



Planare Graphen - Coloring

Manuel Frohn

RWTH Aachen University, Aachen, Germany

?

Inhaltsverzeichnis

Relevanz

Planare Graphen

- Einführung

- Minore

- Wichtige Sätze

Der Algorithmus

- Komponente, Separator, Bikomponente

- Palmtree

- Außen Aktive Knoten

- Die Datenstruktur

- WalkUp, WalkDown

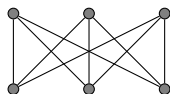
Relevanz

1. Real auftretene Klasse
2. Wichtig für Chip Design und Städteplanung
3. Bedingung für Algorithmen und Sätze

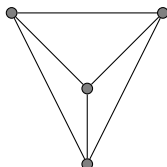
Planare Graphen

Definition

Ein Graph G heißt planar, wenn man in der Lage ist, den Graphen so auf eine Ebene zu zeichnen, dass sich seine Kanten nicht schneiden.



(a) $K_{3,3}$



(b) K_4

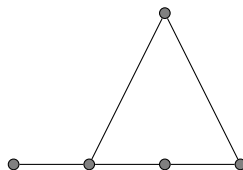
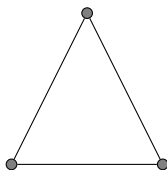


(c) K_4

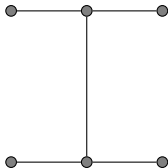
Minor

Definition

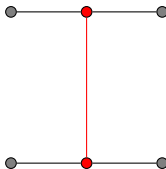
M heißt Minor von G wenn M aus einem Teilgraphen von G , durch Kantenkontraktion hervorgeht.



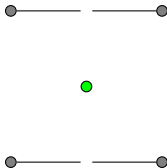
Kantenkontraktion



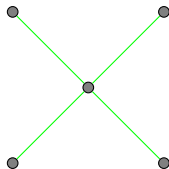
Kantenkontraktion



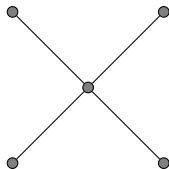
Kantenkontraktion



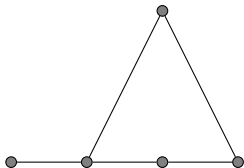
Kantenkontraktion



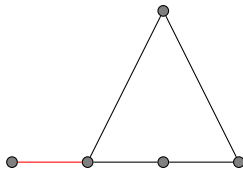
Kantenkontraktion



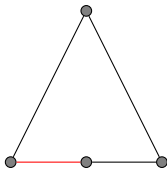
Minor Beispiel



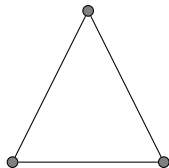
Minor Beispiel



Minor Beispiel



Minor Beispiel



Eulerscher Polyedersatz

Satz

Gegeben ein planarer Graph $G = (V, E)$ und die Anzahl seiner Gebiete $|F|$ gilt: $|V| - |E| + |F| = 2$

Eulerscher Polyedersatz

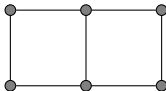
Satz

Gegeben ein planarer Graph $G = (V, E)$ und die Anzahl seiner Gebiete $|F|$ gilt: $|V| - |E| + |F| = 2$

Satz

G Planar $\Leftrightarrow |E| \leq 3|V| - 6 \wedge |F| \leq 2|V| - 4$

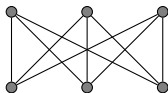
Gebiete



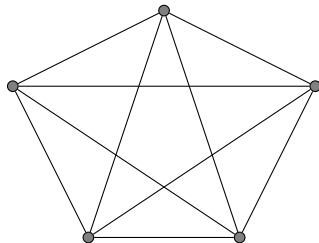
Satz von Kuratowski

Satz

Ein Graph ist genau dann planar, wenn er weder den $K_{3,3}$ noch den K_5 als Minor enthält



(a) $K_{3,3}$



(b) K_5

Komponente

Definition

Ein maximale Teilgraph $G' = (V', G') \subset G$ mit

$\forall v \in V' \forall w \in V' : v \stackrel{*}{\Rightarrow} w$ heißt Komponente von G



