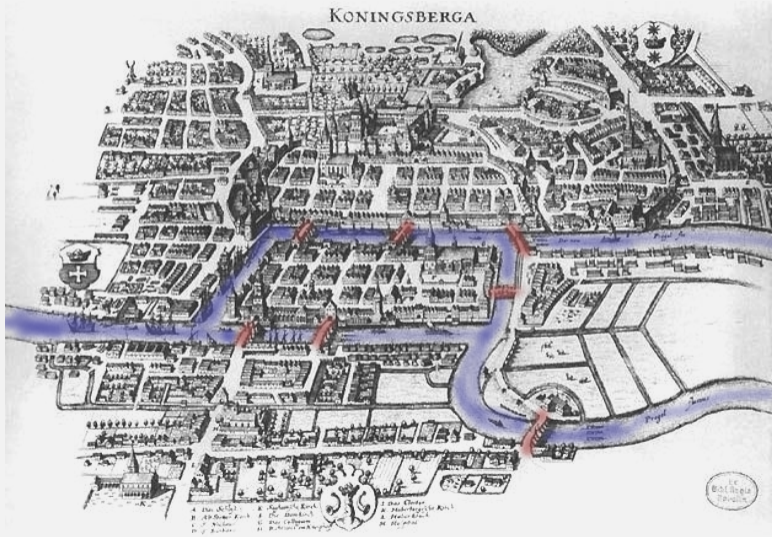


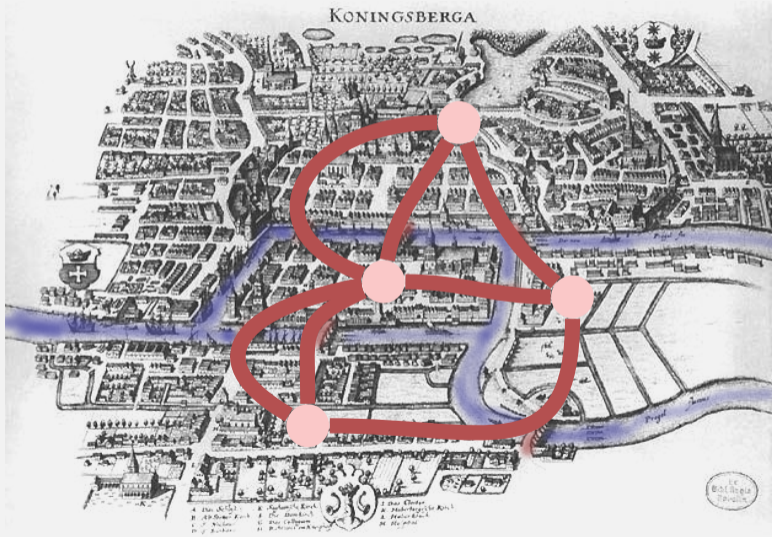
# 23. Graphen

Notation, Repräsentation, Reflexive transitive Hülle, Traversieren (DFS, BFS), Zusammenhangskomponenten, Topologisches Sortieren Ottman/Widmayer, Kap. 9.1 - 9.4, Cormen et al, Kap. 22

