# 32. Bundeswettbewerb Informatik, Runde 2 Ausarbeitungen zu den Aufgaben "Buschfeuer" und "Lebenslinien"

Philip Wellnitz

# Vorwort

Diese Welt ist voller Rätsel und Probleme.

Zwei von ihnen habe ich auf den folgenden Seiten versucht zu lösen, wobei sich mir durchaus neue Probleme in den Weg stellten.

Keine sollten dagegen beim Starten meiner Programme aus einem Linux-artigen Terminal auftreten.

Es sollte jedoch speziell bei meinen Programm zur Lösung von Aufgabe 1 darauf geachtet werden, dass das Terminal ASCII-Escape-Sequenzen unterstützt, damit die ausgegebenen Kunstwerke aka. Lösungen auch richtig dargestellt werden können.

Diese Welt ist voller Rätsel und Probleme.

Viele<sup>1</sup> sind lösbar.

# Inhaltsverzeichnis

1	Auf	gabe 1	- Buschfeuer		3									
	1.1	Lösung	$_{ m gsidee}$		3									
	1.2	Umset	zung		11									
		1.2.1	Eingabeformat		12									
	1.3	Beispiele												
	1.4	Quellte	ext		34									
2	Auf	gabe 2	- Lebenslinien		48									
	2.1	Lösung	$_{ m gsidee}$		48									
		2.1.1	Eigenschaften von Lebensgraphen		48									
		2.1.2	Algorithmische Erkennung von Lebensgraphen		50									
		2.1.3	Erkennung des kleinsten Teilgraphen, der kein Lebensgraph ist		54									
	2.2	Weiter	e Lösungsideen		54									
	2.3	Erweit	erungen		54									
	2.4	Umset	zung		54									
		2.4.1	Eingabeformat		55									
	2.5	Beispie	ele		55									
	2.6	Quellte	$\operatorname{ext}$		60									
	2.7	Bewert	tungskriterien		68									

<sup>&</sup>lt;sup>1</sup>Von Zeit zu Zeit könnte ich an dieser Stelle auch ein Wenige vertreten...

# 1 Aufgabe 1 - Buschfeuer

# 1.1 Lösungsidee

Ein Feld ist ein quadratisches Stück Land, welches genau einen folgender Zustände inne Feld haben kann:

BRENNBAR Das Stück Land ist in der Lage, zu brennen.

BRENNEND Ein brennendes Stück Land.

GELÖSCHT Ein Stück Land, welches nie wieder brennen wird.

LEER Ein leeres Stück Land.

Alle Felder haben die selbe Fläche.

Ein Wald ist nun die rechteckig-gitterförmige Anordnung von  $n \times m$  Feldern. Die  $Umgebung\ U(f)$  eines Feldes f in einem Wald W ist dabei die Menge an Feldern, welche in W eine gemeinsame Kante mit f haben.

Wald Umgebung

Der Wald wird nun diskret beobachtet. Es ist dabei sichergestellt, dass nur sofern ein Feld bei einer Beobachtung brennend ist, dieses und jedes brennbare Feld seiner Umgebung bei der nächsten Beobachtung brennen werden, sofern diese nicht schon brennen. Diese Eigenschaft des Waldes sei mit Feuerausbreitung bezeichnet.

Ab der 2. Beobachtung kann pro Beobachtung genau 1 (brennendes) Feld gelöscht werden. Wird ein brennendes Feld gelöscht, so fängt seine Umgebung bis zur nächsten Beobachtung nicht an zu brennen.

Die erste Beobachtung, ab der ein Feld f brennt, heiße Entflammung von f.

Ziel ist es nun, eine Folge von zu löschenden Feldern anzugeben, sodass bei deren Einhaltung die Anzahl der brennenden Felder minimiert wird.

Im Folgenden seinen diejenigen Felder, welche bei mindestens 2 Beobachtungen brennend waren, als verkohlt bezeichnet.

Nach der Feuerausbreiteung muss jedes Feld der Umgebung eines verkohlten Feldes c brennend sein oder gewesen sein oder seit der Entflammung von c nicht brennbar gewesen sein. Daher ist es nicht sinnvoll, verkohlte Felder zu löschen. Wird im Folgenden daher von brennenden Feldern gesprochen, so werden damit nicht verkohlte Felder gemeint.

Es ist leicht zu erkennen, dass es die Lösung nicht verschlechtert, wenn ab der 2. Beobachtung bei jeder Beobachtung 1 brennendes Feld gelöscht wird. Daher wird im Folgenden davon ausgegangen, dass bei jeder Beobachtung (ab der 2.) 1 brennendes Feld gelöscht wird. Es gilt nun also für jede dieser Beobachtungen dasjenige brennende Feld zu finden, durch dessen Löschung die Anzahl der im Folgenden (nicht unbedingt unmittelbar folgend) zu brennen anfangenden Felder minimiert.

Im Folgenden wird davon ausgegangen, dass bei jeder Beobachtung ein Feld gelöscht wird.

## **Brute-Force**

Wie bei allen Problemen, ist natürlich auch bei diesem ein Brute-Force-Ansatz denkbar. Sei zunächst nur der Fall betrachtet, dass nur brennende Felder gelöscht werden dürfen.

Speziell bei diesem Problem würde der Brute-Force-Ansatz jeden möglichen Brandverlauf simulieren und dann aus all diesen Brandverläufen denjenigen ermitteln, bei welchem am Ende insgesamt die wenigsten Felder abgebrannt sind und diesen dann als Lösung ausgeben. Dies kann durch simples Backtracking erfolgen, dabei sollte bei den Löschungen noch der Zeitpunkt gespeichert werden, wann dies stattfanden, damit die eigentliche Lösung dann am Ende rekonstruiert werden kann.

Dürfen nun auch andere, brennbare Felder gelöscht werden, so wäre es zunächst denkbar, einfach auch alle brennbaren Felder zu berücksichtigen. Dann würden aber in jedem Schritt schlimmstenfalls alle Felder in Betracht gezogen werden, dieses Verfahren ist wohl schon für kleine Felder nicht mehr praktikabel.

Dieses Brute-Force kann aber noch optimiert werden. Dazu kann man erkennen, dass in der optimalen Löschung kein gelöschtes Feld existieren kann, welches nie gebrannt hat und welches vollständig von Feldern umgeben ist, die nie gebrannt haben. Eine solche Löschung wäre verschwendet.

Dies kann man sich bei der Berechnung nur zunutze machen. Anstatt bei jeder Beobachtung alle brennenden und alle brennbaren Felder zu berücksichtigen, werden wieder nur alle brennenden Felder berücksichtigt. Zusätzlich wird aber noch eine weitere Möglichkeit eingeführt, nämlich vorerst kein Feld zu löschen. Dabei wird die Anzahl der vorerst nicht gelöschten Felder R gespeichert. Erreicht das Backtracking nun einen Zustand, in dem die Anzahl der aktuell brennenden Felder r kleiner oder gleich R+1 ist, so ist der aktuelle Zustand schon eine Lösung. Dabei werden R der r Felder bei einer Beobachtung gelöscht, bei der vorerst kein Feld gelöscht wurde, diese Felder werden also dann gelöscht, wenn sie noch brennbar sind; bei der endgültigen Lösung werden also  $min\{r,R\}$  Felder weniger verbrannt sein, als es eigentlich ermittelt wird, die muss bei der Prüfung auf Optimalität berücksichtigt werden.

Laufzeitanalyse Der Brute-Force-Ansatz probiert alle Möglichkeiten an verschiedenen Löschungen und wählt die optimalste. Grob überschlagen gibt es für jede Löschung 4 Möglichkeiten, somit ergibt sich eine grobe obere Schranke für den Worst-Case von  $\mathcal{O}(4^b)$ , mit b der Anzahl der Löschungen der Lösung<sup>2</sup>.

## State-Space-Search

Die Laufzeit des Brute-Force ist immer noch in den meisten Fällen inakzeptabel. Eine Möglichkeit der Optimierung ist die Folgende, sei dafür zunächst wieder der Fall betrachtet, dass nur brennende Felder gelöscht werden dürfen.

Aus jeder Beobachtung kann nur eine bestimmte Anzahl an anderen Beobachtungen entstehen. Dabei gibt es eine *Startbeobachtung*, nämlich die erste Beobachtung überhaupt. Auch gibt es letzte Beobachtungen, nach denen sich das Feuer nicht mehr ändert.

Es entsteht ein Zustandsgraph Z = (B, E), welcher die Beobachtungen als Knoten hat und bei dem zwischen 2 Knoten eine Kante ist, genau dann, wenn es möglich ist von einer Beobachtung zu einer anderen gelangen kann; da sich das Feuer immer weiter ausbreitet ist der Graph also ein gerichteter, azyklischer Graph.

Ist der kürzeste Pfad von einer letzten Beobachtung zur Startbeobachtung kürzer, als der kürzeste Pfad von einer anderen letzten Beobachtung zur Startbeobachtung, so ist auch die Gesamtanzahl der brennenden Felder der ersten Lösung geringer als die der zweiten.

 $<sup>\</sup>overline{\ ^2}$ Es gibt wohl Pfade im Suchbaum, die länger als b sind; durch geschicktes Pruning ist diese Schranke jedoch einhaltbar

Nur unter den Lösungen, die gleich weit von der Startbeobachtung entfernt sind muss die Güte explizit verglichen werden.

Daraus lässt sich direkt ein Algorithmus ableiten. Von der Startbeobachtung wird eine BFS auf dem Zustandsgraphen gestartet. Dabei wird anstatt der Queue eine Priority Queue verwendet, welche die Elemente zuerst nach Entfernung von der Startbeobachtung und dann nach der Anzahl der brennenden Felder sortiert. Diese Verwendung der Breitensuche wird oft auch State-Space-Search genannt.

Wird das Problem auf diese Weise gelöst, so lässt sich auch überprüfen, ob es besser sein kann, nicht brennende Felder zu löschen. Dazu wird zusätzlich zu jeder Beobachtung noch eine weitere Zahl gespeichert. Diese Zahl gibt die Anzahl der Beobachtungen an, bei welchen keine Löschung durchgeführt wurde. Ist bei einer Beobachtung diese Zahl nun größer oder gleich als die verbleibende Anzahl an brennenden Feldern, so kann das gesamte Feuer gelöscht werden. Die Löschungen werden sozusagen "nach hinten verschoben". In der Realität würde dann keine Löschung ausgelassen sondern ein nicht brennendes Feld gelöscht werden. Dies wird also genau so abgehandelt, wie bei dem Brute-Force-Ansatz.

Mit dieser Änderung wird der Zustandsgraph etwas größer, der eigentliche Algorithmus funktioniert jedoch weiterhin.

Dass es sich überhaupt lohnen kann, brennbare Felder zu Löschen, wird mit Beispiel 2 gezeigt.

**Korrektheit** Es genügt zu zeigen, dass es keine zwei Lösungen geben kann derart, dass die eine Lösung das Feuer nach  $k_1$  Löschungen und die andere nach  $k_2 > k_1$  Löschungen komplett löscht, und dass die Anzahl der insgesamt verbrannten Felder bei der 2. Lösung geringer ist als bei der ersten.

Angenommen  $L_1$  und  $L_2$  seien 2 Lösungen dieser Art, d.h. für die Anzahl der insgesamt verbrannten Felder A gilt  $A(L_1) > A(L_2)$  und bei  $L_2$  wurden insgesamt mehr Felder gelöscht.

Fall 1:  $L_2$  enthält gelöschte Felder, welche nur von noch nie brennenden Feldern umgeben sind. Existieren derartige Felder in  $L_2$ , so sind die Löschungen, die diese Felder löschen überflüssig, d.h., es wäre höchstens besser gewesen bei den entsprechenden Beobachtungen ein anderes Feld zu löschen. Sei daher davon ausgegangen, dieser Fall existierte nicht.

Sei auch weiterhin davon ausgegangen, dass wenn sich das gesamte Feuer nicht weiter ausbreitet, dass dann keine weiteren Felder mehr gelöscht werden; dies wäre Wasserverschwendung. Konsequenterweise seinen diese Einschränkungen auch bei  $L_1$  angewandt.

Fall 2: Jedes gelöschte Feld in  $L_2$  enthält mindestens 1 Feld in seiner Umgebung, welches bei mindestens einer Beobachtung brannte. Die State-Space-Serach findet die Lösung  $L_1$ . Da  $L_2$  mehr Löschungen enthält, muss das Feuer über mehr Beobachtungen hin gebrannt haben als bei  $L_1$ .

Von einer Beobachtung zur nächsten vergrößert sich das Feuer um mindestens 1 Feld, da es sonst gelöscht ist. Vergrößert es sich jedoch um genau 1 Feld, so kann es bei der nächsten Beobachtung gelöscht werden. Damit bei  $L_2$  insgesamt weniger Felder abbrennen, muss sich das Feuer bei  $L_2$  durchschnittlich weniger ausgebreitet haben als bei den Löschungen von  $L_1$ .

Weiterhin kann sich das Feuer nicht beliebig ausbreiten, zum Einen, da der Wald endlich ist, zum Anderen da das gesamte Feuer gelöscht wird.

Daraus ergibt sich trivialerweise, dass auch dieser Fall nicht eintreten kann. Somit ist der Algorithmus korrekt.

Laufzeitanalyse Die Berechnung der Nachbarknoten einer Beobachtung im Zustandsgraphen benötigt schlimmstenfalls  $\mathcal{O}(nm)$ . Die State-Space-Search besucht wie eine normale Breitensuche schlimmstenfalls jeden Knoten im Zustandsgraphen 1 mal, bricht jedoch nach der ersten gefundenen Lösung ab. Somit werden maximal  $\mathcal{O}((nm)^k)$  Berechnungen durchgeführt, wenn k die Anzahl der Löschungen in der Lösung ist. Somit ist dieser Algorithmus im Worst-Case-Szenario nicht besser als ein Brute-Force-Algorithmus; allerdings wird die Lösungssuche in der Regel stark geprunt.

Auch benötigt dieser Algorithmus schlimmsten exponentiell viel Speicherplatz.

#### Heuristik

Die State-Space-Search ist also schlimmstenfalls nicht besser als ein naiver Brute-Force-Ansatz. Gibt man sich jedoch auch mit einer vielleicht nicht optimalen Lösung zufrieden, so ist auch die folgende Heuristik denkbar.

Sei wieder zunächst nur der Fall betrachtet, dass nur brennende Felder gelöscht werden können.

Sei nun eine Beobachtung fixiert.

Nun soll für ein brennendes Feld F ein Maß  $\mu(F)$  dafür gefunden werden, mit dem bestimmt werden kann, welches Feld zum Löschen in obigem Sinne am Besten ist. Sei  $\mu(F)$  daher die Anzahl der brennbaren Felder, zu denen F das brennende Feld mit dem kleinster Abstand ist. Dieser kürzeste Abstand ist dabei die minimale Anzahl an Beobachtungen, bis das Feld anfängt zu brennen. (Unter der Annahme, dass keine weiteren Felder gelöscht werden.)

Löscht man nun F, so wird der kleinste Abstand aller Felder höchstens größer; bei allen Feldern, bei deren kürzestem Abstand F jedoch keine Rolle spielte (bei denen der Abstand zu einem anderen brennenden Feld also kleiner oder gleich dem Abstand zu F ist), tritt keine Veränderung auf.

Für 2 Werte  $\mu(F_1)$  und  $\mu(F_2)$  gilt nun: ist  $\mu(F_1) < \mu(F_2)$ , so erzeugte  $F_2$  bei mehr Feldern eine Vergrößerung des kleinster Abstands als  $F_1$ .

Die *minimale Lebenszeit* eines Feldes sei nun eben der kleinste Abstand zu einem brennenden Feld. Es ist leicht zu erkennen, dass nach mindesten so vielen Beobachtungen, wie die minimale Lebenszeit eines Feldes ist, das Feld zu brennen beginnt.

 $\mu(F)$  gibt also auch die Anzahl der Felder an, deren minimale Lebenszeit allein durch F besitmmt ist. Löscht man F, so wird, wie schon gesehen, die minimale Lebenszeit all dieser Felder höchstens größer, es ist also am Besten, dasjenige Feld  $F^*$  zum Löschen auszuwählen, welches  $\mu(\cdot)$  für alle aktuell brennenden Felder maximiert.

Es gilt nun noch  $\mu$  effizient zu bestimmen. Da ein Wald eine rechteckige Gitterform besitzt, ist der kürzeste Abstand zwischen 2 Feldern 1, ganau dann, wenn diese Felder eine gemeinsame Kante haben.