Separator

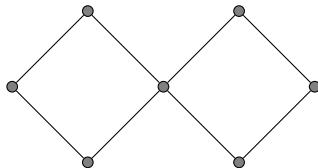
Definition

Gegeben ein Graph $G = (V, E)$ heißt ein Knoten $u \in V$ Separator, wenn für alle Pfade $p = v \xRightarrow{*} w$ mit $v, w \in V$ gilt: $u \in p$

Separator

Definition

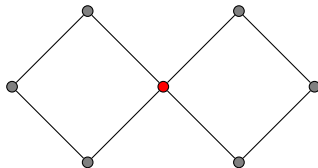
Gegeben ein Graph $G = (V, E)$ heißt ein Knoten $u \in V$ Separator, wenn für alle Pfade $p = v \overset{*}{\Rightarrow} w$ mit $v, w \in V$ gilt: $u \in p$



Separator

Definition

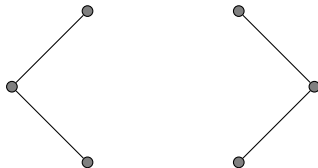
Gegeben ein Graph $G = (V, E)$ heißt ein Knoten $u \in V$ Separator, wenn für alle Pfade $p = v \overset{*}{\Rightarrow} w$ mit $v, w \in V$ gilt: $u \in p$



Separator

Definition

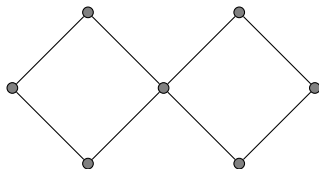
Gegeben ein Graph $G = (V, E)$ heißt ein Knoten $u \in V$ Separator, wenn für alle Pfade $p = v \overset{*}{\Rightarrow} w$ mit $v, w \in V$ gilt: $u \in p$



Bikomponente

Definition

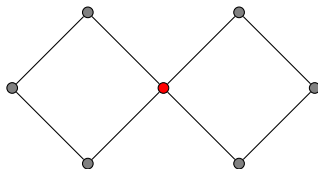
Ein maximale Teilgraph $G' = (V', G') \subset G$ ohne Separatoren heißt Bi-Komponente von G



Bikomponente

Definition

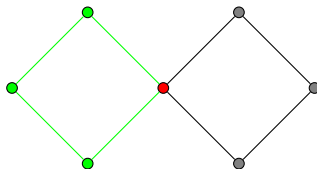
Ein maximale Teilgraph $G' = (V', G') \subset G$ ohne Separatoren heißt Bi-Komponente von G



Bikomponente

Definition

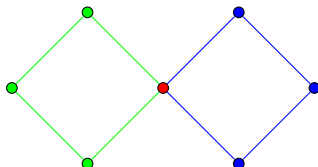
Ein maximale Teilgraph $G' = (V', G') \subset G$ ohne Separatoren heißt Bi-Komponente von G



Bikomponente

Definition

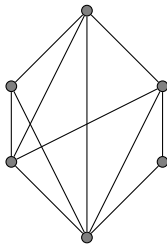
Ein maximale Teilgraph $G' = (V', G') \subset G$ ohne Separatoren heißt Bi-Komponente von G



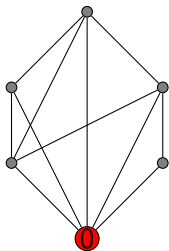
Der Algorithmus

1. Erstelle den Palmtree zu G

Palmtree

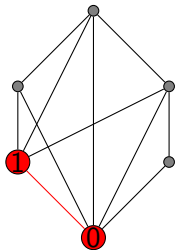


Palmtree

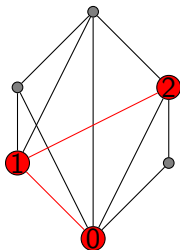


0

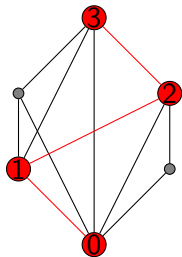
Palmtree



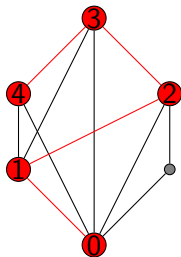
Palmtree



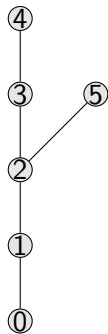
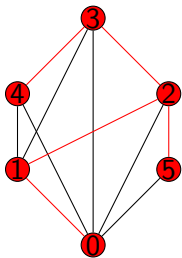
Palmtree



