

A Linear-Time Algorithm For Finding Tree-Decompositions Of Small Treewidth

Autor: Hans L. Bodlaender – h.l.bodlaender@uu.nl Vortrag: Maximilian F. Göckel – uzkns@student.kit.edu

Institut für Theoretische Informatik - Proseminar Algorithmen für NP-schwere Probleme

Tree-decomposition



Eine Baumzerteilung eines Graphen G = (V, E) ist ein Tupel (X, T) wo T = (I, F) ein Baum ist und $X = \{X_i | i \in I\}$ eine Familie von Teilmengen von V wobei jedes X_i einen Knoten in T darstellt. Es muss gelten:

1. $\bigcup_{i \in I} X_i = V$

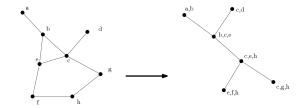
Definition

- 2. $\forall (v, w) \in E : \exists i \in I : v, w \in X_i$
- 3. $\forall w \in X_i, X_j$: Jedes X_k im Pfad zwischen X_i, X_j enthält w

Tree-decomposition



Veranschaulichung



Treewidth

Definition



Jede Baumzerteilung hat eine "Baumweite" (treewidth).

- Baumweite einer Zerteilung: $\max(|X_i|_{i \in I} 1)$ ("Zerteilungsweite")
- Baumweite eines Graphen: Minimale Zerteilungsweite aller Zerteilungen

Eine Baumzerteilung der Weite max. *k* heißt auch *k*-Baumzerteilung oder *k*-Zerteilung.

k-Trees



Ein k-Tree G = (V, E) ist ...

- induktiv konstruiert aus einem k-Tree mit |V| 1 Knoten indem man einen Knoten zu einer Clique max. k hinzufügt oder
- Ein Graph der ausschließlich aus einer Clique der Größe k besteht

Ein k-Tree ist der maximale Graph mit Baumweite k.

Partial k-Trees



Definition

Graph G = (V, E) ist partieller k-Tree \Leftrightarrow

- *G* ist Teilgraph eines *k*-Trees oder
- G hat Baumweite max. k

Baumzerteilung



Anwendungen

- Viele NP-schwere Probleme in Linearzeit lösbar
 - Maximum Weight Indepedent Set
- Hohe Baumweite ⇔ Hohe Komplexität in der Systemanalyse
- Erkennungsalgorithmen von Graphen
 - Graphen mit geb. Pfadweite
 - Partielle k-Trees

Algorithmus



Allgemeines

Eingabe: Graph G=(V,E) und Konstante $k\in\mathbb{N}$. Der Graph wird als Adjazenzliste übergeben. Ausgabe in O(n):

- "Baumweite von G ist größer als k" oder
- "Baumweite von *G* ist maximal *k*"
 - Baumzerteilung von G mit Baumweite k

Ist *k* Teil der Eingabe so ist das Problem NP-schwer und sogar NP-vollständig.

Knotentypen



Simplizial, freundlich, low- und highdegree

Ein Knoten v ist ...

- ... von niedrigem Grad wenn deg(v) < d
 - $d := 2k^3 \cdot (k+1) \cdot (4k^2 + 12k + 16)$
 - Analog: Hoher Grad \Leftrightarrow deg(v) > d
 - Auch "low-deg.-" und "high-deg.-Knoten" genannt
- ... Friendly wenn er low-deg. und adjazent zu einem weiteren low-deg.-Knoten ist
- ... Simplizial wenn alle Nachbarn eine Clique formen

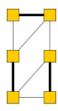
Maximal Matching $M \subseteq E$



 $M \subseteq E$ ist *Matching* in $G = (V, E) \Leftrightarrow$ Keine 2 Kanten aus M haben gemeinsamen Endknoten

 $M \subseteq E$ ist *Maximal Matching* wenn keine Kante mehr zu M hinzugefügt werden kann, sodass M Matching bleibt.

Ein Maximal Matching kann in O(|V|) gefunden werden, wenn die Baumweite durch ein k beschränkt ist.





Lemma 4.2.

G hat Baumweite max. $k \Rightarrow$ Es gilt mindestens:

- 1. *G* hat min. $\frac{|V|}{4k^2+12k+16}$ =: λ Friendly-Knoten, oder
- 2. Der Improved-Graph von G hat min. $\frac{\lambda}{2}|V|$ I-simp.-Knoten

Die Anzahl Friendly-Knoten in G wird mit n_f notiert.

Algorithmus



Fall: Min. λ Friendly-Knoten

- 1. Finde Maximal Matching $M \subseteq E$
- 2. Jede Kante in M kontrahieren $\to \widetilde{G} = (\widetilde{V}, \widetilde{E})$ entsteht
- 3. Kompletten Algorithmus auf \widetilde{G} ausführen um Baumzerteilung (Y,T) von \widetilde{G} zu berechnen
 - \rightarrow Wenn Baumweite von $\widetilde{G} > k \Rightarrow$ STOP (LEMMA 3.4.)
- 4. Mit LEMMA 3.3. (2k + 1)-Zerteilung (X, T) von G aus (Y, T) erstellen
- 5. Mit THEOREM 2.4. prüfen ob Baumweite von G > k ist, falls nein:
 - \rightarrow k-Baumzerteilung von G ausgeben



1. Maximal Matching $M \subseteq E$ finden

Ein Maximal Matching kann greedy in O(|V| + |E|) gefunden werden.

Lemma 2.3.

Fall 1

$$\mathsf{tw}(G) \le k \Rightarrow |E| \le k|V| - \tfrac{1}{2}k(k+1)$$

- $\Rightarrow |E| \in O(|V|)$
- \Rightarrow Max. Matching kann in O(|V|) gefunden werden



Fall 1

2. Jede Kante in M kontrahieren um Graphen \widetilde{G} zu erhalten

Eine Kante kann in O(1) kontrahiert werden, liegt der Graph als Adjazenzliste vor.

Lemma 2.3.

$$\mathsf{tw}(G) \le k \Rightarrow |E| \le k|V| - \frac{1}{2}k(k+1)$$

$$|M| \subseteq E$$
 und $E \in O(|V|)$

 \Rightarrow Alle Kanten können in O(|V|) kontrahiert werden.



Fall 1

3. Kompletten Algorithmus auf \widetilde{G} ausführen um Baumzerteilung (Y,T) von \widetilde{G} auszugeben

Ein Maximal Matching hat min. $\frac{n_f}{2d}$ Kanten.

Für jeden Friendly-Knoten gilt:

- Er ist Endpunkt von einem $m \in M$, oder
- Er ist adjazent zu einem Friendly-Knoten, der Endpunkt ist
- $\Rightarrow \forall m \in M$ werden max. 2d Friendly-Knoten assoziiert, die Endpunkt sind oder adjazent zu einem Friendly-Endpunkt sind.

Ist ein Friendly-Knoten nicht assoziiert so ist M nicht maximal

$$\Rightarrow |M| \geq \frac{n_f}{2d}$$



Fall 1

3. Kompletten Algorithmus auf \widetilde{G} ausführen um Baumzerteilung (Y,T) von \widetilde{G} auszugeben

Ein Maximum Matching hat min. $\frac{n_f}{2d}$ Kanten.

$$\Rightarrow |\widetilde{V}| = (1 - \frac{1}{2d(4k^2 + 12k + 16)}) \cdot |V|$$



Fall 1

4. Mit LEMMA 3.3. Zerteilung (X, T) von G aus (Y, T) erstellen

$$f_M: V \mapsto \widetilde{V}: egin{cases} f_M(v) = v & \text{Wenn } v \text{ nicht Endpunkt in } M \text{ ist} \\ f_M(v) = f_M(w) & \text{sonst} \end{cases}$$

Dabei ist $f_m(w)$ der Knoten der bei der Kontraktion von $(v, w) \in M$ bleibt.

Ist (Y, T) Zerteilung von \widetilde{G} , so ist (X, T) mit $X_i = \{v \in V | f_M(v) \in Y_i\}$ Zerteilung von G mit Weite max. 2k + 1



- 5. prüfen ob Baumweite von G > k ist \Rightarrow STOP
- 5.1. k-Zerteilung von G errechnen

Lemma 2.4.

Fall 1

 $\forall k,l \in \mathbb{N} \exists$ Linearzeitalgorithmus, welcher aus einem Graph G = (V,E) und einer l-Zerteilung prüft ob die Baumweite von G max. k ist und eine k-Zerteilung errechnet

Laufzeit:
$$O(I^{l-2} \cdot ((2l+3)^{2l+3} \cdot (\frac{8}{3}2^{2k+2})^{2l+3})^{2l-1}))O(2^{k^3})$$
 bei $I \in O(k)$



Lemma 4.2.

G hat Baumweite max. $k \Rightarrow$ Es gilt mindestens:

- 1. *G* hat min. $\frac{|V|}{4k^2+12k+16}$ =: λ Friendly-Knoten, oder
- 2. Der Improved-Graph von G hat min. $\frac{\lambda}{2}|V|$ I.simp.-Knoten

Die Anzahl Friendly-Knoten in G wird mit n_f notiert.

Verbesserter Graph *G'*

Erstellung und Eigenschaften



G' = (V, E') ist G = (V, E) mit Kanten $(v, w) \in E' \forall v, w \in V$ sodass v, w min. k + 1 gem. Nachbarn mit Grad max. k haben.

Lemma 4.1.

 $\mathsf{tw}(G) \leq k \Leftrightarrow \mathsf{tw}(G') \leq k$.

Jede k-Zerteilung von G ist auch eine k-Zerteilung von G' und umgekehrt.

Algorithmus



Fall: Max. $\lambda - 1$ Friendly-Knoten

- 1. Improved-Graph G' berechnen $\rightarrow \exists$ I.simp.-Knoten v mit $deg(v) = k + 1 \Rightarrow STOP$
- 2. Alle I.simp.-Knoten in Menge SL und von G entfernen $\Rightarrow \widehat{G}$ entsteht $\rightarrow |SL| < c_2 \cdot |V| \Rightarrow \text{STOP}$ (THEOREM 4.2.)
- 3. Algorithmus rekursiv auf \widehat{G} ausführen \Rightarrow Ausgabe von Zerteilung (Y,T) von \widehat{G}
 - $\to \operatorname{\mathsf{tw}}(\widehat{\mathsf{G}}) > k \Rightarrow \operatorname{\mathsf{STOP}}(\widehat{\mathsf{G}} \operatorname{\mathsf{Teilgraph}} \operatorname{\mathsf{von}} \mathsf{G} \Rightarrow \operatorname{\mathsf{tw}}(\mathsf{G}) > k)$
- 4. Füge *SL* wieder in die Zerteilung (*Y*, *T*) ein
 - \Rightarrow Baumzerteilung (X, T) von G mit Baumweite max. k

Fall 2



- 1. Den Improved-Graph G' berechnen
- 1.1. Alle I-simp.-Knoten von G in Menge SL zusammenfassen

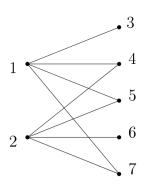
Wir definieren
$$Q = \{((v_i, v_j), -) | (v_i, v_j) \in E, i < j \} \cup \{((v_i, v_j), v) | v_i, v_j \in N_G(v), i < j \land deg(v) \le k \}$$

und
$$Q_{v_i,v_i} = \{((v_i,v_j),v)|v_i,v_j \text{ fest, } v \in V\} \subseteq Q$$



Q für k=2:

- **■** ((1,3), -)
- ((1,4),-)
- **■** ((1,5), −)
- **■** ((1,7), −)
- **■** ((2,4), -)
- **■** ((2,5), -)
- **■** ((2,6), -)
- **■** ((2,7), -)

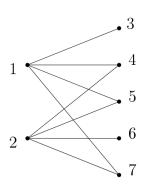


Karkruher Institut für Technologie

Fall 2

Q:

- **■** ((1,3), -)
- ((1,4),-)
- **■** ((1,5), −)
- **■** ((1,7), −)
- **■** ((2,4), -)
- **■** ((2,5), −)
- **■** ((2,6), -)
- **■** ((2,7), −)
- **(**(1,2),4)
- **(**(1,2),5)
- **((1,2),7)**

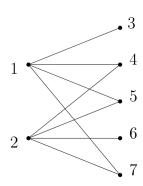


Karkruher Institut für Technolog

Fall 2

Q, erster BucketSort:

- **■** ((1,3), -)
- **■** ((1,4), −)
- **■** ((1,5), −)
- **■** ((1,7), −)
- **(**(1,2),4)
- **(**(1,2),5)
- ((1,2),7)
- **■** ((2,4), -)
- **■** ((2,5), -)
- **■** ((2,6), -)
- **■** ((2,7), −)

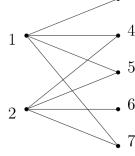


Karkruher Institut für Technologie

Fall 2

Q, zweiter BucketSort:

- **(**(1,2),4)
- ((1,2),5)
- **(**(1,2),7)
- **■** ((1,3), −)
- **■** ((2,4), −)
- ((2,4), -)
- **■** ((1,4), −)
- **■** ((1,5), −)
- **■** ((2,5), -)
- **■** ((2,6), -)
- ((1,7),-)
- **■** ((2,7), −)





$$Q_{v_i,v_j} = \{((v_i,v_j),v)|v_i,v_j ext{ fest, } v \in V\} \subseteq Q$$

Falls $|Q_{v_i,v_j}| \ge k \to (v_i,v_j) \in E'$, da v_i und v_j nun min. (k+1) gemeinsame Nachbarn haben.

Für jedes Element aus der oberen Menge und wenn $((v_i, v_j), -) \in Q$: Füge (v_i, v_j) für jedes $v \in V$ zu einer Menge S_v hinzu, sodass S_v alle Kanten von Nachbarn von v enthält.

Fall 2



Der Graph G' = (V, E') kann also aus den verschiedenen Q_{v_i, v_j} ausgelesen werden.

Das finden von I-simp.-Knoten ist durch S_{ν} nun auch möglich: Da alle Nachbarn von ν in S_{ν} sind, kann schnell geprüft werden ob $N_{G'}(\nu)$ eine Clique formt.

Karkruher Institut für Technologie

Fall 2

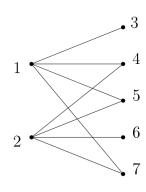
Q, zweiter BucketSort:

- 1 ((1,2),4)
- 2((1,2),5)
- 3 ((1,2),7)
- **■** ((1,3), -)
- **■** ((2,4), -)

:

<u>s</u>:

S_1	S_2	S_3	S_4	S_5	S_6	S_7
leer						



Fall 2



Queue Q für Menge Q, Array S aus Listen für die S_V 's.

- 1. Knoten ordnen $(v_1, v_2 \dots v_n)$
- 2. $\forall (v_i, v_j) \in E, i < j : \text{Lege } ((v_i, v_j), -) \text{ auf } Q$
- 3. $\forall v \in V$: Lege alle $((v_i, v_j), v)$ mit $v_i, v_j \in N_G(v)$ und i < j auf Q
- Bucket-sortiere Q zwei mal: Ein mal nach dem ersten, dann nach zweiten Eintrag



Fall 2

Sind nach dem Sortieren von Q(k+1) Einträge für gleiches (v_i,v_j) in Q untereinander $\to (v_i,v_j) \in E'$

Ist für solche v_i , v_j auch $((v_i, v_j), -)$ in Q: Füge für jedes $((v_i, v_j), v)$ das Tupel (v_i, v_j) in alle S[v] ein.

Ist in S[v] jedes v_i mit jedem v_j verbunden: $N'_G(v)$ bildet Clique $\Rightarrow v$ ist I-simp. $\Rightarrow v \in SL$

Karkruher Institut für Technologie

Fall 2

- 2. *SL* von *G* entfernen $\rightarrow \widehat{G} = (\widehat{V}, \widehat{E})$ entsteht
- 3. Algorithmus rekursiv auf \widehat{G} ausführen

Graph \widehat{G} hat nach Entfernung von $SL(1-c_2) \cdot |V|$ Knoten.

