

زمان‌بندی قواعد در پایگاه داده پویا به کمک اتوماتای یادگیر

عباس رسول‌زادگان

دانشکده مهندسی کامپیوتر و فناوری اطلاعات
دانشگاه صنعتی امیرکبیر

rasoolzadegan@aut.ac.ir

محمد رضا میبدی

دانشکده مهندسی کامپیوتر و فناوری اطلاعات
دانشگاه صنعتی امیرکبیر

mmezbodi@aut.ac.ir

چکیده: سیستم مدیریت پایگاه داده پویا^۱ یکی از موضوعات تحقیقاتی مهمی است که در سال‌های اخیر از جهات مختلف مورد بررسی و مطالعه قرار گرفته است. یکی از مؤلفه‌های مهم سیستم پایگاه داده پویا که تأثیر بسزایی در کارایی آن دارد، زمان‌بندی قواعد است که موظف به زمان‌بندی قواعد فعال و آماده‌ی اجرا در چرخه‌ی پردازش قواعد پویا می‌باشد. پیش از این روش‌هایی را که تاکنون برای زمان‌بندی قواعد ارائه شده است، در یک محیط آزمایشگاهی مبتنی بر معماری سه بخشی^۲ براساس پنج پارامتر ارزیابی با یکدیگر مقایسه نموده و پس از تحلیل نتایج آزمایشات و بررسی نقاط قوت و ضعف هر یک، روش کارآتر را معرفی کرده‌ایم. نحوه‌ی ارزیابی روش‌های زمان‌بندی قواعد براساس پارامترهای پیش گفته به صورت فرمال تعریف شده است در این مقاله، با هدف بهبود زمان‌بندی قواعد بر مبنای بهبود فرایند تخمین احتمال اجرای آنها به کمک اتوماتای یادگیر^۳ روش زمان‌بندی جدیدی ارائه می‌نماییم. سپس آنرا با کارآترین روش ارائه شده‌ی موجود در چارچوب مذکور مقایسه و ارزیابی می‌نماییم. همچنین به منظور پوشش کلیه‌ی مفاهیم سیستم مدیریت پایگاه داده پویا و شبیه‌سازی کامل تر و دقیق تر رفتار آن، ماژول‌هایی را نظیر کامپایلر ارزیابی شروط و اجرای دستورات عمل‌های قواعد پویا به محیط آزمایشگاهی پیش گفته افزوده‌ایم. نتایج آزمایشات حاکی از بهبود فرایند زمان‌بندی قواعد توسط روش جدید می‌باشد.

واژه‌های کلیدی: تخمین احتمال اجرای قواعد، سیستم مدیریت پایگاه داده پویا، زمان‌بندی قواعد، یادگیری، اتوماتای یادگیر.

۱- مقدمه

پایگاه‌های داده متداول دارای ماهیت ایستا هستند، یعنی اعمال پرس و جو، بهنگام سازی، درج، حذف، گزارش‌گیری و غیره فقط زمانی که توسط کاربر درخواست شوند، انجام می‌پذیرند و سیستم مدیریت پایگاه داده ابتکار عملی در هنگام رخ دادن شرایط خاص در سیستم ندارد. بسیاری از برنامه‌های کاربردی مانند برنامه‌های انبارداری، اتوماسیون کارخانه‌ها و سیستم‌های دارای محاسبات پیچیده مالی (مانند بازار سهام) نیاز به نظارت خودکار دارند تا در صورت وقوع رویداد خاصی، واکنش مقتضی انجام شود. برای این منظور باید سیستم پایگاه داده‌ای

طراحی شود که در آن امکان تعریف رویدادهای مورد نظر و واکنش‌های متناظر آنها گنجانده شود، به چنین سیستمی، سیستم پایگاه داده پویا گویند [۱]، [۳]، [۴]، [۵].

