

ระบบจินตหัศน์อัลกอริทึมค้นหาข้อมูล

นาย วิรุษฐ เตรียมรักตกุล



วิทยานิพนธ์นี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตรปริญญาวิทยาศาสตรมหาบัณฑิต

ภาควิชาชีวกรรมคอมพิวเตอร์

บัณฑิตวิทยาลัย จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

พ.ศ. 2539

ISBN 974-634-057-3

ลิขสิทธิ์ของบัณฑิตวิทยาลัย จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

๑๗๕๐๙๗๔๙

A SEARCHING ALGORITHM VISUALIZATION SYSTEM

Mr. Virayuth Triamraktakul

A Thesis Submitted in Partial Fulfillment of the Requirements

for the Degree of Master of Science

Department of Computer Engineering

Graduate School

Chulalongkorn University

1996

ISBN 974-634-057-3

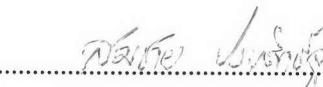
หัวข้อวิทยานิพนธ์ ระบบจินตหัศน์อัลกอริทึมค้นหาข้อมูล
โดย นาย วิรยุทธ เตรียมรักตกุล
ภาควิชา วิศวกรรมคอมพิวเตอร์
อาจารย์ที่ปรึกษา ผู้ช่วยศาสตราจารย์ ดร.สมชาย ประสิทธิชัยตระกูล

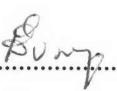
บัณฑิตวิทยาลัย จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย อนุมัติให้นับวิทยานิพนธ์ฉบับนี้เป็นส่วน
หนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตรปริญญามหาบัณฑิต

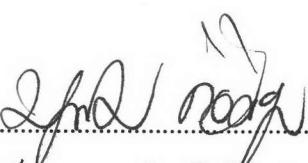

..... คณบดีบัณฑิตวิทยาลัย
(รองศาสตราจารย์ ดร. สันติ ถุนสุวรรณ)

คณะกรรมการสอบวิทยานิพนธ์


..... ประธานกรรมการ
(อาจารย์ ดร. จิต ศิริบูรณ์)


..... อาจารย์ที่ปรึกษา
(ผู้ช่วยศาสตราจารย์ ดร. สมชาย ประสิทธิชัยตระกูล)


..... กรรมการ
(อาจารย์ ดร. สีนีวัฒน์ กิตติรัตน์)


..... กรรมการ
(อาจารย์ ดร. นุยุตต์ เสริม กิจศิริกุล)

พิมพ์ต้นฉบับทั้งหมดไว้ในพิพิธภัณฑ์ในกรุงศรีอยุธยา

วิรุณุทธ์ เตรียมรักษากุล : ระบบจินต์ทัศน์อัลกอริทึมค้นหาข้อมูล (A SEARCHING ALGORITHM VISUALIZATION SYSTEM) อ.ที่ปรึกษา : ผศ.ดร.สมชาย ประเสริฐชัย จุตระกูล, 72 หน้า. ISBN 974-634-057-3