Wie in Fall 1 sind alle rekursiven Aufrufe in O(|V|) möglich.



Fall 2

- 4. Füge *SL* wieder in die Zerteilung (*Y*, *T*) ein
- 1. $\forall v \in SL$: Finde ein $Y_{iv} \in Y$ in dem alle Nachbarn von v sind $(N_G(v) \subset Y_{i_v})$
- 2. Füge $Y_{iv} = \{\{v\} \cup N_G(v)\}$ zu Y hinzu und mache es adjazent zu
 - \Rightarrow Baumzerteilung von G mit Baumweite max. k

 $Y_{i\nu}$ existiert für jedes ν , da I-simp.-Knoten in G nicht adjazent sind und $N_{G}(v)$ eine Clique formt.

Lemma 2.1.i)

Ist (X, T) Zerteilung von G = (V, E) und $W \subseteq V$ formt Clique in $G \Rightarrow$ $\exists i \in I : W \subseteq X_i$



Fall 2

- Wir haben: (Y, T) k-Zerteilung von \widetilde{G}
 - $Y = \{Y_i | i \in I\}$
- Wir erstellen: $\forall I \in \{1 ... k\}$: Queue Q_I
 - Also k verschiedene Queues $(Q_1, Q_2 ... Q_k)$



Fall 2

- 1. Queue Q_l : Füge alle Paare $((v_{i_1}, v_{i_2} \dots v_{i_l},), i)$ für alle $i \in I$ zu dieser Queue hinzu
 - $v_{i_x} \in Y_i$
- 2. Füge zu Q_l noch alle Paare $((v_{i_1}, v_{i_2} \dots v_{i_l},), v)$ mit $v \in SL$ und $v_{i_x} \in N_G(v)$ hinzu



Fall 2

```
Q_1:
                         Q_3:
-((u_1), Y_1)
                          -((u_1, u_2, u_3), Y_1)
-((v_1), Y_2)
                          -((v_1, v_2, v_3), Y_2)
-((w_1), Y_3)
                          -((W_1, W_2, W_3), Y_3)
-((x_1), Y_4)
                          -((x_1,x_2,x_3),Y_4)
Q_2:
                         Q_{1}:
-((u_1,u_2),Y_1)
                          -((u_1, u_2, u_3, u_4), Y_1)
-((v_1, v_2), Y_2)
                          -((v_1, u_2, v_3, v_4), Y_2)
-((W_1, W_2), Y_3)
                          -((w_1, u_2, w_3, w_4), Y_3)
```

		•	1	1
u_1	u_2	u_3		u_k
v_1	v_2	v_3		$ v_k $
w_1	w_2	w_3		w_k
x_1	x_2	x_3		x_k
:			1	J

 $-((x_1,x_2),Y_4)$

 $-((x_1, u_2, x_3, x_4), Y_4)$



Fall 2

Jedes Q_l enthält nun die ersten / Knoten jedes $Y_i \in Y$ und / Nachbarn jedes $v \in SL$.

Bucket-sortiere jedes Q_l l-mal, einmal für jeden Knoten $v_{i_x} \to F$ ür jedes $((v_{i_1}, v_{i_2} \dots v_{i_l},), v)$ das passende Tupel $((v_{i_1}, v_{i_2} \dots v_{i_l},), i)$ adjazent in Q.

So kann man den neuen Node direkt richtig erstellen und zu dem Y_i adjazent machen.

Abschluss



Sämtliche Operationen sind in O(n) wenn k Konstant ist.

Ist k nicht konstant, sondern als Variable Teil der Eingabe, so ist der Algorithmus nicht mehr linear und das Problem wird NP-schwer.

Der konstante Faktor ist allerdings deutlich zu hoch für praktische Anwendung, selbst schon für k = 4.

Allerdings wurde bei vielen Operationen grob geschätzt. Es ist zu erwarten, dass die Konstante noch sinken wird.