رفتار واکنشی سیستم پایگاه داده پویا در قالب مجموعه‌ای از قواعد پویا سازماندهی می‌شود. در حالت کلی، این قواعد شامل سه بخش به نام- های رویداد، شرط و عمل هستند. به همین دلیل به آنها قواعد رویداد- شرط-عمل یا به اختصار ECA^۴ گفته می‌شود [۱]، [۲]، [۴]، [۵]. روش مورد استفاده برای زمان‌بندی قواعد به طور مستقیم در فاکتورهای مانند زمان پاسخگویی سیستم به تراکنش‌ها، زمان بازگشت تراکنش‌ها، توان عملیاتی سیستم و بطور کلی در کارایی سیستم پایگاه داده پویا، بسیار مؤثر است. بهبود زمان‌بندی قواعد در سیستم مدیریت پایگاه داده پویا یکی از موضوعات تحقیقاتی مهم است [۴]، [۵].

این مقاله در پنج بخش تنظیم شده است، در بخش دوم به معرفی روش‌های موجود برای زمان‌بندی قواعد در پایگاه داده پویا می‌پردازیم. در بخش سوم با هدف بهبود زمان‌بندی قواعد بر مبنای بهبود فرایند تخمین احتمال اجرای قواعد به کمک اتوماتای یادگیر، روشی جدید معرفی می‌نماییم. در بخش چهارم به بررسی عملکرد روش پیشنهادی جدید در مقایسه با روش‌های زمان‌بندی موجود بر اساس تعدادی پارامتر ارزیابی بر مبنای نتایج حاصل از انجام آزمایشات متعدد و متنوع در یک محیط آزمایشگاهی مبتنی بر معماری سه بخشی می‌پردازیم. سرانجام در بخش پنجم مطالب مطرح شده در مقاله را جمع بندی می‌نماییم.

۲- معرفی روش‌های مختلف زمان‌بندی قواعد

در سیستم مدیریت پایگاه داده پویا به فرایند تخصیص اولویت به قواعد فعال جهت ارزیابی بخش شرط و نیز به قواعد آماده‌ی اجرا جهت اجرای دستورات بخش عمل زمان‌بندی قواعد گویند. همانطور که پیش از این نیز بیان شد، قواعدی آماده‌ی اجرا هستند که اولاً در اثر وقوع رویداد متناظرشان در سیستم، فعال شده باشند و ثانیاً بخش شرطشان در لحظه‌ی ارزیابی درست باشد. در این قسمت مهمترین روش‌های مختلف زمان‌بندی قواعد را به طور اجمالی معرفی می‌نماییم [۱]، [۲]، [۴]. مطالبی که در ادامه در مورد زمان‌بندی قواعد آماده‌ی اجرا بیان می‌شود، در مورد زمان‌بندی قواعد فعال نیز صادق است و بالعکس.

۲-۱- روش مبتنی بر الگوریتم نزدیکترین ضرب العجل^۵

این روش یکی از کاملترین روش‌هایی است که تاکنون برای زمان‌بندی قواعد در سیستم‌های پایگاه داده بلادرنگ ارائه شده است و به اختصار EDF نامیده می‌شود. در این روش، هنگام انتخاب، قاعده‌ای که دارای نزدیکترین ضرب العجل باشد، برای اجرا انتخاب می‌شود. براساس نحوه‌ی محاسبه اولویت قواعد که مبتنی بر ضرب العجل قواعد است، سه نسخه‌ی مختلف از روش EDF طراحی شده است که عبارتند از: EDF_{PD} ، EDF_{SL} [۱]، [۲].