การจินต์ทัศน์อัลกอริทึมเป็นกรรมวิธีหนึ่ง ในการศึกษาทำความเข้าใจในหลักการทำงานของอัลกอริทึมด้วยการใช้ภาพ และการเปลี่ยนแปลงของภาพ เป็นสื่อในการแสดงถึงขั้นตอนการทำงานวิทยานิพนธ์ฉบับนี้นำเสนอระบบจินต์ทัศน์อัลกอริทึมค้นหาข้อมูล 3 วิธี คือค้นหาข้อมูลแบบลำดับ แบบทวิภาค แบบประมาณค่า มุ่งมอง 2 รูปแบบคือแบบจุด แบบแท่ง และการที่อยู่แบบแอชอีก 8 วิธี คือ การหาที่อยู่แบบแอชเมื่อเกิดการข้ามตำแหน่งไม่ทางตำแหน่งใหม่ แบบรายการโยง แบบเชิงเส้น แบบกำลังสอง แบบการทำแอชสองครั้ง แบบจัดใหม่เรียงลำดับ แบบใช้วิธีของเบรน แบบจัดเป็นตันไม่ทวิภาค ประกอบมุมมองการนำเสนอ 2 รูปแบบคือ มุ่งมองแบบตาราง และแบบกราฟ ผู้ใช้สามารถตั้งค่าเริ่มต้นของการค้นหาข้อมูลได้ด้วยตนเองหรือแบบสุ่ม โดยอัตโนมัติ ระบบที่พัฒนาขึ้นนี้ ทำงานภายใต้สภาพปฏิบัติการไม่โครงซอฟต์แวร์ใดๆ โดยใช้เทคนิคการแยกเปลี่ยนข้อมูลแบบพลวัตในการสั่งการโปรแกรมต่างๆ ในระบบ และใช้เทคนิคการประสานแบบหลายเอกสารในการนำเสนอ มุ่งมอง ผู้ใช้สามารถจินต์ทัศน์ได้หลายๆ อัลกอริทึมพร้อมๆ กันเพื่อการปรับเปลี่ยนเทียบ ภายในได้การประสานจังหวะ เพื่อให้เวลาการทำงานล้มเหลวนะเป็นไปตามความต้องการ

ภาควิชา วิศวกรรมคอมพิวเตอร์
สาขาวิชา วิทยาศาสตร์คอมพิวเตอร์
ปีการศึกษา 2538

C417818 : MAJOR COMPUTER SCIENCE

KEY WORD: SEARCHING / ALGORITHM / VISUALIZATION

VIRAYUTH TRIAMRAKTAKUL : A SEARCHING ALGORITHM VISUALIZATION SYSTEM. THESIS ADVISOR : ASST. PROF. SOMCHAI PRASITJUTRAKUL, Ph.D. 72 pp. ISBN 974-634-057-3

Algorithm visualization is a means to study the behavior of how algorithm work by using graphical views and animations of each algorithm inaction. This thesis presents an algorithm visualization system for three searching algorithms : sequential search, binary search, and interpolation search. Two presentation views of data are provided. Moreover, eight hashing algorithms : non resolution, separate chaining, linear collision resolution, quadratic collision resolution, double hashing collision resolution, table reordering, brent's method, and binary tree. Along with two presentation views of data are provided. The initial values of data can be manually or randomly set. The system was developed for running under the Microsoft Windows operating environment by using Dynamic Data Exchange for passing commands among programs and using Multiple Document Interface for presenting graphical views. Multiple algorithms can be called and visualized simultaneously for comparison where the algorithms are synchronized, so that realative running times among the algorithms are preserved.

ภาควิชา..... วิศวกรรมคอมพิวเตอร์

สาขาวิชา..... วิทยาศาสตร์คอมพิวเตอร์

ปีการศึกษา 2538

ลายมือชื่อนิสิต ๒๔๖๙ ๗๐๘๖๐๗๐๗๖

ลายมือชื่ออาจารย์ที่ปรึกษา พล.ท.อ. ดร. นงกฤษ์ พัฒนา

ลายมือชื่ออาจารย์ที่ปรึกษาร่วม



กิตติกรรมประกาศ

วิทยานิพนธ์ฉบับนี้ได้สำเร็จลุล่วงไปด้วยดี เพราะได้รับคำแนะนำพร้อมแนวทาง
และแก่ไขข้อบกพร่องจาก ดร. สมชาย ประสิทธิ์ชูตระกูล รวมทั้งได้รับการตรวจสอบและแก้ไข^{เพื่อความสมบูรณ์และถูกต้องจากคณะกรรมการสอบวิทยานิพนธ์} ผู้วิจัยขอขอบพระคุณอาจารย์
ทุกท่านเป็นอย่างสูง

ขอขอบพระคุณ เจ้าหน้าที่ประจำห้องสมุด ที่ได้ช่วยเหลือจัดหาหนังสือที่เกี่ยวกับ
เนื้อหาของงานวิจัยนี้

ขอขอบพระคุณเพื่อนๆทุกคนที่เป็นกำลังใจและให้ความช่วยเหลือ

สารบัญ

หน้า

บทคัดย่อภาษาไทย.....	๑
บทคัดย่อภาษาอังกฤษ.....	๑
กิตติกรรมประกาศ.....	๑
สารบัญรูปภาพ.....	๗
สารบัญตาราง.....	๗

บทที่

1. บทนำ.....	1
ความเป็นมาและที่มาของปัญหา.....	1
วัตถุประสงค์ของการวิจัย.....	2
ขอบเขตของการวิจัย.....	2
ขั้นตอนและวิธีการวิจัย.....	3
ประโยชน์ที่คาดว่าจะได้รับ.....	4
2. งานวิจัยที่เกี่ยวข้อง.....	5
3. แนวคิดและทฤษฎีสำคัญ.....	7
อัลกอริทึมค้นหาข้อมูล.....	7
อัลกอริทึมหาตำแหน่งที่อยู่แบบแข็ง.....	14
4. การออกแบบระบบจินตหัศน์อัลกอริทึมค้นหาข้อมูล.....	25
ส่วนประกอบของระบบจินตหัศน์อัลกอริทึมค้นหาข้อมูล.....	25
ภาคจินตหัศน์อัลกอริทึม.....	28
ระบบจินตหัศน์อัลกอริทึมค้นหาข้อมูลภายใต้ระบบปฏิบัติการไมโครซอฟต์วินโดว์ส.....	41
5. ผลการวิจัยและทดสอบโปรแกรม.....	48
การทดสอบโปรแกรม.....	48
สรุปผลการทดสอบโปรแกรม.....	59
6. สรุปผลการวิจัยและข้อเสนอแนะ.....	66
สรุปผลการวิจัย.....	66

ข้อเสนอแนะ.....	67
รายการอ้างอิง.....	68
ภาคผนวก ก.....	70
ประวัติผู้เขียน.....	72

สารบัญรูปภาพ

รูปที่	หน้า
3.1 แสดงภาพคันหาข้อมูลแบบเชิงเส้น.....	8
3.2 แสดงโปรแกรมคันหาข้อมูลแบบเชิงเส้น.....	9
3.3 แสดงภาพคันหาข้อมูลแบบทวิภาค.....	10
3.4 แสดงโปรแกรมคันหาข้อมูลแบบทวิภาค.....	10
3.5 แสดงภาพคันหาข้อมูลแบบประมาณค่า.....	12
3.6 แสดงโปรแกรมคันหาข้อมูลแบบประมาณค่า.....	12
3.7 แสดงการนำเข้าข้อมูลเข้าสู่ตระคำนวนหาตำแหน่งที่อยู่แบบแอช.....	14
3.8 แสดงการนำเข้าข้อมูลที่เข้าตำแหน่งคำนวนหาตำแหน่งใหม่.....	16
3.9 แสดงลักษณะตารางแบบแอชแบบรายการโยง.....	17
3.10 แสดงการหาตำแหน่งว่างเมื่อเกิดการชนด้วยวิธีเชิงเส้น.....	18
3.11 แสดงการหาตำแหน่งว่างเมื่อเกิดการชนด้วยวิธีกำลังสอง.....	19
3.12 แสดงการหาตำแหน่งว่างเมื่อเกิดการชนด้วยวิธีแอชสองครั้ง.....	20
3.13 แสดงโปรแกรมการหาที่อยู่แบบแอชด้วยวิธีจัดลำดับ.....	21
3.14 แสดงโปรแกรมการหาที่อยู่แบบแอชด้วยวิธีเบรน.....	22
3.15 แสดงโปรแกรมการหาที่อยู่แบบแอชด้วยวิธีจัดเรียงแบบตันไม้ทวิภาค.....	23
4.1 ส่วนประกอบหลักระบบจินตหัศน์อัลกอริทึมคันหาข้อมูล.....	25
4.2 การแลกเปลี่ยนข้อมูลแบบพลวัตให้นำเสนอในมุมมองแบบจุด.....	26
4.3 แสดงส่วนประกอบภาคจินตหัศน์อัลกอริทึม.....	29
4.4 แสดงโปรแกรมอัลกอริทึมคันหาข้อมูลแบบทวิภาคกับการเปลี่ยนแปลงภาพ.....	30
4.5 แสดงหน้าต่างผลิตข้อมูลขาเข้าแบบสุ่ม.....	31
4.6 แสดงการสร้างข้อมูลแบบสุ่มแต่ละแบบ.....	32
4.7 แสดงหน้าต่างผลิตข้อมูลขาเข้าโดยผู้ใช้.....	32
4.8 แสดงข้อมูลผู้ใช้กำหนดเอง และทำการจัดเรียง.....	33
4.9 มุมมองแบบจุดด้วยแทนข้อมูลก่อนคันหาข้อมูล.....	34

4.10 แสดงการเปลี่ยนแปลงขนะคันหาข้อมูลแบบทวิภาคในมุมมองแบบจุด.....	34
4.11 แสดงมุมมองแบบแท่งก่อนคันหาข้อมูล.....	35
4.12 แสดงการเปลี่ยนแปลงขนะคันหาข้อมูลแบบเชิงเส้นในมุมมองแบบแท่ง.....	35
4.13 แสดงมุมมองแบบตาราง.....	36
4.14 แสดงการนำเข้ารูปแบบของบิตในแต่ละส่วน ในมุมมองแบบตาราง.....	36
4.15 มุมมองแบบกราฟแสดงอัลกอริทึมแข็งแบบรายการโยง.....	37
4.16 มุมมองแบบกราฟแสดงอัลกอริทึมแข็งแบบกำลังสอง.....	37
4.17 แสดงการปรับสเกลแนวตั้งเมื่อjobการทำงานอัลกอริทึม.....	38
4.18 แสดงการใช้ฟังก์ชันการขอรับบริการ/การบอกเลิกการประสานจังหวะ.....	40
4.19 ภาคประสานจังหวะกับการนำเสนอ.....	41
4.20 หน้าต่างส่วนติดต่อผู้ใช้.....	41
4.21 แสดงແຕບເມນູນເມື່ອເລືອກຄໍາສັ່ງໜັກແລະ ຮາຍການຄໍາສັ່ງຢ່ອຍ.....	42
4.22 แสดงສານະແບນເລືອນຄວບຄຸມຄວາມເຮົວ.....	44
4.23 แสดงແຕບສານະໃນແກບເຄື່ອງມືອ.....	44
4.24 แสดงໂປຣແກຣມຄອມພິວເຕອີຣແບນຫລາຍການກົຈນວິນໂດວີສ.....	45
4.25 แสดงการทำงานແບນຫລາຍການກົຈ.....	46
4.26 แสดงມຸນມອງແບນຫລາຍເອກສາຣ.....	47
5.1 ໂຄງສ້າງຂອງຮບຈິນທັນອັລກອຣີທຶນ.....	48
5.2 ແຜນໜ້າຕ່າງຈາກໂປຣແກຣມ PROJPROG.EXE.....	49
5.3 ແຜນໜ້າຕ່າງເລືອກອັລກອຣີທຶນ.....	49
5.4 ແຜນໜ້າຕ່າງເລືອກກຸ່ມອັລກອຣີທຶນແລະເລືອກອັລກອຣີທຶນ.....	50
5.5 ໜ້າຕ່າງຂອງແຕລະອັລກອຣີທຶນທີ່ເລືອກ.....	50
5.6 ແຜນເລືອກຫ຾ວໜ້າການສ້າງ/ປັບປຸງຂໍ້ມູນຈາກເມນູນບາຣ.....	51
5.7 ແຜນໜ້າຕ່າງກຳຫັດຂໍ້ມູນຂາເຂົາໄດ້ຮັບ.....	51
5.8 ແຜນການສ້າງຂໍ້ມູນແບນສຸ່ມແລະແບນສຸ່ມແປ່ງສອງກຸ່ມເທົກນ.....	52
5.9 ແຜນການສ້າງຂໍ້ມູນແປ່ງສອງກຸ່ມໄມ່ເທົກນແລະແປ່ງສຶກກຸ່ມເທົກນ.....	52
5.10 ແຜນໜ້າຕ່າງກຳຫັດຂໍ້ມູນຂາເຂົາໄດ້ຜູ້ໃຊ້.....	53
5.11 ແຜນຂໍ້ມູນກຳຫັດໂດຍຜູ້ໃຊ້ແລະຖຸກຈັດເຮີຍ.....	53
5.12 ແຜນການນຳເສັອມຸນມອງໃນແຕລະແບນ.....	54
5.13 ແຜນໜ້າຕ່າງກຳຫັດສີ.....	55
5.14 ແຜນຕໍ່ແໜ່ງຂອງແຕບເລືອນໃນໜ້າຕ່າງຕິດຕ່ອງຜູ້ໃຊ້.....	55
5.15 ແຜນການປັບປຸງຂໍ້ມູນມອງເມື່ອອັລກອຣີທຶນທີ່ເກີດ.....	56

