

# Algorithmen I

## Tutorium 32

Eine Lehrveranstaltung im SS 2017 (mit Folien von Christopher Hommel)

**Daniel Jungkind** ([ufesa@kit.edu](mailto:ufesa@kit.edu)) | 30. Juni 2017

INSTITUT FÜR THEORETISCHE INFORMATIK



# GRAPHEN

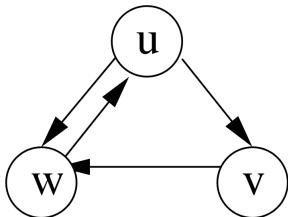
Der Plural, nicht der Kohlenstoff

## Wir erinnern uns ...

- Graph  $G = (V, E)$  mit **Knotenmenge**  $V \neq \emptyset$  und **Kantenmenge**  $E$
- *Gerichteter* Graph:  $E \subseteq V \times V$
- *Ungerichteter* Graph:  $E \subseteq \left\{ \{u, v\} \mid u, v \in V \right\}$
- Umwandlung *ungerichtet*  $\rightsquigarrow$  *gerichtet* trivial  
 $\Rightarrow$  Im Folgenden stets *gerichtete* Graphen
- $n := |V|$
- $m := |E|$
- Betrachten üblicherweise  $V = \{1 \dots n\}$

## Kantenfolge

- (Zusammenhängender) Graph eindeutig definiert durch **Menge aller Kanten** (Reihenfolge egal)
- Knoten  $v$  existiert in  $G$   
 $\Leftrightarrow \exists (v, x) \text{ oder } (x, v) \in \text{Kantenliste} \quad (x \text{ beliebig})$
- + **Kompakt**  $\Rightarrow$  Gut handhabbar (im Speicher oder bei I/O)
- Einzige effiziente Operation: **Durchlaufen** aller Kanten

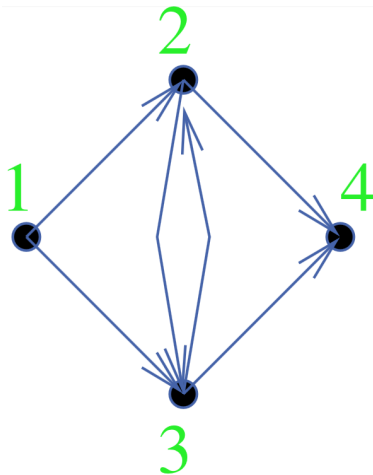


$$\Leftrightarrow \langle (u, v), (v, w), (w, u), (u, w) \rangle$$

# Repräsentationen von Graphen

## Adjazenzmatrix

Verwende Matrix  $A \in \{0, 1\}^{n \times n}$  mit  $a_{ij} = 1 \Leftrightarrow (i, j) \in E$



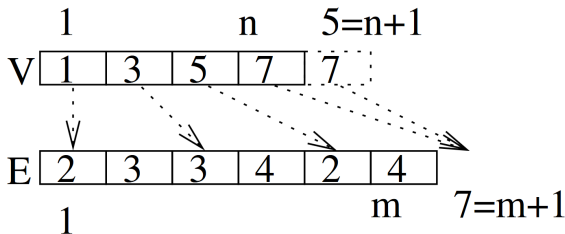
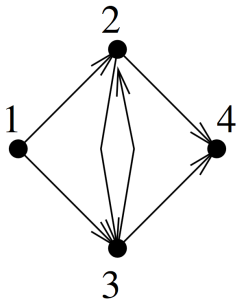
	Nach	1	2	3	4
Von 1		0	1	1	0
2		0	0	1	1
3		0	1	0	1
4		0	0	0	0

## Adjazenzmatrix

- + recht **platzeffizient**, falls Graph dicht
- + **Einfügen, Löschen** und **Testen** von Kanten in  $O(1)$  und simpel
- +  $\{0, 1\} \rightsquigarrow \mathbb{R}$  erweitern für **Kantengewichte**
- + LA, yay! :D
- platzineffizient bei dünnbesetzten Graphen  
(also durchschn. Knotengrad  $\ll n$ )
- **langsame** Navigation
- LA *\*kotch\**

## Adjazenzfeld (aka Adjazenzarray)

- Definiere  $V : \text{array}[1 \dots n + 1] \text{ of } \{1 \dots m + 1\}$  und  
 $E : \text{array}[1 \dots m] \text{ of } \{1 \dots n\}$
- Von  $v$  erreichbare Knoten:  $\{ E[i] \mid V[v] \leq i < V[v + 1] \}$
- „Dummy-Eintrag“:  
 $V[n + 1] := m + 1$ , damit oben  $v = n$  nicht knallt



## Adjazenzfeld (aka Adjazenzarray)

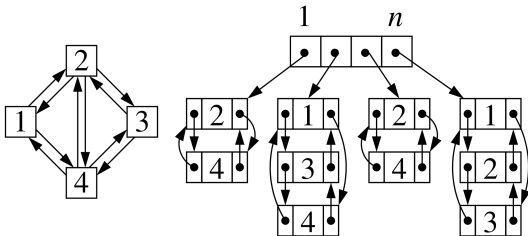
- + **Navigation** gut möglich
- + **Zusatzinfos** (z. B. Kantengewichte) durch weitere Arrays leicht aufrüstbar
- + **Cachefreundlich**
- + Nachrüstbar: Kanten **löschen**, **rückwärts** laufen
- Hinzufügen von Kanten scheiße (#ArraysHalt...)



## Adjazenzliste

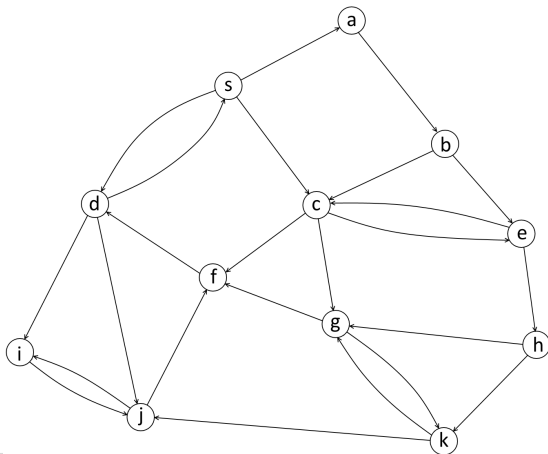
- Verwende **array**  $A[1 \dots n]$  von verketteten Listen
- $A[v]$ : Liste aller von  $v \in V$  aus **erreichbaren Knoten**

- + Alle Features vom Adjazenzfeld
- + ...und noch mehr: **Einfügen**, **Löschen** von Kanten
- Benötigt mehr **Platz** (für Zeiger)
- **Cachefeindlicher**



## Aufgabe 1: Malen nach Zahlen

Stellt diesen Graphen als Adjazenzfeld, Adjazenzmatrix und Kantenfolge dar (alphabetisch geordnet).



- **Geg.:** Startknoten  $s \in V$
- **Ziel:** Von  $s$  aus alle weiteren Knoten besuchen
- **Aber:** Keine **Doppelbesuche**/Endlosschleifen  $\Rightarrow$  **Merke** besuchte Knoten

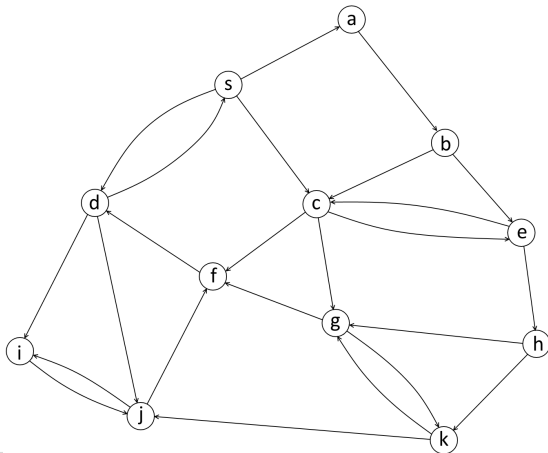
## Intuitive Implementierung: Tiefensuche

```
procedure DFS( $G = (V, E)$ ,  $s \in V$ )  
└ DFSrec( $G, s$ , (false, ..., false))
```

```
procedure DFSrec( $G = (V, E)$ ,  $u \in V$ ,  $visited$  : array of Boolean)  
└ if  $\neg visited[u]$  then  
    └ visit( $u$ )           // Do something with  $u$   
    └  $visited[u] :=$  true  
  
    └ foreach  $(u, v) \in E$  do  
        └ DFSrec( $G, v, visited$ )
```

## Aufgabe 2: Tiefe in freier Wildbahn

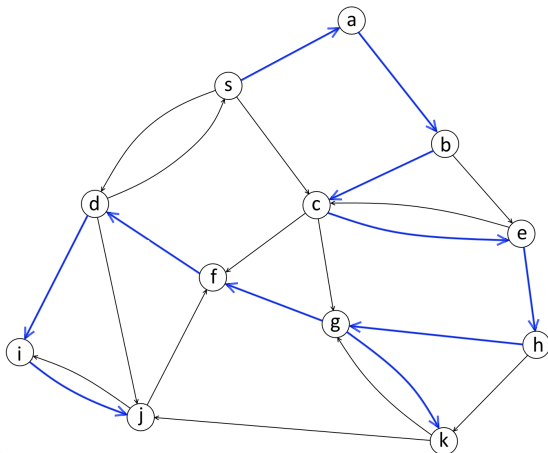
Führt auf diesem Graphen Tiefensuche von  $s$  ausgehend aus. Nachbarn werden in alphabetischer Reihenfolge besucht.



## Lösung von Aufgabe 2

Besuchsreihenfolge:

s, a, b, c, e, h, g, f, d, i, j, k



- **Beobachtung:** Dringt schnell **tief** in den Graphen ein, anstatt sich „auszubreiten“ (daher der Name)
- **Laufzeit?**  $\Theta(n + m)$   
In-place? **Nein.** (wegen *visited* und Rekursion)
- Etwas chaotische Laufwege – geht's auch organisierter?

## Organisierte Reihenfolge: Breitensuche

```
procedure BFS( $G = (V, E)$ ,  $s \in V$ )  
   $visited := (\text{false}, \dots, \text{false})$   
   $Q := \{s\}$   
  while  $Q \neq \emptyset$  do  
     $u := Q.popFront()$   
    if  $\neg visited[u]$  then  
       $visit(u)$            // Do something with u  
       $visited[u] := \text{true}$   
      foreach  $(u, v) \in E$  do  
         $Q.pushBack(v)$ 
```

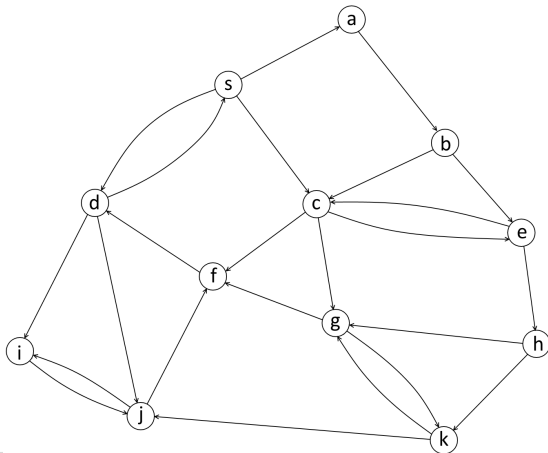


## Organisierte Reihenfolge: Breitensuche mit Layer-Counter

```
procedure BFS-with-LayerCounter( $G = (V, E)$ ,  $s \in V$ )  
   $visited := (\text{false}, \dots, \text{false})$   
   $Q := \{s\}$ ,  $Q' := \emptyset$       // Extra queue  $Q'$   
   $layer := 0$       // For counting the layers of traversal  
  while  $Q \neq \emptyset$  do  
     $u := Q.popFront()$   
    if  $\neg visited[u]$  then  
       $visit(u, layer)$       // Do something with  $u$  and  $layer$   
       $visited[u] := \text{true}$   
      foreach  $(u, v) \in E$  do  
         $Q'.pushBack(v)$       // Append to next-queue  $Q'$   
    if  $Q = \emptyset$  then  
       $(Q, Q') := (Q', Q)$       // New layer, so swap queues  
       $layer ++$ 
```

## Aufgabe 3: Volle Breitseite

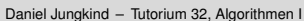
Führt auf diesem Graphen Breitensuche von  $s$  ausgehend aus. Nachbarn werden in alphabetischer Reihenfolge besucht.



## Lösung von Aufgabe 3

Besuchsreihenfolge:

s, a, c, d, b, e, f, g, i, j, h, k



- **Beobachtung: Breitet** sich schnell stark **aus** (daher der Name)
- Offensichtlich: Findet **kürzeste Pfade** (bei **ungewichteten** Kanten)
- **Laufzeit?**  $\Theta(n + m)$ 
  - In-place **Nein.** (wegen *visited*, *Q* und *Q'*)

- Bei BFS/DFS „entlanggelaufene“ Kanten **bilden Baum** (da kein Knoten zweimal besucht!)

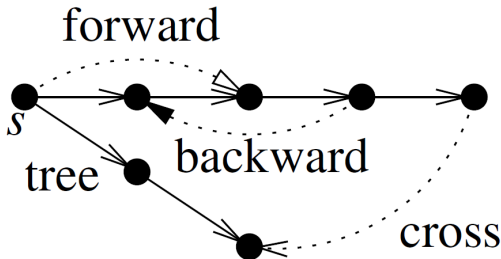
⇒ Teile Kanten ein:

**tree**:- „Entlanggelaufene“ Kanten des Baumes

**cross**:- Kanten **zwischen** versch. „**Ästen**“ im Baum

**backward**:- Kanten, die **rückwärts** zu (einer/mehreren) *tree*-Kanten laufen

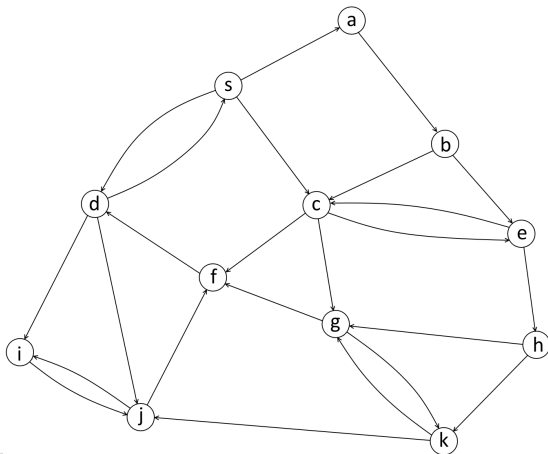
**forward**:- Kanten, die **mehrere** *tree*-Kanten „**überholen**“



# Graphen durchlaufen – Kantentypen

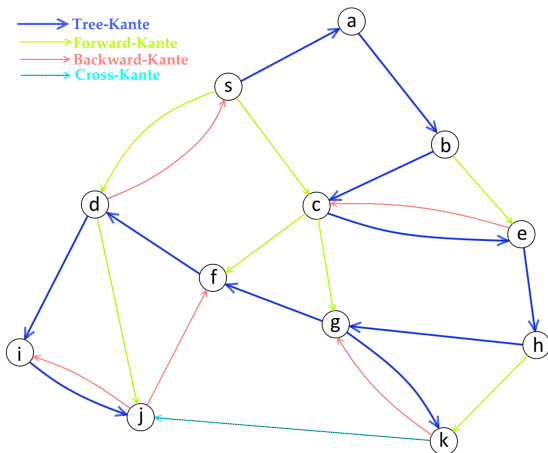
## Aufgabe 4: Die Graphschaft besichtigen

Betrachtet die vorhin durchgespielte Tiefen- und Breitensuche und klassifiziert jeweils alle Kanten entsprechend.



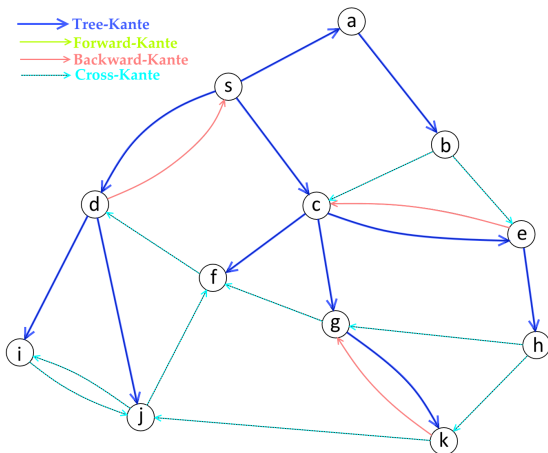
# Graphen durchlaufen – Kantentypen

## Lösung zu Aufgabe 4.1: für Tiefensuche



# Graphen durchlaufen – Kantentypen

## Lösung zu Aufgabe 4.2: für Breitensuche

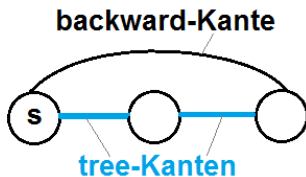




- Gibt es eine Art von Kante, die bei Breitensuche nicht auftreten kann? Falls ja, warum?
- ⇒ *forward*-Kanten können **nicht** auftreten  
(BFS bestimmt schon den Pfad mit kleinster Kantenanzahl)

- Gibt es eine Art von Kante, die bei Tiefensuche nicht auftreten kann?  
Falls ja, warum?
- Bei Tiefensuche können **alle** Arten von Kanten auftreten.

- Gibt es eine Art von Kante, die bei Tiefensuche **auf ungerichteten Graphen** nicht auftreten kann? Falls ja, warum?
- *cross*-Kanten können nicht auftreten:  
Wäre nämlich schon **vorher** entlanggelaufen worden (da ungerichtet!). Die einzigen Kanten, die hier das Ende eines Tiefensuch-Astes markieren können, sind *backward*-/*forward*-Kanten. (Ob man die jetzt *backward*- oder *forward*- nennt, ist wurscht, sind ja faktisch **beides**.) Bsp. dazu:



- Sind *cross*-Kanten eindeutig? Falls ja, warum?
- *cross*-Kanten sind genau dann eindeutig, wenn der zugehörige Baum eindeutig ist.  $\Rightarrow$  I. A. **nicht** der Fall (da Nachbarn i. A. nicht in bestimmter Reihenfolge gewählt).

- Nach welcher Strategie muss bei Tiefensuche die Reihenfolge der rekursiven Abstiege (also die Reihenfolge der Nachbarn) gewählt werden, damit keine *forward*-Kanten auftreten?
- **Fangfrage!** :P  
Es gibt **keine** solche Strategie; *forward*-Kanten bei DFS in manchen Fällen unvermeidbar

## Aufgabe 5: I Wanna Ride My Acycle!

Es sei  $G = (V, E)$  ein gerichteter azyklischer Graph (DAG) mit endlich vielen und mindestens einem Knoten. Zeige, dass  $G$  mindestens einen Knoten mit Eingangsgrad 0 besitzt.

## Lösung zu Aufgabe 5

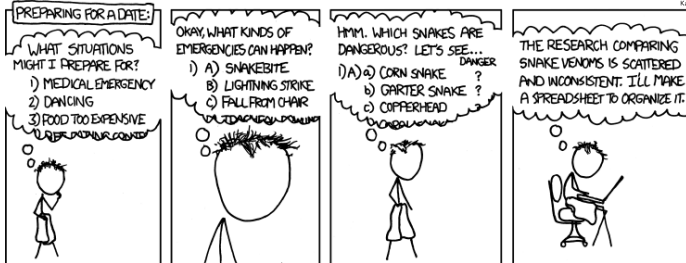
Angenommen, jeder Knoten hat Eingangsgrad  $\geq 1$ . (= Gegenteil.)

Nehme irgendeinen Knoten  $v$ . Auf diesen zeigt also garantiert ne **Kante**.

Laufe sie **rückwärts**  $\rightsquigarrow$  neuer Knoten. **Wiederhole** beliebig oft (das geht dank Voraussetzung!).

Also geht das öfter, als  $G$  Knoten hat  $\Rightarrow$  Irgendwann ein Knoten 2x besucht  $\Rightarrow$  Wir laufen im Kreis  $\Rightarrow \nexists G$  kreisfrei.

# Schönes Wochenende! ☺



I REALLY NEED TO STOP USING DEPTH-FIRST SEARCHES.