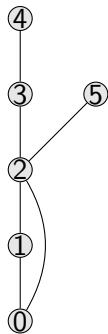
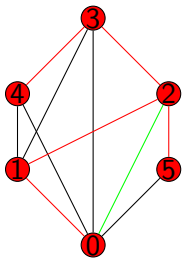
Palmtree



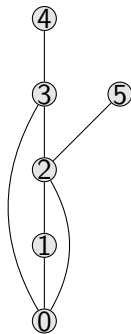
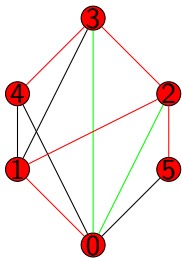
Palmtree



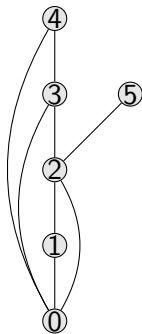
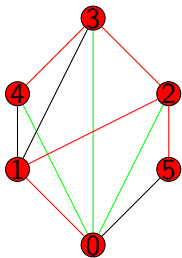
Palmtree



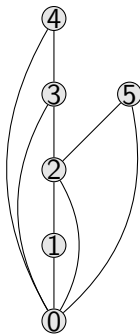
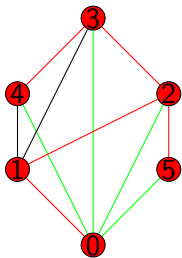
Palmtree



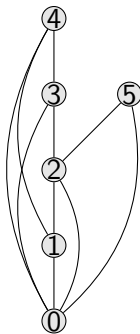
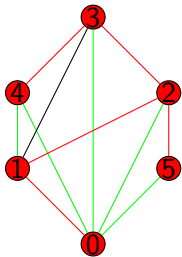
Palmtree



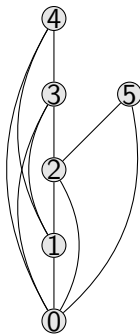
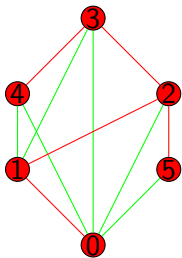
Palmtree



Palmtree



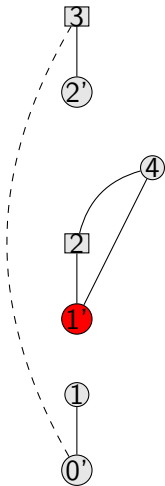
Palmtree



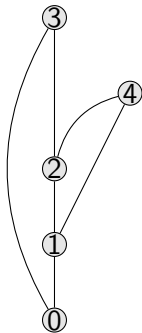
Der Algorithmus

1. Erstelle den Palmtree zu G
2. Berechne die Lowpoint-Werte der Knoten
3. Erstelle für alle Knoten v eine AdjacencyList, welche die Kinder von v sortiert nach Lowpoint enthält

