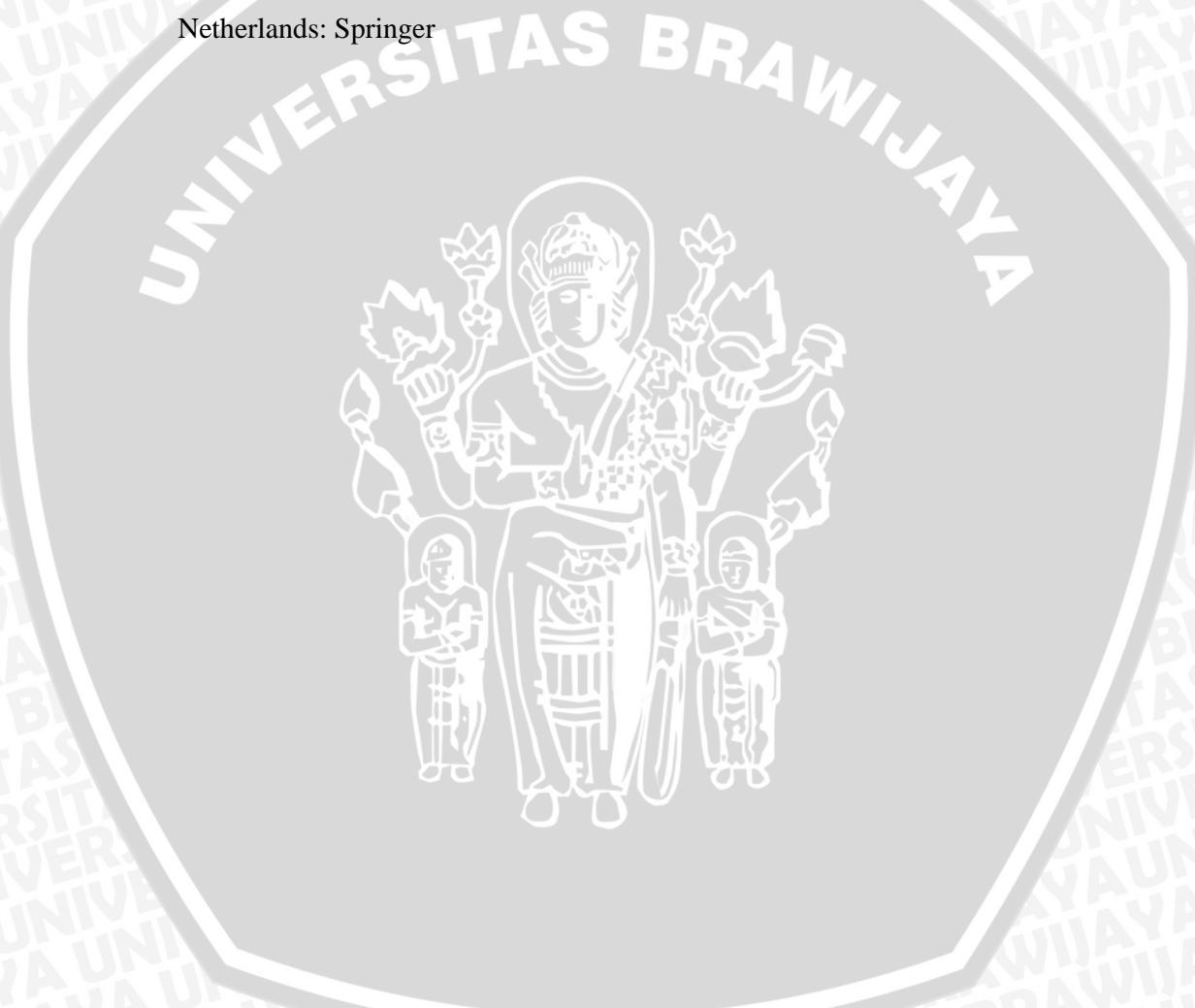
Rigaux, P., Scholl, M., Voisard, A. 2002. *Spatial Databases: With Application to*

GIS, San Francisco : Elsevier Science

Yeung, A., K.W., Hall, G., B. 2007. Spatial Database Systems Design,

Implementation and Project Management 3300 AA Dordrecht, The

Netherlands: Springer



5	0,02235	0,01872	0,01285	0,01397	0,01481	0,01453	0,01481	0,01844	0,01481	0,0095	0,01548	327
6	0,01704	0,01648	0,01118	0,0109	0,01257	0,01257	0,01285	0,01229	0,01257	0,01285	0,01313	404
7	0,02263	0,02347	0,01313	0,01313	0,01453	0,01453	0,01453	0,01481	0,01481	0,01536	0,01609	498
8	0,01425	0,01229	0,01006	0,01118	0,01173	0,01173	0,01173	0,01201	0,01173	0,00726	0,0114	513
9	0,0514	0,02095	0,01313	0,01285	0,01509	0,01453	0,01425	0,01425	0,01481	0,01453	0,01858	545
10	0,02486	0,03911	0,01397	0,01397	0,01592	0,01592	0,01564	0,01592	0,01564	0,0162	0,01872	568
11	0,03185	0,03855	0,01648	0,01676	0,0176	0,01872	0,01872	0,01788	0,01816	0,01397	0,02087	568
12	0,01676	0,01453	0,01062	0,01118	0,01257	0,01257	0,01229	0,01257	0,01257	0,00754	0,01232	579
13	0,01704	0,01648	0,01118	0,01117	0,01257	0,01257	0,01257	0,01229	0,01229	0,01285	0,0131	579
14	0,02458	0,02011	0,01397	0,01536	0,01508	0,01592	0,01564	0,01537	0,01536	0,0109	0,01623	609
15	0,01453	0,01453	0,0109	0,01173	0,01229	0,01201	0,01257	0,01229	0,01229	0,01257	0,01257	630
16	0,01928	0,01928	0,01201	0,01201	0,01369	0,01397	0,01341	0,01369	0,01369	0,01397	0,0145	656
17	0,01453	0,01648	0,01006	0,01062	0,01173	0,01173	0,01229	0,01201	0,01201	0,00754	0,0119	667
18	0,03185	0,04163	0,0162	0,0162	0,01788	0,01844	0,01844	0,01816	0,01816	0,01844	0,02154	682
19	0,02598	0,0257	0,01425	0,01397	0,01648	0,01564	0,01592	0,0162	0,0162	0,01592	0,01763	692
20	0,02207	0,02179	0,01257	0,01285	0,01453	0,01397	0,01425	0,01509	0,01453	0,01425	0,01559	700
21	0,02766	0,02822	0,01509	0,01648	0,04274	0,01648	0,01648	0,01676	0,0162	0,01118	0,02073	709
22	0,02961	0,02542	0,01648	0,01425	0,0162	0,0162	0,01592	0,0162	0,0162	0,01676	0,01833	764
23	0,02375	0,03017	0,01285	0,01369	0,01508	0,01536	0,01509	0,01536	0,01508	0,01536	0,01718	770
24	0,01453	0,01285	0,0109	0,01173	0,01229	0,01257	0,01201	0,01173	0,01201	0,0067	0,01173	779
25	0,02877	0,02822	0,01481	0,01508	0,01704	0,01648	0,0176	0,01704	0,01704	0,01704	0,01891	814
26	0,01956	0,01676	0,01257	0,01425	0,01397	0,01425	0,01425	0,01397	0,01425	0,00866	0,01425	839
27	0,02514	0,0257	0,01397	0,01453	0,0162	0,01592	0,01592	0,01536	0,01648	0,01956	0,01788	883
28	0,03157	0,02989	0,01592	0,01648	0,01788	0,01788	0,01732	0,0176	0,0176	0,01816	0,02003	895
29	0,02989	0,02989	0,01564	0,01676	0,01732	0,01788	0,0176	0,01704	0,01788	0,01732	0,01972	923
30	0,02095	0,02347	0,01201	0,01257	0,01453	0,01453	0,01508	0,01453	0,01453	0,00922	0,01514	969
31	0,02794	0,02207	0,01704	0,01592	0,01648	0,01676	0,01648	0,01704	0,01676	0,01229	0,01788	1114
32	0,03352	0,03268	0,01704	0,01704	0,019	0,01816	0,01872	0,01816	0,019	0,019	0,02123	1191

Tabel 4.16 Rata-rata runtime query tipe data polygon (Reinsert 70%)

No	Runtime uji ke (ms)										Rata-rata Runtime	Record
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10		
1	0,0180633	0,0153667	0,01211	0,01210667	0,013223	0,01313	0,012943	0,013317	0,013223	0,008287	0,013177	200
2	0,01858	0,01788	0,011735	0,012295	0,01369	0,01327	0,01355	0,015365	0,01383	0,010895	0,01411	300
3	0,01704	0,01648	0,01118	0,0109	0,01257	0,01257	0,01285	0,01229	0,01257	0,01285	0,01313	400
4	0,01844	0,01788	0,011595	0,012155	0,01313	0,01343	0,01313	0,01341	0,01327	0,01131	0,013745	500
5	0,02586	0,0234657	0,01289286	0,01328857	0,014446	0,014606	0,014526	0,014367	0,014446	0,012651	0,016055	600
6	0,0235617	0,0255167	0,01336333	0,01368833	0,019508	0,015038	0,015132	0,015318	0,015132	0,01355	0,016981	700
7	0,023244	0,022684	0,013522	0,0138	0,014916	0,014972	0,014974	0,01486	0,014916	0,012904	0,016079	800
8	0,0288667	0,0284933	0,01517667	0,01592333	0,017133	0,017227	0,016947	0,016667	0,01732	0,018347	0,01921	900
9	0,02747	0,0260733	0,01536333	0,01517667	0,01667	0,016483	0,01676	0,016577	0,016763	0,013503	0,018084	1000

• Data uji Coba Polygon

polygone
0
0-113.13971710205078 29.017776489257812
1-113.24057006835938 29.0677752631836
2-113.45084381103516 29.286665365491922
3-113.51194763185949 29.30358049570312
4-113.60028076171875 29.439163208007812
5-113.5738938132496 29.50588267211914
6-113.5862284967 29.58361035466797
7-113.40528869628964 29.48249168945312
8-113.365015125586 20.3331756591797
9-113.3183958007125 29.3199996482422
10-113.184173598438 29.294166566494106
11-113.189453125 29.14110946653274
12-113.2445506385975 29.05887481689453
13-113.13971710205078 29.017776489257812
14-115.17494861816406 28.02471923828125
15-115.3088641357428 29.08888397216797
16-115.3552923792578 28.09072481079106
17-115.249732917194 28.2383251953125
18-115.2086533449219 28.3158032071289
19-115.24083707917679 28.705520629882
20-117.7888641357428 28.08887481689453
21-115.1461181640628 28.1788641357422
22-115.2998861816406 28.02471923828125
23-115.0178985597031 31.94997172802003
24-115.0352782301234 29.110977587809625
25-115.0144500372419 31.90797211094
26-115.90356335449219 31.8965199812871094
27-114.8739013671875 31.80553343627927
28-114.823893154269 31.79665519165039
29-114.79940982669364 31.6264089326172
30-114.8511199511719 31.5959972626989336
31-114.88111874014636 31.154720306369484
32-114.81806458007801 31.5099575589375
33-114.8297271728156 30.91090008780962
34-114.70592174804680 30.924995072065407
35-114.6938934263217 30.91511078808938
36-114.62440986629064 31.79664089326172
37-114.6597299030925 30.31877699099382
38-114.5452880859375 30.001110076904297
39-114.3135529968036 29.91665636494106
40-114.376955125 29.79803514745058
41-104.30448561816406 27.95791629082303
42-114.26333438103516 29.78471731451172
43-104.20612353205078 29.75860971728516
44-114.05612182617188 29.595382470703
45-113.728347783203129 23.57217911035515
46-114.6508483867188 28.1661633428382
47-113.6547164196929 29.20610535466797
48-114.5833984375 29.1102276554688
49-114.56460417753906 29.8563665612112
50-114.50473024460938 28.1879373945125
51-113.453056335449228 28.8942901635742
52-113.463623046875 28.433916320087812
53-113.412513239106 28.96496337890625
54-113.3483428505781 28.0670847821056
55-113.3433380166951 28.79582977294922
56-113.216665649414 28.830276489257812
57-113.1941680982031 28.814441680982038
58-113.119537335156 28.478971206935938
59-113.018646064328 28.437496613053274
60-112.867299875 28.43333053588672
61-112.82751178328 28.2755546598242
62-112.787780761785 28.17930419281875
63-112.786311767875 28.02972036396484
64-112.7219467163088 28.02220153808594
65-112.72293968505894 27.997400760589536
66-114.140233642578 28.151982947606298
67-114.26163330070 28.03238874228
68-114.19279382 28.1356098760998938
69-114.392308105469 28.8299081635742
70-114.0975036210938 28.88967347277344
71-114.06366206270325 28.5272216769875
72-114.14066440625 28.59444274902344
73-114.1619568781038 26.87165161951039
74-114.2618303444338 28.68360908789602
75-114.2617697363281 28.136078805938
76-114.392308105469 28.8299081635742
77-114.0945828669 28.8588955235511
78-114.94058773792579 23.5713016715578
79-114.70390283120 29.37883786825238
80-114.132501207315 26.52513598510457
81-114.1325011785 27.391511118443572
82-114.1325011785 27.391511118443572
83-114.1325011785 27.391511118443572
84-114.1325011785 27.391511118443572
85-114.1325011785 27.391511118443572
86-114.1325011785 27.391511118443572
87-114.1325011785 27.391511118443572
88-114.1325011785 27.391511118443572
89-114.1325011785 27.391511118443572
90-114.1325011785 27.391511118443572
91-114.1325011785 27.391511118443572
92-114.1325011785 27.391511118443572
93-114.1325011785 27.391511118443572
94-114.1325011785 27.391511118443572
95-114.1325011785 27.391511118443572
96-114.1325011785 27.391511118443572
97-114.1325011785 27.391511118443572
98-114.1325011785 27.391511118443572
99-114.1325011785 27.391511118443572
100-114.1325011785 27.391511118443572
101-114.1325011785 27.391511118443572
102-114.1325011785 27.391511118443572
103-114.1325011785 27.391511118443572
104-114.1325011785 27.391511118443572
105-114.1325011785 27.391511118443572
106-114.1325011785 27.391511118443572
107-114.1325011785 27.391511118443572
108-114.1325011785 27.391511118443572
109-114.1325011785 27.391511118443572
110-114.1325011785 27.391511118443572
111-114.1325011785 27.391511118443572
112-114.1325011785 27.391511118443572
113-114.1325011785 27.391511118443572
114-114.1325011785 27.391511118443572
115-114.1325011785 27.391511118443572
116-114.1325011785 27.391511118443572
117-114.1325011785 27.391511118443572
118-114.1325011785 27.391511118443572
119-114.1325011785 27.391511118443572
120-114.1325011785 27.391511118443572
121-114.1325011785 27.391511118443572
122-114.1325011785 27.391511118443572
123-114.1325011785 27.391511118443572
124-114.1325011785 27.391511118443572
125-114.1325011785 27.391511118443572
126-114.1325011785 27.391511118443572
127-114.1325011785 27.391511118443572
128-114.1325011785 27.391511118443572
129-114.1325011785 27.391511118443572
130-114.1325011785 27.391511118443572
131-114.1325011785 27.391511118443572
132-114.1325011785 27.391511118443572
133-114.1325011785 27.391511118443572
134-114.1325011785 27.391511118443572
135-114.1325011785 27.391511118443572
136-114.1325011785 27.391511118443572
137-114.1325011785 27.391511118443572
138-114.1325011785 27.391511118443572
139-114.1325011785 27.391511118443572
140-114.1325011785 27.391511118443572
141-114.1325011785 27.391511118443572
142-114.1325011785 27.391511118443572
143-114.1325011785 27.391511118443572
144-114.1325011785 27.391511118443572
145-114.1325011785 27.391511118443572
146-114.1325011785 27.391511118443572
147-114.1325011785 27.391511118443572
148-114.1325011785 27.391511118443572
149-114.1325011785 27.391511118443572
150-114.1325011785 27.391511118443572
151-114.1325011785 27.391511118443572
152-114.1325011785 27.391511118443572
153-114.1325011785 27.391511118443572
154-114.1325011785 27.391511118443572
155-114.1325011785 27.391511118443572
156-114.1325011785 27.391511118443572
157-114.1325011785 27.391511118443572
158-114.1325011785 27.391511118443572
159-114.1325011785 27.391511118443572
160-114.1325011785 27.391511118443572
161-114.1325011785 27.391511118443572
162-114.1325011785 27.391511118443572
163-114.1325011785 27.391511118443572
164-114.1325011785 27.391511118443572
165-114.1325011785 27.391511118443572
166-114.1325011785 27.391511118443572
167-114.1325011785 27.391511118443572
168-114.1325011785 27.391511118443572
169-114.1325011785 27.391511118443572
170-114.1325011785 27.391511118443572
171-114.1325011785 27.391511118443572
172-114.1325011785 27.391511118443572
173-114.1325011785 27.391511118443572
174-114.1325011785 27.391511118443572
175-114.1325011785 27.391511118443572
176-114.1325011785 27.391511118443572
177-114.1325011785 27.391511118443572
178-114.1325011785 27.391511118443572
179-114.1325011785 27.391511118443572
180-114.1325011785 27.391511118443572
181-114.1325011785 27.391511118443572
182-114.1325011785 27.391511118443572
183-114.1325011785 27.391511118443572
184-114.1325011785 27.391511118443572
185-114.1325011785 27.391511118443572
186-114.1325011785 27.391511118443572
187-114.1325011785 27.391511118443572
188-114.1325011785 27.391511118443572
189-114.1325011785 27.391511118443572
190-114.1325011785 27.391511118443572
191-114.1325011785 27.391511118443572
192-114.1325011785 27.391511118443572
193-114.1325011785 27.391511118443572
194-114.1325011785 27.391511118443572
195-114.1325011785 27.391511118443572
196-114.1325011785 27.391511118443572
197-114.1325011785 27.391511118443572
198-114.1325011785 27.391511118443572
199-114.1325011785 27.391511118443572
200-114.1325011785 27.391511118443572
201-114.1325011785 27.391511118443572
202-114.1325011785 27.391511118443572
203-114.1325011785 27.391511118443572