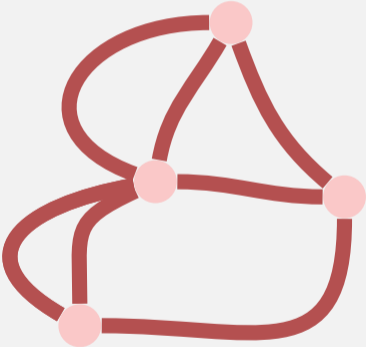
# Königsberg 1736



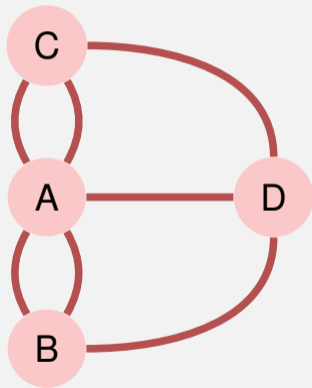
# Königsberg 1736



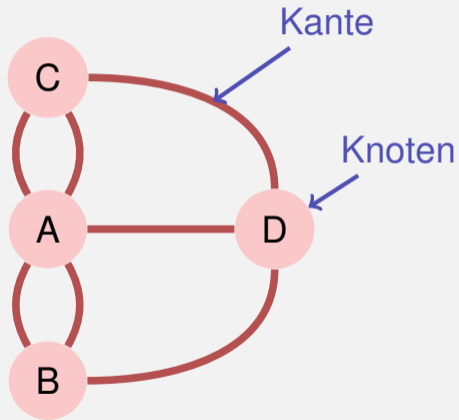
# Königsberg 1736



# [Multi]Graph

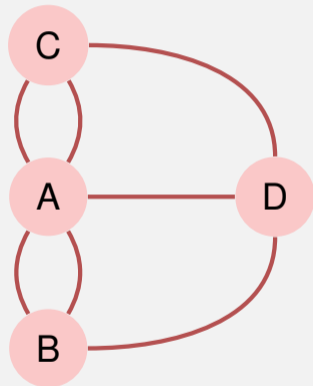


# [Multi]Graph



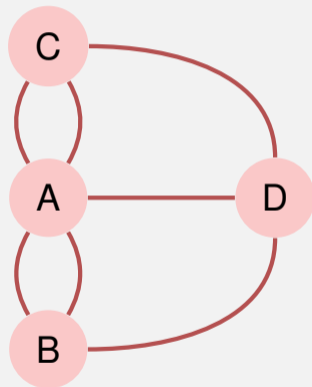
# Zyklen

- Gibt es einen Rundweg durch die Stadt (den Graphen), welcher jede Brücke (jede Kante) genau einmal benutzt?



# Zyklen

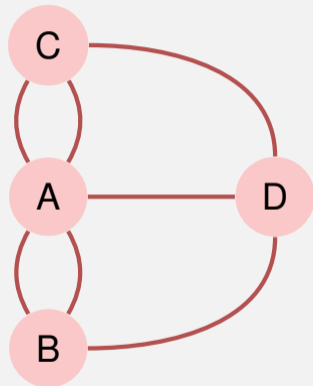
- Gibt es einen Rundweg durch die Stadt (den Graphen), welcher jede Brücke (jede Kante) genau einmal benutzt?
- Euler (1736): nein.





# Zyklen

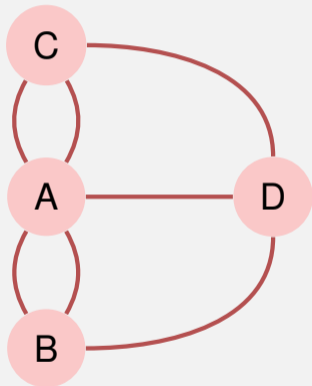
- Gibt es einen Rundweg durch die Stadt (den Graphen), welcher jede Brücke (jede Kante) genau einmal benutzt?
- Euler (1736): nein.
- Solcher Rundweg (*Zyklus*) heisst *Eulerscher Kreis*.



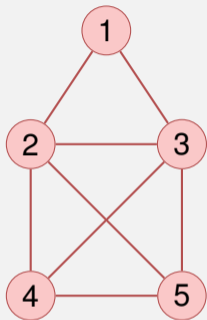
# Zyklen

- Gibt es einen Rundweg durch die Stadt (den Graphen), welcher jede Brücke (jede Kante) genau einmal benutzt?
- Euler (1736): nein.
- Solcher Rundweg (*Zyklus*) heisst *Eulerscher Kreis*.
- Eulerzyklus  $\Leftrightarrow$  jeder Knoten hat gerade Anzahl Kanten (jeder Knoten hat einen *geraden Grad*).