Außen Aktive Knoten

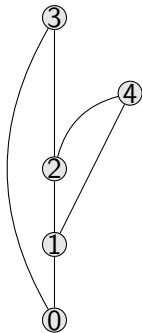


Lowpoint Werte



$$L(4) = 2$$

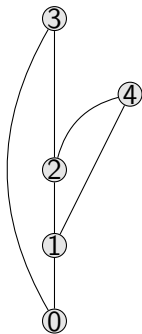
Lowpoint Werte



$$L(4) = 2$$

$$L(3) = 0$$

Lowpoint Werte

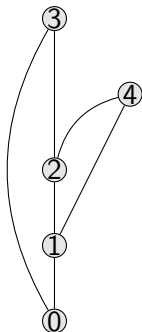


$$L(4) = 2$$

$$L(3) = 0$$

$$L(2) = 0$$

Lowpoint Werte



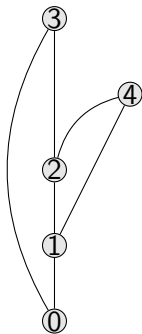
$$L(4) = 2$$

$$L(3) = 0$$

$$L(2) = 0$$

$$L(1) = 0$$

Lowpoint Werte



$$L(4) = 2$$

$$L(3) = 0$$

$$L(2) = 0$$

$$L(1) = 0$$

$$L(0) = 0$$

Außen Aktive Knoten per Lowpoint bestimmen

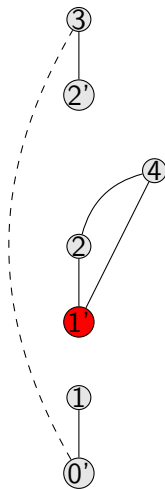
Lemma

Ein Knoten p heißt Außen Aktiv, während der Bearbeitung von w , genau dann wenn $L(p) < DFI(w)$ oder wenn $L(q) < DFI(w)$, wobei q das erste Element der AdjacencyList von p ist.

Außen Aktive Knoten per Lowpoint bestimmen

Lemma

Ein Knoten p heißt Außen Aktiv, während der Bearbeitung von w , genau dann wenn $L(p) < DFI(w)$ oder wenn $L(q) < DFI(w)$, wobei q das erste Element der AdjacencyList von p ist.



Außen Aktive Knoten per Lowpoint bestimmen

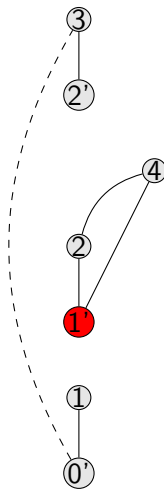
$p = 2$:

$$L(p) < 1 \Leftrightarrow 0 < 1$$

$\Rightarrow 2$ ist Außen Aktiv

Lemma

Ein Knoten p heißt Außen Aktiv, während der Bearbeitung von w , genau dann wenn $L(p) < DFI(w)$ oder wenn $L(q) < DFI(w)$, wobei q das erste Element der AdjacencyList von p ist.



Außen Aktive Knoten per Lowpoint bestimmen

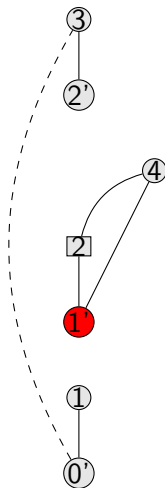
$p = 3$:

$$L(p) < 1 \Leftrightarrow 0 < 1$$

$\Rightarrow 3$ ist Außen Aktiv

Lemma

Ein Knoten p heißt Außen Aktiv, während der Bearbeitung von w , genau dann wenn $L(p) < DFI(w)$ oder wenn $L(q) < DFI(w)$, wobei q das erste Element der AdjacencyList von p ist.



Außen Aktive Knoten per Lowpoint bestimmen

p = 4:

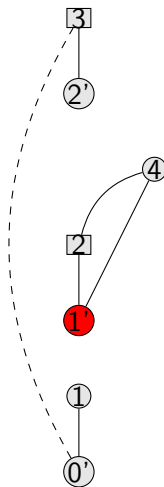
$L(p) < 1 \Leftrightarrow 2 < 1$

AdjacencyList von 4 ist leer

\Rightarrow 4 ist nicht außen Aktiv

Lemma

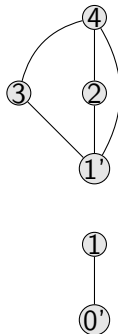
Ein Knoten p heißt Außen Aktiv, während der Bearbeitung von w , genau dann wenn $L(p) < DFI(w)$ oder wenn $L(q) < DFI(w)$, wobei q das erste Element der AdjacencyList von p ist.



