#### **Imports**

```
In []: import pandas as pd
    import matplotlib.pyplot as plt
    from scipy import stats
    import networkx as nx
    from scipy.spatial.distance import pdist, squareform
```

## Koordinaten importieren und hinzufügen der neuen Wasserpumpe ins DF

```
In []: df = pd.read_excel("Erdbeerfelder.xlsx", sheet_name=0, skiprows=1, usecols="C:D",names=["x","y"])
    df = df.astype(float)
    df= df.append({"x":10,"y":10},ignore_index=True)

/var/folders/4z/c2y3b6j9799gk1174sc986mw0000gn/T/ipykernel_27561/3766332710.py:3: FutureWarning: The frame.append meth
    od is deprecated and will be removed from pandas in a future version. Use pandas.concat instead.
    df= df.append({"x":10,"y":10},ignore_index=True)
```

## **Erstellung der Distanzmatrix (euklidische Distanz)**

```
In [ ]: # Berechnung der Distanzmatrix
dist_matrix = squareform(pdist(df))
```

#### Erstellen des Netzwerkes mit networkX

```
In []: # Erstellung des Netzwerks
G = nx.Graph()

# Hinzufügen der Knoten
for i in range(len(df)):
        G.add_node(i,x=df["x"][i], y=df["y"][i])

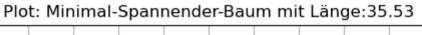
# Hinzufügen der Kanten mit den Distanzen als Gewicht
for i in range(len(df)):
        for j in range(len(df)):
            G.add_edge(i, j, weight=dist_matrix[i][j])
```

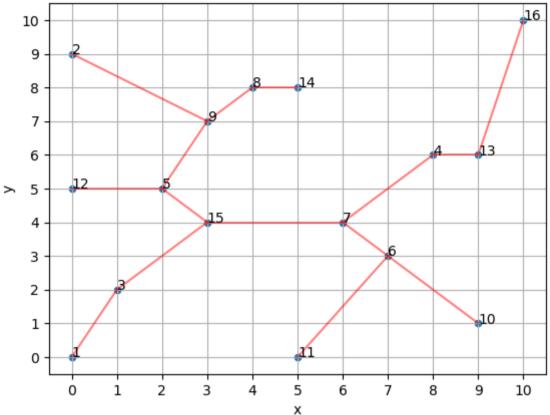
Berechnung des minimalen Spannbaums und des zugehörigen Schlauchlänge

```
In []: # Berechnung des minimalen Spannbaums
   T = nx.minimum_spanning_tree(G)
   total_length = 0
   for u, v in T.edges():
        total_length += G[u][v]['weight']
```

### Visualisierung

```
In [ ]: # Scatter-Plot
        plt.scatter(df["x"], df["y"], s=20)
        plt.xlabel("x")
        plt.ylabel("y")
        plt.title("Plot: Minimal-Spannender-Baum mit Länge:" + str(round(total length,2)))
        plt.grid(True)
        # Anmerkungen für die Punkte
        for i, txt in enumerate(df.index):
            plt.annotate(txt + 1, (df["x"][i], df["y"][i]))
         # Zeichnen der Kanten des minimalen Spannbaums
        for (u, v) in T.edges():
            x1, y1 = G.nodes[u]["x"], G.nodes[u]["y"]
            x2, y2 = G.nodes[v]["x"], G.nodes[v]["y"]
            plt.plot([x1, x2], [y1, y2], 'r-', alpha=0.5)
        plt.xticks(range(0, 11, 1))
        plt.yticks(range(0, 11, 1))
        plt.show()
```





Hier sieht man den minimal spannenden Baum mit der Wasserpumpe in (0,0) und (10,0). Die Schlauchlänge beträgt 35,53 und stellt eine Obergrenze dar.