204-114.1325011785 27.391511118443572
205-114.1325011785 27.391511118443572
206-114.1325011785 27.391511118443572
207-114.1325011785 27.391511118443572
208-114.1325011785 27.391511118443572
209-114.1325011785 27.391511118443572
210-114.1325011785 27.391511118443572
211-114.1325011785 27.391511118443572
212-114.1325011785 27.391511118443572
213-114.1325011785 27.391511118443572
214-114.1325011785 27.391511118443572
215-114.1325011785 27.391511118443572
216-114.1325011785 27.391511118443572
217-114.1325011785 27.391511118443572
218-114.1325011785 27.391511118443572
219-114.1325011785 27.391511118443572
220-114.1325011785 27.391511118443572
221-114.1325011785 27.391511118443572
222-114.1325011785 27.391511118443572
223-114.1325011785 27.391511118443572
224-114.1325011785 27.391511118443572
225-114.1325011785 27.391511118443572
226-114.1325011785 27.391511118443572
227-114.1325011785 27.391511118443572
228-114.1325011785 27.391511118443572
229-114.1325011785 27.391511118443572
230-114.1325011785 27.391511118443572
231-114.1325011785 27.391511118443572
232-114.1325011785 27.391511118443572
233-114.1325011785 27.391511118443572
234-114.1325011785 27.391511118443572
235-114.1325011785 27.391511118443572
236-114.1325011785 27.391511118443572
237-114.1325011785 27.391511118443572
238-114.1325011785 27.391511118443572
239-114.1325011785 27.391511118443572
240-114.1325011785 27.391511118443572
241-114.1325011785 27.391511118443572
242-114.1325011785 27.391511118443572
243-114.1325011785 27.391511118443572
244-114.1325011785 27.391511118443572
245-114.1325011785 27.391511118443572
246-114.1325011785 27.391511118443572
247-114.1325011785 27.391511118443572
248-114.1325011785 27.391511118443572
249-114.1325011785 27.391511118443572
250-114.1325011785 27.391511118443572
251-114.1325011785 27.391511118443572
252-114.1325011785 27.391511118443572
253-114.1325011785 27.391511118443572
254-114.1325011785 27.391511118443572
255-114.1325011785 27.391511118443572
256-114.1325011785 27.391511118443572
257-114.1325011785 27.391511118443572
258-114.1325011785 27.391511118443572
259-114.1325011785 27.391511118443572
260-114.1325011785 27.391511118443572
261-114.1325011785 27.391511118443572
262-114.1325011785 27.391511118443572
263-114.1325011785 27.391511118443572
264-114.1325011785 27.391511118443572
265-114.1325011785 27.391511118443572
266-114.1325011785 27.391511118443572
267-114.1325011785 27.391511118443572
268-114.1325011785 27.391511118443572
269-114.1325011785 27.391511118443572
270-114.1325011785 27.391511118443572
271-114.1325011785 27.391511118443572
272-114.1325011785 27.391511118443572
273-114.1325011785 27.391511118443572
274-114.1325011785 27.391511118443572
275-114.1325011785 27.391511118443572
276-114.1325011785 27.391511118443572
277-114.1325011785 27.391511118443572
278-114.1325011785 27.391511118443572
279-114.1325011785 27.391511118443572
280-114.1325011785 27.391511118443572
281-114.1325011785 27.391511118443572
282-114.1325011785 27.391511118443572
283-114.1325011785 27.391511118443572
284-114.1325011785 27.391511118443572
285-114.1325011785 27.391511118443572
286-114.1325011785 27.391511118443572
287-114.1325011785 27.39151111

- 65 -105.2699966430664 19.67972183227539
 66 -105.1862395305078 20.260167098805938
 67 -105.561950683395375 20.191658201001953
 68 -105.67428395535469 37.213665993588944
 69 -105.67696380615234 20.424163818359375
 70 -105.60287458594 24.48997863769593
 71 -105.35195922851562 20.5130589404297
 71 -105.3889070563594 19.191110610961914
 72 -105.441711257812 20.57416334323828
 73 -105.23806762695312 20.64443511596289
 74 -105.1591186562344 20.693254470825195
 75 -105.0832772949219 20.92527961730957
 76 -104.94889831542969 20.92550046015143
 77 -104.769996430664 21.020549774169922
 78 -104.7219009399414 21.017279235839844
 79 -104.625 20.92361360672856
 80 -104.53003662106398 19.610109058033000
 81 -104.4672012329106 21.02617954345703
 82 -104.2855987458821 20.708049774169922
 83 -104.270051528789 20.860830370606386
 84 -104.2099990847266 20.7805023133594
 85 -104.22769972978516 21.177305603023734
 86 -104.0250339563936 21.21189541625977
 87 -104.9614028936614 21.28778076171875
 88 -104.9490051269531 21.37469482421875
 89 -104.2071999667696 21.547220310254
 90 -104.152801567188 21.59804916381836
 91 -104.0937412093 21.7858925440676383
 92 -104.402801567188 21.7063891274441
 93 -104.329574713452 22.26453917867293
 94 -104.1420318065126 22.4223200961369844
 95 -104.9503021244044 22.36804962158203
 96 -104.92169952305578 22.510843987553711
 97 -104.024930468652344 22.58139967265625
 98 -104.99420166515625 22.6568093100525879
 99 -104.007034831269 22.723083968381836
 100 -103.80201953831269 22.73083968381836
 101 -103.770599536252538 22.6666158395547
 102 -103.88929796861328 22.57720916748047
 103 -103.83636295052344 22.489409196875
 104 -103.8893055031477 22.461109161376953
 105 -103.86859895978828 21.183889389308086
 106 -103.741401672368 22.57638931274414
 107 -103.65889739990425 22.57332995255711
 108 -103.6149978636953 22.54721923828125
 109 -103.7009721769686 22.14590937107041
 110 -103.6820527456826 22.1127961730957
 111 -103.63829803667228 22.0816707611084
 112 -103.5223007302149 22.1177294968267127
 113 -103.3716964721697 22.327499389484388
 114 -103.4092052756386 22.435550669897626
 115 -103.3724975859375 22.505830764770508
 116 -103.1349978636953 22.542471923828125
 117 -103.2014007583594 22.307797931231379
 118 -103.505630237435 22.281694234416046
 119 -103.127799779279 22.14774947421768
 120 -103.0911206009762 22.09160898745711
 121 -103.17375052355711 21.9728076171875
 122 -103.2930944970706 21.982500766293945
 123 -103.39420318603516 21.9853009488615
 124 -103.446998596194 21.84804916381836
 125 -103.54779815673828 21.1820938849163818
 126 -103.509498596194 21.17319393157959
 127 -103.5141983023652266 21.59305003615977
 128 -103.6502990722656 21.4613895416025577