“ $\Rightarrow$ ” ist klar, “ $\Leftarrow$ ” ist etwas schwieriger



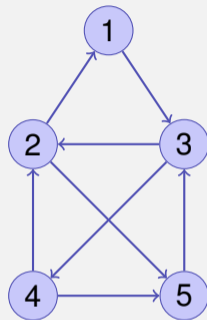
# Notation



ungerichtet

$$V = \{1, 2, 3, 4, 5\}$$

$$E = \{\{1, 2\}, \{1, 3\}, \{2, 3\}, \{2, 4\}, \\ \{2, 5\}, \{3, 4\}, \{3, 5\}, \{4, 5\}\}$$



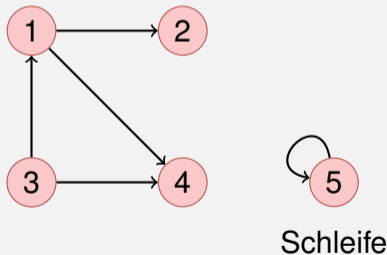
gerichtet

$$V = \{1, 2, 3, 4, 5\}$$

$$E = \{(1, 3), (2, 1), (2, 5), (3, 2), \\ (3, 4), (4, 2), (4, 5), (5, 3)\}$$

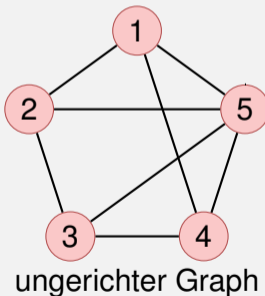
# Notation

Ein *gerichteter Graph* besteht aus einer Menge  $V = \{v_1, \dots, v_n\}$  von Knoten (*Vertices*) und einer Menge  $E \subseteq V \times V$  von Kanten (*Edges*). Gleiche Kanten dürfen nicht mehrfach enthalten sein.



# Notation

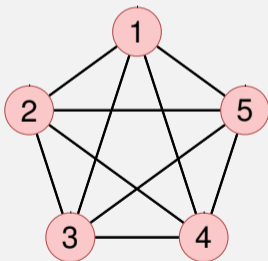
Ein *ungerichteter Graph* besteht aus einer Menge  $V = \{v_1, \dots, v_n\}$  von Knoten und einer Menge  $E \subseteq \{\{u, v\} | u, v \in V\}$  von Kanten. Kanten dürfen nicht mehrfach enthalten sein.<sup>36</sup>



<sup>36</sup>Im Gegensatz zum Eingangsbeispiel – dann Multigraph genannt.

# Notation

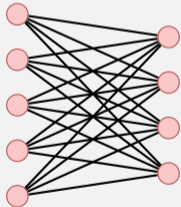
Ein ungerichteter Graph  $G = (V, E)$  ohne Schleifen in dem jeder Knoten mit jedem anderen Knoten durch eine Kante verbunden ist, heisst *vollständig*.



ein vollständiger ungerichteter Graph

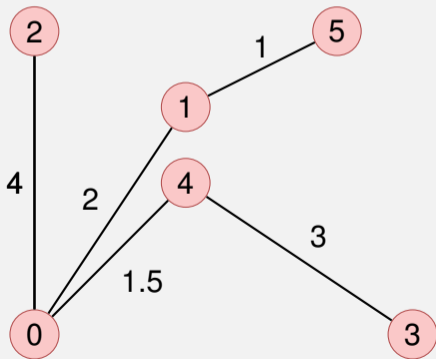
# Notation

Ein Graph, bei dem  $V$  so in disjunkte  $U$  und  $W$  aufgeteilt werden kann, dass alle  $e \in E$  einen Knoten in  $U$  und einen in  $W$  haben heisst *bipartit*.



# Notation

Ein *gewichteter Graph*  $G = (V, E, c)$  ist ein Graph  $G = (V, E)$  mit einer *Kantengewichtsfunktion*  $c : E \rightarrow \mathbb{R}$ .  $c(e)$  heisst *Gewicht* der Kante  $e$ .