#### Idee 1

Es wird die Bedingung gestellt, dass beide Pumpen jeweils eine bestimmte Anzahl von Erdbeeren bewässern, d.h. es müssen zwei minimale spannende Bäume vorhanden sein. Es wird der Reihe nach durch die Knoten iteriert und geprüft, ob der Knoten zum (0,0)-Baum oder zum (10,10)-Baum gehört. Dazu wird getestet, welcher Baum nach Hinzufügen des Knotens weniger schwerer wurde ist.

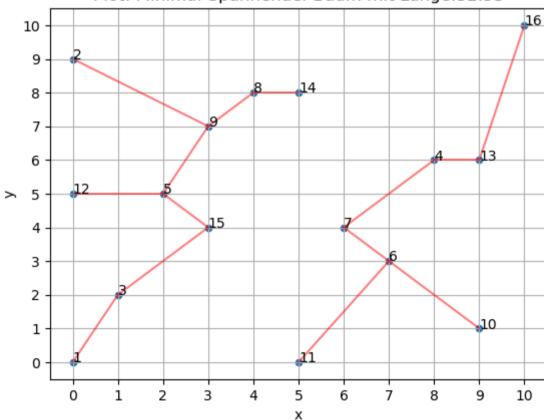
```
In []: array__pumpe_1= []
    array__pumpe_1.append(0)
    array_pumpe_2= []
# Die Pumpe im Punkt (10,10) soll in einer eigenen Liste sein
```

```
for index in range(1, 15):
    temp_array_1 = array_pumpe_1 + [index]
    temp_array_2 = array_pumpe_2 + [index]

#Checken welcher Baum minimaler nach einfügend des Knoten ist (< oder <= macht kein Unterschied aufs Endergebnis)
if array_to_mst_value(temp_array_1) < array_to_mst_value(temp_array_2):
        array_pumpe_1.append(index)
else:
        array_pumpe_2.append(index)</pre>
```

In [ ]: plot\_minimum\_spanning\_tree(array\_\_pumpe\_1,array\_pumpe\_2)





## **Ergebnis:**

Mit Idee 1 erhalten wir zwei minimalspannde Bäume, welche zusammen eine schlauch Länge von 32,53 benötigen. Die Pumpen befinden sich in den Punkten 1 und 16.

#### Idee 2:

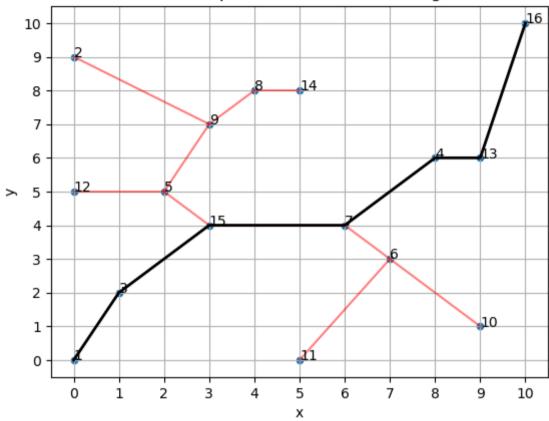
Einen minimalen spannenden Baum zwischen allen Punkten (auch Pumpe (10,10)) erstellen. Dann den Pfad zwischen (0,0) und (10,10) suchen. Iterativ jede Kante auf dem Pfad einmal entfernen. Dadurch entstehen zwei Bäume, welche in der Summe der Gewichte (Länge der Schläuche) minimal werden soll.

```
In []: # Finde den kürzesten Pfad zwischen den Punkten (0,0) und (10,10)
path = nx.shortest_path(T, source=0, target=15, weight='weight')
```