Fasse man das Gitter nun als Graphen auf, wobei die Felder die Knoten sind und zwischen 2 Knoten eine Kante ist, genau dann, wenn zwischen diesen Feldern eine Kante ist. Es nun offensichtlich, dass dieser Graph ungewichtet und ungerichtet ist. Somit ist das Finden

von kleinsten Abständen mittels einer Breitensuche möglich.

Dabei sind die Startfelder der Breitensuche die brennenden Felder. Dabei muss für jedes dieser brennenden Felder eine eigene Breitensuche gestartet werden; wobei für alle Breitensuchen gemeinsam die ermittelten kleinsten Abstände gespeichert werden müssen. Zusätzlich zu den kleinsten Abständen müssen auch die dazugehörigen brennenden Felder gespeichert werden, von denen pro Feld eventuell mehr als 1 existiert. Weiterhin muss die Breitensuche nur brennbare Felder besuchen.

Sind die kleinsten Abstände gefunden, so kann  $\mu$  ermittelt werden, mithilfe simplem durchiterieren über alle Felder und gleichzeitigem Zählen der Felder, für die nur 1 brennendes Feld gespeichert wurde.

In Pseudocode:

```
Wald
1
           ; //Der Wald; ein 2D-Container
2
3
   AnfangsBrennendeFelder()
                                    { //Ermittelt die von Anfang
      brennenden Felder
     brennendeFelder := null; //1D-Container für Positionen
4
        brennender Felder
     for (i = 0..Wald.Höhe())
5
       for (j = 0..Wald.Breite())
6
7
          if (Wald[i,j] == BRENNEND)
8
            brennendeFelder.Add((i;j)); //Gefundene Position
               hinzufügen
9
10
     return brennendeFelder; //Alle gefundenen Positionen
        zurückgeben
11 }
12
  NächsteBeobachtung(aktBrennendeFelder) { //Ermittelt die bei der
13
      nächsten Beonachtung brennenden Felder, aus den Feldern, die
      aktuell brennen
     neuBrennendeFelder := null;
14
15
     for all((x;y) from aktBrennendeFelder)
       if(Wald[x,y] == GELÖSCHT)
16
17
         continue; //Feld kann kein Feuer verteilen
18
       Wald[x,y] := VERKOHLT; //2 mal brennende Felder sind verkohlt
19
20
       for all((x';y') from Umgebung((x;y)))
         if(Wald[x',y'] == BRENNBAR)
21
22
           neuBrennendeFelder.Add((x';y')); //Gefundene Position
23
           Wald[x',y'] := BRENNEND; //Wald beginnt zu brennen
24
25
     return neuBrennendeFelder;
26
  }
27
   GetOptBewässerungspunkt(aktBrennendeFelder) { //Ermittelt den
      besten Bewässerungspunkt
29
     kleinsterAbstand := null; //Speichert für alle Felder des
        Waldes den kleinsten Abstand zu jedem Feld aus
        aktBrennendeFelder
30
31
     for(i = 0..kleinsterAbstand.Size())
```

```
32
           Fülle kleinsterAbstand[i] mithilfe einer Breitensuche
33
34
     anzEindeutigKleinstAbstände := null;
35
     for (i = 0..Wald.Höhe())
36
       for (j = 0..Wald.Breite())
37
         if (Es ex. k mit kleinsterAbstand[k][i,j] eindeutiges
38
            Minimum für alle mögliche k)
39
           anzEindeutigKleinstAbstände[k]++;
40
     return aktBrennendeFelder[k, sodass
41
        anzEindeutigKleinstAbstände[k] maximal];
42
   }
43
   SimuliereFeuer() { //Die eigentliche Berechnung
44
     aktBrennendeFelder := AnfangsBrennendeFelder(); //Anfangs
45
        interessante Felder; Kann brennende, von Feuer umschlossene
        Felder beinhalten
     while (!aktBrennendeFelder.Empty()) //Solange es brennende
46
        Felder gibt
       aktBrennendeFelder := NächsteBeobachtung(
47
          aktBrennendeFelder) //Ermittle die bei nächster
          Beobachtung brennenden Felder
           if (aktBrennendeFelder.Empty())
48
                             //Keine Felder brennen mehr
49
             break;
50
51
     Wald [GetOptBewässerungspunkt (aktBrennendeFelder)] := GELÖSCHT;
        //Lösche das aktuell beste Feld
52
  }
```

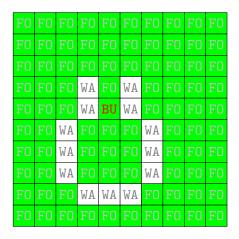
Bei dieser Heuristik ist es auch offensichtlich, dass es nicht sinnvoll ist, brennbare Felder für die Löschung in Betracht zu ziehen. Brennbare Felder werden trivialerweise immer ein geringeres oder gleiches  $\mu$  besitzen als ein direkt benachbartes brennendes Feld, da für brennbare Felder nicht diejenigen Felder berücksichtigt werden dürfen, welche vor dem betrachteten Feld abbrennen, da dies sonst mit der inhaltlichen Erklärung im Widerspruch steht und das  $\mu$  sonst eine total willkürliche Zahl wäre und sich aus dieser keine Informationen herauslesen lassen würden.

Korrektheit Wie schon beschrieben, wird bei jeder Beobachtung das für diese Beobachtung nach  $\mu$  beste Feld zum Löschen ausgewählt.

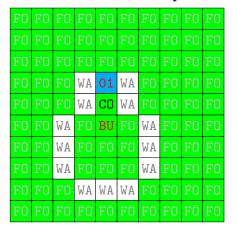
Es gilt also zu zeigen, dass insgesamt nicht weniger Felder abbrennen, sollte bei einer Beobachtung nicht das für diese Beobachtung nach  $\mu$  optimalste Feld gelöscht werden.

Es lässt sich jedoch ein einfaches Beispiel konstruieren, indem eben dies der Fall ist; eine bessere Lösung also gefunden werden kann, wird nicht das nach  $\mu$  optimalste Feld gelöscht:

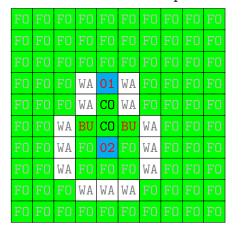
Die Löschung nach dem Algorithmus:



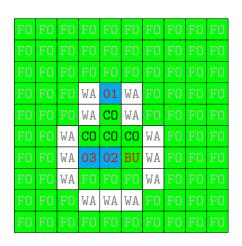
--- At time 1: Water spot (4|3)



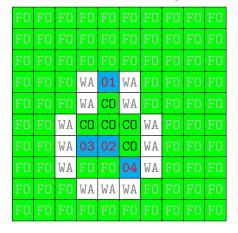
--- At time 2: Water spot (4|6)



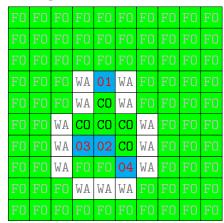
--- At time 3: Water spot (3|6)



--- At time 4: Water spot (5|7)



--- And you'll find 5 pieces of coal and 4 pieces of watered coal



Explanation:

WA --- EMPTY

FO --- BURNABLE

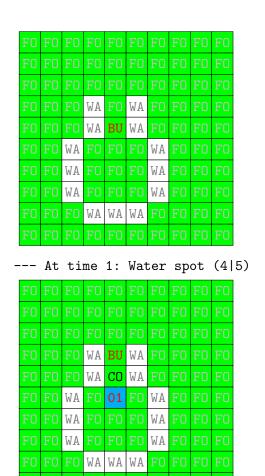
BU --- BURNED

CO --- COAL (doubly burned)

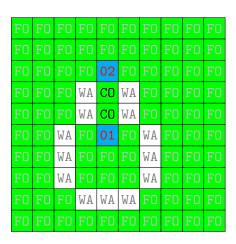
## --- WATERED at time ##

Fields can have more than 1 state.

Eine bessere Löschung:



--- At time 2: Water spot (4|2)



--- And you'll find 2 pieces of coal and 2 pieces of watered coal

| FO |
|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|
| FO |
FO	FO	FO	FO	02	FO	FO	FO	FO	FO
FO	FO	FO	WA	CO	WA	FO	FO	FO	FO
FO	FO	FO	WA	C	WA	FO	FO	FO	FO
FO	FO	WA	FO	01	FO	WA	FO	FO	FO
FO	FO	WA	FO	FO	FO	WA	FO	FO	FO
FO	FO	WA	FO	FO	FO	WA	FO	FO	FO
FO	FO	FO	WA	WA	WA	FO	FO	FO	FO
FO		FO	FO						

#### Explanation:

WA --- EMPTY

FO --- BURNABLE

BU --- BURNED

CO --- COAL (doubly burned)

## --- WATERED at time ##

Fields can have more than 1 state.

Der Algorithmus ist also nicht optimal, es handelt sich um eine Heuristik. Dabei liefert sie bei vielen Eingaben *ziemlich* gute Ergebnisse<sup>3</sup>.

Laufzeitanalyse Wie schon gesehen, haben der Brute-Force-Ansatz und die State-Space-Search schlimmstenfalls exponentielle Laufzeit, im Gegensatz zur Heuristik, wie im Folgenden gezeigt wird.

Eine Breitensuche hat eine Laufzeit von  $\mathcal{O}(V+E)$  in einem Graphen mit E Kanten und V Knoten. Speziell hat der Graph bei dieser Aufgabe  $n \cdot m$  Knoten und  $(n-1) \cdot (m-1)$  Kanten.

Eine Breitensuche wird nach obigem Algorithmus bei jeder der insgesamt b Beobachtungen  $f(b_i)$ -mal benötigt, wobei  $f(b_i)$  die Anzahl der zu betrachtenden brennenden Felder bei Beobachtung  $b_i$  sei.

Eine Breitensuche besucht nach obigem Algorithmus höchstens  $n \cdot m - f(b_i)$  Felder; die

<sup>&</sup>lt;sup>3</sup>Siehe dazu Sektion Beispiele

Breitensuchen haben also eine Laufzeit von  $\mathcal{O}(f(b_i) \cdot (2 \cdot n \cdot m - f(b_i)))$ . Es ist leicht zu erkennen, dass die Funktion F(x) = x(a-x) das Maximum an der Stelle  $x_{max} = \frac{a}{2}$  hat. Somit gilt  $\mathcal{O}(f(b_i) \cdot (2 \cdot n \cdot m - f(b_i))) = \mathcal{O}(\frac{nm}{2}(2nm - \frac{nm}{2})) = \mathcal{O}(\frac{3n^2m^2}{4}) = \mathcal{O}(n^2m^2)$  Es ergibt sich eine Gesamtlaufzeit von  $\mathcal{O}(n^2 \cdot m^2 \cdot b)$ . Mit  $b = \mathcal{O}(n \cdot m)$  ergibt sich eine (wohl sehr grobe) obere Schranke der Laufzeit von  $\mathcal{O}(n^3 \cdot m^3)$ .

Mit diesem Algorithmus lassen sich also Lösungen für Wälder gut berechnen, deren Dimensionen 200 nicht überschreiten, bei denen also  $\max n, m \le 200$ .

# 1.2 Umsetzung

Für die Umsetzung habe ich die Sprache C++ verwendet. Dabei habe ich sowohl die State-Space-Search als auch die Heuristik implementiert.

Zunächst habe ich mir für Wälder eine Klasse Woods geschrieben. Deren Deklaration findet sich in der Datei Woods.h, die Implementierung in der Datei Woods.cpp. Jeder Wald hat dabei eine Breite (Width) und eine Höhe (Height).

Dabei benutzen Wälder für die Representierung eines Feldes einen FIELDSTATE, welcher als char definiert ist. <sup>4</sup> Dabei kann ein FIELDSTATE einen oder mehrere, ebenfalls definierter, Zustände annehmen. Dabei handelt es sich um die in der Lösungsidee beschriebenen Zustände eines Feldes, EMPTY, BURNABLE, BURNED, WATERED und COAL.

Ein Wald hält sich nun ein 2-dimensional, variabel großes Feld von FIELDSTATEs, der eigentliche Wald.

Durch geschickte Operatorenüberladung und geeigntete Akzessormethoden können diese Attribute vollständig gekapselt werden.

Der eigentliche Algorithmus findet sich in der Datei Buschfeuer.cpp; die Ein- und Ausgabe steht in der Datei Buschfeuer.h

Das Lesen der Eingabe übernimmt die Prozedur parseInput, welche die Daten in eine globale Instanz der Klasse Woods Forest einliest.

Ist die Eingabe gelesen, werden aus dieser die zu Beginn brennenden Felder mithilfe der Funktion getInitialBurningFields ermittelt und dann gleich an die Prozedur simulateFire weitergereicht. Diese Prozedur simulateFire simuliert nun das Feuer und ermittelt die zu löschenden Felder unter Zuhilfenahme der Funktion getOptimalWaterSpot. Dabei wird nach jedem Löschvorgang eine Ausgabe getätigt, welche die zu löschende Position (oben links mit (0—0) beginnend) ausgibt. Auch wird unter Verwendung von ASCII-Escape-Sequenzen ein Bild in der Konsole angezeigt, welches den Wald darstellt.

Ist das Feuer gelöscht (kann es sich also nicht weiter ausbreiten), wird dem NUtzer eine Meldung ausgegeben, wie viele Felder verbrannten und wie viele Felder verbrannt und gelöscht wurden. (Diese beiden Zahlen beschreiben disjunkte Mengen.) Auch hier wird wieder ein Bild erzeugt und ausgegeben.

Die Implementierung der State-Space-Search kann in der Datei Buschfeuer2.cpp nachgelesen werden, dabei wird der Zustandsgraph nicht komplett vorberechnet, sonder erst just-in-time berechnet. Die Ein- und Ausgabe ist dabei die selbe wie bei dem anderen Algorithmus, auch wenn sich die Ausgabe auf die Endgültige Lösung beschränkt.

<sup>&</sup>lt;sup>4</sup>Das Wort "definiert" ist durchaus ernst zu nehmen, da es hier beschreiben soll, dass etwas mittels # define "gelöst" wurde.

# 1.2.1 Eingabeformat

Wird mein Programm über ein Terminal gestartet, so können ihm bis zu 2 Kommandozeilenparameter übergeben werden:

- Arg. 1 Pfad zu einer Daei mit einer Eingabe
- Arg. 2 Pfad zu einer Datei für eine Ausgabe; existierende Dateien werden überschrieben. Dabei gibt die Dateiendung dieser Datei das Verhalten meines Programmes an:
  - \*.tex Produziert TeX-Grafiken
  - \*.tex2 Produziert eine TeX-Datei, jedoch ohne Grafiken, dabei werden im Terminal keine ASCII-Sequenz-Bilder angezeigt
  - \*.raw Spiegelt die Ausgabe im Terminal in eine Datei, dabei werden im Terminal keine ASCII-Sequenz-Bilder angezeigt
  - jede andere Spiegelt die Ausgabe im Terminal in die Datei

Dabei folgt eine mögliche Eingabe immer dem Folgenden Muster:

```
#Spalten #Zeilen
#Zeilen à #Spalten Zeichen,
die das Feld beschreiben
```

Dabei wird der Anfangszustand einer Zelle wie folgt beschrieben:

LEER 0 BRENNBAR 1 BRENNEND 2 GELÖSCHT 4

Dabei kann ein Feld auch mehrere Startzustände haben, dann werden einfach die betreffenden Zustände durch ein bitweises Oder verknüpft. Beispieleingaben finden sich auch im Abschnitt *Beispiele*.

# 1.3 Beispiele

#### Beispiel 0

Die ist das Beispiel aus der Aufgabenstellung. Umgewandelt für mein Programm sieht diese Eingabe folgendermaßen aus $^5$ :

```
1 10 10
```

2 1101111101

3 1001111110

4 1111111111

5 1100010001

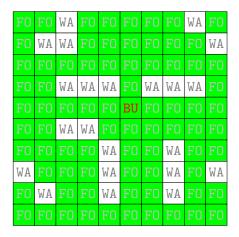
6 1111131111

7 1100111111

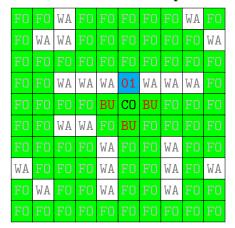
<sup>&</sup>lt;sup>5</sup>Diese Eingabe finden Sie auch in der Datei 0.in

- 8 1111011011
- 9 0111011010
- 10 1011011011
- 11 111111111

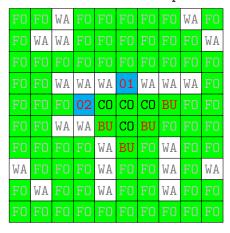
Die Heuristik produziert folgende Ausgabe<sup>67</sup>:



--- At time 1: Water spot (5|3)



--- At time 2: Water spot (3|4)



--- At time 3: Water spot (8|4)

<sup>&</sup>lt;sup>6</sup>Diese Ausgabe finden Sie auch in der Datei 0.out.tex bzw. 0-2.out.tex für die der State-Space-Search; Eine Datei 0.out mit den ASCII-Escape-Sequenzen exisitert ebenfalls.

<sup>&</sup>lt;sup>7</sup>Um die ASCII-Escape-Sequenzen in TEX korrekt darzustellen, habe ich spezielle Ausgabemethoden geschrieben. Diese produzieren anstatt der ASCII-Sequenzen TEX-Befehle, welche optisch zu ähnlichen Ergebnissen führen.

FO	FO	WA	FO	FO	FO	FO	FO	WA	FO
FO	WA	WA	FO	FO	FO	FO	FO	FO	WA
FO									
FO	FO	WA	WA	WA	01	WA	WA	WA	FO
FO	FO	FO	02	CO	CO	CO	CO	03	FO
FO	FO	WA	WA	CO	CO	CO	BU	FO	FO
FO	FO	FO	FO	WA	CO	BU	WA	FO	FO
WA	FO	FO	FO	WA	BU	FO	WA	FO	WA
FO	WA	FO	FO	WA	FO	FO	WA	FO	FO
FO									

--- At time 4: Water spot (8|5)

FO	FO	WA	FO	FO	FO	FO	FO	WA	FO
FO	WA	WA	FO	FO	FO	FO	FO	FO	WA
FO									
FO	FO	WA	WA	WA	01	WA	WA	WA	FO
FO	FO	FO	02	CO	CO	CO	CO	03	FO
FO	FO	WA	WA	CO	CO	CO	CO	04	FO
FO	FO	FO	FO	WA	CO	CO	WA	FO	FO
WA	FO	FO	FO	WA	CO	BU	WA	FO	WA
FO	WA	FO	FO	WA	BU	FO	WA	FO	FO
FO									

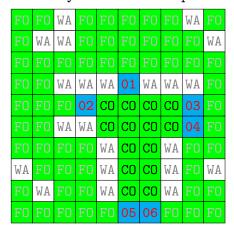
--- At time 5: Water spot (5|9)

FO	FO	WA	FO	FO	FO	FO	FO	WA	FO
FO	WA	WA	FO	FO	FO	FO	FO	FO	WA
FO									
FO	FO	WA	WA	WA	01	WA	WA	WA	FO
FO	FO	FO	02	CO	CO	CO	CO	03	FO
FO	FO	WA	WA	CO	CO	CO	CO	04	FO
FO	FO	FO	FO	WA	CO	CO	WA	FO	FO
WA	FO	FO	FO	WA	CO	CO	WA	FO	WA
FO	WA	FO	FO	WA	CO	BU	WA	FO	FO
FO	FO	FO	FO	FO	05	FO	FO	FO	FO

--- At time 6: Water spot (6|9)

FO	FO	WA	FO	FO	FO	FO	FO	WA	FO
FO	WA	WA	FO	FO	FO	FO	FO	FO	WA
FO									
FO	FO	WA	WA	WA	01	WA	WA	WA	FO
FO	FO	FO	02	CO	CO	CO	CO	03	FO
FO	FO	WA	WA	CO	CO	CO	CO	04	FO
FO	FO	FO	FO	WA	CO	CO	WA	FO	FO
WA	FO	FO	FO	WA	CO	CO	WA	FO	WA
FO	WA	FO	FO	WA	CO	CO	WA	FO	FO
FO	FO	FO	FO	FO	05	06	FO	FO	FO

--- And you'll find 14 pieces of coal and 6 pieces of watered coal



#### Explanation:

WA --- EMPTY

FO --- BURNABLE

BU --- BURNED

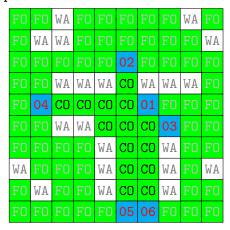
CO --- COAL (doubly burned)

## --- WATERED at time ##

Fields can have more than 1 state.

Die State-Space-Search findet eine andere, wenn auch genau so gute Lösung:

Water always optimally (to save water)... And you'll find 14 pieces of coal and 6 pieces of watered coal



#### Explanation:

WA --- EMPTY

FO --- BURNABLE

BU --- BURNED

CO --- COAL (doubly burned)

## --- WATERED at time ##

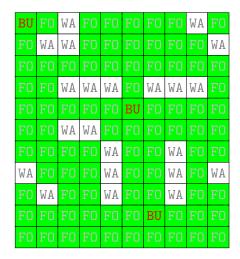
Fields can have more than 1 state.

# Beispiel 1

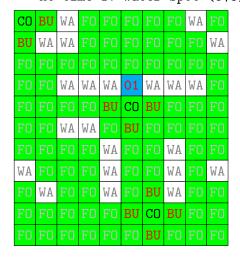
Eine Situation mit mehr als einem Feuer bei der ersten Beobachtung<sup>8</sup>:

- 1 10 11
- 2 3101111101
- 3 1001111110
- 4 111111111
- 5 1100010001
- 6 1111131111
- 7 1100111111
- 8 1111011011
- 9 0111011010
- 10 1011011011
- 11 1111113111
- 12 111111111

Die Heuristik produziert folgende Ausgabe<sup>9</sup>:



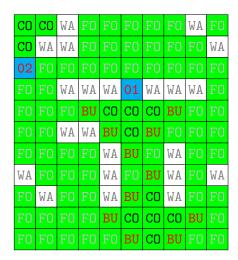
--- At time 1: Water spot (5|3)



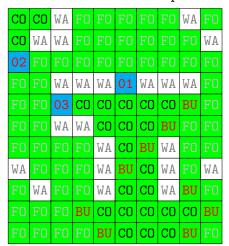
--- At time 2: Water spot (0|2)

<sup>&</sup>lt;sup>8</sup>Diese Eingabe finden Sie auch in der Datei 1.in

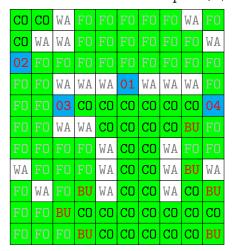
<sup>&</sup>lt;sup>9</sup>Diese Ausgabe finden Sie auch in der Datei 1.out.tex bzw. 1-2.out.tex für die der State-Space-Search; Eine Datei 1.out mit den ASCII-Escape-Sequenzen exisitert ebenfalls.



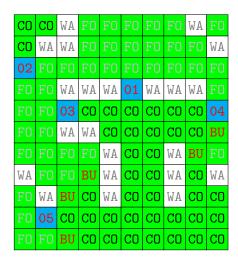
--- At time 3: Water spot (2|4)



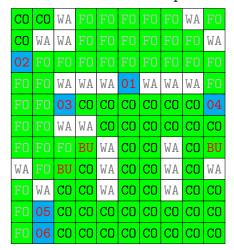
--- At time 4: Water spot (9|4)



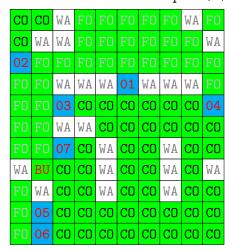
--- At time 5: Water spot (1|9)



--- At time 6: Water spot (1|10)

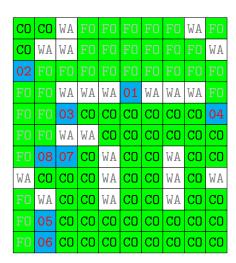


--- At time 7: Water spot (2|6)

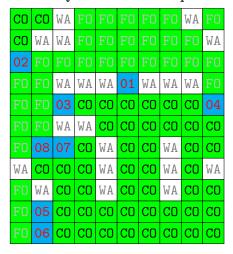


--- At time 8: Water spot (1|6)

1



--- And you'll find 48 pieces of coal and 8 pieces of watered coal



## Explanation:

WA --- EMPTY

FO --- BURNABLE

BU --- BURNED

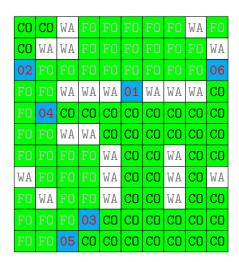
CO --- COAL (doubly burned)

## --- WATERED at time ##

Fields can have more than 1 state.

Die State-Space-Search findet eine bessere Lösung, benötig dafür aber schon einige Sekunden:

Water always optimally (to save water)... And you'll find 42 pieces of coal and 6 pieces of watered coal



#### Explanation:

WA --- EMPTY

FO --- BURNABLE

BU --- BURNED

CO --- COAL (doubly burned)

## --- WATERED at time ##

Fields can have more than 1 state.

# Beispiel 2

#### 10.

- 1 13 13
- 2 1111111111111
- 3 1000001000001
- 4 1011111111101
- 5 1011111111101
- 6 1011111111101
- 7 1011111111101
- 8 1111113111111
- 9 1011111111101
- 10 1011111111101
- 11 1011111111101

1011111111101

13 1000001000001

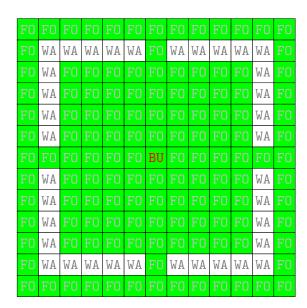
12

14 111111111111

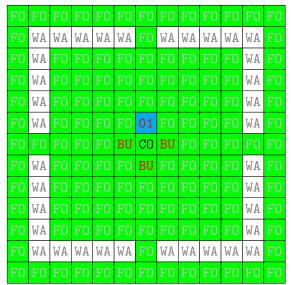
Mein Programm produziert folgende Ausgabe<sup>11</sup>:

 $<sup>^{10}\</sup>mathrm{Diese}$  Eingabe finden Sie auch in der Datei $\mathtt{2.in}$ 

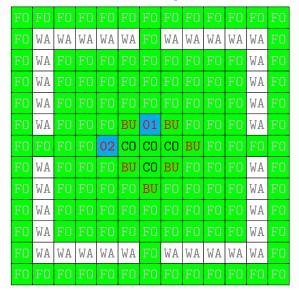
<sup>&</sup>lt;sup>11</sup>Diese Ausgabe finden Sie auch in der Datei 2.out.tex bzw. 2-2.out.tex für die der State-Space-Search; Eine Datei 2.out mit den ASCII-Escape-Sequenzen exisitert ebenfalls.



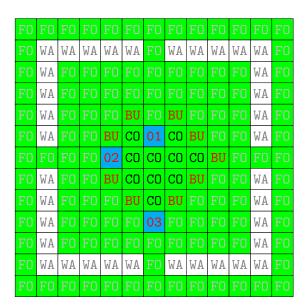
--- At time 1: Water spot (6|5)



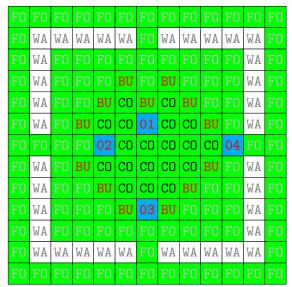
--- At time 2: Water spot (4|6)



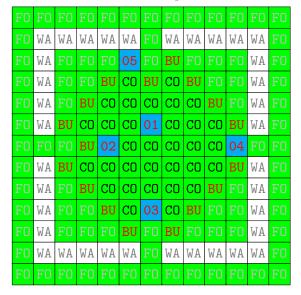
--- At time 3: Water spot (6|9)



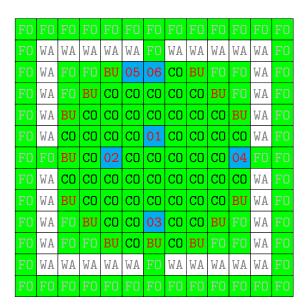
--- At time 4: Water spot (10|6)



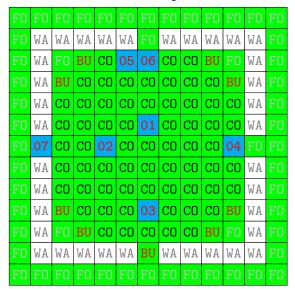
--- At time 5: Water spot (5|2)



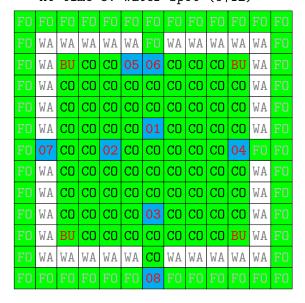
--- At time 6: Water spot (6|2)



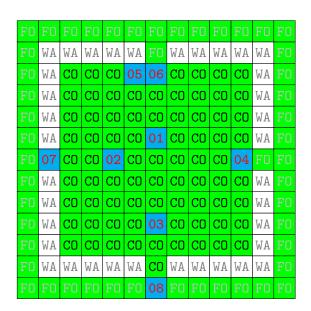
--- At time 7: Water spot (1|6)



--- At time 8: Water spot (6|12)



--- And you'll find 76 pieces of coal and 8 pieces of watered coal



#### Explanation:

WA --- EMPTY

FO --- BURNABLE

BU --- BURNED

CO --- COAL (doubly burned)

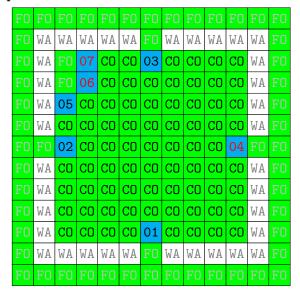
## --- WATERED at time ##

Fields can have more than 1 state.

Die State-Space-Search versucht sich an diesem Beispiel, scheitert aber an dem bei mir zu wenig vorhandenen RAM († 2 GiB). Deshalb wird im Folgenden die eigentlich erwartete Lösung aufgezeigt.

Dies ist auch ein Beispiel dafür, dass es besser sein kann, brennbare Felder zu löschen.

Water always optimally (to save water)... And you'll find 73 pieces of coal and 3 pieces of watered coal



## Explanation:

WA --- EMPTY

FO --- BURNABLE

BU --- BURNED

```
CO --- COAL (doubly burned)

## --- WATERED at time ##

Fields can have more than 1 state.
```

# Beispiel 3

Ein (etwas) größeres Beispiel. 12:

```
100 100
7
10
11
12
16
17
19
20
21
22
24
26
27
28
29
30
31
33
34
35
36
37
38
39
40
41
44
```

<sup>&</sup>lt;sup>12</sup>Diese Eingabe finden Sie auch in der Datei 3.in

```
45
46
47
48
49
50
51
52
53
56
57
58
59
60
61
62
63
64
65
66
67
68
69
70
71
72
73
74
75
76
77
79
80
81
82
83
84
85
86
87
88
89
90
91
92
93
94
96
```

Mein Programm produziert folgende Ausgabe<sup>13</sup> Dabei hat die Berechnung wenige Sekunden in Anspruch genommen, sofern nicht die Ausgabe der ASCII-Escape-Sequenzen gefordert wird. Dies erhöhte die Laufzeit auf ca. 30s.:

```
At time 1: Water spot (45|51)
At time 2: Water spot (45|52)
At time 3: Water spot (46|50)
At time 4: Water spot (46|53)
At time 5: Water spot (47|49)
At time 6: Water spot (47|54)
At time 7: Water spot (48|48)
At time 8: Water spot (48|55)
At time 9: Water spot (49|47)
At time 10: Water spot (49|56)
At time 11: Water spot (50|46)
At time 12: Water spot (50|57)
At time 13: Water spot (51|45)
At time 14: Water spot (51|58)
At time 15: Water spot (52|44)
At time 16: Water spot (52|59)
At time 17: Water spot (53|43)
At time 18: Water spot (53|60)
At time 19: Water spot (54|42)
At time 20: Water spot (54|61)
At time 21: Water spot (55|41)
At time 22: Water spot (55|62)
At time 23: Water spot (56|40)
At time 24: Water spot (56|63)
At time 25: Water spot (57|39)
At time 26: Water spot (57|64)
At time 27: Water spot (58|38)
At time 28: Water spot (58|65)
At time 29: Water spot (59|37)
At time 30: Water spot (59|66)
```

<sup>&</sup>lt;sup>13</sup>Diese Ausgabe finden Sie auch in der Datei 3.out.tex2;

At time 31: Water spot (60|36) At time 32: Water spot (60|67) At time 33: Water spot (61|35) At time 34: Water spot (61|68) At time 35: Water spot (62|34) At time 36: Water spot (62|69) At time 37: Water spot (63|33) At time 38: Water spot (63|70) At time 39: Water spot (64|32) At time 40: Water spot (64|71) At time 41: Water spot (65|31) At time 42: Water spot (65|72) At time 43: Water spot (66|30) At time 44: Water spot (66|73) At time 45: Water spot (67|29) At time 46: Water spot (67|74) At time 47: Water spot (68|28) At time 48: Water spot (68|75) At time 49: Water spot (69|27) At time 50: Water spot (69|76) At time 51: Water spot (70|26) At time 52: Water spot (70|77) At time 53: Water spot (71|25) At time 54: Water spot (71|78) At time 55: Water spot (72|24) At time 56: Water spot (72|79) At time 57: Water spot (73|23) At time 58: Water spot (73|80) At time 59: Water spot (74|22)At time 60: Water spot (74|81) At time 61: Water spot (75|21) At time 62: Water spot (75|82) At time 63: Water spot (76|20) At time 64: Water spot (76|83) At time 65: Water spot (77|19) At time 66: Water spot (77|84) At time 67: Water spot (78|18) At time 68: Water spot (78|85)

```
At time 69: Water spot (79|17)
At time 70: Water spot (79|86)
At time 71: Water spot (80|16)
At time 72: Water spot (80|87)
At time 73: Water spot (81|15)
At time 74: Water spot (81|88)
At time 75: Water spot (82|14)
At time 76: Water spot (82|89)
At time 77: Water spot (83|13)
At time 78: Water spot (83|90)
At time 79: Water spot (84|12)
At time 80: Water spot (84|91)
At time 81: Water spot (85|11)
At time 82: Water spot (85|92)
At time 83: Water spot (86|10)
At time 84: Water spot (86|93)
At time 85: Water spot (87|9)
At time 86: Water spot (87|94)
At time 87: Water spot (88|8)
At time 88: Water spot (88|95)
At time 89: Water spot (89|7)
At time 90: Water spot (89|96)
At time 91: Water spot (90|6)
At time 92: Water spot (90|97)
At time 93: Water spot (91|5)
At time 94: Water spot (91|98)
At time 95: Water spot (92|4)
At time 96: Water spot (92|99)
At time 97: Water spot (93|3)
At time 98: Water spot (93|2)
At time 99: Water spot (93|1)
At time 100: Water spot (93|0)
And you'll find 6948 pieces of coal and 100 pieces of watered coal
(Ich warte noch heute auf das Ergebnis der State-Space-Search...)
```

## Beispiel 3b

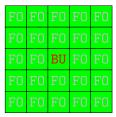
Beispiel 3, diesmal jedoch (etwas) kleiner. 14:

<sup>&</sup>lt;sup>14</sup>Diese Eingabe finden Sie auch in der Datei 7.in

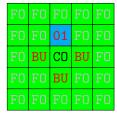
```
1 5 5
```

- 2 11111
- 3 11111
- 4 11311
- 5 11111
- 6 11111

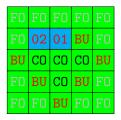
Mein Programm produziert folgende Ausgabe<sup>15</sup>:



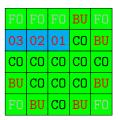
--- At time 1: Water spot (2|1)



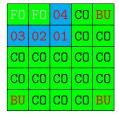
--- At time 2: Water spot (1|1)



--- At time 3: Water spot (0|1)

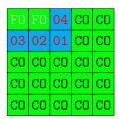


--- At time 4: Water spot (2|0)



--- And you'll find 19 pieces of coal and 4 pieces of watered coal

 $<sup>^{15}\</sup>mathrm{Diese}$  Ausgabe finden Sie auch in der Datei 7. out. tex bzw. 7–2. out. tex für die der State-Space-Search



#### Explanation:

WA --- EMPTY

FO --- BURNABLE

BU --- BURNED

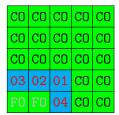
CO --- COAL (doubly burned)

## --- WATERED at time ##

Fields can have more than 1 state.

## Die State-Space-Search:

Water always optimally (to save water)... And you'll find 19 pieces of coal and 4 pieces of watered coal



## Explanation:

WA --- EMPTY

FO --- BURNABLE

BU --- BURNED

CO --- COAL (doubly burned)

## --- WATERED at time ##

Fields can have more than 1 state.

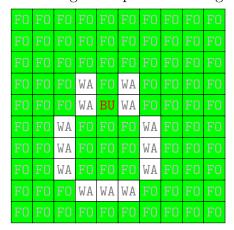
# Beispiel X

Ein die Heuristik zerstörendes Beispiel. 16:

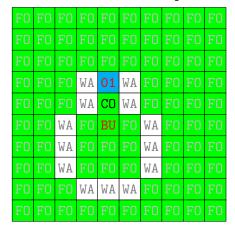
- 10 10 1
- 1111111111
- 1111111111 3
- 1111111111
- 1110101111
- 1110301111
- 1101110111
- 1101110111 1101110111
- 1110001111 10
- 11 1111111111

<sup>&</sup>lt;sup>16</sup>Diese Eingabe finden Sie auch in der Datei x.in

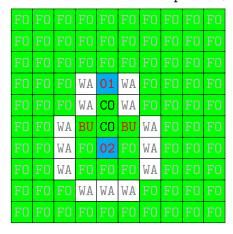
Mein Programm produziert folgende Ausgabe<sup>17</sup>:



--- At time 1: Water spot (4|3)



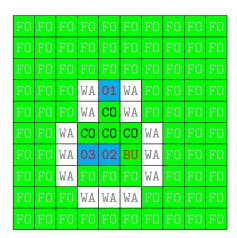
--- At time 2: Water spot (4|6)



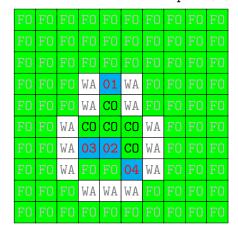
--- At time 3: Water spot (3|6)

1

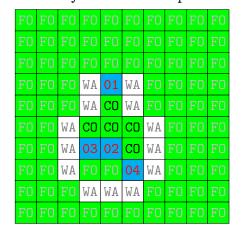
 $<sup>^{17}\</sup>mathrm{Diese}$  Ausgabe finden Sie auch in der Datei x.out.tex bzw. x-2.out.tex für die der State-Space-Search



--- At time 4: Water spot (5|7)



--- And you'll find 5 pieces of coal and 4 pieces of watered coal



#### Explanation:

WA --- EMPTY

FO --- BURNABLE

BU --- BURNED

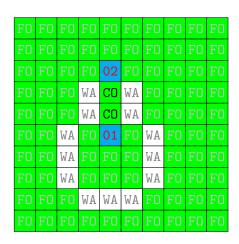
CO --- COAL (doubly burned)

## --- WATERED at time ##

Fields can have more than 1 state.

Die State-Space-Search:

Water always optimally (to save water)... And you'll find 2 pieces of coal and 2 pieces of watered coal



#### Explanation:

```
WA --- EMPTY

CO --- BURNABLE

BU --- BURNED

CO --- COAL (doubly burned)

## --- WATERED at time ##

Fields can have more than 1 state.
```

# 1.4 Quelltext

#### Woods.h

```
1 #include <vector>
2 #include <string>
3
  typedef unsigned short u16;
4
5
6
  #define FIELDSTATE
                            u16
7 #define EMPTY
  #define BURNABLE
9 #define BURNED
                            2
10 #define WATERED
  #define COAL
11
12
13
  class Woods{
14
    private:
15
     int Width, Height;
     std::vector<std::vector<FIELDSTATE> > Fields;
16
17
18
  public:
     Woods(int width, int height);
19
20
21
     int width() const;
22
     int height() const;
23
     FIELDSTATE& operator() (int x, int y);
24
25
     FIELDSTATE operator() (int x, int y) const;
26
27
     bool operator == (const Woods& o) const;
```

```
28
     bool operator < (const Woods& o) const;</pre>
29
30
     std::string string() const;
     int cnt() const;
31
     int cnt2() const;
32
33 };
   Woods.cpp
1 #include <vector>
2 #include <cstdio>
3
4 #include "Woods.h"
5
6 FIELDSTATE ERROR = -1;
7
8 Woods::Woods(int width, int height): Width(width),
      Height(height) {
     Fields.assign(height, std::vector<FIELDSTATE>(width, 0));
9
10 }
11
12 int Woods::width() const { return this->Width; }
13 int Woods::height() const { return this->Height; }
14
15 FIELDSTATE& Woods::operator() (int x, int y) {
16
     if (x < 0 | | y < 0 | | x >= width() | | y >= height()){
       printf("OUT OF BOUNDS 1");
17
18
       return ERROR;
     }
19
20
     return this->Fields[y][x];
21 }
22 FIELDSTATE Woods::operator() (int x, int y) const {
     if (x < 0 | | y < 0 | | x >= width() | | y >= height()){
23
       printf("OUT OF BOUNDS 2");
24
25
       return ERROR;
     }
26
27
     return this->Fields[y][x];
28 }
29
  bool Woods::operator == (const Woods& o) const{
31
     if(o.width() != width() || o.height() != height())
32
       return false;
33
     for(int i = 0; i < width(); ++i)</pre>
34
35
       for(int j = 0; j < height(); ++j)
         if(o(i,j) != Fields[i][j])
36
37
           return false;
38
     return true;
39
40
     return (string() == o.string());
41
42
  bool Woods::operator <(const Woods& o) const {</pre>
```

```
44
     if(std::min(o.width() , o.height()) < std::min(width(),</pre>
        height()))
45
       return true;
     if(std::max(o.width() , o.height()) < std::max(width(),</pre>
46
        height()))
47
       return true;
48
     if(std::min(o.width() , o.height()) > std::min(width(),
        height()))
49
       return false;
50
     if(std::max(o.width() , o.height()) > std::max(width(),
        height()))
       return false;
51
52
53
     for(int i = 0; i < width(); ++i)</pre>
54
       for(int j = 0; j < height(); ++j)
55
          if(o(i,j) <= Fields[i][j])</pre>
56
            return false;
57
     return true;
  }
58
59
  extern int dir[4][2];
60
61
   std::string Woods::string() const {
62
     std::string ret;
63
64
     for(int i = 0; i < width(); ++i)</pre>
       for(int j = 0; j < height(); ++j){</pre>
65
66
          u16 andMask = (BURNABLE | BURNED | COAL);
67
68
          for (int k = 0; k < 4; ++k){
69
            int nx = i + dir[i][0], ny = j + dir[i][1];
70
71
            if(nx < 0 || ny < 0 || nx >= width() || ny >= height())
72
              continue;
            if(!(Fields[nx][ny] & (COAL | BURNED | WATERED))){
73
74
              andMask |= (WATERED); //Only watered fields at the
                 border of the fire are of interest
75
              break;
76
            }
77
         }
78
79
         ret += (char) (((Fields[i][j] & andMask)) + 'A');
       }
80
81
82
     return ret;
83 }
84
85
  int Woods::cnt() const { //counts the burningfields
86
     int ret = 0;
87
     for(int i = 0; i < width(); ++i)</pre>
       for(int j = 0; j < height(); ++j)
88
89
          if(Fields[i][j] & BURNED && !(Fields[i][j] & COAL))
90
            ret++;
91
     return ret;
```

```
92 }
93
94
   int Woods::cnt2() const { //counts the burningfields
      int ret = 0;
95
96
      for(int i = 0; i < width(); ++i)</pre>
        for(int j = 0; j < height(); ++j)</pre>
97
           if(Fields[i][j] & BURNED)
98
99
             ret++;
100
      return ret;
101 }
    Buschfeuer.h Dies ist die Ein- und Ausgabe; sowie einige Definitionen.
 1 #include <cstdio>
 2
   #include <vector>
 3
 4 #include "Woods.h"
 5
 6
   typedef std::pair<int,int> PII;
 7
   const int oo = (1 << 29);</pre>
                                                                      //
 8
       The infinity
 9
   Woods Forest(0, 0);
10
11 struct Point {
12 public:
13
      int x, y;
14
      Point(int _x,int _y) : x(_x), y(_y) { }
15
   int dir [4] [2] = \{\{1,0\},\{0,1\},\{-1,0\},\{0,-1\}\};
16
17
18 std::FILE* OUT;
       // The file to mirror the output to
19
   void (*printSolution)(std::FILE*, bool);
20
21 //BEGIN OF INPUT
22 void parseInput(std::FILE* f) {
      int acFieldWidth, acFieldHeight;
23
24
      std::fscanf(f, "%i %i\n",&acFieldWidth, &acFieldHeight);
25
26
      Forest = Woods(acFieldWidth, acFieldHeight);
27
28
      for(int i = 0; i < acFieldHeight; ++i){</pre>
29
        for(int j= 0; j < acFieldWidth; ++j){</pre>
30
           char c;
           std::fscanf(f, "%c",&c);
31
           c -= '0';
32
33
           Forest(j, i) = (FIELDSTATE) c;
34
35
        if(i < acFieldHeight-1)</pre>
36
           std::fscanf(f, "\n");
37
      }
38 }
```

```
//END OF INPUT
39
  //BEGIN OF OUTPUT
40
   void printSolution_TEX(std::FILE* f, bool finalOut) {
     std::fprintf(f, "\\\\n");
42
43
     std::fprintf(f, "\\begin{tikzpicture}\n");
44
     std::fprintf(f, "\\tikzset{square matrix/.style={\n");
45
     std::fprintf(f, "matrix of nodes,\n");
46
     std::fprintf(f, "column sep=-\\pgflinewidth, row
47
        sep=-\\pgflinewidth,\n");
     std::fprintf(f, "nodes={draw,\n");
48
49
     std::fprintf(f, "minimum height=#1,\n");
     std::fprintf(f, "anchor=center,\n");
50
     std::fprintf(f, "text width=#1,\n");
51
52
     std::fprintf(f, "align=center,\n");
     std::fprintf(f, "inner sep=0pt\n");
53
54
     std::fprintf(f, "},\n");
     std::fprintf(f, "},\n");
55
     std::fprintf(f, "square matrix/.default=1.2cm\n");
56
     std::fprintf(f, "}\n");
57
58
59
     std::fprintf(f, "\\matrix[square matrix=1.4em] {\n");
     for(int j= 0; j < Forest.height(); ++j) {</pre>
60
       for(int i= 0; i < Forest.width(); ++i) {</pre>
61
62
         if(i)
63
           std::fprintf(f," &");
64
65
           FIELDSTATE acField = Forest(i, j);
           if(acField == EMPTY)
66
67
              std::fprintf(f, "|[fill=white]|");
           else if(acField & WATERED)
68
69
             std::fprintf(f, "|[fill=cyan]|");
70
           else if(acField & BURNABLE)
71
             std::fprintf(f, "|[fill=green]|");
72
73
           if(acField & COAL)
74
             std::fprintf(f, "\\color[rgb]{0,0,0}");
75
           else if(acField & BURNED)
76
             std::fprintf(f, "\\color[rgb]{1,0,0}");
           else if(acField == EMPTY)
77
              std::fprintf(f, "\\color[gray]{0.5}");
78
           else if(acField & BURNABLE)
79
80
             std::fprintf(f, "\\color[gray]{0.75}");
81
82
           if(acField & WATERED)
83
              std::fprintf(f, "\\textbf{\\texttt{%02d}}}",acField >>
                 4);
84
           else if(acField & COAL)
85
              std::fprintf(f, "\\textbf{\\texttt{CO}}}");
86
           else if(acField & BURNED)
87
              std::fprintf(f, "\\textbf{\\texttt{BU}}}");
           else if(acField == EMPTY)
88
89
              std::fprintf(f, "\\texttt{WA}\");
```

```
90
            else if(acField & BURNABLE)
91
              std::fprintf(f, "\\texttt{FO}\");
92
            else
93
              std::fprintf(f, "\\phantom{AA}");
          std::fprintf(f, "%%\n");
94
        }
95
96
97
        std::fprintf(f, "\\\\n");
98
      }
99
      std::fprintf(f, "};\n\\end{tikzpicture}\\\\n");
100
101
102
      if(finalOut){
103
        std::fprintf(f, "\\\\nExplanation:");
        std::fprintf(f,
104
           "\\\\n\\colorbox{white}{\\color[gray]{0.5}WA}
           EMPTY");
        std::fprintf(f,
105
           "\\\\n\\colorbox{green}{\\color[gray]{0.5}F0}
           BURNABLE");
106
        std::fprintf(f,
           "\\\n\\colorbox{white}{\\color[rgb]{1,0,0}\\textbf{BU}}
                BURNED"):
        std::fprintf(f,
107
           "\\\n\\colorbox{white}{\\color[rgb]{0,0,0}\\textbf{CO}}
           --- COAL (doubly burned)");
108
        std::fprintf(f, "\\\n\colorbox{cyan}{\\#\\#}
           WATERED at time \\#\\#");
        std::fprintf(f, "\\\\nFields can have more than 1 state.");
109
110
      }
111 }
112
113
   void printSolution_TERMINAL(std::FILE* f, bool finalOut) {
      std::fprintf(f, "\n");
114
115
      //The ASCII-magic starts here:
      for(int j= 0; j < Forest.height(); ++j) {</pre>
116
117
        for(int i= 0; i < Forest.width(); ++i) {</pre>
118
          FIELDSTATE acField = Forest(i, j);
119
          int waterval = 0:
120
          std::fprintf(f, "\x1b[s
121
122
          if (acField == EMPTY)
123
            std::fprintf(f, "\x1b[u\x1b[37;47mWA");
124
          if (acField & BURNABLE)
125
            std::fprintf(f, "\x1b[u\x1b[32;42mF0");
126
          if (acField & BURNED)
            std::fprintf(f, "\x1b[u\x1b[1;5;31m/\\");
127
128
          if (acField & COAL)
129
            std::fprintf(f, "\x1b[u\x1b[1;4;5;30m/\\");
          if (acField & WATERED)
130
131
            std::fprintf(f, \sqrt{x1b[u \times 1b[46m\%02d]}, acField >> 4);
          std::fprintf(f, "\x1b[0;39;49m");
132
        }
133
```

```
134
135
        std::fprintf(f, "\n");
136
      }
137
      if (finalOut) {// An Explanation shall be printed
138
        std::fprintf(f, "\nExplanation:");
139
        std::fprintf(f, \sqrt{n} = 37;47 \text{ mWA} \times 16[39;49 \text{ m}]
                                                     --- EMPTY");
140
        std::fprintf(f, "\n\x1b[32;42mF0\x1b[39;49m --- BURNABLE");
141
        std::fprintf(f, "\n\x1b[1;5;31m/\\x1b[0;39m --- BURNED");
142
        std::fprintf(f, "\n\x1b[1;4;5;30m/\\x1b[0;39m --- COAL
143
           (doubly burned)");
        std::fprintf(f, \sqrt{x1b[46m##\\x1b[0;39m} --- WATERED at
144
           time ##");
145
        std::fprintf(f, "\nFields can have more than 1 state.");
146
147
      std::fprintf(f, "\n");
148 }
149
150 void dontPrintSolution(std::FILE* f, bool finalOut) { return; }
151 //END OF OUTPUT
   Buschfeuer.cpp Dies ist die Implementierung der Heuristik.
 1 #include <cstdio>
 2 #include <vector>
 3 #include <queue>
 4 #include <set>
 5 #include <string>
 6 #include <cstring>
   #include <algorithm>
 7
 8
 9 #include "Buschfeuer.h"
10
11 Point getOptimalWaterSpot(std::vector < Point > & candidates) {
      std::queue<std::pair<PII,Point> > q;
12
                                        // ((distance | color) |
         Location)
13
      for(int i= 0; i < candidates.size(); ++i)</pre>
14
        q.push(std::pair <PII, Point > (PII(0,i), candidates[i]));
           // insert all the candidates as start points for the BFS
15
      std::vector<std::vector<std::set<int> >
16
         first
        std::vector<std::set<int> >(Forest.height()));
17
      std::vector<std::vector<int> > shortDis(Forest.width(),
18
                    // shortest distant to any burning field
        std::vector<int>(Forest.height(),oo));
19
20
      //BFS to calculate shortest paths
21
22
      while(!q.empty()){
23
        std::pair<PII,Point> ac = q.front();
24
        Point acPoint = ac.second;
```

```
25
       int acDistance = ac.first.first;
26
       int acColor = ac.first.second;
27
28
       q.pop();
29
       if(visited[acPoint.x][acPoint.y].count(acColor))
30
          continue;
       visited[acPoint.x][acPoint.y].insert(acColor);
31
       shortDis[acPoint.x][acPoint.y] =
32
           std::min(acDistance, shortDis[acPoint.x][acPoint.y]);
33
34
       for(int i= 0; i < 4; ++i){</pre>
35
         int newx = acPoint.x + dir[i][0];
36
          int newy = acPoint.y + dir[i][1];
                                                                    //
             calculate new field's indexes
37
         if(newx < 0 || newy < 0 || newy >= Forest.height() || newx
38
             >= Forest.width())
            continue;
                                                                    11
39
               new field is outside the woods
40
         if (Forest(newx, newy) != BURNABLE)
            continue;
41
                                                                    //
               Field is not of interest
42
         if(visited[newx][newy].count(acColor) == 0)
43
                                                                    //
             Don't compute things twice
            if(acDistance + 1 <= shortDis[newx][newy]){</pre>
44
45
              shortDis[newx][newy] = acDistance + 1;
              q.push(std::pair<PII,Point>(PII(acDistance +
46
                 1, acColor), Point(newx, newy)));
47
           }
48
       }
     }
49
50
51
     //determine the field to be watered
     std::vector<PII> waterval(candidates.size(),PII(0,0));
52
53
     std::vector<std::vector<int> > farthDist(candidates.size(),
        std::vector<int>(2*(Forest.width()+Forest.height()),0));
54
55
     //Count the number of fields that have an unique fire spot
        a.k.a. waterval
     //Reckon the farthest field
56
57
     for(int i= 0; i < Forest.width(); ++i)</pre>
58
       for(int j= 0; j < Forest.height(); ++j)</pre>
         if(visited[i][j].size() == 1){
59
60
            waterval[*visited[i][j].begin()].first++;
61
            farthDist[*visited[i][j].begin()][shortDis[i][j]]++;
         }
62
63
     for(int i = 0; i < waterval.size(); ++i)</pre>
       waterval[i].second = i;
64
65
66
     std::sort(waterval.begin(), waterval.end(), std::greater < PII > ());
67
68
     return candidates[waterval[0].second];
```

```
69 }
70
   std::vector<Point>& getInitialBurningFields() {
71
72
      static std::vector<Point> burnedFields;
73
      for(int i = 0; i < Forest.height(); ++i)</pre>
74
        for(int j= 0; j < Forest.width(); ++j)</pre>
75
76
          if(Forest(j, i) & BURNED){
77
            burnedFields.push_back(Point(j, i));
78
            printf("Initially burning: (%i|%i)\n",j, i);
79
80
      return burnedFields;
81
   }
82
83
   void simulateFire(const std::vector<Point>&
       initiallyBurningFields) {
84
      std::vector<Point> burnedFields = initiallyBurningFields;
      if(printSolution != dontPrintSolution)
85
        printSolution_TERMINAL(stdout, false);
86
87
      if (OUT != 0)
        printSolution(OUT, false);
88
89
      int time = 0;
90
      while(!burnedFields.empty()) {
91
                                                                   //
         Simulate as long as there's still fire in the world
        std::vector<Point> newBurnedFields;
92
           // The burning fields at the next point of time
93
94
        //Calculate the new burning fields
        for(size_t i = 0; i < burnedFields.size(); ++i){</pre>
95
96
          int acx = burnedFields[i].x;
97
          int acy = burnedFields[i].y;
98
          if(Forest(acx, acy) & WATERED)
99
            continue;
                                                                   //
100
               The field got watered and does not spread fire
          Forest(acx, acy) |= COAL;
                                                                   //
101
             Field burned down to coal...
102
          for(int j = 0; j < 4; ++j) {
103
            int newx = acx + dir[j][0];
104
            int newy = acy + dir[j][1];
105
106
            if(newx < 0 || newy < 0 || newy >= Forest.height() ||
107
               newx >= Forest.width())
108
               continue;
                                                                   //
                  new field is outside the woods
109
            if(Forest(newx, newy) == BURNABLE){
110
              Forest(newx, newy) |= BURNED;
                                                                   //
                  Field starts burning
111
              newBurnedFields.push_back(Point(newx,newy));
112
```

```
113 //
               printf(" From now on burning: (%i|%i)\n",newx,newy);
           // log the happenings
114
115
          }
116
        }
                                                                  11
117
        if (newBurnedFields.empty())
           Nothing to water, all plants happy...
118
            break:
119
120
        burnedFields = newBurnedFields;
121
122
        Point toWater = getOptimalWaterSpot(newBurnedFields); //
           Determine the field to water
123
        Forest(toWater.x, toWater.y) |= (WATERED | (time << 4));
                         // ... and water it
124
125
126
        //Output / mirror the partial solution
127
128
        std::printf("---\nAt time %i: Water spot
           (%i|%i)\n",++time,toWater.x,toWater.y);
129
        if (printSolution != dontPrintSolution)
          printSolution_TERMINAL(stdout, false);
130
131
132
        if (OUT) {
          std::fprintf(OUT, "---\nAt time %i: Water spot
133
              (%i|%i)\n",time,toWater.x,toWater.y);
          printSolution(OUT, false);
134
        }
135
136
137
138
         printf("Fire died.\n");
139
140
      //Count the total number of burned or coaled
      int wcnt = 0, ccnt = 0;
141
      for(int i= 0; i < Forest.width(); ++i)</pre>
142
143
        for(int j= 0; j < Forest.height(); ++j)</pre>
          if(Forest(i, j) & WATERED)
144
145
            wcnt++;
          else if(Forest(i, j) & COAL)
146
147
            ccnt++;
148
149
      //Output / Mirror the solution
      std::printf("---\nAnd you'll find %i pieces of coal and %i
150
         pieces of watered coal\n",ccnt,wcnt);
151
      if (printSolution != dontPrintSolution)
        printSolution_TERMINAL(stdout, true);
152
153
      if (OUT) {
        std::fprintf(OUT, "---\nAnd you'll find %i pieces of coal
154
           and %i pieces of watered coal\n",ccnt,wcnt);
155
        printSolution(OUT, true);
156
157 }
```

```
158
159
    int main(int argc, char** argv){
160
      if (argc > 1) {
        std::freopen(argv[1], "r", stdin);
161
        std::printf("Using %s as input.\n", argv[1]);
162
      }
163
164
      if (argc > 2){
        printf("Mirroring output to %s.\n", argv[2]);
165
166
        if (strstr(argv[2], ".tex2")) {
          std::printf("I reckon you want me to produce some
167
             graphicless TeX stuff...\n");
          printSolution = dontPrintSolution;
168
169
        }
170
        else if (strstr(argv[2], ".tex")) {
          std::printf("I reckon you want me to produce some TeX
171
             stuff...\n");
172
          printSolution = printSolution_TEX;
        }
173
        else if (strstr(argv[2], ".raw")) {
174
175
          std::printf("I reckon you want me to surpress
             graphics...\n");
176
          printSolution = dontPrintSolution;
        }
177
178
        else
179
          printSolution = printSolution_TERMINAL;
180
        OUT = std::fopen(argv[2], "w");
181
      else{
182
183
        OUT = 0;
184
        printSolution = printSolution_TERMINAL;
185
186
187
      parseInput(stdin);
      simulateFire(getInitialBurningFields());
188
189 }
    Buschfeuer2.cpp Dies ist die Implementierung der State-Space-Search.
 1 #include <cstdio>
 2 #include <vector>
 3 #include <queue>
 4 #include <set>
 5 #include <string>
 6 #include <cstring>
 7 #include <algorithm>
 8 #include <map>
```

12 typedef std::tuple < int, int, Woods > sssType; //State-Space-Search: distance from source; #of skipped waterings, acForest

typedef std::pair<int,int> pii;

10 #include "Buschfeuer.h"

9

11

13 14

```
bool operator <(const sssType &a, const sssType &b){</pre>
16
17
     int aBurning = std::get<2>(a).cnt();
18
     int bBurning = std::get<2>(b).cnt();
19
20
     int aBurned = std::get<2>(a).cnt2();
     int bBurned = std::get<2>(b).cnt2();
21
22
23
     auto aSk = std::get<1>(a);
24
     auto bSk = std::get<1>(b);
25
26
     return (aBurned > bBurned || (aBurned == bBurned && (aBurning
        - aSk > bBurning - bSk)));
27 }
28
29
   std::pair < Woods, std::vector < Point >> getNextState(const Woods& w) {
30
        //Calculate the next state's fire paired with the positions
        //of the new fire spots
31
32
     Woods ret(w.width(),w.height());
33
     std::vector<Point> pnts;
34
35
     for(int i = 0; i < w.width(); ++i)</pre>
       for(int j = 0; j < w.height(); ++j){</pre>
36
37
         ret(i,j) = w(i,j);
38
         if(w(i,j) == BURNABLE){
39
            bool startsBurning = false;
40
            for(int k = 0; k < 4; ++k){
              int x = i + dir[k][0];
41
              int y = j + dir[k][1];
42
43
              if(x < 0 | | y < 0 | | x >= w.width() | | y >= w.height())
44
                continue;
45
              if(w(x,y) & BURNED && !(w(x,y) & WATERED))
46
                startsBurning = true;
           }
47
           if(startsBurning){
48
49
              ret(i,j) |= BURNED;
50
              pnts.push_back(Point(i,j));
51
           }
52
53
          else if(w(i,j) & BURNED && !(w(i,j) & WATERED))
            ret(i,j) |= COAL;
54
       }
55
56
     return std::pair <Woods, std::vector <Point >> (ret, pnts);
57
  }
58
  int main(int argc, char ** argv){
59
     if (argc > 1) {
60
       std::freopen(argv[1],"r",stdin);
61
62
       std::printf("Using %s as input.\n", argv[1]);
63
     }
64
     if (argc > 2){
       std::printf("Mirroring output to %s.\n", argv[2]);
65
       if (strstr(argv[2], ".tex2")) {
66
```

```
67
          std::printf("I reckon you want me to produce some
             graphicless TeX stuff...\n");
          printSolution = dontPrintSolution;
68
69
        else if (strstr(argv[2], ".tex")) {
70
          std::printf("I reckon you want me to produce some TeX
71
             stuff...\n");
72
          printSolution = printSolution_TEX;
73
74
        else if (strstr(argv[2], ".raw")) {
          std::printf("I reckon you want me to surpress
75
             graphics...\n");
76
          printSolution = dontPrintSolution;
77
        }
78
        else
79
          printSolution = printSolution_TERMINAL;
80
        OUT = std::fopen(argv[2], "w");
81
82
      else{
83
        OUT = 0;
84
        printSolution = printSolution_TERMINAL;
85
      }
86
87
      parseInput(stdin);
88
      std::priority_queue <sssType > q; //The SSS-Queue
89
90
      q.push(sssType(1,0,Forest)); //Initial Node, let time start at
91
92
      while(!q.empty()) {
93
        sssType ac = q.top(); q.pop();
94
95
        auto acForest = std::get<2>(ac);
96
        int acDis = std::get<0>(ac);
97
        int acSkipped = std::get<1>(ac);
98
99
        auto next = getNextState(acForest);
100
101
        if(acForest.cnt() <= acSkipped)</pre>
102
        { //Fire can be dead by this time
103
          //Reconstruct and output Solution
104
105
106
          Forest = acForest;
107
108
          std::set<int> remTimes; //check at which points in time a
             watering was required
109
                                //so that those fields that are still
                                   burning can get one of the
110
                                //remaining times to be watered
111
          for(int i = 1; i <= acDis; ++i)</pre>
112
113
            remTimes.insert(i);
```

```
114
115
          for(int i = 0; i < Forest.width(); ++i)</pre>
116
             for(int j = 0; j < Forest.height(); ++j)</pre>
117
               if((Forest(i,j) & BURNED) && ( Forest(i,j) & WATERED )
118
                  )
                 remTimes.erase(remTimes.find(Forest(i,j) >> 4));
119
120
121
          int ccnt = 0;
                          //No of coaled tiles
122
123
          for(int i = 0; i < Forest.width(); ++i)</pre>
124
             for(int j = 0; j < Forest.height(); ++j)</pre>
125
               if((Forest(i,j) & BURNED) && !( Forest(i,j) & (WATERED
                  | COAL )) ){
126
                 Forest(i,j) |= (WATERED | ((*remTimes.begin()) <<</pre>
127
                 remTimes.erase(remTimes.begin());
               }
128
               else if ((Forest(i,j) & COAL) && !( Forest(i,j) &
129
                  WATERED) )
130
                 ccnt++;
131
132
           std::printf("Water always optimally (to save
              water)...\nand you'll find %i pieces of coal and %i
              pieces of watered coal\n",ccnt,acDis-acSkipped -1);
133
134
          if (printSolution != dontPrintSolution)
             printSolution_TERMINAL(stdout, true);
135
          if (OUT) {
136
             std::fprintf(OUT, "Water always optimally (to save
137
                water)...\nAnd you'll find %i pieces of coal and %i
                pieces of watered coal\n",ccnt,acDis- acSkipped-1);
138
             printSolution(OUT, true);
          }
139
140
          continue;
141
   //
              break;
142
        }
143
144
        q.push(sssType(acDis + 1,acSkipped + 1, next.first));
        for(auto i : next.second){
145
          next.first(i.x,i.y) |= (WATERED | (acDis << 4)); // Save</pre>
146
              time whe field got watered
147
          q.push(sssType(acDis+ 1,acSkipped, next.first));
          next.first(i.x,i.y) &= ~(WATERED | (acDis << 4));</pre>
148
149
150
      }
151
      printf("Finished\n");
152 }
```

# 2 Aufgabe 2 - Lebenslinien

## 2.1 Lösungsidee

Die Lebenszeit eines Menschen ist ein abgeschlossenes Intervall L = [a, b] zwischen 2 Zeitpunkten a, b. Da es eine Bijektion J gibt, welche jeder Zeit eine reelle Zahl zuordnet, lässt sich die Lebenszeit eines Menschen auch als Intervall L' = [J(a), J(b)] von reellen Zahlen auffassen. Dies wird im Folgenden getan.

Lebenszeit

Ein Lebensgraph ist ein ungerichteter Graph G = (V, E), auf dem eine Funktion  $f : V \mapsto P(\mathbb{R})$  <sup>18</sup> definiert ist, welche jedem Knoten eine Lebenszeit eines Menschen, also ein Intervall reeller Zahlen zuordnet und zusätzlich  $\forall u, v \in V : (u, v) \in E \Leftrightarrow f(u) \cap f(v) \neq \emptyset$  gilt. Es gibt also genau dann eine Kante zwischen 2 Knoten, wenn der Schnitt der beiden Lebenszeiten der Knoten nicht leer ist, es also einen Zeitpunkt gibt, zudem beide Menschen gelebt haben.

Lebensgraph

Aufgabe ist es nun, für einen gegebenen ungerichteten Graphen G = (V, E) zu prüfen, ob es eine Funktion  $f: V \mapsto P(\mathbb{R})$  gibt, sodass G Lebensgraph wird.

Dabei soll, sofern es ein solches f gibt, f(v) für alle Knoten  $v \in V$  ausgegeben werden, andernfalls soll der minimale Teilgraph von G ausgegeben werden, für welchen allein es kein solches f geben kann.

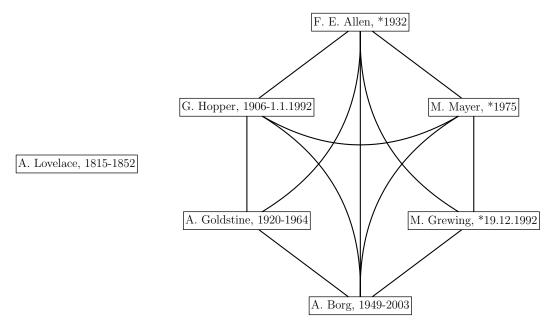


Abbildung 1: Der Lebensgraph aus der Aufgabenstellung

Im Folgenden wird nur von zusammenhängenden Graphen ausgegangen. Für aus mehreren Zusammenhangskomponenten bestehende Graphen lässt sich die Berechnung für jede dieser einzeln durchführen, eventuell muss allen einer Komponente zugewiesenen Intervalle eine reelle Konstante addiert werden, dies ändert jedoch nichts an der eigentlichen Lösung.

#### 2.1.1 Eigenschaften von Lebensgraphen

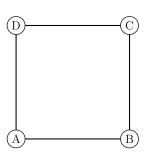
Es ist leicht ersichtlich, dass ein naiver Algorithmus zur Prüfung eines Graphen auf Lebensgrapheneigenschaft, also ein Algorithmus der alle möglichen zeitlichen Anordnungen der Knoten

 $<sup>^{18}</sup>P(\mathbb{R})$  beschreibt die Potenzmenge von  $\mathbb{R}$ , also die Menge aller Teilmengen von  $\mathbb{R}$  (Es sei der Einfachheit der Schreibweise wegen angenommen, dass eine solche Potenzmenge existiert.)

zueinander durchprobiert, nicht zum Ziel führt, da dieser mit einer grob approximierten Laufzeit von  $\mathcal{O}(\mathcal{V}!)$  wohl zu langsam ist.

Zur Überprüfung eines Graphen, ob dieser ein Lebensgraphen ist, ist es daher zunächst hilfreich sich Lebensgraphen etwas genauer zu betrachten. Es fällt zunächst auf, dass ein Graph, in dem ein  $Loch^{19}$  auftritt niemals Lebensgraph sein kann:

Loch



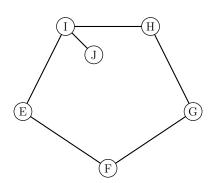


Abbildung 2: Graphen mit Löchern können niemals Lebensgraph sein (im 2. Graphen ist J nicht Teil des Loches)

Der Grund hierfür ist offensichtlich: Sei  $Z = (v_i, v_k, ..., v_i)$  ein Zyklus der Länge größer 3 eines Graphen G = (V, E), und gelte für G: zwischen 2 Knoten aus Z existiert nur genau dann eine Kante in G, sofern diese beiden Knoten im Zyklus nacheinander durchlaufen werden; bei Z handelt es sich also um ein Loch von G.

Weise man einem Knoten  $v_i \in Z$  nun ein Intervall  $I_0 = [a_0, b_0]$  zu. Nun muss dem Nachfolger  $v_{i_1}$  von  $v_i$  im Zyklus Z ein Intervall  $I_1 = [a_1, b_1]$  zugewiesen werden, wobei entweder  $a_0 < a_1 \le b_0 < b_1$  oder  $a_1 < a_0 \le b_1 < b_0$ ] gelten muss, da in G zwischen  $v_i$  und  $v_{i_1}$  eine Kante existiert. Hat man sich jedoch für einen dieser beiden Fälle entschieden, so muss man sich bei der Zuweisung von Intervallen zu den nächsten Knoten in Z immer für diesen Fall entscheiden. Sonst würde man Intervalle erhalten, welche einen nichtleeren Schnitt besitzen, deren Knoten in G jedoch nicht durch eine Kante verbunden sind. Dies wäre ein Widerspruch zur Definition eines Lebensgraphen.

Setzt man diese Zuweisungen jedoch bis zum Ende des Zyklus fort, so erhält man zwangsläufig ein Problem mit der Kante zwischen dem Knoten  $v_i$  und seinem Vorgänger im Zyklus Z. In jedem Fall muss der Schnitt der diesen beiden Knoten zugewiesenen Intervalle nach Konstruktion leer sein, da man ansonsten bei einem vorangegangenen Schritt einen Widerspruch zur Definition eines Lebensgraphen erhalten hatte. Dies an sich stellt jedoch auch einen Widerspruch dar, da diese beiden Konten in G mit einer Kante verbunden sind.

Somit hat ein Lebensgraph kein Loch.

Graphen ohne Löcher werden in der Literatur Chordalgraph oder  $Triangulierter\ Graph^{20}$  genannt, es gibt effiziente Algorithmen zur Erkennung solcher Graphen.

Chordalgraph

Es sei an dieser Stelle angemerkt, dass ein Lebensgraph sehr wohl *Dreiecke*, also Zyklen der Länge 3 haben darf. Dies liegt insbesondere daran, dass ein Dreieck eine *Clique* der Größe 3 bildet, jeder der 3 Knoten also mit jedem anderen der 3 Knoten verbunden ist. Speziell bei Dreiecken muss es also einen Zeitpunkt geben, an dem alle 3 entsprechenden Menschen gelebt haben.

Dreiecke Clique

<sup>&</sup>lt;sup>19</sup>Ein Loch ist dabei ein Zyklus mit einer Länge größer 3, zwischen dessen einzelnen Knoten nur eine Kante existiert, wenn diese auch im Zyklus existiert.

<sup>&</sup>lt;sup>20</sup>Der englischsprachige Wikipediaartikel ist in diesem Fall (mal wieder) deutlich informativer: https://en.wikipedia.org/wiki/Chordal\_graph

Weiterhin ist es für einen Lebensgraphen nur *notwendig* Chordalgraph zu sein. Betrachte man folgenden Graphen, der Chordalgraph ist, jedoch nicht Lebensgraph sein kann:

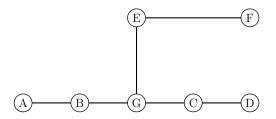


Abbildung 3: Chordalgraph, der kein Lebensgraph ist

Es gilt nun also ein hinreichendes Kriterium dafür zu finden, ob ein Graph G ein Lebensgraph ist.

Seien dazu die maximalen Cliquen in G betrachtet. Eine Clique C eines Graphen G=(V,E) heißt dabei maximal, wenn es keinen Knoten  $v\in V\setminus C$  gibt, sodass  $C\cup \{v\}$  eine Clique in G bildet; wenn also das Hinzufügen eines beliebigen weiteren Knotens des Graphen zu der Clique C bewirkt, dass C keine Clique mehr ist.

maximalen Cliquen

Es kann gezeigt werden, dass Chordalgraphen  $G_C = (V, E)$  genau diejenigen Graphen sind, bei denen sich eben diese maximalen Cliquen so in einem Cliquenbaum T anordnen lassen, so dass für jeden Knoten vSub aus V gilt, dass die Cliquen, in denen v enthalten ist einen zusammenhängenden Teilbaum von T bilden.

Cliquenbaum

Speziell bei Lebensgraphen vereinfacht sich dieser Baum jedoch zu einem Pfad, man kann die maximalen Cliquen also so anordnen, dass alle Cliquen, die einen Knoten v enthalten in dieser Anordnung aufeinanderfolgend sind. Diese Anordnung sein im Folgenden mit Cliquenkette beschrieben. Aus einer Cliquenkette lassen sich nun leicht Intervalle für Knoten ablesen, und umgekehrt, da zwei Konten nur in der selben Clique sind, wenn sie durch eine Kante verbunden sind, und ihnen so zurecht ein gemeinsamer Intervallabschnitt zugeordnet worden ist.

Cliquenkette

#### 2.1.2 Algorithmische Erkennung von Lebensgraphen

Der vorangegangene Abschnitt liefert nun einen direkten Algorithmus zur Überprüfung, ob ein Graph ein Lebensgraph ist. Zunächst wird überprüft, ob der gegebene Graph ein Chordalgraph ist, dann wird ein Cliquenbaum erzeugt, überprüft, ob dieser eine Cliquenkette ist und zuletzt wird überprüft, ob jeder Knoten nur in aufeinanderfolgenden Cliquen vorkommt. Die hierzu notwendigen Algorithmen<sup>21</sup> werden nun im Folgenden vorgestellt.

Die Überprüfung, ob ein gegebener Graph ein Chordalgraph ist, kann mithilfe einer lexikografischen Breitensuche (im Folgenden Lex-BFS) geschehen. Dabei ist eine Lex-BFS ähnlich einer normalen Breitensuche. Anstatt einer Warteschlange (Queue) verwendet die Lex-BFS jedoch eine geordnete Folge von Knotenmengen. Die Lex-BFS wird speziell dazu benutzt, eine spezielle Abfolge der Knoten zu erhalten, mit welcher im Folgenden dann weiter operiert werden kann.

Lex-BFS

```
1 //Lex-BFS
2 //Eingabe: Graph G = (V,E), Knoten seien durchnummeriert 0..|V|-1
3 //Ausgabe: Reihenfolge der Knoten
4
```

 $<sup>^{21}\</sup>mathrm{nach}$  Habib, M., McConnell, R., Paul, C. und Viennot , L.: "Lex-BFS and partition reignement, with applications to transitive orientation, interval graph recognition and consecutive ones testing", erschienen in Theoretical Computer Science 234 (2000), Seiten 59–84

```
5
   begin
6
     int[] ausgabe := int[|V|];
7
8
     Liste < int > L
                   := V; //Initiale Anordnung der Knoten (L[i] = i)
9
10
     Liste < int > [] S := {L}; // Klassen
11
12
     int cnt = |V| - 1; //Zähler für Ausgabe
13
     while S != { } do begin
14
       int x := letztes Element der letzten Klasse in S;
15
       entferne x aus der letzten Klasse in S,
16
          wird diese Klasse dadurch leer, entferne diese aus S;
17
18
       ausgabe[x] := cnt; cnt := cnt - 1;
19
20
       //Klassen werden in 2 Teilklassen aufgespalten:
21
       //diejenigen Knoten, die Nachbar von x sind,
       //und die, die es nicht sind
22
23
24
       foreach Liste <int> i in S do begin
25
         nachbarn := { Knoten in i, die benachbart zu x };
26
         nicht_nachbarn := i \ nachbarn;
27
28
         //Ordne Nachbarn vor Nicht-Nachbarn in S
29
         ersetzte { i } durch { nachbarn , nicht_nachbarn } in S;
30
                //Ignoriere leere Mengen
31
       end:
32
     end;
33
     return ausgabe;
34
   end.
```

Eine perfekte Eliminationsordnung eines Graphen G=(V,E) heißt eine Anordnung A der perfekte Knoten V, sodass für jeden Konten  $v \in V$  gilt:

v und die Nachbarn von v, die nach v in A auftreten, bilden eine Clique in G.

Eliminati-

Ein Satz über Chordalgraphen besagt, dass ein Graph G genau dann ein Chordalgraph ist, wenn G eine perfekte Eliminationsordnung besitzt.

onsord-

Auch kann bewiesen werden, dass die Lex-BFS bei einem Chordalgraphen G eine perfekte Elinung minationsordnung von G erzeugt.

Speziell für die Überprüfung von Graphen auf Chordalität muss also nur noch die von der Lex-BFS erzeugte Abfolge PI der Knoten darauf hin überprüft werden, ob diese eine perfekte Eliminationsordnung ist.

Dies kann beispielsweise mit folgendem Algorithmus geschehen, dabei seien mit RN(v) die in der Eliminationsornung rechts gelegenen Nachbarknoten von v bezeichnet und mit P(v) der in der Eliminationsornung am weitesten links liegende Knoten von RN(v).

```
//Überprüfung einer Ordnung der Knoten V darauf, ob diese
//eine perfekte Eliminationsordnung ist
//Eingabe: Graph G = (V,E), Reihenfolge PI der Knoten V
//Ausgabe: true, falls PI perfekte Eliminationsordnung, false sonst
begin
Ermittle RN(v) und P(v) für jeden Knoten v;
foreach v in V do begin
```

```
9 if (RN(v) \ P(v) ist keine

10 Teilmenge von RN(P(v)))

11 then return false;

12 end;

13 return true;

14 end.
```

Obiger Algorithmus nutzt aus, dass bei einer perfekten Eliminationsordnung für jeden Knoten v gilt, dass  $v \cup RN(v)$  eine Clique bildet, somit muss auch RN(v) eine Clique bilden.

Deshalb muss  $RN(v) \setminus P(v) \subseteq RN(P(v))$  für jeden Knoten v gelten.

Sollte es sich bei PI nicht um eine perfekte Eliminationsordnung, so gibt es ein v, für dass  $v \cup RN(v)$  keine Clique ist. Dies heißt aber im speziellen, dass RN(v) keine Clique bilden und somit P(v) nicht mit allen Knoten aus  $RN(v) \setminus P(v)$  durch eine Kante verbunden ist oder  $RN(v) \setminus P(v)$  selbst keine Clique bildet. Der zweite Fall kann dann rekursiv weiter behandelt werden, bis einmal Fall 1 auftritt, dieser muss auftreten, da der betrachtete Graph endlich ist. Speziell bei Fall 1 enthält dann RN(P(v)) jedoch mindestens einen Knoten nicht, der in  $RN(v) \setminus P(v)$  enthalten ist.

Somit ist obiger Algorithmus also korrekt.

Ist der eingegebene Graph nun ein Chordalgraph, so wird nun der Cliquenbaum erzeugt. Dazu kann man, das schon für den vorangegangenen Algorithmus für jeden Knoten v definierte, P(v) nutzen. Es ist leicht zu sehen, dass dieses P(v) schon einen Baum impliziert. Es werden nun also einfach die maximalen Cliquen ermittelt und dann entsprechend dieses Baumes geordnet:

```
//Ermittlung des Cliquenbaumes
   //Eingabe: Graph G = (V,E), Reihenfolge PI der Knoten V
 3
   //Ausgabe: Ein Cliquenbaum B
 4
   begin
 5
     Ermittle RN(v) und P(v) für jeden Knoten v;
 6
 7
     Sei T der durch P(v) implizierte Baum;
 8
     Sei r die Wurzel von T;
9
10
     Sei Clique ein Array, das Knoten eine Clique zuordnet;
11
12
     foreach v in T, v != r in preorder do begin
13
       if (RN(v) \setminus \{P(v)\} != RN(P(v))) then begin
          Sei c := {v} eine neue Clique;
14
15
          Clique[v] := c;
         PAR(c) := Clique[P(v)];
16
       end else begin
17
          Clique[P(v)] += { v };
18
19
          Clique[v] := Clique[P(v)];
20
       end;
21
     end;
22
     Sei B der durch PAR(C) implizierte Baum;
23
     return B;
24
   end.
```

Anschließend wird nun versucht, die maximalen Cliquen zu ordnen, sodass eine Cliquenkette entsteht. Der naive Ansatz, alle möglichen Anordnungen durchzuprobieren ist allerdings zu langsam.

Eine solche Anordnung kann auch mit folgendem, der Lex-BFS sehr ähnlichen, Algorithmus von M. Habib, R. McConnell, C. Paul und L. Viennot geschehen, der diesen Test bei richtiger Implementierung in Linearzeit durchführen kann:

```
//Lebensgraphen-Test
  //Ermittlung einer Cliquenkette
3 //Eingabe: Graph G = (V,E), Reihenfolge PI der Knoten V
  //Ausgabe: Eine Cliquenkette L
  begin
6
     Sei B=(X,F) ein Cliquenbaum der mit dem vorangegangenen
        Algorithmus gefunden wurde;
7
     Sei X die Menge der maximalen Cliquen, X = {C1, C2, ... Cn};
8
     Sei L eine Liste von Mengen, L := ( X );
9
     Sei PIVOTS ein leerer Stack;
     Sei USED ein Array;
10
11
12
     while L enthält eine Menge Xc mit |Xc| > 1 do begin
13
       Sei b eine Menge;
       if PIVOTS == { } then begin
14
15
         Sei Cl die Clique in Xc mit der größten Nummer;
16
         Ersetze Xc durch Xc\{Cl}, {Cl} in L;
         b := \{C1\};
17
18
       end else begin
         while USED[PIVOTS.top()] == TRUE do
19
20
           PIVOTS.pop();
21
         x := PIVOTS.top();
22
         USED[x] := TRUE;
         b := { W aus X | x in W };
23
24
         Seien Xa und Xb die erste bzw letzte Menge in L,
            die eine Klasse enthält die auch in b vorhanden ist;
25
26
         Ersetze Xa durch Xa\b, (Xa geschnitten b)
27
           und Xb durch (Xb geschnitten b), Xb\b;
28
       end;
29
       foreach (Ci,Cj) in F mit Ci in b und Cj nicht in b do begin
30
         PIVOTS += (Ci geschnitten Cj);
         entferne (Ci,Cj) aus F;
31
32
       end;
33
     end;
34
35
     foreach v in V do begin
36
       if Cliquen, in denen v vorkommt
37
          sind nicht aufeinanderfolgend in L then
38
          return "G ist kein Lebensgraph";
39
40
     //L ist nun die Cliquenkette
     return "G ist ein Lebensgraph";
41
42
```

Ist diese Anordnung möglich, so handelt es sich um einen Lebensgraphen, andernfalls nicht. Zuallerletzt sollten nun noch die eigentlichen Intervalle für die Knoten ausgegeben werden. Dabei ist es nicht von Bedeutung, ob und wie nun Daten als Begrenzung für die Intervalle angegeben werden, oder ob einfach Zahlen ausgegeben werden. Dabei ist das eigentliche Finden der Intervalle aus einer Cliquenkette trivial realisierbar, da eine Cliquenkette schon Intervalle impliziert.

#### 2.1.3 Erkennung des kleinsten Teilgraphen, der kein Lebensgraph ist

Zunächst ist es einfach zu erkennen, dass es nach obigem Algorithmus 2 verschiedene Arten von Graphen gibt, die keine Lebensgraphen sind. Es gibt diejenigen Graphen, die keine Chordalgraphen sind und diejenigen Graphen, die zwar Chordalgraphen sind, die jedoch trotzdem keine Lebensgraphen sind.

Weiterhin ist es leicht zu sehen, dass jeder Graph mit 3 oder weniger Knoten ein Lebensgraph ist.

Ein naheliegender Ansatz zur Findung des kleinsten Teilgraphen ist es daher alle möglichen Teilgraphen der Größe nach zu überprüfen, ob diese kein Lebensgraph sind. Dabei können schon von vorne herein gewisse Teilmengen ausgeschlossen werden. So ist es nicht sinnvoll, Cliquen zu überprüfen, auch sollte der Teilgraph zusammenhängend sein.

**Laufzeitanalyse** Bei geschickter Implementierung kann erreicht werden, dass jeder der obigen Algorithmen eine Laufzeit von  $\mathcal{O}(|V|+|E|)$  besitzt. Diese Schranke erfüllt auch die geforderte Effizienz des Verfahrens.

Das Ausprobieren aller Teilmengen einer Menge V benötigt  $\mathcal{O}(2^{|V|})$ , diese Schranke ergibt sich also speziell auch für die naheliegende Variante des Findens des minimalen Teilgraphen, der kein Lebensgraph ist.

## 2.2 Weitere Lösungsideen

Neben der Erkennung mithilfe einer Lex-BFS sind durchaus auch andere Methoden denkbar. So kann man auch mithilfe eines PQ-Baumes diese Erkennung vornehmen<sup>22</sup>. Es sind auch noch weitere Verfahren leicht im Internet auffindbar. Alle diese Verfahren eint jedoch, dass sie eine polynomielle Laufzeit für die Erkennung von Lebensgraphen besitzen, das gefundene Verfahren sollte daher auf jeden Fall auch eine solche Schranke für die Laufzeit besitzen.

Für das Finden des kleinsten Teilgraphen, der kein Lebensgraph ist, wären auch Heuristiken denkbar. Auch können die speziellen Eigenschaften von Chordalgraphen und Lebensgraphen ausgenutzt werden, um eine Suche stärker zu prunen.

## 2.3 Erweiterungen

Diese Aufgabe scheint zunächst in sich abgeschlossen, einige kleinere Erweiterungen sind dennoch denkbar. Zum Einen wäre es denkbar, Graphen die keine Lebensgraphen sind so zu erweitern, dass sie Lebensgraphen werden. Dabei wäre allerdings nur die minimale Erweiterung interessant, jeder Graph kann schließlich zu einem vollständigen Graphen erweitert werden.

Zum Anderen können Menschen (in der Regel) nicht unbegrenzt leben. Man könnte also auch eine maximale Lebenszeit festlegen, diese Festlegung benötigt jedoch noch weitere Einschränkungen, um sinnvoll zu sein. Schließlich könnten die Grenzen aller Intervalle einfach mit einer reellen Konstanten multipliziert werden um jedwede Schranke zu unterschreiten. Daher könnte man Lebenszeiten auch nur auf ganzen Zahlen definieren um dies zu unterbinden.

# 2.4 Umsetzung

Zur Implementierung der Lösungsidee habe ich die Sprache C++ gewählt.

<sup>&</sup>lt;sup>22</sup>Booth, K., Lueker, S.: Testing for the Consecutive Ones Property, Interval Graphs, and Graph Planarity Using PQ-Tree Algorithms in Journal of Computer and System Sciences 13, 335–379 (1976)

Dabei finden sich alle Methoden in der Datei Lebenslinien.cpp. Dabei ist der Graph global als Adjazenzmatrix G gespeichert.

Das Lesen der Eingabe übernimmt die Methode readInput. Ist die Eingabe gelesen, so wird eine Ordnung der Knoten mithilfe einer Lex-BFS ermittelt, diese ist in der Methode LexBFSOrder implementiert. Die Überprüfung dieser Ordnung darauf, eine perfekte Eliminationsordnung zu sein geschieht in der Methode isChordal. Sofern die Ordnung dieser Überprüfung standhält wird ein Cliquenbaum ermittelt, implementiert in der Methode getCliqueTree. Abschließend wird noch überprüft, ob sich aus dem Cliquen des Cliquenbaumes auch eine Cliquenkette machen lässt. Dies ist in der Methode isIntervalGraph wiederzufinden. Die Ermittlung und Ausgabe der eigentlichen Intervalle übernimmt die Methode main.

Dabei kann aufgrund von naiver Implementierung nur eine Schranke von  $\mathcal{O}((|V|+|E|)^2)$  eingehalten werden.

Handelt es sich nicht um einen Lebensgraphen, so übernimmt die Methode smallestFailingSubgraph das Finden des minimalen Teilgraphen, der kein Lebensgraph ist. Auch in diesem Fall übernimmt die main-Methode die Ausgabe.

#### 2.4.1 Eingabeformat

Die Eingabe in mein Programm kann über die Standardeingabe erfolgen. Dabei wird zunächst die Anzahl N an Knoten in dem Folgenden Graphen angegeben. Darauf folgen  $N^2$  Zahlen, entweder 0 oder 1 und durch Leerzeichen getrennt; der Graph als Adjazenzmatrix. (Dabei steht eine 1 dafür, dass eine Kante zwischen den beiden entsprechenden Knoten existiert.)

## 2.5 Beispiele

#### Beispiel 0

Das Beispiel aus der Aufgabenstellung.<sup>23</sup>

```
1 7
2 0 1 1 0 1 1 0
3 1 0 1 1 1 1 0
4 1 1 0 1 1 0 0
5 0 1 1 0 1 0 0
6 1 1 1 1 0 1 0
7 1 1 0 0 1 0 0
8 0 0 0 0 0 0
```

Eine mögliche Belegung mit Intervallen<sup>24</sup>:

```
1 The graphsize.
2 7 lines with 7 space seperated integers;
3 the graph as adjancy matrix.
4 The graph is chordal!
5 In clique 3: 1 2 3 4
6 In clique 4: 0 1 2 4
7 In clique 5: 0 1 4 5
8 In clique 6: 6
9 The graph is an interval graph:
0 Node 0: 25.09.1904 - 16.10.1907
```

<sup>&</sup>lt;sup>23</sup>Dieses Beispiel lässt sich auch in der Datei 0.in wiederfinden.

<sup>&</sup>lt;sup>24</sup>Diese Ausgabe lässt sich auch in der Datei 0.out wiederfinden.

```
11 Node 1: 25.09.1900 - 16.10.1907

12 Node 2: 25.09.1900 - 16.10.1905

13 Node 3: 25.09.1900 - 16.10.1903

14 Node 4: 25.09.1900 - 16.10.1907

15 Node 5: 25.09.1906 - 16.10.1907

16 Node 6: 25.09.1908 - 16.10.1909
```

Eine Visualisierung:

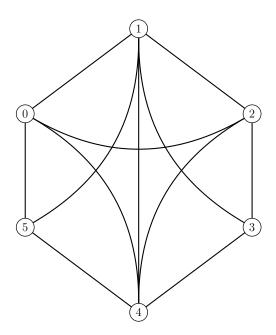


Abbildung 4: Der Graph aus Beispiel 0.

### Beispiel 1

(6)

Ein Graph der kein Chordalgraph ist.<sup>25</sup>

```
Die Ausgabe meines Programms<sup>26</sup>:

1 The graphsize.
2 4 lines with 4 space seperated integers;
3 the graph as adjancy matrix.
4 The graph is not chordal.
5 Smallest subgraph that is not chordal:
6 Node 0
7 Node 1
```

 $<sup>^{25}\</sup>mathrm{Dieses}$ Beispiel lässt sich auch in der Datei 1.<br/>in wiederfinden.

 $<sup>^{26}\</sup>mathrm{Diese}$  Ausgabe lässt sich auch in der Datei 1.<br/>out wiederfinden.

- 8 Node 2
- 9 Node 3

Eine Visualisierung:

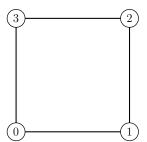


Abbildung 5: Der Graph aus Beispiel 1.

### Beispiel 2

Ein weiterer Graph, der nicht chordal ist<sup>27</sup>

```
1 6
2 0 1 0 0 1 0
3 1 0 1 0 0 0
4 0 1 0 1 0 0
5 0 0 1 0 1 0
6 1 0 0 1 0 1
7 0 0 0 0 1 0
```

Die Ausgabe meines Programms<sup>28</sup>:

```
The graphsize.
1
^2
   6 lines with 6 space seperated integers;
   the graph as adjancy matrix.
   The graph is not chordal.
4
   Smallest subgraph that is not chordal:
6
   Node 0
7
   Node 1
   Node 2
8
9
   Node 3
10
  Node 4
```

Mein Programm benötigt für die Berechnung dieses Beispiels weniger als eine Sekunde.

Eine Visualisierung:

 $<sup>^{\</sup>rm 27}{\rm Dieses}$ Beispiel lässt sich auch in der Datei 2.<br/>in wiederfinden.

<sup>&</sup>lt;sup>28</sup>Diese Ausgabe lässt sich auch in der Datei 2.out wiederfinden.

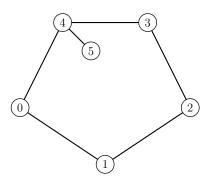


Abbildung 6: Der Graph aus Beispiel 2.

### Beispiel 3

Ein Dreieck, das offenkundig ein Lebensgraph ist<sup>29</sup>

```
1 3
2 0 1 1
3 1 0 1
4 1 1 0
```

Eine gefundene Belegung mit Intervallen<sup>30</sup>:

```
1 The graphsize.
2 3 lines with 3 space seperated integers;
3 the graph as adjancy matrix.
4 The graph is chordal!
5 In clique 2: 0 1 2
6 The graph is an interval graph:
7 Node 0: 25.09.1900 - 16.10.1901
8 Node 1: 25.09.1900 - 16.10.1901
9 Node 2: 25.09.1900 - 16.10.1901
```

Mein Programm benötigt für die Berechnung dieses Beispiels weniger als eine Sekunde.

Eine Visualisierung:



Abbildung 7: Der Graph aus Beispiel 3.

### Beispiel 4

Ein weiteres Beisiel.<sup>31</sup>

 $<sup>^{29}\</sup>mathrm{Dieses}$ Beispiel lässt sich auch in der Datei a.<br/>in wiederfinden.

 $<sup>^{30}\</sup>mathrm{Diese}$  Ausgabe lässt sich auch in der Datei a.<br/>out wiederfinden.

<sup>&</sup>lt;sup>31</sup>Dieses Beispiel lässt sich auch in der Datei 6.in wiederfinden.

```
7
1
2
  0
    1
       0
         0 0 1 0
3
    0
         0
       1
            0
4
       0
         1
            1
    0
       1
         0
            0 0 0
7
  1 0 1 0 0
             0 0
  0 0 1 0 0 0 0
  Auch dieser Graph enthält ein Loch.<sup>32</sup>:
1
  The graphsize.
  7 lines with 7 space seperated integers;
2
  the graph as adjancy matrix.
  The graph is not chordal.
  Smallest subgraph that is not chordal:
5
  Node 0
6
7
  Node 1
  Node 2
8
  Node 5
9
```

#### Beispiel 5

Ein weiteres Beisiel für einen Lebensgraphen.<sup>33</sup>

```
2
  0
         0 0 0 0
    1
      1
3
    0 1
         0 0 0 0
4
    1
       0
        1 0 0 0
5
  0 0 1
         0 1 0 0
       0
         1 0
  0 0 0 0 1 0 1
  0 0 0 0 1 1 0
```

```
Die gefundene Belegung mit den Intervallen<sup>34</sup>:
   The graphsize.
1
   7 lines with 7 space seperated integers;
2
   the graph as adjancy matrix.
3
   The graph is chordal!
4
   In clique 2: 0 1 2
6
   In clique 3:
                 2 3
   In clique 4: 3 4
7
8
   In clique 6: 4 5 6
   The graph is an interval graph:
9
   Node 0: 25.09.1900 - 16.10.1903
   Node 1: 25.09.1900 - 16.10.1903
11
   Node 2: 25.09.1900 - 16.10.1905
   Node 3: 25.09.1904 - 16.10.1907
   Node 4: 25.09.1906 - 16.10.1909
```

<sup>&</sup>lt;sup>32</sup>Diese Ausgabe lässt sich auch in der Datei 6.out wiederfinden.

<sup>&</sup>lt;sup>33</sup>Dieses Beispiel lässt sich auch in der Datei 7.in wiederfinden.

<sup>&</sup>lt;sup>34</sup>Diese Ausgabe lässt sich auch in der Datei 7.out wiederfinden.

```
15 Node 5: 25.09.1908 - 16.10.1909
16 Node 6: 25.09.1908 - 16.10.1909
```

### Beispiel 6

Ein weiteres Beisiel für einen Lebensgraphen.<sup>35</sup>

```
1 4
2 0 1 1 1
3 1 0 0 1
4 1 0 0 1
5 1 1 1 0
```

Die gefundene Belegung mit den Intervallen<sup>36</sup>:

```
1 The graphsize.
2 4 lines with 4 space seperated integers;
3 the graph as adjancy matrix.
4 The graph is chordal!
5 In clique 2: 0 2 3
6 In clique 3: 0 1 3
7 The graph is an interval graph:
8 Node 0: 25.09.1900 - 16.10.1903
9 Node 1: 25.09.1902 - 16.10.1903
10 Node 2: 25.09.1900 - 16.10.1901
11 Node 3: 25.09.1900 - 16.10.1903
```

Mein Programm benötigt für die Berechnung dieses Beispiels weniger als eine Sekunde.

## 2.6 Quelltext

```
#include <cstdio>
   #include <vector>
  #include <list>
  #include <stack>
5
   #include <deque>
   #include <algorithm>
   #include <iterator>
   #include <set>
9
   #include <queue>
10
   std::vector<std::vector<int> > G; //The Graph
11
   int N; //Graphsize
12
13
   void readInput(){
14
     std::printf("The graphsize.");
15
     scanf("%i",&N);
16
17
     G.assign(N,std::vector<int>(N,0));
18
```

<sup>&</sup>lt;sup>35</sup>Dieses Beispiel lässt sich auch in der Datei 3.in wiederfinden.

<sup>&</sup>lt;sup>36</sup>Diese Ausgabe lässt sich auch in der Datei 3.out wiederfinden.

```
19
     std::printf("%d lines with %d space seperated integers;\nthe
        graph as adjancy matrix.\n",N,N);
     //Read Graph stored in an Adjancy Matrix
20
21
     for(int i = 0; i < N; ++i)</pre>
22
       for (int j = 0; j < N; ++j)
23
          scanf("%i",&G[i][j]);
24
  }
25
26
27
   //BEGIN lexicographic BFS
28
29
  std::vector<int> LexBFSOrder(){
30
     std::list<int> L;
31
     for(int i = 0; i < (int)G.size(); ++i)</pre>
32
       L.push_back(i);
33
     std::deque<std::list<int>> classes;
34
     classes.push_back(L);
     std::deque<int> ret;
35
36
     while(!classes.empty()){
37
38
       int ac = *(classes.begin()->begin());
39
       classes.begin()->pop_front();
40
       if(classes.begin()->empty())
         classes.pop_front();
41
42
43
       ret.push_front(ac);
44
45
       std::deque<std::list<int>> new_classes;
46
       for(auto i : classes){
47
          std::list<int> tmp_in, tmp_out;
48
49
         for(auto j : i)
            if(G[j][ac]) //partion depending on whether neighbor of
50
               ac or not
51
              tmp_in.push_back(j);
52
            else
53
              tmp_out.push_back(j);
54
55
         if(!tmp_in.empty())
            new_classes.push_back(tmp_in);
56
57
         if (!tmp_out.empty())
            new_classes.push_back(tmp_out);
58
59
       }
60
       classes = new_classes;
61
62
     return {ret.begin(), ret.end()};
   }
63
64
65
   //END
66
67
  //BEGIN Chordality test
68
69
    //checks if ordering is a perfect elimination ordering
```

```
70 bool isChordal(std::vector<int> ordering){
71
72
      std::vector<std::vector<int> > rightNeighs(N, std::vector<int>
         ()); //Neghbours to the right
73
74
      std::vector <bool > used(N, false);
75
      for(int x = 0; x < N; ++x){
76
        int acnode = ordering[x];
77
78
        used[acnode] = true;
79
80
        for(int i = 0; i < N; ++i)</pre>
81
          if(G[i][acnode] && used[i])
82
             rightNeighs[i].push_back(acnode);
83
      }
84
85
      for (int x = 0; x < N; ++x){
        if(rightNeighs[x].size() <= 1)</pre>
86
87
          continue;
88
89
       // naive implementation
90
        for(int i = 1; i < rightNeighs[x].size(); ++i){</pre>
          bool existant = false;
91
92
          for(auto j : rightNeighs[rightNeighs[x][0]])
93
             if(j == rightNeighs[x][i]){
94
               existant = true;
95
               break;
            }
96
97
          if(!existant)
98
             return false;
99
        }
      }
100
101
      return true;
102
103
   }
104
    std::vector<std::pair<std::vector<int>, int > >
105
    getCliqueTree(std::vector<int> ordering, bool printCliques =
106
       true) {
107
      std::vector<std::vector<int> > rightNeighs(N, std::vector<int>
         ()); //Neghbours to the right
108
      std::vector<std::vector<int> > T(N,std::vector<int>());
109
110
      std::vector <bool > used(N, false);
111
      for(int x = 0; x < N; ++x){
112
        int acnode = ordering[x];
113
114
        used[acnode] = true;
        for(int i = 0; i < N; ++i)</pre>
115
          if(G[i][acnode] && used[i]){
116
117
             if (rightNeighs[i].empty())
               T[acnode].push_back(i);
118
119
             rightNeighs[i].push_back(acnode);
```

```
120
           }
121
      }
122
123
      std::stack<int> s;
      std::vector<std::set<int> > clique(N,std::set<int>());
124
125
      std::set<int> cliques;
126
127
      for(int i = 0; i < N; ++i)</pre>
128
        if(rightNeighs[i].empty()){
129
           s.push(i); //push the tree roots
           if(T[i].empty()) { //Is simple node
130
131
             clique[i].insert(i);
132
             cliques.insert(i);
133
          }
134
        }
135
      while(!s.empty()){
136
        auto ac = s.top(); s.pop();
137
        for(auto child : T[ac]) {
138
           for(auto i : rightNeighs[child])
139
140
             clique[child].insert(i);
141
           clique[child].insert(child);
142
143
           auto acParent = rightNeighs[child][0];
144
           if(std::includes(clique[child].begin(),clique[child].end(),
145
146
              clique[acParent].begin(), clique[acParent].end()))
             if(cliques.count(acParent))
147
               clique[acParent].erase(clique[acParent].find(acParent));
148
149
150
           cliques.insert(child);
151
152
           if(!T[child].empty())
             s.push(child);
153
154
        }
155
      }
156
157
      std::vector<std::pair<std::vector<int>, int > > t;
158
      std::vector<int> num(N, -1);
159
      int cnt = 0;
      for(int i = 0; i < N; ++i)</pre>
160
161
        if(cliques.count(i) && clique[i].count(i))
162
           num[i] = cnt++;
      for(int i = 0; i < N; ++i)</pre>
163
164
        if(cliques.count(i) && clique[i].count(i)){
165
           if(printCliques){
166
167
             std::printf("In clique %d:", i);
168
             for(auto k : clique[i])
               std::printf(" %d", k);
169
170
             std::printf("\n");
           }
171
172
           int par = (rightNeighs[i].empty() ? -1 :
```

```
num[rightNeighs[i][0]]);
173
          t.push_back(std::pair<std::vector<int>, int
             >({clique[i].begin(),clique[i].end()}, par));
174
      return t;
175
   }
176
177
178
   //END
179
180
   //BEGIN Interval Graph Reckon'ing
181
   std::deque<std::vector<int>> L; //clique chain
182
183
184
   bool isIntervalGraph(std::vector<int> ordering, bool printOut =
      auto T = getCliqueTree(ordering, printOut);
185
186
187
      std::list<std::pair<std::vector<int>,int> > 1;
      std::list<std::pair<int,int> > treeEdges;
188
      for(size_t o = 0; o < T.size(); ++o){</pre>
189
190
        auto i = T[o];
191
        1.push_back(std::pair<std::vector<int>,int>(i.first,o));
192
        if(i.second >= 0)
          treeEdges.push_back(std::pair<int,int>(o,i.second));
193
194
      std::list<std::pair<std::vector<int>, int> > >
195
         classes:
196
      classes.push_back(1);
197
198
      std::vector<int> pivots;
199
200
      std::vector <bool > used(N, false);
201
202
      L.clear();
203
204
      while(!classes.empty()){
205
        std::set<int> C;
206
        while(!pivots.empty() && used[pivots.back()])
207
          pivots.pop_back();
208
        if (pivots.empty()){
209
210
211
          std::list<std::pair<std::vector<int>, int> >::iterator Xc
             = classes.rbegin()->begin();
212
213
          for(auto I = classes.rbegin()->begin(); I !=
             classes.rbegin()->end(); ++I)
214
            if(I->second > Xc->second)
215
               (Xc) = (I);
216
217
          C.insert(Xc->second);
          L.push_front(Xc->first);
218
219
```

```
220
           classes.rbegin()->erase(Xc);
221
           if(classes.rbegin()->empty())
222
223
             classes.pop_back();
        }
224
225
        else {
226
           int x = pivots.back(); pivots.pop_back();
           used[x] = true;
227
228
229
           auto Xa = classes.begin(), Xb = classes.begin();
230
           bool Xaset = false;
231
232
           for(auto i = classes.begin(); i != classes.end(); ++i)
233
             for(auto j : *i) {
234
               bool contains = false;
235
               for(auto k: j.first)
236
                 if(k == x){
237
                    contains = true;
238
                    break;
                 }
239
240
               if(contains) {
241
                 C.insert(j.second);
242
243
                 Xb = i;
244
                 if(!Xaset){
245
                   Xa = i;
246
                    Xaset = true;
247
                 }
               }
248
             }
249
250
251
           //Partion Xa und Xb
252
           std::list<std::pair<std::vector<int>, int>> tmp_inA,
              tmp_outA, tmp_inB, tmp_outB;
253
254
           for(auto i : (*Xa))
255
             if(C.count(i.second))
256
               tmp_inA.push_back(i);
257
             else
258
               tmp_outA.push_back(i);
           for(auto i : (*Xb))
259
260
             if(C.count(i.second))
261
               tmp_inB.push_back(i);
262
             else
263
               tmp_outB.push_back(i);
264
265
           if (tmp_outA.empty())
266
             std::swap(tmp_inA,tmp_outA);
267
268
           (*Xa) = tmp_outA;
269
           if (!tmp_inA.empty())
270
             classes.insert(++Xa, tmp_inA);
271
```

```
272
           if (Xa != ++Xb) {
273
             if (tmp_inB.empty())
274
               std::swap(tmp_inB,tmp_outB);
275
             (*Xb) = tmp_inB;
276
             if (!tmp_outB.empty())
               classes.insert(Xb, tmp_outB);
277
278
          }
        }
279
280
281
        //Update Pivots
282
        for(auto i = treeEdges.begin(); i != treeEdges.end(); ++i){
283
           if(C.count(i->first) != C.count(i->second)){
284
             std::set<int> Ci;
285
             for(auto j : T[i->first].first)
               Ci.insert(j);
286
287
             for(auto j : T[i->second].first)
288
               if(Ci.count(j))
                 pivots.push_back(j);
289
290
291
             treeEdges.erase(i);
292
             --i;
293
           }
294
        }
      }
295
296
      std::vector < bool > alive(N, false), ended (N, false);
297
298
299
      for(auto i : L){
300
         std::vector<bool> seen (N, false);
301
        for(auto j : i)
302
           seen[j] = true;
303
304
        for(int j = 0; j < N; ++j)
           if(ended[j] && seen[j])
305
306
             return false;
           else if(seen[j])
307
308
             alive[j] = true;
309
           else if(!seen[j] && alive[j]){
310
             ended[j] = true;
             alive[j] = false;
311
           }
312
313
      }
314
      return true;
315
    }
316
317
   //END
318
319
    //determines the number of connected components
320 std::vector <bool > visited;
   void dfs(int u){
321
322
      visited[u] = true;
      for(int i = 0; i < N; ++i)</pre>
323
324
        if(G[i][u] && !visited[i])
```

```
325
          dfs(i);
326 }
327
328
   //determines smallest subgraph that is not an interval graph
    std::vector<int> smallestFailingSubgraph(bool chordal){
      auto G2 = G;
330
      int N2 = N;
331
332
      for(N = 4; N <= N2; ++N){ //try all size i subsets of the nodes</pre>
333
        std::vector<bool> btm(N2,false);
334
        for (int i = N2-1; i \ge N2 - N; --i)
           btm[i] = true;
335
336
        do {
337
          G.assign(N,std::vector<int>(N,0));
338
          int i = 0, j = 0;
339
340
          for(int k = 0; k < N2; ++k)
341
             if (btm[k]){
               j = 0;
342
343
               for(int 1 = 0; 1 < N2; ++1)
344
                 if (btm[1])
                   G[i][j++] = G2[k][1];
345
346
               ++i;
             }
347
348
349
          visited.assign(N, false);
          dfs(0);
350
351
          bool fail = false;
           for(int p = 0; p < N; ++p)
352
             if(!visited[p]) {
353
354
               fail = true;
355
               break;
             }
356
357
           if(fail)
358
             continue;
359
           auto LO = LexBFSOrder();
           if (!isChordal(LO) | | (!chordal && !isIntervalGraph(LO,
360
              false))) { //Found smallest subgraph, that is not chordal
361
362
             std::vector<int> ret;
363
364
             for (int k = 0; k < N2; ++k)
365
               if(btm[k])
366
                 ret.push_back(k);
367
             return ret;
368
369
        } while (std::next_permutation(btm.begin(),btm.end()));
370
      }
371
372
      return std::vector<int>();
373 }
374
375
   int main(){
376
      readInput();
```

```
377
      auto LO = LexBFSOrder();
378
      if(isChordal(L0))
379
        std::printf("The graph is chordal!\n");
380
        std::printf("The graph is not chordal.\n"); //Calculation
381
            stops here
382
383
        std::printf("Smallest subgraph that is not chordal:\n");
384
        for(auto i : smallestFailingSubgraph(true))
385
           std::printf("Node %d\n",i);
386
387
        return 0;
388
      }
389
390
      if(isIntervalGraph(L0)){
391
392
        std::vector<int> start(N, -1), end(N, -1);
        for(int i = 0; i < L.size(); ++i){</pre>
393
           auto ac = L[i];
394
395
           for(auto j : ac){
             end[j] = i;
396
397
             if(start[j] == -1)
               start[j] = i;
398
          }
399
400
        }
401
        std::printf("The graph is an interval graph:\n");
402
        for(int i = 0; i < N; ++i)</pre>
403
           std::printf("Node %d: 25.09.%4d - 16.10.%4d\n", i, 1900 +
404
              2 * start[i], 1901 + 2 * end[i]);
      }
405
406
      else {
407
        std::printf("The graph is not an interval graph.\n");
408
        std::printf("Smallest subgraph that is not an interval
409
           graph:\n");
        for(auto i : smallestFailingSubgraph(false))
410
411
           std::printf("Node %d\n",i);
412
413
        return 0;
414
      }
   }
415
```

# 2.7 Bewertungskriterien

- Für die Erkennung von Lebensgraphen bzw. *Intervallgraphen* lassen sich leicht Algorithmen im Internet finden. Das zur Erkennung dieser verwendete Verfahren sollte daher auf jeden Fall nicht wesentlich langsamer sein als solche leicht findbaren Algorithmen.
- Weiterhin sollte die Laufzeit angegeben und (nicht notwendigerweise formal) begründet werden. Konkrete Laufzeiten für Beispiele sollten dazu auch nicht fehlen, speziell bei Beispielen, bei denen die Eingabe kein Lebensgraph ist.
- Auch sollte bei der Verwendung von Werken aus dem Internet nicht auf eine angemessene Referenzierung verzichtet werden.

- Das beschriebene Verfahren sollte implementiert worden sein, die Funktionalität sollte anhand von aussagekräftigen Beispielen dokumentiert worden sein.
- Auch sollten die minimalen Teilgraphen korrekt ausgegeben werden, handelt es sich nicht um einen Lebensgraphen. Mögliche Einschränkungen in der Optimalität dieser Ausgabe sind mit einer entsprechenden Begründung durch die schlechte Laufzeit eines Brute-Force-Ansatzes ebenfalls akzeptabel.
- Eine grafische Ausgabe einer Zuweisung von Lebenszeiten zu Knoten bzw. der Teilgraphen ist zwar schön, aber nicht gefordert; auf jeden Fall sollte die Ausgabe leicht verständlich sein.