

Algorithm Engineering

Grundlagen

Operatoren/Methoden/Memberfunktionen

Konstruktor: Kein Ergebnistyp: stack();

Destruktor: ~Typname();

Int stack:

```
Class Typname{  
    private:  
    public:  
  
};
```

```
Class int_stack{  
    private:  
        int* A  
        int sz  
        int t  
    public:  
        stack(int sz)  
        ~stack()  
        void push(int x)  
        int top() const  
        int pop()  
        bool empty() const  
}
```

Variablen Deklaration: c++ (Konstruktor generiert Objekt), Java (Objekt und Referenz darauf erstellen)

Wertzuweisung: c++ (s1 = s2 : Objekt wird kopiert), Java (s1=s2 : Referenzen zeigen auf das gleiche Objekt)

Korrektheit einer Implementierung

Abstrakter Datentyp: int_stack

Konkreter Datentyp: Array

Abstrakter Zustand: Folge von int's

Konkreter Zustand: Werte A, t, sz

Nur Kombinationen von A,t,sz die gültige Zustände darstellen erlaubt

A ist Feld der Länge z

$-1 \leq t \leq sz - 1$

Z=Menge konkreter Zustände, S=Menge abstrakter Zustände

$F: Z \rightarrow S: (A, sz, t) \rightarrow \begin{cases} \text{Folge } A[0], \dots, A[t] \text{ falls } t \geq 0 \\ \text{Leere Folge } t = -1 \end{cases}$

$$\begin{array}{ccc} z & \xrightarrow{F} & s \\ \downarrow f_{op} & & \uparrow op \\ z' & \xrightarrow{F} & s' \end{array}$$

1. Konstruktoren erzeugen gültige Zustände

2. Für jede abstrakte Operation op und konkrete Operation f_{op} zeige $F(f_{op}(Z)) = op(F(Z))$

Bsp.: push: $S \times int \rightarrow S$; $f_{push}: Z \times int \rightarrow Z$

Vererbung

Teile der Daten/Operationen verwenden
neue Daten/Operationen anfügen
Daten/Operationen ändern
-> Vererbung

Typenverträglichkeit:

Wenn A von B erbt: Variable vom Typ B kann auch ein Objekt A zugewiesen werden.

Polymorphe Datenstrukturen:

```
Func(polygon& p){  
    return poly.area();  
}  
rechteck rect = new rechteck();  
func(rect);
```

Listen:

```
Class slist_element{  
    slist_element* next;  
    slist_element(slist_element* p) {next = p}  
};  
class slist{  
    slist_element* first;  
    slist() {first = NULL;}  
    void push(slist_element* p);  
    slist_element* pop();  
};
```

Vererbe von slist_element um eigene
Liste zu implementieren

Funktionstemplates:

Template<class T>

```
Swap(T& x, T& y){  
    T tmp = x;  
    x = y;  
    y = tmp;  
}
```

```
Template<class T>  
class stack{  
    T* A;  
    int sz;  
    int t;  
    public  
    void push(T x)  
    T pop  
}
```

Dijkstra Algorithmus

Eingabe: Graph $G=(V,E)$, Kostenfunktion $cost = E \rightarrow \mathbb{int}^+$, Startknoten $s \in V$

Ausgabe: Distanzfunktion $dist: V \rightarrow \mathbb{int}^+$ $dist(v)$ = Kosten eines billigsten Pfades von s nach v

Idee:

Überschätze Distanzfunktion: 0, falls $s=v$, infinity, falls $s \neq v$

Kandidatenliste U : Menge aller Knoten, aus deren Kanten ausgehen könnten, die eine Abkürzung darstellen

Wähle jeweils $u \in U$ mit $dist(u)$ minimal

Beobachtung: $dist(a)$ ist korrekt

Durchlaufe alle aus u ausgehenden Kanten und überprüfe Dreiecksungleichung, reduziere Distanz von v

```
void DIJKSTRA (graph& G, node s, edge_array<int>& cost, node_array<int>& dist)
{
    p_queue<node,int> PQ;
    node_array<pq_item> I(G);
    dist[s] = 0;
    I[s] = PQ.insert(s,0);
    node v;
    forall_nodes(v,G){
        if(v!=s) dist[s] = MAXINT;
    }
    While (!PQ.empty()){
        node u = PQ.delmin();
        edge e;
        forall_out_edges(e,u){
            node w = G.target(e);
            int d = dist[u]+cost[e];
            if(d<dist[w]){ //Dreiecksungleichung
                if(dist[w]==MAXINT) //Wurde schon besucht?
                    I[w] = PQ.insert(w,d)
                else PQ.decrease_p(I[w],d)
                dist[w] = d;
            }
        }
    }
}
```

Laufzeit: $O(m+n)\log n$, m : decrease_p Ausführungen, n : delmin Ausführungen

Maxflow

Jede Kante im Transportnetzwerk hat eine Kapazität

Problem: Maximiere Transport von s nach t

Eingabe: $G = (V, E)$; $s, t \in V | s \neq t$; Kapazitäten: $u \rightarrow \mathbb{R}_0^+$
 $u_{ij} = u(i, j)$

Ergebnis: Flussfunktion $x: E \rightarrow \mathbb{R}_0^+$:

1. $\forall (i, j) \in E: 0 \leq x_{ij} \leq u_{ij}$ Kapazitätsbedingung (Fluss ist kleiner gleich Kapazität)
2. $\forall i \in V \setminus \{s, t\}: \sum_{j \in V | (i,j) \in E} x_{ij} = \sum_{k \in V | (k,i) \in E} x_{ki}$ (In i rein = aus i raus)

Gesucht ist Fluss x mit $\sum_{i \in V | (s,i) \in E} x_{si} - \sum_{j \in V | (j,s) \in E} x_{js}$ maximal

$\forall i \in V \setminus \{s, t\}: \delta(i) = 0$, maximiere $\delta(s)$

Beobachtung: $\delta(t) = -\delta(s)$

Restnetzwerk: $G(x)$ Graph wie viel Kapazität auf Kanten verbleibend ist

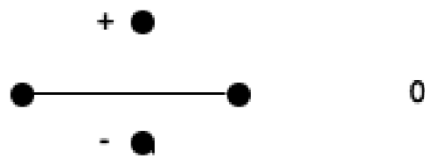
Das gilt in beide Richtungen, es kann mehr aber auch weniger (Rückfluss) transportiert werden

Erhöhende Pfade:

- Start mit allen $x = 0$ ($\forall (i, j) \in E: x_{ij} = 0$)
- Erhöhe x entlang von Pfaden von s nach t
- Anzahl der Erhöhung: $\delta = \min\{r_{ij} \mid (i, j) \in P\}$ mit Pfad P im Restnetzwerk
Weil: Das Minimum ist Bottleneck, um so viel kann maximal erhöht werden

Geometrische Algorithmen

Orientation:



Konvexe Hülle:

Eingabe: Liste von Punkten (im 2D Raum)

Ausgabe: Kleinstes konvexes Polygon P das alle Punkte enthält

Als Liste von Punkten gegen den Uhrzeigersinn sortiert

Konvex: Alle Winkel von P sind $> 180^\circ$, damit liegt jede Strecke zwischen zwei Punkten vollständig in P

Algorithmus: Gift-wrapping

```
E = new List<point>
s = min_xy(L)
L.del(s); E.add(s)
while(!L.empty()){
    p1 = L.last();
    forall(p2 in L){
        if(p1 != p2){
            if(E.last().orientation(p1,p2) == -1 { p1=p2 }
        }
    }
    E.add(p1)
    L.del(p1)
    forall(q in L){
        if(s.orientation(E.last(), q) == -1{ L.del(q) }
    }
}

return E;
```

Word count

```
Dict<string, int> D
string s
forall(s in Eingabe){
    if(!D.defined(s)){
        D.insert(s,1)
    }else{
        D.insert(s,D.lookup(s)+1)
    }
}
output
```