### Visualisierung

```
In []: # Scatter-Plot
        plt.scatter(df["x"], df["y"], s=20)
        plt.xlabel("x")
        plt.ylabel("y")
        plt.title("Plot: Minimal-Spannender-Baum mit Länge:" + str(round(total length,2)))
        plt.grid(True)
        # Anmerkungen für die Punkte
        for i, txt in enumerate(df.index):
            plt.annotate(txt + 1, (df["x"][i], df["y"][i]))
        # Zeichnen der Kanten des minimalen Spannbaums
        for (u, v) in T.edges():
            x1, y1 = G.nodes[u]["x"], G.nodes[u]["y"]
            x2, y2 = G.nodes[v]["x"], <math>G.nodes[v]["y"]
            plt.plot([x1, x2], [y1, y2], 'r-', alpha=0.5)
        # Path zeichnen
        x path = df.loc[path]["x"].tolist()
        y path = df.loc[path]["y"].tolist()
        plt.plot(x path, y path, 'k-', linewidth=2)
        plt.xticks(range(0, 11, 1))
        plt.yticks(range(0, 11, 1))
        plt.show()
```

# Plot: Minimal-Spannender-Baum mit Länge:35.53



- Gehe jede Kante auf dem Weg iterativ ab
- Entferne sie
- Erhalte zwei neue minimal spannende Bäume
- Berechne die Summe der beiden längen

```
In []: min_path={}
# Iteriere durch alle Kanten auf dem Pfad
for i in range(len(path) - 1):
    dict_temp= {}
    T_copy = T.copy()

# Entferne die aktuelle Kante i mit i+1
```

```
T copy.remove edge(path[i], path[i+1])
# Finde die zusammenhängenden Komponenten (d.h., die beiden Bäume)
components = list(nx.connected components(T copy))
# Der erste Baum ist die erste Komponente
tree1 = T copy.subgraph(components[0])
# Der zweite Baum ist die zweite Komponente
tree2 = T copy.subgraph(components[1])
# Alle Knoten des ersten Baums hinzufügen
tree1 nodes = tree1.nodes()
# Alle Knoten des zweiten Baums hinzufügen
tree2 nodes = tree2.nodes()
#Werte ins Dict hinzufügen
dict temp["tree1 nodes"]=list(tree1 nodes)
dict temp["tree2 nodes"]=list(tree2 nodes)
dict temp["value"] = array to mst value(tree2 nodes) + array to mst value(tree1 nodes)
min path[(path[i], path[i+1])]=dict temp
```

```
In []: i=1
    for edge, data in min_path.items():
        print("Abbildung "+ str(i) +" :")
        treel_nodes = data['treel_nodes']
        tree2_nodes = data['tree2_nodes']
        plot_minimum_spanning_tree(treel_nodes, tree2_nodes)
        i+=1
```

Abbildung 1:

Plot: Minimal-Spannender-Baum mit Länge:33.3

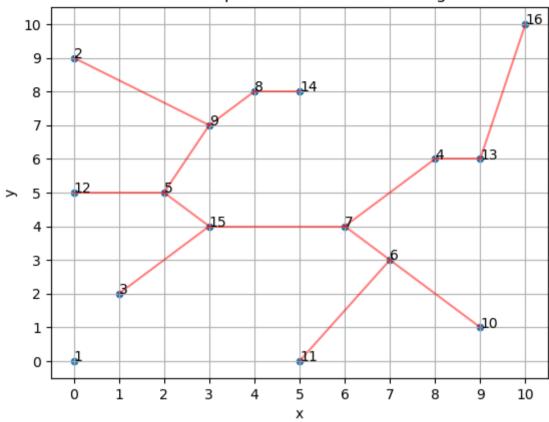


Abbildung 2 :

Plot: Minimal-Spannender-Baum mit Länge:32.71

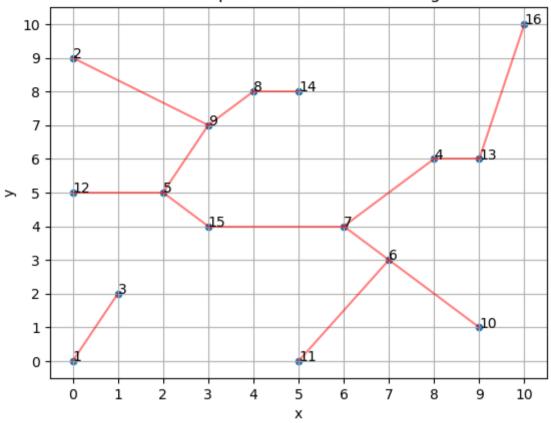


Abbildung 3 :

