PRAKTIKUM 2

 $Graphen theoretische \ Konzepte\ und\ Algorithmen$

Bei der Aufgabe des zweiten Praktikums handelt es sich um die Implementation zweier Algorithmen zur Findung optimaler Graphen in unserer Graphen Implementation. Bei den implementierten Algorithmen handelt es sich um den Bellmann-Ford und den Floyd-Warshall.

Steffen Giersch & Maria Lüdemann Gruppe 12 HAW Hamburg 08.11.2013

Inhaltsverzeichnis

1.	Aufgabenteilung:	2
2.	Quellenangaben:	2
	Begründung:	
	Bearbeitungszeitraum	
	Aktueller Stand	
5.	Skizze	3
6.	Änderungen	4
	Zugriffe	

1. AUFGABENTEILUNG:

Student	Aufgabe
Steffen Giersch	Entwurf, Implementation, Test
Maria Lüdemann	Entwurf, Implementation, Test

Da wir uns beim Programmieren und Planen immer zusammen setzten haben wir jeden Teil gemeinsam bearbeitet.

2. QUELLENANGABEN:

- > Floyd-Warshall: Graphentheorie für Studierende der Informatik, Christoph Klauck & Christoph Maas, 4. Auflage 2011 diente als Vorlage für den Pseudocode
- > Belmann-Ford: Als Vorlage wurde der Pseudocode von Wikipedia genutzt

Begründung:

Wir übernahmen für diesen Aufgabenteil keinen Fremdcode doch zogen wir sehr anschauliche Algorithmen Beschreibungen zu rate

3. Bearbeitungszeitraum

Datum	Dauer	Aufgabe
22.10.2013	1 Stunde	Planung erste Implementation des Bellmann Ford
23.10.2013	1 Stunden	Implementation des Bellman Ford
29.10.2013	1 Stunden	Implementation des Bellman Ford
7.11.2013	1 Stunden	Planung und erste Implementation des Floyd Warshall
8.11.2013	2 Stunden	Implementation des Floyd Warshall
10.11. 2013	3 Stunden	Tests

4. AKTUELLER STAND

> Fertig

5. SKIZZE

Floyd Warshall:

```
floydWarshall(Graph graph){
tranistionsmatrix;
distanzmatrix;
for(i = 0; i < |vertexList|; i + 1){
        tranistionsmatrix neue Zeile einfügen;
        distanzmatrix neue Zeile einfügen;
        for(j = 0; j < |vertexList|; j + 1)\{
                tranistionsmatrix(i,j) = -1;
                if(i == j){
                        distanzmatrix(i,j) = 0;
                }else
                        distanzmatrix(i,j) = unendlich;
for( edgeID : edgeList){
        distanzmatrix(source,targed) = gewicht(source, target);
for(j = 0; j < |vertexList|; j + 1){
        for(i = 0; i < |vertexList|; i + 1){
                if(i != j){
                        for(k = 0; k < |vertexList|; k + 1){
                                if(dik > dij + djk){
                                         dik = min\{dik, dij + djk\};
                                         tik := j;
                                if(dii < 0){
                                Abbruch;
                                }
                }
```

Bellmann Ford:

```
bellmanFord(Graph graph, VertexID v) {
for (vertexID vid: vertexList){
        distanz(vid) = unendlich;
        vorgaenger(vid) = -1;
}
distanz(v) = 0;
        for(i = 0; i < |vertexList|; i + 1){
               for(EdgesID eid: edgeList){
                if(distanz(eid) nicht unendlich und distanz(eid) + gewicht(eid,v) <
                       distanz(v) = distanz(eid) + gewicht(eid,v);
                       vorgaenger(v) = eid;
               }
               }
        for(EdgesID eid: edgeList){
               if(distanz(eid) nicht unendlich und distanz(eid) + gewicht(eid,v) <
                distanz(v)){
               Abbruch;
               Ausgabe("Es gibt einen negativen Kreis");
Ausgabe distanz;
```

6. ÄNDERUNGEN

Wir haben seit der letzten Aufgabe einige nötige Änderungen vorgenommen. Dabei haben wir eine neue Variable zum Graphen hinzugefügt die dem Graphen selbst anzeigt ob er gerichtet oder ungerichtet ist. Des Weiteren änderten wir den GraphReader um für die Tests eine einfachere Art und Weise haben den Graph einzulesen.

7. ZUGRIFFE

Unsere Algorithmen zählen unterschiedlich der Bellmann Ford zählt jeden seiner Zugriffe auf den Graphen, der Floyd-Warshall handhabt das ein wenig anders da seine Zugriffe auf den Graphen selbst sehr gering sind. Dafür greift er aber sehr häufig auf seine eigene interne Datenstrucktur. Häufig genug damit es sinnvoll ist auch diese zu zählen. Die Zugriffe sehen wie folgt aus:

