

Graphenalgorithmen: Blatt 2

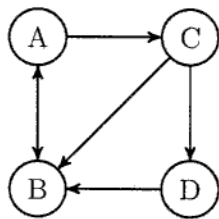
Lukas Kalbertodt, Elena Resch, Mirko Wagner

29. April 2015

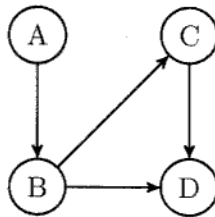
A4	A5	Σ
6,5/7	7/8	13,5/15

Aufgabe 4:

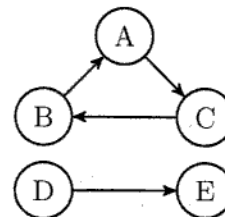
- (a) (i) Ist zyklisch ($A \rightarrow C \rightarrow B$) und stark zusammenhängend. *zusammenhängend.* ✓
 (ii) Ist *weder* zyklisch *noch* stark zusammenhängend, aber zusammenhängend. ✓
 (iii) Ist zyklisch ($A \rightarrow C \rightarrow B$), aber nicht zusammenhängend (also auch nicht stark zusammenhängend).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



(i)



(ii)



(iii)

- (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.

Es bleibt zu zeigen, dass für alle k, j mit $k \neq j$ aus der starken ZHK ein Weg von k nach j existiert

1/2

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. $\rightarrow \mathcal{O}(|V|)$

richtig, aber welches ist das? In dem Array?

- (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. $\rightarrow \mathcal{O}(|V|)$

Spalte so nicht mehr vorhanden durch Komprimierung

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 ($\mathcal{O}(|V|)$).
 $\rightarrow \mathcal{O}(|V|^2)$

richtig, lässt sich aber auf die Anzahl der Kanten abschätzen: $\mathcal{O}(E)$