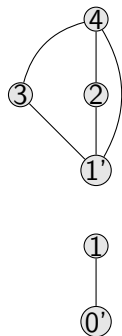
Der Algorithmus

1. Erstelle den Palmtree zu G
2. Berechne die Lowpoint-Werte der Knoten
3. Erstelle für alle Knoten v eine AdjacencyList, welche die Kinder von v sortiert nach Lowpoint enthält
4. Erstelle für alle Kanten e des DFS-Baums eine Bikomponente B und bette e in diese ein

Die Datenstruktur



Die Datenstruktur



3

4

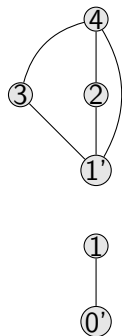
2

1

1

0

Die Datenstruktur



3

4

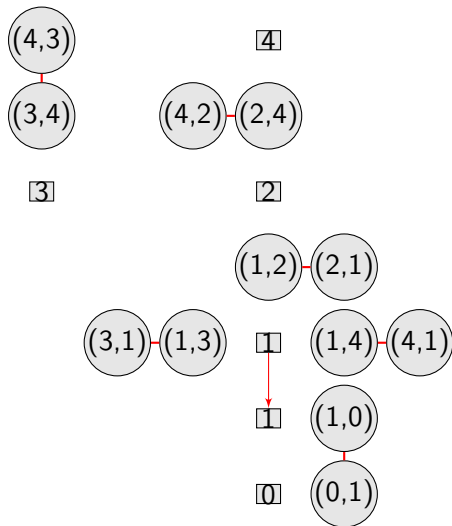
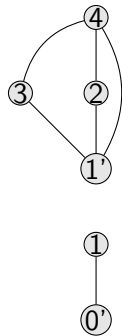
2

1

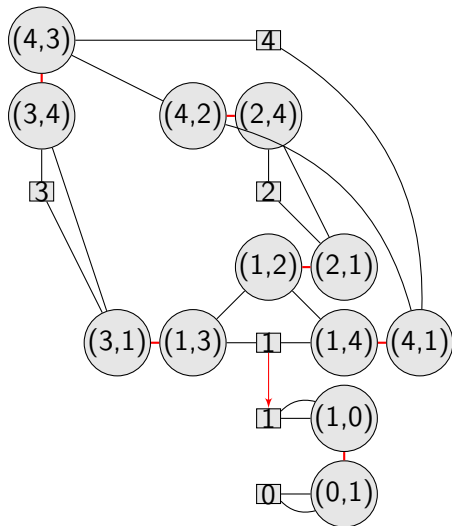
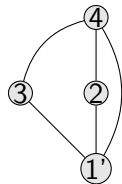
1