۲-۲- روش مبتنی بر الگوریتم ابتدا کوچکترین کار

این روش که مبتنی بر الگوریتم ابتدا کوچکترین کار (SJF) است، به اختصار E_X-SJF نامیده می‌شود. در روش E_X-SJF هرگاه که نیاز به انتخاب یکی از تراکنش‌های فعال در سیستم باشد، تراکنشی که دارای کمترین زمان اجراست، انتخاب می‌شود. تفاوت دو روش SJF و E_X-SJF در نحوه‌ی محاسبه زمان اجرای تراکنش‌ها است. در روش E_X-SJF به دلیل تولید پویای تراکنش‌ها، نمی‌توان فاکتور انتخاب آنها را فقط زمان اجرای خود تراکنش‌ها قرار داد. زیرا هر تراکنشی (پدر) که در یک سیستم پایگاه داده پویا اجرا می‌شود به صورت بالقوه مجموعه‌ای از قواعد پویا (فرزندان) را در سیستم فعال می‌کند. تراکنش‌های حاصل از این قواعد نیز در صورت اجرا، مجموعه‌ای دیگر از قواعد را به صورت بالقوه فعال خواهند کرد و این عمل تا چند سطح ممکن است انجام پذیرد. لذا زمان واقعی اجرای یک تراکنش، علاوه بر زمان اجرای خودش، شامل زمان اجرای تراکنش‌های فوری و تعویقی که به صورت بالقوه در اثر اجرای آن تراکنش تولید و اجرا خواهند شد، نیز می‌باشد. محاسبه زمان واقعی اجرای قواعد در زمان اجرا امکان‌پذیر است. اما انجام آن به دلیل در پی داشتن سربار زمانی زیاد، منجر به یک روش زمان‌بندی ناکارا خواهد شد. لذا تمام نسخه‌های روش E_X-SJF زمان اجرای قواعد را پیش از اجرا محاسبه می‌نمایند. اما محاسبه زمان واقعی اجرای یک قاعده پیش از زمان اجرا مستلزم تخمین احتمال اجرای قواعدی است که در دل آن قاعده در زمان اجرا به صورت پویا فعال می‌شوند. هرچه این تخمین دقیقتر باشد، مقدار محاسبه شده برای زمان اجرای قاعده به واقعیت نزدیکتر است [۱]، [۲]. هر چهار نسخه‌ی E_X-SJF یعنی E_X-SJF_{EXA} ، E_X-SJF_{PRO} ، $E_X-SJF_{PRO-V.1.8}$ ، E_X-SJF_{PRO} به منظور پیش‌بینی قواعد فرزند یک قاعده به تشکیل درخت اجرای قواعد می‌پردازند [۱]. اما وجه تمایز این نسخه‌ها در نحوه‌ی تخمین احتمال اجرای قواعد فرزند می‌باشد [۲]، [۳].

۳- معرفی روش جدید زمانبندی E_X-SJF_{ESTLA} ^۶

این روش نیز مانند روش‌های $E_X-SJF_{PRO-V.1.8}$ و E_X-SJF_{PRO} بر مبنای تخمین احتمال اجرای قواعد طراحی شده است. عبارت دیگر در روش جدید با اضافه کردن یک اتوماتای یادگیر به کاراترین روش موجود [۱]، $E_X-SJF_{PRO-V.2.8}$ درصد افزایش

کارایی فرایند زمانبندی قواعد از بُعد پارامترهای ارزیابی تعریف شده، برآمده‌ایم. همانطور که پیش از این نیز بیان شد، فرایند پردازش قواعد پویا، مشتمل بر دو زمانبندی است که عبارتند از: ۱- زمانبندی قواعد فعال جهت انتخاب یکی از قواعد فعال به منظور ارزیابی بخش شرط آنها و ۲- زمانبندی قواعد آماده‌ی اجرا جهت انتخاب یکی از قواعد آماده‌ی اجرا به منظور اجرای دستورات بخش عمل آنها. روش‌هایی که تاکنون ارائه شده‌اند، همگی دارای مکانیزم یکسانی برای هر دو زمانبندی مذکور می‌باشند. بعنوان مثال در روش $E_X-SJF_{PRO-V.2.8}$ ، هر دو زمانبند قواعد فعال و آماده‌ی اجرا بر مبنای زمان اجرای قواعد عمل می‌کنند. بدین ترتیب که ملاک انتخاب یک قاعده فعال یا آماده‌ی اجرا در هر لحظه، زمان اجرای آن قاعده است و لذا قاعده‌ای انتخاب می‌شود که کمترین زمان اجرا را داشته باشد. در روش پیشنهادی جدید مکانیزم زمانبندی قواعد فعال و قواعد آماده‌ی اجرا با هم متفاوتند. بدین ترتیب که برای زمانبندی قواعد آماده‌ی اجرا همانند روش $E_X-SJF_{PRO-V.2.8}$ عمل می‌نماید. اما برای زمانبندی قواعد فعال، دارای مکانیزم زمانبندی متفاوتی بر مبنای اتوماتای یادگیر است. عبارت دیگر در روش جدید، ملاک زمانبندی قواعد فعال، بر خلاف روش $E_X-SJF_{PRO-V.2.8}$ ، زمان اجرای قواعد نیست. بلکه احتمال درستی بخش شرط آنهاست و اتوماتای یادگیر نیز در این راستا به تخمین احتمال درستی بخش شرط قواعد، در حین اجرای سیستم می‌پردازد.

