Theorie parametrisierter Komplexität: Übung 1 { (3 (x)) · p(1x1) fot Laufait AN (sy Q entscheidbur =) 3 Algorithus A, der Q entscheidet in Zeit r: IN -) IN Bel: A ist fol-Algorithmus. Bevo: (1x1) < f(1x1).p(1x1) = f(1x(x)).p(1x1) = r(1x1) := 1 Noch an zeigen: rbau.f sind berechenber: Algorithmus 25 Decely son of simulated of allen Gyden der lige n. Zühlt dabeidie Schille und besehnd das Maxi usum. All Achtung: & weder bijelfer noch streng monoton sein. Lsg: Q consoleidour => 2 Algerithmus 1, der Q mil Confroit r entscheidet. $\rho(1\times 1):=1$ Wir sudan beachenbures f und f' mit ((x1) = f(g(1x1) = f(K(x)) Selse f =r'oh mit h(m): = min { h | g (n) > g (m)} and r'(n) ≥ r(n) be edenbar monoton walsend Flet. (2,8. r'(n) := mat r(n)) =) g (h (g (m))) > g (m) -> Shenge Brokenie a unbeschied => 4 would efinied and beccherber =) I boe chember. Insgesant: h (& (1x1)) = 1x1 , da g(h (a (1x1))) >6(4) =) r'(h(g(|x|))) = r'(|x|) , da r und al marada => f(g(1x1)) = r'(1x1) = r(1x1) =>(1) Tir (2): vieder uno noton we diseade beechenbere This. I's I remarks ...

f' = { vowender, sodies

=) $r(|x|) \in r'(|x|) \in \{(s(|x|)) \leq f'(s(|x|)) \leq f'(s(|x|$

A3) $(Q_1\Lambda) \in FPT (\Rightarrow) \exists \{p \neq -A \mid gorithmus \land millanfruit \}$ $f(\Lambda) \cdot p(1x1) = C \cdot p(1x1) = : |q(1x1)|$ $(\Rightarrow) Q \in P$ Redy nom

A4) Iso: Algorithus von VL1 (letze Folie (8?)).

Alle Hilling Sods der 6 röße Ek im Suchbaum und in einer Keng S speidern.

Dies geschieht in lanfeit O (dk. 141), da der Sudbaum muri make Vorwigg d und Tiek k hat.

Danach dushlainst man alle Hilling Sels in S (max. dk) and gibl our die uninimalen 14th of Sels (52pl. =").

For en HS der Größe k hann man in O(K. 141) testen, to

U