0

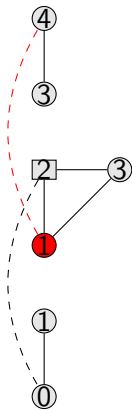
Die Datenstruktur



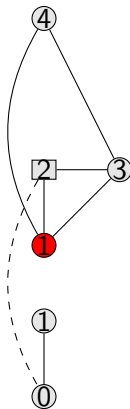
Die Datenstruktur



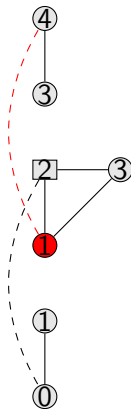
Zusammenfügen von Bikomponenten



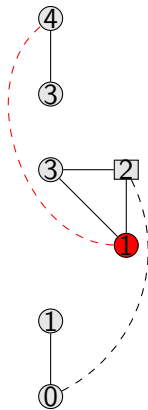
Zusammenfügen von Bikomponenten



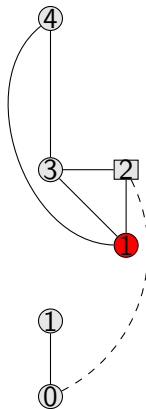
Zusammenfügen von Bikomponenten



Zusammenfügen von Bikomponenten



Zusammenfügen von Bikomponenten

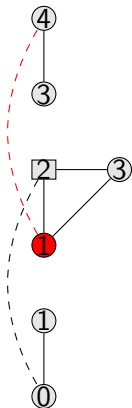


Der Algorithmus

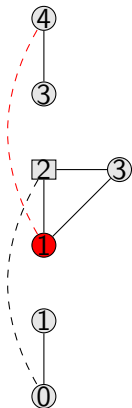
1. Erstelle den Palmtree zu G
2. Berechne die Lowpoint-Werte der Knoten
3. Erstelle für alle Knoten v eine AdjacencyList, welche die Kinder von v sortiert nach Lowpoint enthält
4. Erstelle für alle Kanten e des DFS-Baums eine Bikomponente B und bette e in diese ein
5. Für alle Knoten v in inverser DFI-Ordnung:
6. Performe für alle Kanten, die von einem DFS Nachkommen von w nach v führen WalkUp

WalkUp

Suche einen Pfad von w nach v über die außen liegenden Knoten



Suche einen Pfad von w nach v über die außen liegenden Knoten



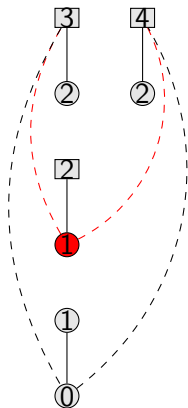
Beachte:

Außenaktive Knoten dürfen nicht traversiert werden

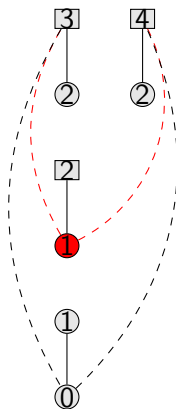
Suche einen Pfad von w nach v über die außen liegenden Knoten

Beachte:

Wird eine Wurzel aus Zwei Außenaktiven Bikomponenten, oder aus zwei Richtungen beschriftet, müssen zwei Pfade über die außen liegenden Knoten gefunden werden



Suche einen Pfad von w nach v über die außen liegenden Knoten



Beachte:

Eine Außen Aktive Wurzel, die nicht durch die Bikomp aus der man kommt außenaktiv ist, darf nur von einer Richtung aus beschritten werden

Relevante Bikomponente

Definition

Eine Bikomponente heißt relevant, wenn man während des WalkUps aus ihr herausgetreten ist

Der Algorithmus

1. Erstelle den Palmtree zu G
2. Berechne die Lowpoint-Werte der Knoten
3. Erstelle für alle Knoten v eine AdjacencyList, welche die Kinder von v sortiert nach Lowpoint enthält
4. Erstelle für alle Kanten e des DFS-Baums eine Bikomponente B und bette e in diese ein
5. Für alle Knoten v in inverser DFI-Ordnung:
 6. Performe für alle Kanten, die von einem DFS Nachkommen von w nach v führen WalkUp
7. Performe für die gefundenen Pfade WalkDown

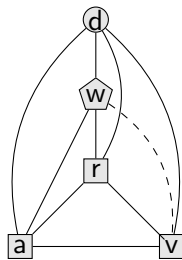
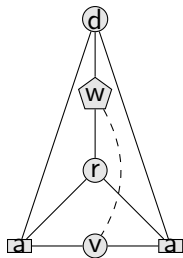
Walk Down

Performe DFS auf den Graphen, der durch die Pfade aus dem WalkUp induziert wird

Beachte jedoch

1. Füge zuerst die Kante zu einbettung hinzu, die an dem Knoten anliegt, indem du gerade bist
2. Gibt es eine relevante Bikomponente, ohne außen aktive Knoten von der der Momentane Knoten die Wurzel ist, schreite in diese Bikomponente hinein
3. Gibt es eine relevante Bikomponente, mit außen aktive Knoten von der der Momentane Knoten die Wurzel ist, schreite in diese Bikomponente hinein

Kuratowski Minore - Walk Up



Vielen Dank für ihre Aufmerksamkeit