# Notation

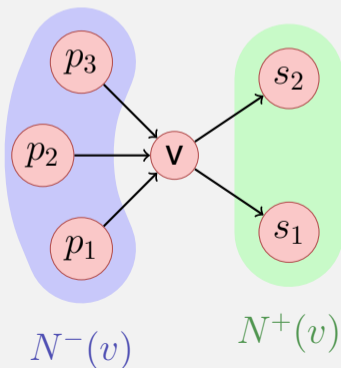
Für gerichtete Graphen  $G = (V, E)$

- $w \in V$  heisst *adjazent* zu  $v \in V$ , falls  $(v, w) \in E$

# Notation

Für gerichtete Graphen  $G = (V, E)$

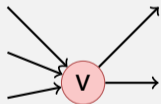
- $w \in V$  heisst *adjazent* zu  $v \in V$ , falls  $(v, w) \in E$
- *Vorgängermenge* von  $v \in V$ :  $N^-(v) := \{u \in V \mid (u, v) \in E\}$ .  
*Nachfolgermenge*:  $N^+(v) := \{u \in V \mid (v, u) \in E\}$



# Notation

Für gerichtete Graphen  $G = (V, E)$

- **Eingangsgrad:**  $\deg^-(v) = |N^-(v)|$ ,  
**Ausgangsgrad:**  $\deg^+(v) = |N^+(v)|$



$$\deg^-(v) = 3, \deg^+(v) = 2$$



$$\deg^-(w) = 1, \deg^+(w) = 1$$

# Notation

Für ungerichtete Graphen  $G = (V, E)$ :

- $w \in V$  heisst *adjazent* zu  $v \in V$ , falls  $\{v, w\} \in E$

# Notation

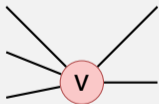
Für ungerichtete Graphen  $G = (V, E)$ :

- $w \in V$  heisst *adjazent* zu  $v \in V$ , falls  $\{v, w\} \in E$
- *Nachbarschaft* von  $v \in V$ :  $N(v) = \{w \in V \mid \{v, w\} \in E\}$

# Notation

Für ungerichtete Graphen  $G = (V, E)$ :

- $w \in V$  heisst **adjazent** zu  $v \in V$ , falls  $\{v, w\} \in E$
- **Nachbarschaft** von  $v \in V$ :  $N(v) = \{w \in V \mid \{v, w\} \in E\}$
- **Grad** von  $v$ :  $\deg(v) = |N(v)|$  mit Spezialfall Schleifen: erhöhen Grad um 2.



$$\deg(v) = 5$$



$$\deg(w) = 2$$

# Beziehung zwischen Knotengraden und Kantenzahl

In jedem Graphen  $G = (V, E)$  gilt

- 1  $\sum_{v \in V} \deg^-(v) = \sum_{v \in V} \deg^+(v) = |E|$ , falls  $G$  gerichtet
- 2  $\sum_{v \in V} \deg(v) = 2|E|$ , falls  $G$  ungerichtet.

# Wege

- **Weg**: Sequenz von Knoten  $\langle v_1, \dots, v_{k+1} \rangle$  so dass für jedes  $i \in \{1 \dots k\}$  eine Kante von  $v_i$  nach  $v_{i+1}$  existiert.



# Wege

- *Weg*: Sequenz von Knoten  $\langle v_1, \dots, v_{k+1} \rangle$  so dass für jedes  $i \in \{1 \dots k\}$  eine Kante von  $v_i$  nach  $v_{i+1}$  existiert.
- *Länge* des Weges: Anzahl enthaltene Kanten  $k$ .

# Wege

- **Weg**: Sequenz von Knoten  $\langle v_1, \dots, v_{k+1} \rangle$  so dass für jedes  $i \in \{1 \dots k\}$  eine Kante von  $v_i$  nach  $v_{i+1}$  existiert.
- **Länge** des Weges: Anzahl enthaltene Kanten  $k$ .
- **Gewicht** des Weges (in gewichteten Graphen):  $\sum_{i=1}^k c((v_i, v_{i+1}))$   
(bzw.  $\sum_{i=1}^k c(\{v_i, v_{i+1}\})$ )

# Wege

- **Weg**: Sequenz von Knoten  $\langle v_1, \dots, v_{k+1} \rangle$  so dass für jedes  $i \in \{1 \dots k\}$  eine Kante von  $v_i$  nach  $v_{i+1}$  existiert.
- **Länge** des Weges: Anzahl enthaltene Kanten  $k$ .
- **Gewicht** des Weges (in gewichteten Graphen):  $\sum_{i=1}^k c((v_i, v_{i+1}))$   
(bzw.  $\sum_{i=1}^k c(\{v_i, v_{i+1}\})$ )
- **Pfad** (auch: einfacher Pfad): Weg der keinen Knoten mehrfach verwendet.