در روش جدید به کمک یک اتوماتای یادگیر با ساختار متغیر و الگوریتم یادگیری L_{RI} ، به زمانبندی قواعد فعال بر مبنای احتمال درستی شرط آنها می‌پردازیم. وظیفه این اتوماتای یادگیر این است که با توجه به پاسخ‌های دریافتی از محیط، استراتژی زمانبند قواعد را برای انتخاب اقدام مناسب بهنگام نماید تا نهایتاً به افزایش کارایی فرایند زمانبندی قواعد پویا از بُعد پارامترهای ارزیابی تعریف شده، منجر گردد. محیطی که اتوماتای یادگیر مذکور در آن واقع است، از نوع مدل P است، یعنی پاسخی که از طرف محیط به اقدام LA داده می‌شود، دودویی است (در صورتیکه شرط قاعده‌ی فعال انتخاب شده، درست باشد، پاسخ محیط ۱ و در صورتیکه نادرست باشد، پاسخ محیط ۰ خواهد بود). اقدام اتوماتای مذکور در هر لحظه، انتخاب یکی از قواعد فعال برای ارزیابی بخش شرط آن است. با توجه به متغیر بودن تعداد قواعد فعال در هر لحظه، تعداد اقدامات اتوماتا متغیر خواهد بود [۱۰]. لذا لازم است در هر بار تغییر تعداد قواعد فعال، پردازش‌هایی در رابطه با احتمال انتخاب اقدام‌های اتوماتا صورت پذیرد که در ادامه به شرح آن خواهیم پرداخت. اگر تعداد قواعد، n باشد، مجموعه اقدام‌های اتوماتا در حالت کلی، $v = \{\alpha_1, \dots, \alpha_n\}$ خواهد بود. یعنی بازای هر قاعده، یک اقدام تعریف می‌شود. لذا با توجه به مطالب پیش‌گفته، بدیهی است که در هر لحظه مجموعه اقدام‌های اتوماتا زیر مجموعه‌ای از مجموعه‌ی فوق خواهد بود. V_i نشان‌دهنده i امین زیرمجموعه اقدام‌هاست بطوریکه $1 \leq i \leq 2^n - 1$. $V(k)$ نشان‌دهنده زیرمجموعه‌ای از V است

که در لحظه K فعال است.

شایان ذکر است که احتمال انتخاب هریک از اقدامها در لحظه k متناسب است با احتمال درستی بخش شرط قاعده‌ی متناظر آن اقدام

$$p_i(k) = \text{prob}[\alpha(k) = \alpha_i] \approx$$

در لحظه k *Correctness probability of rule R_i 's condition at instant k*

همانطور که پیش از این بیان شد، در این روش احتمال درستی شرط قواعد در آغاز، بر مبنای تکنیک ارائه شده در روش EX-SJF_{PRO-V.2.8} محاسبه می‌شود، لذا با فرض اینکه $K(0)$ نشاندهنده مجموع احتمالات درستی شرط قواعد در آغاز باشد، احتمال انتخاب هر اقدام در آغاز بر مقیاس ۱ طبق رابطه‌ی (۱) محاسبه می‌گردد:

$$p_i(0) = (\text{Correctness probability of rule } R_i \text{'s condition at instant } 0) / k(0) \quad (1)$$

در لحظه k با فرض اینکه اقدامات متعلق به $V(k)$ فعال باشند، احتمال انتخاب اقدامها به روش زیر بهنگام می‌شوند:

$$K(k) = \sum_{\alpha_q \in v(k)} p_q(k) \quad (2)$$

الف- پاسخ مطلوب از محیط در جواب اعمال اقدام $\alpha_q \in v(k)$ بر محیط (رابطه (۳))

$$\begin{aligned} p_q(k+1) &= p_q(k) - ap_q(k) + ak(k) & \alpha_q \in v(k) \\ p_j(k+1) &= p_j(k) - ap_j(k) & \forall j, j \neq q, \alpha_j \in v(k) \end{aligned}$$

ب- پاسخ نامطلوب از محیط در جواب اعمال اقدام $\alpha_q \in v(k)$ بر محیط

$$\begin{aligned} p_q(k+1) &= p_q(k) \\ p_j(k+1) &= p_j(k) & \forall j, j \neq q \end{aligned} \quad (4)$$

ج- برای هر $\alpha_i \notin v(k)$

$$p_i(k+1) = p_i(k) \quad (5)$$

پس از شروع کار سیستم، در بازه‌های زمانی مشخص (σ_i) احتمال درستی بخش شرط (احتمال اجرای) قواعد، براساس اطلاعات بدست آمده اخیر به همان روش EX-SJF_{PRO-V.2.8} [۱] بهنگام می‌شوند. بهنگام سازی احتمال درستی شرط هر قاعده تا زمانی تکرار می‌شود که آهنگ تغییرات آن کمتر از ε گردد. متعاقباً زمان اجرای یک قاعده زمانی بهنگام می‌شود که احتمال درستی شرط آن، نهایی و نیز زمان اجرای کلیه فرزندان آن بهنگام شده باشند. در آغاز هر بازه‌ی زمانی (σ_{i+1}) از اجرای سیستم، احتمال انتخاب اقدامات اتوماتای یادگیر متناسب با احتمال بهنگام شده‌ی درستی شرط قواعد و احتمال انتخاب اقدامات اتوماتای یادگیر در انتهای بازه‌ی زمانی قبلی (σ_i)، طبق (۶) بهنگام می‌شوند.

احتمال انتخاب اقدام نام (R_i قاعده) محاسبه شده به روش EX-SJF_{PRO-V.2.8} در پایان σ_k در مقیاس ۱

$$PR_{i,1}(\sigma_k)$$

احتمال انتخاب اقدام نام (R_i قاعده) محاسبه شده توسط اتوماتای یادگیر در پایان σ_k

$$PR_{i,2}(\sigma_k)$$

$$\phi(t) = \text{Min}(k/k', 1) \quad \exists \quad k' \geq 25$$

احتمال انتخاب اقدام نام (R_i قاعده) در پایان σ_k توسط اتوماتای یادگیر و در آغاز σ_{k+1}

$$PR_{i,1}(\sigma_{k+1}) = \frac{\phi(t) * PR_{i,2}(\sigma_k) + PR_{i,1}(\sigma_k)}{\phi(t) + 1} \quad (6)$$

ع- مقایسه و ارزیابی روش‌های زمان‌بندی قواعد

در مرجع [۲] چارچوبی به منظور مقایسه روش‌های زمان‌بندی قواعد ارائه شده است. این چارچوب شامل پنج پارامتر ارزیابی شامل میانگین زمان پاسخگویی، انحراف معیار زمان پاسخگویی، توان عملیاتی، میزان زمان سربر محاسباتی به ازای هر تراکنش و بهره پردازشگر می‌باشد. نشان می‌دهد. در بخش طراحی و پیاده‌سازی شبیه‌ساز سیستم پایگاه داده پویا، سعی شد با افزودن ویژگی‌هایی به ADSS موجود، رفتار سیستم مدیریت پایگاه داده پویا را به طور کاملتری شبیه‌سازی و متعاقباً عملکرد روش‌های زمان‌بندی موجود را با دقت بیشتری مقایسه و ارزیابی نماییم. از جمله‌ی این ویژگیها عبارتند از افزودن کامپایلرهای شرط و دستور به سیستم موجود، قسمی که به کمک آنها می‌توانیم هنگام تولید قواعد پویا از عبارات شرطی و دستورات واقعی در بخش شرط و عمل قواعد استفاده کنیم و در زمان اجرا نیز با کامپایل عبارات شرطی بخش شرط قواعد فعال و دستورات بخش عمل قواعد در حال اجرا، محیط شبیه‌سازی را تا حد امکان به محیط‌های واقعی نزدیک‌تر نماییم. در تولید تصادفی قواعد پویا، پارامترهای مورد نیاز جهت پوشش کلیه‌ی حالات و ویژگی‌های قواعد پویا در سیستم‌های واقعی در نظر گرفته شده‌اند.

آزمایشات در سه حالت مختلف انجام شده است: حالت فوری، حالت تعویقی و حالت ترکیبی. نتایج آزمایشات و تحلیل‌های مربوطه حاکی از آن است که در مجموع روش EX-SJF_{ESTLA} از سایر روش‌های مورد ارزیابی کارا تر است. زمان‌بندی قواعد فعال بر مبنای احتمال درستی شرط آنها و نه بر مبنای زمان اجرای آنها به کمک اتوماتای یادگیر، منجر به بهبود روش زمان‌بندی EX-SJF از نظر میانگین زمان پاسخگویی، انحراف معیار زمان پاسخگویی و توان عملیاتی می‌شود. فرایند تخمین احتمال وقوع قواعد در EX-SJF_{ESTLA} به گونه‌ای است که سربر محاسباتی بر سیستم تحمیل نمی‌کند. لذا نسخه‌ی EX-SJF_{ESTLA} با سایر نسخه‌های مبتنی بر الگوریتم SJF از نظر میزان سربر محاسباتی به ازای هر تراکنش و بهره پردازشگر برابری می‌کند. جدول (۱) درصد کارا تر بودن روش EX-SJF_{ESTLA} را نسبت به روش EX-SJF_{PRO-V.2.8} (کارا ترین روش زمان‌بندی موجود) در سه حالت تعویقی، فوری و ترکیبی براساس سه پارامتر ارزیابی میانگین زمان پاسخگویی، انحراف معیار زمان پاسخگویی و توان عملیاتی نشان می‌دهد.

جدول (1) درصد کارا تر بودن روش $EX-SJF_{ESTLA}$ نسبت به روش $EX-$

SJF _{PRO-V.2.8}			
توان عملیاتی	انحراف معیار زمان پاسخگویی	میانگین زمان پاسخگویی	پارامترهای ارزیابی / حالات مقایسه
٪۷	٪۶۴	٪۸۶	فوری
٪۶۷	٪۱۱۹	٪۹۸	تعویقی
٪۱۲۳	٪۶۹	٪۷۸	ترکیبی

زمان پاسخگویی و توان عملیاتی نشان می دهد.

مراجع

- [1] Rasoolzadegan, A., "A New Rule Scheduling Approach based on Estimation of Rule Execution Probability in Active Database System", MSc Thesis, Amirkabir University of Technology (Tehran PolyTechnic), 2007.
- [2] Alesheykh, R., "An Effective Rule Selection Approach in Active Database Systems", MSc Thesis, Amirkabir University of Technology (Tehran PolyTechnic), 2005.
- [3] Rasoolzadegan, A.; Alesheykh, R.; Abdollahzadeh, A.; "A New Approach for Event Triggering Probability Estimation in Active Database Systems to Rule Scheduling Improvement", 2nd IEEE International Conference on Information & Communication Technologies: From Theory To Applications, Damascus, Syria, April 24 - 28, 2006.
- [4] Rasoolzadegan, A.; Alesheykh, R.; Abdollahzadeh, A.; "Measuring Evaluation Parameters in Benchmarking Rule Scheduling Methods in Active Database Systems", The IEEE International Conference on Computer and Communication Engineering, Kuala Lumpur, Malaysia, 2006.
- [5] Vadua, A.; *Rule Development for active database*, PhD Thesis, CS Department, University of Zurich, 1999.
- [6] Sivasankaran, R. M.; Stankovic, J. A.; Towsley, D.; Purimetla, B.; Ramamritham, K.; "Priority Assignment in Real-Time Active Databases", The International Journal on Very Large Data Bases, Vol. 5, No. 1, January 1996.
- [7] Ceri, S.; Gennaro, C.; Paraboschi, S.; Serazzi, G.; "Effective Scheduling of Detached Rules in Active Database", IEEE Transaction on Knowledge and Data Engineering, Vol. 15, No.1, 2003.
- [8] Narendra, K. S.; Thathachar, L.; "Learning Automata: An Introduction", Prentice Hall, 1989.
- [9] Thathachar, M. A. L.; Sastry, P. S.; "Varieties of Learning Automata: An Overview", IEEE Transaction on Systems, Man and Cybernetics-Part B: Cybernetics, Vol. 32, No. 6, pp. 711-722, 2002.
- [10] Thathachar, M. A. L.; Harita, B. R.; "Learning Automata with Changing Number of Actions", IEEE Transaction on Systems, Man and Cybernetics, Vol. SMC-17, NO. 6, pp. 1095-1100, 1987.

آخرنویس ها

¹ Active Database Management System

² Three Tier Architecture

³ Learning Automaton

⁴ Event - Condition - Action

⁵ Earliest Deadline First

⁶ Extended-Shortest Job First-(based on)-Estimation-(using)-Learning Automata

از نظر منطقی نیز انتظار می رود که چنین بهبودی حاصل شود. همانطور که پیش از این نیز بیان شد، از بین قواعد فعال فقط آنهایی اجرا می شوند که شرطشان در لحظه ارزیابی درست باشد و سایر قواعد فعال از گردونه پردازش خارج می شوند. اما زمانی که صرف انتخاب این دسته از قواعد فعال و نیز ارزیابی آنها می شود از جمله زمان های غیر مفید کارکرد سیستم محسوب می شود که مستقیماً در توان عملیاتی (تعداد قواعد اجرا شده در واحد زمان)، میانگین زمان پاسخگویی (میانگین زمان انتظار قواعد برای اجرا) و به طور غیر مستقیم در انحراف معیار زمان پاسخگویی (میانگین فاصله ی زمان پاسخگویی هر قاعده از میانگین زمان پاسخگویی) تأثیرگذار است. بدیهی است هرچه اولویت پردازش قواعد فعالی که بدون اجرا شدن از گردونه پردازش، خارج می شوند کمتر باشد، کارایی سیستم از بُعد پارامترهای ارزیابی پیش گفته بهتر می شود. لذا اگر فرایند زمانبندی قواعد فعال، مبتنی بر احتمال درستی شرط قواعد باشد، دستیابی به این هدف را ممکن می سازد. علاوه بر آن اگر مکانیزمی وجود داشته باشد که به تخمین دقیقتر احتمال درستی شرط قواعد در حین اجرای سیستم بپردازد، امکان نیل به این هدف را بیشتر می سازد. کاری که در روش جدید به کمک اتوماتای یادگیر امکان پذیر شده است. سربار محاسباتی فرایند زمانبندی قواعد در روش اخیر نسبت به روش $EX-SJF_{PRO-V.2.8}$ فقط در حد بهنگام سازی احتمال درستی شرط برخی از قواعد فعال، طبق (۳) است که بسیار ناچیز و قابل اغماض می باشد.

۵- نتیجه

در این مقاله ابتدا پایگاه داده پویا و چرخه ی پردازش قواعد را تعریف کردیم. سپس جایگاه و اهمیت فرایند زمانبندی قواعد را در چرخه ی پردازش قواعد بیان نمودیم. در ادامه به معرفی روش های مختلف زمانبندی قواعد پرداختیم. سپس به منظور بهبود کارا ترین روش زمانبندی موجود ($EX-SJF_{PRO-V.2.8}$) درصد بهبود فرایند زمانبندی قواعد فعال به کمک اتوماتای یادگیر برآمدیم. بر همین اساس روش جدیدی ارائه کردیم و آن را $EX-SJF_{ESTLA}$ نامیدیم. در نهایت به بررسی عملکرد روش پیشنهادی جدید در مقایسه با روش های زمانبندی موجود بر اساس تعدادی پارامتر ارزیابی بر مبنای نتایج حاصل از انجام آزمایشات متعدد و متنوع در یک محیط آزمایشگاهی مبتنی بر معماری سه بخشی (ADSS) پرداختیم. نتایج آزمایشات بهبود فرایند زمانبندی قواعد را در نسخه ی $EX-SJF_{ESTLA}$ از نظر میانگین زمان پاسخگویی، انحراف معیار