5.16 แสดงการปรับสเกลแกนตั้งให้เท่ากันเมื่อเสร็จการดำเนินการ.....	57
5.17 แสดงหน้าต่างแสดงสรุปจำนวนการเบรี่ยบเทียบ.....	57
5.18 แสดงสเกลแกนบนระบุตำแหน่งข้อมูลและสัดส่วนข้อมูลต่อตาราง.....	58
5.19 แสดงการใช้มาส์คลิกในมุมมองเพื่อกำหนดตำแหน่งการค้นหา.....	58
5.20 แสดงหน้าต่างกำหนดตำแหน่งค้นหาข้อมูล.....	59
5.21 แสดงการทดสอบเมื่อข้อมูลกระจายแบบสุ่ม.....	60
5.22 แสดงการทดสอบเมื่อข้อมูลถูกแบ่งเป็นสองกลุ่ม.....	60
5.23 แสดงการทดสอบเมื่อข้อมูลถูกแบ่งเป็นสี่กลุ่ม.....	61
5.24 แสดงการทดสอบเมื่อข้อมูลถูกแบ่งเป็นสองกลุ่มปริมาณข้อมูลต่างกัน.....	61
5.25 เปรียบเทียบการหาตำแหน่งที่อยู่แบบเชิงเส้นและแบบกำลังสอง.....	62
5.26 เปรียบเทียบการหาตำแหน่งที่อยู่แบบลำดับและแบบแข็งตัว.....	63
5.27 แสดงมุมมองกราฟและตารางของการที่อยู่แบบแข็งโดยใช้รายการโยง.....	63
5.28 แสดงมุมมองกราฟและตารางของการหาที่อยู่แบบแข็งด้วยวิธีจัดลำดับ.....	64
5.29 แสดงมุมมองกราฟและตารางของการหาที่อยู่แบบแข็งด้วยวิธีเบรน.....	64
5.30 แสดงมุมมองกราฟและตารางของการหาที่อยู่แบบแข็งด้วยวิธีจัดแบบตันไม้ทวิภาค.....	64

สารบัญตาราง

ตารางที่	หน้า
4.1 ค่าคงที่ตัวอักษรที่ใช้ในการส่งข้อมูลแบบพลวัต.....	28
4.2 รายละเอียดคำสั่งในແກບເມນຸ.....	43