# Zusammenhang

- Ungerichteter Graph heisst *zusammenhängend*, wenn für jedes Paar  $v, w \in V$  ein verbindender Weg existiert.
- Gerichteter Graph heisst *stark zusammenhängend*, wenn für jedes Paar  $v, w \in V$  ein verbindender Weg existiert.
- Gerichteter Graph heisst *schwach zusammenhängend*, wenn der entsprechende ungerichtete Graph zusammenhängend ist.

# Einfache Beobachtungen

- Allgemein:  $0 \leq |E| \in \mathcal{O}(|V|^2)$
- Zusammenhängender Graph:  $|E| \in \Omega(|V|)$
- Vollständiger Graph:  $|E| = \frac{|V| \cdot (|V| - 1)}{2}$  (ungerichtet)
- Maximal  $|E| = |V|^2$  (gerichtet),  $|E| = \frac{|V| \cdot (|V| + 1)}{2}$  (ungerichtet)

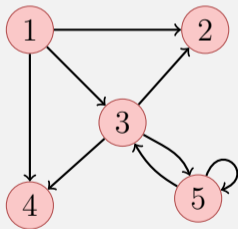
# Zyklen

- **Zyklus**: Weg  $\langle v_1, \dots, v_{k+1} \rangle$  mit  $v_1 = v_{k+1}$
- **Kreis**: Zyklus mit paarweise verschiedenen  $v_1, \dots, v_k$ , welcher keine Kante mehrfach verwendet.
- **Kreisfrei (azyklisch)**: Graph ohne jegliche Kreise.

Eine Folgerung: Ungerichtete Graphen können keinen Kreis der Länge 2 enthalten (Schleifen haben Länge 1).

# Repräsentation mit Matrix

Graph  $G = (V, E)$  mit Knotenmenge  $v_1, \dots, v_n$  gespeichert als **Adjazenzmatrix**  $A_G = (a_{ij})_{1 \leq i, j \leq n}$  mit Einträgen aus  $\{0, 1\}$ .  $a_{ij} = 1$  genau dann wenn Kante von  $v_i$  nach  $v_j$ .

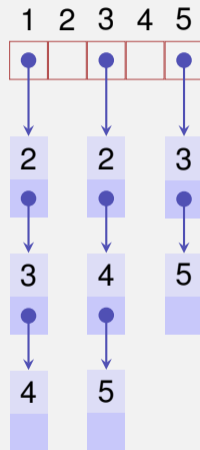
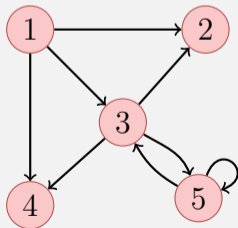


$$\begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Speicherbedarf  $\Theta(|V|^2)$ .  $A_G$  ist symmetrisch, wenn  $G$  ungerichtet.

# Repräsentation mit Liste

Viele Graphen  $G = (V, E)$  mit Knotenmenge  $v_1, \dots, v_n$  haben deutlich weniger als  $n^2$  Kanten. Repräsentation mit **Adjazenzliste**: Array  $A[1], \dots, A[n]$ ,  $A_i$  enthält verkettete Liste aller Knoten in  $N^+(v_i)$ .



Speicherbedarf  $\Theta(|V| + |E|)$ .



# Laufzeiten einfacher Operationen

Operation	Matrix	Liste
Nachbarn/Nachfolger von $v \in V$ finden		
$v \in V$ ohne Nachbar/Nachfolger finden		
$(u, v) \in E$ ?		
Kante einfügen		
Kante löschen		

# