Probeklausur zur Vorlesung

Algorithmen und Datenstrukturen

Wolfgang Mulzer

Bearbeitungszeit: mindestens 90 Minuten

Aufgabe 1 Datenstrukturen

4+3+3 Punkte

Sei U eine total geordnete Menge. Wir wollen Teilmengen $S \subseteq U$ speichern, so dass folgende Operationen möglich sind:

- insert(x): Füge x zu S hinzu.
- \bullet deleteMin(): Voraussetzung: S ist nicht leer. Das kleinste Element aus S soll gelöscht werden.
- \bullet deleteMax(): Voraussetzung: S ist nicht leer. Das größte Element aus S soll gelöscht werden.

Sie dürfen annehmen, dass wir zwei Elemente aus U in konstanter Zeit vergleichen können. Für jede der folgenden drei Datenstrukturen, beschreiben Sie jeweils kurz, wie man die Operationen **insert** und **deleteMax** möglichst effizient implementieren kann, und geben Sie möglichst gute asymptotische obere Schranken für die Laufzeit. Erklären Sie gegebenenfalls, welche zusätzlichen Annahmen nötig sind.

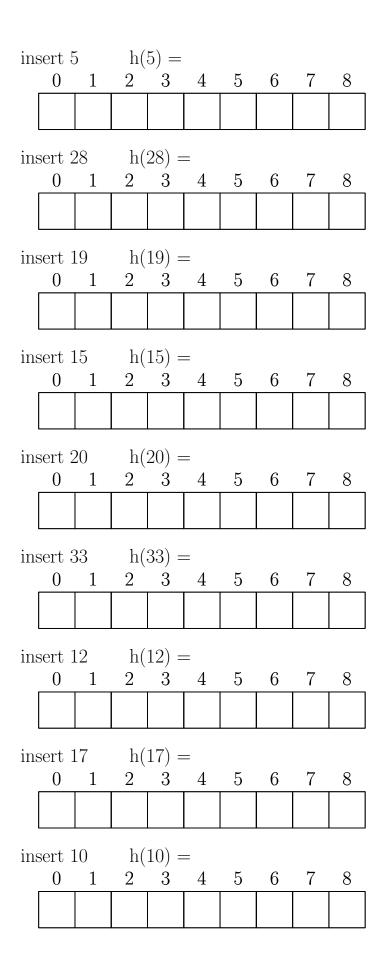
- (a) AVL-Baum;
- (b) Hashtabelle mit linearem Sondieren;
- (c) unkomprimierter Trie.

Aufgabe 2 Hashing

1+5+4 Punkte

- (a) Nennen Sie zusätzlich zu Hashing mit Verkettung noch zwei weitere Möglichkeiten der Kollisionsbehandlung in einer Hashtabelle.
- (b) Fügen Sie nacheinander die Schlüssel 5, 28, 19, 15, 20, 33, 12, 17, 10 in eine Hashtabelle der Größe 9 ein. Die Hashfunktion sei $h(k) = k \mod 9$. Die Konflikte werden mit linearem Sondieren gelöst. Verwenden Sie dafür das Schema auf der nächsten Seite.
- (c) Beschreiben Sie einen Weg, wie man Kuckucks-Hashing mit *drei* Hashfunktionen implementieren kann. Geben Sie Pseudocode für die Einfüge-Operation.

SoSe 2025



- (a) Nennen Sie zwei Eigenschaften und zwei mögliche Anwendungen von kryptographischen Hashfunktionen.
- (b) Wahr oder falsch: Der Algorithmus von Dijkstra funktioniert auch in Graphen mit negativen Kantengewichten. Begründen Sie Ihre Antwort.
- (c) Zeichnen Sie einen komprimierten Trie für die Wörter KLAUSUR, KLASSE, KLEEBLATT, KLEISTER.
- (d) Wahr oder falsch: Ein binärer Baum der Höhe h besitzt immer mindestens 2^h Knoten. Begründen Sie Ihre Antwort. (Zur Erinnerung: Die $H\ddot{o}he$ bezeichnet die maximale Anzahl von Kanten von der Wurzel des Baumes bis zu einem Blatt.)
- (e) Nennen Sie einen Vorteil und einen Nachteil von (a,b)-Bäumen gegenüber AVL-Bäumen.

Aufgabe 4 Graphen

6+4 Punkte

(a) Führen Sie im folgenden ungewichteten Graphen eine Breitensuche durch, um die kürzesten Wege ausgehend vom Knoten s zu ermitteln.

Verwenden Sie dafür das Schema auf der nächsten Seite. Der Pseudocode für BFS ist wie folgt:

```
Q <- new Queue
s.found <- true
s.d <- 0
s.pred <- NULL
Q.enqueue(s)
while not Q.isEmpty() do
    (*)
    v <- Q.dequeue()
    for w in v.outNeighbors() do
        if not w.found then
            w.found <- true
            w.d <- v.d + 1
                  w.pred <- v
                  Q.enqueue(w)
                  (**)</pre>
```

In dem Schema sollen Sie jeweils vermerken: den Zustand der Warteschlange zu Beginn der while-Schleife (an der Stelle (*) im Pseudocode); den Knoten v, der aus der Schleife entfernt wird (next vertex); die Nachbarn w, die in der for-Schleife durchlaufen werden (neighbors); sowie den Zustand der found (f), d und pred (π) Attribute für jeden Knoten am Ende der while-Schleife (an der Stelle (**) im Pseudocode).

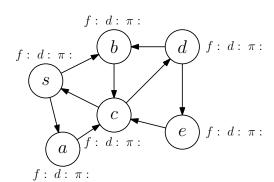
(b) Sei G = (V, E) ein gerichteter, ungewichteter Graph. Der transponierte Graph G^T ist der Graph, den wir aus G erhalten, indem wir die Richtungen aller Kanten in G umdrehen. Das heißt, es ist $G^T = (V, E^T)$, wobei

$$E^T = \{ (w, v) \mid (v, w) \in E \}.$$

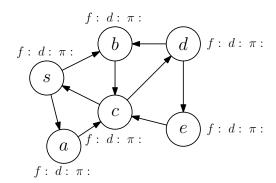
Geben Sie jeweils einen effizienten Algorithmus an, der G^T aus G konstruiert, wenn G (i) als Adjazenzliste und (ii) als Adjazenzmatrix gegeben ist.

Beschreiben Sie Ihren Algorithmus jeweils in Worten, und analysieren Sie die Laufzeit.

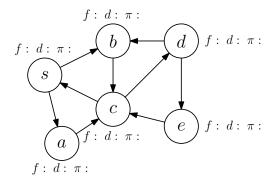
Queue: next vertex neighbors



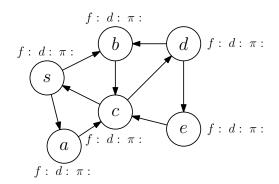
Queue: next vertex neighbors



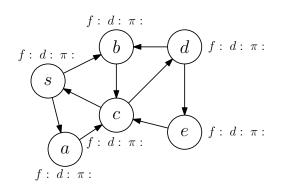
Queue: next vertex neighbors



 $\begin{array}{l} {\rm Queue:} \\ {\rm next\ vertex} \\ {\rm neighbors} \end{array}$



Queue: next vertex neighbors



Queue: next vertex neighbors