 129 -103.5428090332031 21.18059809230125
 130 -103.5508139160156 21.054439544677734
 130 -103.085581066042 21.1871708418378
 131 -103.034004999414 21.186062894836328
 132 -103.7695620118164 21.23839030456543
 133 -103.13699951571875 21.20329386036371
 134 -103.64610290537244 21.1939544767734
 135 -103.6016998291156 21.188049164026525
 136 -103.54260337943 21.2613689001854964
 137 -103.3390805263348 21.236183290467734
 138 -103.085018066402 21.18756766885506
 139 -103.034400999414 21.186062894835516
 140 -103.196305734117796 21.26156939310547
 141 -102.90670014272734 21.328069466557234
 142 -102.83636209537244 21.3205509187571
 143 -102.6872043562823 21.318694814674058
 144 -102.63913895362228 21.54693984853516
 145 -102.699960996794 21.617769241333008
 146 -102.74104167236328 21.74017684814453
 147 -102.6449966430664 21.763889931274414
 148 -102.49310302374375 21.687219619750977
 149 -102.240303059507 21.65550003051758
 150 -102.0832977949219 21.7861600061035
 151 -102.4069680715781 21.851696311523438
 152 -101.96350153167188 21.8830509185791
 153 -101.8461990356453 22.011706711669922
 154 -101.800059841453 22.01572023154297
 4 -101.51042934753 21.85659862060547
 0 -101.846990103564453 22.011760711669922
 1 -101.96530153167188 21.8830509185791
 2 -102.0469680715781 21.851696311523438
 3 -102.0832977949219 21.7861600061035
 4 -102.240303059528 21.65550003051758
 5 -102.49310302374375 21.687219619750977
 6 -102.6449966430664 21.763889931274414
 7 -102.214017236328 21.74017684814453
 8 -102.8516998291156 21.8233299255371
 9 -102.8447036743164 21.91209624333008
 10 -102.706901155009297 20.83331015448945
 11 -102.6530021362047 22.277832984943164
 12 -102.4505967401616 21.32721923828125
 13 -102.352798094667797 22.4568980914916992
 14 -102.2872009277348 22.45639038059537
 15 -102.2735977128516 22.45886288916
 16 -102.210900343774 22.7219058659336
 17 -102.200901347742 22.372109058659336
 18 -102.155917358398438 19.95339967855487
 19 -102.65553635432941 19.95350513709375
 20 -102.095184987070123 20.15006047567362
 21 -102.08056999238218 21.48303007068363
 22 -102.0951630961516 21.54719924926758
 23 -102.0593004931160156 21.428981931274414
 24 -102.093089930136156 21.148937619369209
 25 -102.04934420934919 21.19380980425344
 26 -102.03209373403886 21.15172716010961914
 27 -102.014406125962820 21.207307534062507
 28 -102.0999072091609 21.19100630394965
 29 -102.0999072091609 21.19100630394965
 30 -102.0999072091609 21.19100630394965
 31 -102.0999072091609 21.19100630394965
 32 -102.0999072091609 21.19100630394965
 33 -102.0999072091609 21.19100630394965
 34 -102.0999072091609 21.19100630394965
 35 -102.0999072091609 21.19100630394965
 36 -102.0999072091609 21.19100630394965
 37 -102.0999072091609 21.19100630394965
 38 -102.0999072091609 21.19100630394965
 39 -102.0999072091609 21.19100630394965
 40 -102.0999072091609 21.19100630394965
 41 -102.0999072091609 21.19100630394965
 42 -102.0999072091609 21.19100630394965
 43 -102.0999072091609 21.19100630394965
 44 -102.0999072091609 21.19100630394965
 45 -102.0999072091609 21.19100630394965
 46 -102.0999072091609 21.19100630394965
 47 -102.0999072091609 21.19100630394965
 48 -102.0999072091609 21.19100630394965
 49 -102.0999072091609 21.19100630394965
 50 -102.0999072091609 21.19100630394965
 51 -102.0999072091609 21.19100630394965
 52 -102.0999072091609 21.19100630394965
 53 -102.0999072091609 21.19100630394965
 54 -102.0999072091609 21.19100630394965
 55 -102.0999072091609 21.19100630394965
 56 -102.0999072091609 21.19100630394965
 57 -102.0999072091609 21.19100630394965
 58 -102.0999072091609 21.19100630394965
 59 -102.0999072091609 21.19100630394965
 60 -102.0999072091609 21.19100630394965
 61 -102.0999072091609 21.19100630394965
 62 -102.0999072091609 21.19100630394965
 63 -102.0999072091609 21.19100630394965
 64 -102.0999072091609 21.19100630394965
 65 -102.0999072091609 21.19100630394965
 66 -102.0999072091609 21.19100630394965
 67 -102.0999072091609 21.19100630394965
 68 -102.0999072091609 21.19100630394965
 69 -102.0999072091609 21.19100630394965
 70 -102.0999072091609 21.19100630394965
 71 -102.0999072091609 21.19100630394965
 72 -102.0999072091609 21.19100630394965
 73 -102.0999072091609 21.19100630394965
 74 -102.0999072091609 21.19100630394965
 75 -102.0999072091609 21.19100630394965
 76 -102.0999072091609 21.19100630394965
 77 -102.0999072091609 21.19100630394965
 78 -102.0999072091609 21.19100630394965
 79 -102.0999072091609 21.19100630394965
 80 -102.0999072091609 21.19100630394965
 81 -102.0999072091609 21.19100630394965
 82 -102.0999072091609 21.19100630394965
 83 -102.0999072091609 21.19100630394965
 84 -102.0999072091609 21.19100630394965
 85 -102.0999072091609 21.19100630394965
 86 -102.0999072091609 21.19100630394965
 87 -102.0999072091609 21.19100630394965
 88 -102.0999072091609 21.19100630394965
 89 -102.0999072091609 21.19100630394965
 90 -102.0999072091609 21.19100630394965
 91 -102.0999072091609 21.19100630394965
 92 -102.0999072091609 21.19100630394965
 93 -102.0999072091609 21.19100630394965
 94 -102.0999072091609 21.19100630394965
 95 -102.0999072091609 21.19100630394965
 96 -102.0999072091609 21.19100630394965
 97 -102.0999072091609 21.19100630394965
 98 -102.0999072091609 21.19100630394965
 99 -102.0999072091609 21.19100630394965
 100 -102.0999072091609 21.19100630394965
 101 -102.0999072091609 21.19100630394965
 102 -102.0999072091609 21.19100630394965
 103 -102.0999072091609 21.19100630394965
 104 -102.0999072091609 21.19100630394965
 105 -102.0999072091609 21.19100630394965
 106 -102.0999072091609 21.19100630394965
 107 -102.0999072091609 21.19100630394965
 108 -102.0999072091609 21.19100630394965
 109 -102.0999072091609 21.19100630394965
 110 -102.0999072091609 21.19100630394965
 111 -102.0999072091609 21.19100630394965
 112 -102.0999072091609 21.19100630394965
 113 -102.0999072091609 21.19100630394965
 114 -102.0999072091609 21.19100630394965