Plot: Minimal-Spannender-Baum mit Länge:32.53

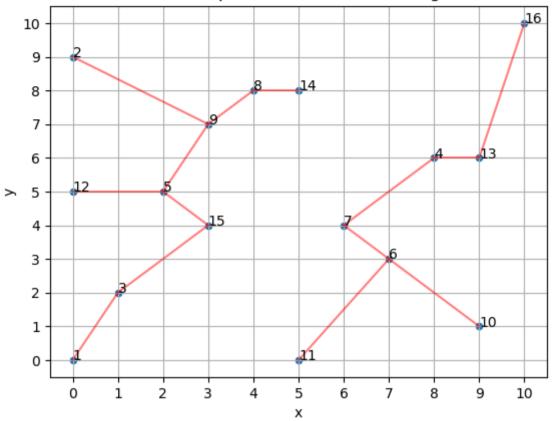


Abbildung 4 :

Plot: Minimal-Spannender-Baum mit Länge:32.71

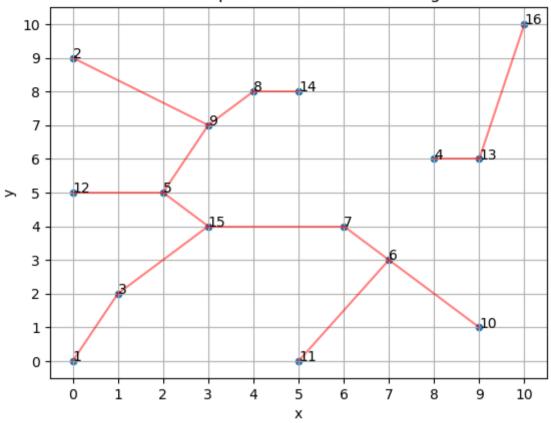


Abbildung 5 :

Plot: Minimal-Spannender-Baum mit Länge:34.53

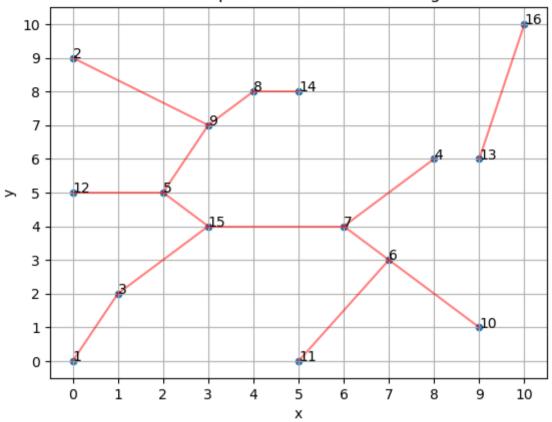
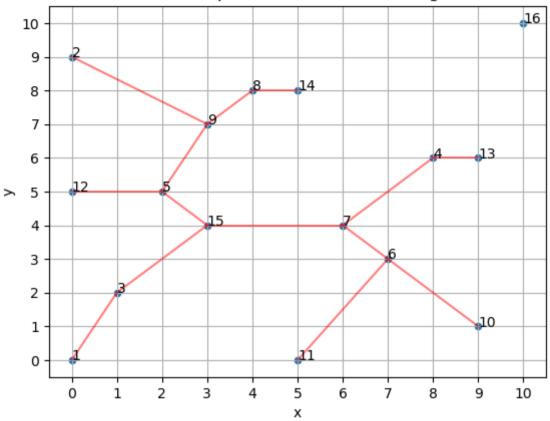


Abbildung 6 :

## Plot: Minimal-Spannender-Baum mit Länge:31.41



## **Ergebnis**

Die kürzeste gesamt Schlauchlänge erhalten wir bei Abbildung 6.

Damit lässt sich Aufgabe a3) wie folgt beantworten:

- Die gesamt minimale Schlauchlänge beträgt 31.41
- Eine Wasserpumpe befindet sich im Punkt 1 und bewässert alle Punkte bis 15.
- die zweite Wasserpumpe befindet sich im Punkt 16, ist aber nicht angeschlossen

```
In []: def array_to_mst_value(array):
    # Erstellung des Netzwerks
    G_temp = nx.Graph()
```

```
# Hinzufügen der Knoten
            for element in array:
                G temp.add node(element, x=df["x"][element], y=df["y"][element])
            # Hinzufügen der Kanten mit den Distanzen als Gewicht
            for i in array:
                for j in array:
                    G temp.add edge(i, j, weight=dist matrix[i][j])
            # Berechnung des minimalen Spannbaums
            T = nx.minimum spanning tree(G temp)
            total length 0 = 0
            for u, v in T.edges():
                total length 0 += G temp[u][v]['weight']
            return total length 0
In [ ]: def dataframe to Graph(df x):
            # Berechnung der Distanzmatrix
            dist matrix x = squareform(pdist(df x))
            # Erstellung des Netzwerks
            G x = nx.Graph()
            # Hinzufügen der Knoten
            for i in range(len(df x)):
                G x.add node(i, x=df x["x"][i], y=df x["y"][i])
            # Hinzufügen der Kanten mit den Distanzen als Gewicht
            for i in range(len(df x)):
                for j in range(len(df x)):
                    G x.add edge(i, j, weight=dist matrix x[i][j])
            return G x
In []: def plot minimum spanning tree(array pumpe 1, array pumpe 2):
            # Erstes DataFrame mit den Indizes aus array pumpe 1 erstellen
            df1 = df.loc[array pumpe 1].copy().reset index(drop=True)
            # Zweites DataFrame mit den Indizes aus array pumpe 2 erstellen
            df2 = df.loc[array pumpe 2].copy().reset index(drop=True)
            Graph Pumpel = dataframe to Graph(df1)
```

```
Graph Pumpe2 = dataframe to Graph(df2)
# Berechnung des minimalen Spannbaums für Pumpe 1
T 1 = nx.minimum spanning tree(Graph Pumpel)
total length 1 = sum(Graph Pumpe1[u][v]['weight'] for u, v in T 1.edges())
# Berechnung des minimalen Spannbaums für Pumpe 2
T 2 = nx.minimum spanning tree(Graph Pumpe2)
total length 2 = sum(Graph Pumpe2[u][v]['weight'] for u, v in T 2.edges())
# Scatter-Plot
plt.scatter(df["x"], df["y"], s=20)
plt.xlabel("x")
plt.ylabel("y")
plt.title("Plot: Minimal-Spannender-Baum mit Länge:" + str(round(total length 1 + total length 2, 2)))
plt.grid(True)
# Punkte plotten. Index +1, da wir hier mit 0 anfangen zu zählen
for i, txt in enumerate(df.index):
    plt.annotate(txt + 1, (df["x"][i], df["y"][i]))
# Zeichnen der Kanten des minimalen Spannbaums für Pumpe 1
for (u, v) in T 1.edges():
    x1, y1 = Graph Pumpel.nodes[u]["x"], Graph Pumpel.nodes[u]["y"]
    x2, y2 = Graph Pumpel.nodes[v]["x"], Graph Pumpel.nodes[v]["y"]
    plt.plot([x1, x2], [y1, y2], 'r-', alpha=0.5)
# Zeichnen der Kanten des minimalen Spannbaums für Pumpe 2
for (u, v) in T 2.edges():
    x1, y1 = Graph Pumpe2.nodes[u]["x"], Graph Pumpe2.nodes[u]["y"]
    x2, y2 = Graph Pumpe2.nodes[v]["x"], Graph Pumpe2.nodes[v]["y"]
    plt.plot([x1, x2], [y1, y2], 'r-', alpha=0.5)
plt.xticks(range(0, 11, 1))
plt.yticks(range(0, 11, 1))
plt.show()
```