

Az alábbi térkép robotokat (R1, R2, R3) és energiatelepeket (E1, E2, E3) ábrázol. Hozzuk létre a megfelelő térbeli adatokat is tartalmazó adattáblákat, majd térbeli indexelés után adjuk meg azt a lekérdezést, amely mindegyik robothoz megadja a hozzá legközelebb eső energiatelep azonosítóját és távolságát. A lekérdezéshez használjuk a Nearest Neighbor vagy a Distance függvényt.