 115 -102.0999072091609 21.19100630394965
 116 -102.0999072091609 21.19100630394965
 117 -102.0999072091609 21.19100630394965
 118 -102.0999072091609 21.19100630394965
 119 -102.0999072091609 21.19100630394965
 120 -102.0999072091609 21.19100630394965
 121 -102.0999072091609 21.19100630394965
 122 -102.0999072091609 21.19100630394965
 123 -102.0999072091609 21.19100630394965
 124 -102.0999072091609 21.19100630394965
 125 -102.0999072091609 21.19100630394965
 126 -102.0999072091609 21.19100630394965
 127 -102.0999072091609 21.19100630394965
 128 -102.0999072091609 21.19100630394965
 129 -102.0999072091609 21.19100630394965
 130 -102.0999072091609 21.19100630394965
 131 -102.0999072091609 21.19100630394965
 132 -102.0999072091609 21.19100630394965
 133 -102.0999072091609 21.19100630394965
 134 -102.0999072091609 21.19100630394965
 135 -102.0999072091609 21.19100630394965
 136 -102.0999072091609 21.19100630394965
 137 -102.0999072091609 21.19100630394965
 138 -102.0999072091609 21.19100630394965
 139 -102.0999072091609 21.19100630394965
 140 -102.0999072091609 21.19100630394965
 141 -102.0999072091609 21.19100630394965
 142 -102.0999072091609 21.19100630394965
 143 -102.0999072091609 21.19100630394965
 144 -102.0999072091609 21.19100630394965
 145 -102.0999072091609 21.19100630394965
 146 -102.0999072091609 21.19100630394965
 147 -102.0999072091609 21.19100630394965
 148 -102.0999072091609 21.19100630394965
 149 -102.0999072091609 21.19100630394965
 150 -102.0999072091609 21.19100630394965
 151 -102.0999072091609 21.19100630394965
 152 -102.0999072091609 21.19100630394965
 153 -102.0999072091609 21.19100630394965
 154 -102.0999072091609 21.19100630394965
 155 -102.0999072091609 21.19100630394965
 156 -102.0999072091609 21.19100630394965
 157 -102.0999072091609 21.19100630394965
 158 -102.0999072091609 21.19100630394965
 159 -102.0999072091609 21.19100630394965
 160 -102.0999072091609 21.19100630394965
 161 -102.0999072091609 21.19100630394965
 162 -102.0999072091609 21.19100630394965
 163 -102.0999072091609 21.19100630394965
 164 -102.0999072091609 21.19100630394965
 165 -102.0999072091609 21.19100630394965
 166 -102.0999072091609 21.19100630394965
 167 -102.0999072091609 21.19100630394965
 168 -102.0999072091609 21.19100630394965
 169 -102.0999072091609 21.19100630394965
 170 -102.0999072091609 21.19100630394965
 171 -102.099907209160

- 16 -103.49199676513672 19.325279235839844
17 -103.5246936500976 19.072789906130386
18 -103.4795989920344 18.96720306369484
19 -103.5774938964484 18.86646412578
20 -103.6108016967734 19.88999389648438
21 -103.631103515625 19.79194608961943
22 -103.6830978393547 18.77582931858547
23 -103.7454833984735 18.68806838992578
12 -
0 -98.491167635125 18.99675941467285
1 -98.65640258789062 18.90500666645058
2 -98.747434371697 18.789330370606836
3 -98.665283203125 18.692491607666
4 -98.74992730650469 18.71902084350586
5 -98.67111206054688 18.483610076994297
6 -98.6952189242188 18.8182923898916
7 -98.81916809082031 18.950098392334
8 -98.9225061035156 18.451500915527344
9 -99.05049133300781 18.73079048157638
10 -99.14943695063863 18.533887970507812
11 -99.227783203125 18.526660911984935
12 -99.25639343216719 18.45972061572266
13 -99.3116836547816 18.463329315185547
14 -99.4965362548828 18.666709993092344
15 -99.4297337267169 18.88221913475195
16 -99.30416870117188 19.7499484741211
17 -99.324476318594 18.0594468994414
18 -98.284663303708 19.142407495898438
19 -99.133621215203 19.1160948820246
20 -99.03140258789062 19.06138992305703
21 -98.963851921874 18.09049291213379
22 -98.75389909121094 18.96889236450195
23 -98.6622134453125 18.99675941467285
13 -
0 -90.3737493896484 18.04529689874121
1 -93.3388770507812 19.40166549414062
2 -98.3869568164062 18.86322975156914
3 -90.1069353613281 16.1027450615234
4 -90.4077911675531 18.66329751586914
5 -90.385837404238 10.295838041064453
6 -90.3358459476262 18.02512761480283
7 -90.1069353613281 16.1027450615234
8 -90.21189472198486328
9 -89.7711181640625 21.284442901611328
10 -88.8461755370914 21.11663504519922
11 -88.7080864876525 21.44776794343594
12 -88.60166931152344 21.53388958105407
13 -88.4541007583694 21.598888503222656
14 -88.2711181640625 21.53567094763828
15 -88.0863952637188 21.584999084742656
16 -88.24347376196875 21.56718720515758
17 -88.1569519042964 21.60666564941406
18 -89.9744171425781 21.6027557373047
19 -87.70722961245781 21.536663055419922
20 -87.6852015136719 21.55118786855243
21 -87.7544556640625 21.50555491921875
22 -87.61666870117188 21.498329792294922
23 -87.689451252 21.5202571569677
24 -87.655288692694 21.528610229942188
25 -87.53915405273438 21.502313613369
26 -87.5405578132812 21.2047229816748047
27 -87.753899121094 20.66250081469727
28 -89.41832733154297 19.6519392089844
29 -90.028343200638 20.4944400787353
30 -90.0650024410625 20.44305382451248
31 -90.226959252851625 20.48971939086914
32 -90.20668029875156 20.5577931213379
33 -90.3780670160156 20.55380228371484
34 -90.3737493896484 20.8452968974121
14 -
0 -91.8344573974694 18.63896389404297
1 -91.849496289062 18.569492901611328
2 -91.646181640625 18.7536082761328
3 -91.553347265625 18.78330070125
4 -91.5285926761188 18.7055388676188
5 -91.524445807812 18.748607653498047
6 -91.6251281738281 18.776558838235973
7 -91.69139099121094 18.6574974060598
8 -91.72334289550781 18.659442901611328
9 -91.7036956484375 18.695552285527734
10 -91.8344573974694 16.08380389404297
11 -92.4782674316406 18.651676177978156
12 -91.9813995632836 17.82383251953125
13 -91.85890197753964 18.611106725856
14 -91.8783416748649 18.5810809326172
15 -91.9405670160604 18.591663650597503
16 -91.94639587402348 18.28051578125
17 -92.0050048828125 18.6147934060598
18 -91.99166870117188 20.19277033154297
19 -91.990472104843 19.156398236450196
20 -91.8893056420781 19.28986063851536
21 -91.8572235107192 18.40353463729729
22 -91.803347265625 18.87399723451749
23 -91.814178466788 18.4477257261386
24 -91.9020609138594 18.4477257261386
25 -91.8705596283282 18.528887328052375
26 -91.8897247314453 18.516666124353516
27 -91.8255615234375 18.49583055886778
28 -91.8572353107192 18.40353463729729
29 -91.803347265625 18.87399723451749
30 -91.814178466788 18.4477257261386
31 -91.7711181640625 18.44138716731672
32 -91.8019516775783 18.4443646655078
33 -91.4750061351562 18.43941690890203
34 -91.481948533963 18.49246944978516
35 -91.5383455631494 18.461387634277344
36 -91.9048447265625 18.15085496215803
37 -91.49028085937 18.192289949684242
38 -91.303447265625 18.1868885498047
39 -91.1892778320312 18.6451605390625
40 -91.2975061153625 19.002777099609375
41 -91.26362609836281 18.74083328274703
42 -91.414459285156 18.811107635498047
43 -91.2723239355469 18.95722198483628
44 -91.37528991169219 18.8999649684242
45 -91.42028805937 18.565277099609375
46 -91.51112336723266 18.80869008089062
47 -91.43000793457031 18.897220611572266
48 -91.1744537535156 19.002777099609375
49 -90.9975128173828 19.118610382008078
50 -91.75666809820823 19.15380273102789
51 -90.6811218261788 19.22618473431797
52 -90.5234359785156 18.98138809222656
53 -90.54547271728151 19.9572267940721484
54 -90.50056457951531 20.08257275573047
55 -90.465011596769 20.39805221576172
56 -90.4911193847652 20.520832061767578

- 18.-95.43917846679688 17.6330509185791
19.-95.36418151855469 17.61389846801758
20.-95.21028137207031 17.7332297729429
21.-95.2055816653906 17.64818954427734
22.-95.25170894457 15.5947013518555
23.-95.0691689080231 17.346660614031672
24.-95.0011606223073 17.35388068476562
25.-93.96145495207905 17.3808358940297
26.-93.000116062302073 17.35388068476562
27.-94.3280563354922 17.17279083251953
28.-93.787342834472656 17.15027998879297
29.-93.8680572509756 17.01222082869043
30.-93.90528869628906 17.01305079345703
31.-93.9091796875 16.881940841674805
31.-94.04139709472948 16.805046061543
32.-94.35584289550781 16.65304964994914
33.-94.1206213378096 16.51000020888136
34.-94.03639221191406 16.2833309173584
35.-94.0834550859375 16.15094947184944
36.-94.136792736262 16.22694396792652
37.-94.20529174784688 16.19694137532422
38.-94.2952880859576 16.21999470600586
39.-94.3680572509756 17.24944122314453
40.-94.4244537355165 16.278888702392578
41.-94.1612243652344 16.20055389404297
42.-94.271118164062 16.13416290283203
43.-94.3147640846875 17.6387786635234
44.-94.22195435470312 16.16220001220703
45.-94.18167114257812 16.11888885498047
46.-94.09017181396484 16.09451074731145
47.-94.0680694580781 16.08844202675711
48.-94.3669695230207 16.2222014232032
49.-93.86205015527344 15.99638652805137
50.-94.0627746582012 16.03666776963086
51.-94.3955684765625 16.17022661845703
51.-94.288001464838 16.187215210790961
52.-94.7247134453125 16.19666299283203
53.-94.165844726562 16.258052825927734
54.-94.5706845844375 16.318326721914
55.-94.67263282165 16.3642291259576
56.-94.78733886718 16.2577435207344
57.-94.808624675208 16.286388937216979
58.-94.77050603027344 16.3319436196289
59.-94.8617953735156 16.427497867397953
60.-95.0672322460938 16.461718627928125
61.-94.8708343505894 16.25194168090203
62.-94.8350617368719 16.2836742910156
63.-94.83168029785156 16.25610733022266
64.-94.931671246587812 16.240833282470703
65.-94.77833557128906 16.224720001220703
66.-94.76598007812 16.19416271623047
67.-94.15000765625 16.20493998648438
68.-94.15040224764094 16.164718627928125
69.-95.22029113769531 16.14971932828125
70.-95.35917663574219 16.06110382080078
71.-95.3666394024986 16.0130538409247
72.-95.402898805375 16.07206338211056
73.-95.9444580078125 16.818690237670989
74.-96.18194580078125 16.691665469414062
75.-96.43611145051953 16.68681076904297
76.-96.471199511719 16.54361000710352
77.-96.83944702148438 15.727499008178711
78.-97.1966705322656 15.91331985473633
79.-97.78500366219 15.986610763549805
80.-97.8711242658215 16.021385281791094
81.-97.87001037597656 16.0619430514922
82.-97.167236328125 16.19594137532422
83.-98.006451325 16.183887488568945
84.-98.09682832730469 16.2146473388672
85.-98.39895263673168 16.2613867133789
86.-95.5546875 16.319345686945
87.-98.46846276078486 16.33832931947942
88.-98.280563534922 16.405005658845508
88.-98.3297271285156 16.54500057623945
90.-98.206123550878 16.645283083012695
92.-98.40371041056 16.70269143676758
92.-98.1679323720817 16.7083054954277
93.-98.08029785156 16.76000228881836
94.-98.05671114257812 16.884159088134766
95.-98.01334381103516 16.04110908500308
96.-98.075012070315 16.112499327060547
97.-98.29084777832031 17.24282916257956
98.-98.303370971697 17.41165924072266
99.-98.3793023446983 15.7523499313354492
100.-98.3797320446938 17.886810076904297
101.-98.3211221528031 17.865829467773438
102.-98.347783203125 18.19222934543705
103.-98.3097290039062 17.92304926757812
104.-98.3469842482187 15.909719467163086
105.-98.1519796875 16.204999618530273
106.-97.94722795410156 18.032779693603516
107.-97.9226266806466 17.98790740966797
107.-98.844519049868 17.982799932706054
107.-97.7388916015625 17.992769241333008
107.-97.79460197735906 18.172799083251953
108.-97.3809729409536 17.98999476624912
109.-97.764482421875 17.909719467163086
110.-98.37389909121046 16.30527363669992
110.-98.151976875 18.24999618530273
110.-97.94722795410156 18.032779693603516
111.-97.9226266806466 16.25277099609375
112.-97.397434747977 18.102279984272374
112.-97.2814025878962 17.881620769009179
112.-97.2066802978516 18.17493894467734
113.-97.90081003510469 17.88330459594727
113.-97.9667510628 17.452770233154297
114.-97.640319824219 18.172799083251953
115.-97.4494476183594 17.977799384272734
116.-97.3697434747977 18.102279984272374
117.-97.2814025878962 17.881620769009179
118.-97.2066802978516 18.17493894467734
119.-97.08000183105469 17.88330459594727
120.-97.967838137656 18.15050048285156
120.-97.6893167522562 17.56137084960375
121.-97.59388059575 17.722219461763086
122.-98.87788059575 16.853830853588672
123.-97.9388916015625 17.445883053588672
124.-98.867403496669 17.87991840631055
125.-98.968063379649 16.77320824873073
125.-97.95894012517 17.35459671020508
126.-98.3523932105 17.3292192828125
127.-98.49056230156 17.95089547559422
128.-98.2868623170 17.6342291259576
129.-98.170980452305 17.987627037849375
130.-98.104726900452305 17.9449444202175
131.-98.00070001220703 17.711669921875
132.-98.67428632638125 17.408097671173
133.-98.235676627252615 17.5307203017557812
134.-98.1130401056 17.638021157343266
135.-98.09081240511 17.718374720074105
136.-98.02944402517 17.326532232656
137.-98.0005200732415 17.68371105546265
138.-98.0558007812 17.92691873995422
139.-98.045007500082301 17.818605120508
140.-98.0070001220703 17.711669921875
141.-98.02944402517 17.326532232656
142.-98.000507500082301 17.818605120508
143.-98.02944402517 17.326532232656
144.-98.000507500082301 17.818605120508
145.-98.02944402517 17.326532232656
146.-98.000507500082301 17.818605120508
147.-98.02944402517 17.326532232656
148.-98.000507500082301 17.818605120508
149.-98.02944402517 17.326532232656
150.-98.000507500082301 17.818605120508
151.-98.02944402517 17.326532232656
152.-98.000507500082301 17.818605120508
153.-98.02944402517 17.326532232656
154.-98.000507500082301 17.818605120508
155.-98.02944402517 17.326532232656
156.-98.000507500082301 17.818605120508
157.-98.02944402517 17.326532232656
158.-98.000507500082301 17.818605120508
159.-98.02944402517 17.326532232656
160.-98.000507500082301 17.818605120508
161.-98.02944402517 17.326532232656
162.-98.000507500082301 17.818605120508
163.-98.02944402517 17.326532232656
164.-98.000507500082301 17.818605120508
165.-98.02944402517 17.326532232656
166.-98.000507500082301 17.818605120508
167.-98.02944402517 17.326532232656
168.-98.000507500082301 17.818605120508
169.-98.02944402517 17.326532232656
170.-98.000507500082301 17.818605120508
171.-98.02944402517 17.326532232656
172.-98.000507500082301 17.818605120508
173.-98.02944402517 17.326532232656
174.-98.000507500082301 17.818605120508
175.-98.02944402517 17.326532232656
176.-98.000507500082301 17.818605120508
177.-98.02944402517 17.326532232656
178.-98.000507500082301 17.818605120508
179.-98.02944402517 17.326532232656
180.-98.000507500082301 17.818605120508
181.-98.02944402517 17.326532232656
182.-98.000507500082301 17.818605120508
183.-98.02944402517 17.326532232656
184.-98.000507500082301 17.818605120508
185.-98.02944402517 17.326532232656
186.-98.000507500082301 17.818605120508
187.-98.02944402517 17.326532232656
188.-98.000507500082301 17.818605120508
189.-98.02944402517 17.326532232656
190.-98.000507500082301 17.818605120508
191.-98.02944402517 17.326532232656
192.-98.000507500082301 17.818605120508
193.-98.02944402517 17.326532232656
194.-98.000507500082301 17.818605120508
195.-98.02944402517 17.326532232656
196.-98.000507500082301 17.818605120508
197.-98.02944402517 17.326532232656
198.-98.000507500082301 17.818605120508
199.-98.02944402517 17.326532232656
200.-98.000507500082301 17.818605120508
201.-98.02944402517 17.326532232656
202.-98.000507500082301 17.818605120508
203.-98.02944402517 17.326532232656
204.-98.000507500082301 17.818605120508
205.-98.02944402517 17.326532232656
206.-98.000507500082301 17.818605120508
207.-98.02944402517 17.326532232656
208.-98.000507500082301 17.818605120508
209.-98.02944402517 17.326532232656
210.-98.000507500082301 17.818605120508
211.-98.02944402517 17.326532232656
212.-98.000507500082301 17.818605120508
213.-98.02944402517 17.326532232656
214.-98.000507500082301 17.818605120508
215.-98.02944402517 17.326532232656
216.-98.000507500082301 17.818605120508
217.-98.02944402517 17.326532232656
218.-98.000507500082301 17.818605120508
219.-98.02944402517 17.326532232656
220.-98.000507500082301 17.818605120508
221.-98.02944402517 17.326532232656
222.-98.000507500082301 17.818605120508
223.-98.02944402517 17.326532232656
224.-98.000507500082301 17.818605120508
225.-98.02944402517 17.326532232656
226.-98.000507500082301 17.818605120508
227.-98.02944402517 17.326532232656
228.-98.000507500082301 17.818605120508
229.-98.02944402517 17.326532232656
230.-98.000507500082301 17.818605120508
231.-98.02944402517 17.326532232656
232.-98.000507500082301 17.818605120508
233.-98.02944402517 17.326532232656
234.-98.000507500082301 17.818605120508
235.-98.02944402517 17.326532232656
236.-98.000507500082301 17.818605120508
237.-98.02944402517 17.326532232656
238.-98.000507500082301 17.818605120508
239.-98.02944402517 17.326532232656
240.-98.000507500082301 17.818605120508
241.-98.02944402517 17.326532232656
242.-98.000507500082301 17.818605120508
243.-98.02944402517 17.326532232656
244.-98.000507500082301 17.818605120508
245.-98.02944402517 17.326532232656
246.-98.000507500082301 17.818605120508
247.-98.02944402517 17.326532232656
248.-98.000507500082301 17.818605120508
249.-98.02944402517 17.326532232656
250.-98.000507500082301 17.818605120508
251.-98.02944402517 17.326532232656
252.-98.000507500082301 17.818605120508
253.-98.02944402517 17.326532232656
254.-98.000507500082301 17.818605120508
255.-98.02944402517 17.326532232656
256.-98.000507500082301 17.818605120508
257.-98.02944402517 17.326532232656
258.-98.000507500082301 17.818605120508
259.-98.02944402517 17.326532232656
260.-98.000507500082301 17.818605120508
261.-98.02944402517 17.326532232656
262.-98.000507500082301 17.818605120508
263.-98.02944402517 17.326532232656
264.-98.000507500082301 17.818605120508
265.-98.02944402517 17.326532232656
266.-98.000507500082301 17.818605120508
267.-98.02944402517 17.326532232656
268.-98.000507500082301 17.818605120508
269.-98.02944402517 17.326532232656
270.-98.000507500082301 17.818605120508
271.-98.02944402517 17.326532232656
272.-98.000507500082301 17.818605120508
273.-98.02944402517 17.326532232656
274.-98.000507500082301 17.818605120508
275.-98.02944402517 17.326532232656
276.-98.000507500082301 17.818605120508
277.-98.02944402517 17.326532232656
278.-98.000507500082301 17.818605120508
279.-98.02944402517 17.326532232656
280.-98.000507500082301 17.818605120508
281.-98.02944402517 17.326532232656
282.-98.000507500082301 17.818605120508
283.-98.02944402517 17.326532232656
284.-98.000507500082301 17.818605120508
285.-98.02944402517 17.326532232656
286.-98.000507500082301 17.818605120508
287.-98.02944402517 17.326532232656
288.-98.000507500082301 17.818605120508
289.-98.02944402517 17.326532232656
290.-98.000507500082301 17.818605120508
291.-98.02944402517 17.326532232656
292.-98.000507500082301 17.818605120508
293.-98.02944402517 17.326532232656
294.-98.000507500082301 17.818605120508
295.-98.02944402517 17.326532232656
296.-98.000507500082301 17.818605120508
297.-98.02944402517 17.326532232656
298.-98.000507500082301 17.8186051

- 0 -99.1093673706547 19.80598449707032
 1 -99.22155761785 20.06487537231445
 2 -99.2267837524414 20.21320535724414
 79
 0 -103.45087432861328 20.275203704833984
 1 -103.42488098144531 20.21593856611523
 2 -103.111206054688 20.140546798706055
 3 -103.0404052734375 20.16670036315918
 4 -102.87830525783203 20.14058666699242
 5 -102.831764221194 20.09558260236133
 6 -102.71932220458994 20.06425223399023
 7 -102.7182383350664 19.98131927904234
 8 -102.55269622802734 20.023218154907227
 9 -102.422874506363 19.955471384411133
 10 -102.317119709766 19.957169049707030
 11 -102.2899017339844 19.9905712854544
 12 -102.184608447266 19.863182067871094
 13 -101.79046630859375 19.799131393432617
 80
 0 -99.19351959228516 19.4157040542734
 1 -99.10422077050781 19.518487089794922
 2 -99.21527862548828 19.5243965410156
 3 -99.21771240234375 19.78343391418457
 4 -99.1093673706547 19.80598449707032
 81
 0 -99.73926544189453 19.44408950805664
 1 -99.69361466259766 19.443964045166
 2 -99.6437759399414 19.75701332092285
 3 -99.54026301349414 19.83722496032715
 4 -99.4654541015625 19.85472691381836
 5 -99.37574005126953 19.815162586891406
 6 -99.25191497802734 19.82326472977508
 7 -99.22781372070312 20.02946096982422
 8 -99.0570212484375 20.320095685424805
 9 -99.0752182006836 20.47154051049805
 10 -99.0425181672566 20.574766159057617
 11 -99.89502716064452 20.645628382253
 12 -89.7845858585904 20.83884438310406
 13 -89.6482978125 20.95568385314944
 14 -89.563455220705 20.9606187277832
 82
 0 -101.79046630859375 19.799131393432617
 1 -101.4726791381836 19.6245994511621
 2 -101.23191354248074 19.70428760620117
 3 -101.02166748046875 19.687667846697688
 4 -100.9630889925785 19.647865295410156
 5 -100.837310710563 19.682077836914
 6 -100.78861236572268 19.629674911499023
 7 -100.7313910673828 19.67091366289602
 8 -100.70640563964844 19.62723159790039
 9 -100.72633361816406 19.5828383438867
 10 -100.67932891845703 19.512527468520312
 11 -100.5510176123047 19.439210891723633
 12 -100.496826171875 19.452838503007812
 13 -100.4902801531679 19.491588535259299
 14 -100.37702941894531 19.49643989010254
 15 -100.3486251805347 19.42685455053711
 16 -100.281394958496 19.4543399810791
 17 -100.0793991088672 19.39970794184953
 18 -99.874313354492 19.4124066543749
 19 -99.71531276724094 19.28873805035731
 20 -99.3596878051778 19.3022460975
 21 -99.19351959228516 19.41357040452734
 83
 0 -97.4736705947266 19.553863525390625
 1 -97.4253921508789 20.52590492382125
 2 -97.23793029785156 20.58744812011788
 3 -97.17060089111328 20.54054109840688
 4 -97.16871643066406 20.47327995302993
 5 -97.09000665283203 20.456709727233867
 6 -97.092159160539 20.48761940024414
 7 -96.98255920410156 20.465518951461061
 8 -97.99889916015625 20.26451118038438
 9 -96.62389373779297 20.05499893792715
 10 -96.62471771240234 19.997724553081055
 11 -96.452307250976 19.85647583078125
 12 -96.42539425297 19.761643425456133
 13 -96.3545074462809 19.3950881958078
 14 -96.36868823242188 19.395386444091797
 15 -96.4932098386719 19.3381404876709
 16 -96.4842600217246 19.30813217163086
 17 -96.36607360893844 19.2609329263328
 18 -96.33944702148438 19.1973510009766
 19 -96.1310043334961 19.1346536912793
 20 -96.09725189208984 19.1039489313965
 21 -96.12701416015625 19.02190208435086
 84
 0 -104.882208761328 21.49321645564453
 1 -104.900276180864 21.3884285730684
 2 -104.35653685652344 21.33342063015623
 3 -104.8937759399414 21.20982743095703
 4 -104.96092224121094 21.147600173950194
 5 -104.9678955078125 21.15285873413086
 6 -105.16579931604623 20.84464454560879
 7 -105.012301308664 20.76975616455078
 8 -105.04686737060547 20.51486587524414
 9 -105.17511749275678 20.4696260517578
 10 -105.13847351074219 20.071561909822461
 11 -104.95526885986528 19.7918537902832
 12 -104.8911437982812 19.818666458129983
 13 -104.7995376586914 19.67209815979004
 14 -104.5430450494531 19.47056579588438
 15 -104.4422760097656 19.498046875
 16 -104.3506696083984 19.397281646278516
 17 -104.09417724609375 19.2233226928711
 18 -103.97509002685547 19.16826209237355
 19 -103.84683990478516 19.04918098449707
 20 -103.80115509033203 19.00876808166504
 85
 0 -87.43292236328125 20.454776763916
 1 -87.58403778076172 20.172002031782812
 2 -87.63883209228516 20.1873779296875
 3 -87.779296875 19.945472717285156
 4 -88.0285393554688 19.60956275232959
 5 -88.04049682617188 19.463672637939453
 6 -88.13240814208984 19.2587947845459
 7 -88.17449951117875 19.85612144470215
 8 -88.36308288574219 18.737714767456055
 9 -88.4677505493164 18.52674484252997
 86
 0 -88.4677505493164 18.52674484252997
 1 -88.30876922607422 18.9887498168945
 2 -88.13490142822656 18.65424728393547
 3 -89.98442840576172 18.700623673291016
 4 -89.826 19.4955920096094 16.87835681152344
 5 -89.40398406982422 16.9330997467041
 6 -89.32154083251953 16.84149360657383
 7 -89.1383285524261 16.868974685669845
 8 -89.0820354805703 16.632328042148438
 9 -89.0735839 111281 16.062849044799805
 10 -89.047466 16.9973375156 16.08116912841797
 11 -89.062161376953 15.861316680980203
 12 -89.38101196289065 15.879637718200684
 13 -89.1354751586914 15.90152645101084
 14 -89.0728454589438 15.93311190795898
 15 -89.0586818774414 15.90318584421387
 16 -89.05635772705078 15.977551782132012

