

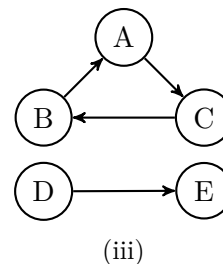
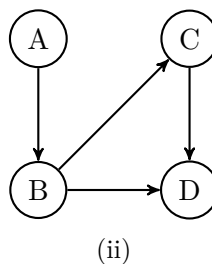
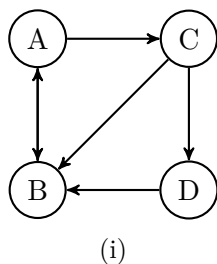
# Graphenalgorithmen: Blatt 2

Lukas Kalbertodt, Elena Resch, Mirko Wagner

3. Mai 2015

## Aufgabe 4:

- (a) (i) Ist zyklisch ( $A \rightarrow C \rightarrow B$ ) und stark zusammenhängend.  
 (ii) Ist *weder* zyklisch *noch* stark zusammenhängend, aber zusammenhängend.  
 (iii) Ist zyklisch ( $A \rightarrow C \rightarrow B$ ), aber nicht zusammenhängend (also auch nicht stark zusammenhängend).



- (b) In der  $n \times n$  Matrix  $B$  mit ist  $b_{ii} = \sum_{j=1}^n A_{ij} \cdot A_{ji}$ . Da  $A$  ungerichtet ist, ist  $A_{ij} = A_{ji}$ . Der Eintrag  $A_{ij}$  hat genau dann eine 1, wenn eine Kante von  $i$  nach  $j$  existiert. Weil  $1^2 = 1$  und  $0^2 = 0$ , sind alle Summanden entweder 0 oder 1. Die Einsen (d.h. die Kanten von Knoten  $i$ ) werden aufaddiert, also gezählt, und somit ergibt der Eintrag  $b_{ii}$  den Knotengrad von  $i$ .
- (c) Wenn sich zwei Knoten  $e_1$  und  $e_2$  in der selben starken Zusammenhangskomponente befindet, gibt es einen gerichteten Weg von  $e_1$  zu  $e_2$  und umgekehrt. Das heißt, dass in dem transitiven Abschluss des Graphen, eine direkte Kante von  $e_1$  nach  $e_2$  und von  $e_2$  nach  $e_1$  existiert. Die Formel zur Berechnung von  $b_{ii}$  aus (b) lautet:  $b_{ii} = \sum_{j=1}^n A_{ij} \cdot A_{ji}$ . Allerdings ist der transitive Abschluss gerichtet, d.h.  $A_{ij}$  und  $A_{ji}$  müssen nicht gleich sein. Ein Summand ist nur genau dann 1, wenn es eine Kante von  $i$  nach  $j$  und umgekehrt gibt. Wie oben bereits gesagt ist das genau dann der Fall, wenn  $i$  und  $j$  im Ursprungsgraphen in der selben starken Zusammenhangskomponente waren. Mit der Summe zählen wir die Einsen, also die Anzahl der Knoten in der selben starken Zusammenhangskomponente.

## Aufgabe 5:

- (a) *Adjazenzmatrix*: Es muss ein Element der Matrix überprüft werden.  $\rightarrow \mathcal{O}(1)$

*Adjazentlisten*: Es wird bei dem kleineren Knoten seine Adjazentliste nach dem größeren Knoten durchsucht. Im Worstcase könnte die Liste  $|V|$  Einträge halten, die man alle nach dem größeren Knoten durchsuchen muss.  $\rightarrow \mathcal{O}(|V|)$

- (b) Da jeder Knoten  $n$  Nachbarn haben könnte, dauert es also mindestens  $\Omega(|V|)$ .

*Adjazenzmatrix*: Es muss eine komplette Spalte oder Zeile (in  $\mathcal{O}$  Notation gleichwertig) durchgegangen werden. Auch wenn der Knoten nur wenige oder keine Nachbarn hat, muss man trotzdem immer alle  $\mathcal{O}(|V|)$  Einträge durchsuchen.  $\rightarrow \mathcal{O}(|V|)$

*Adjazentlisten*: Man fügt zuerst alle Einträge in der Adjazentliste des betreffenden Knoten zu seiner Ergebnismenge hinzu. Danach muss in den Listen aller kleineren Knoten ( $\mathcal{O}(|V|)$ ) nach dem betreffenden Knoten gesucht werden ( $\mathcal{O}(|V|)$ ).  $\rightarrow \mathcal{O}(|V|^2)$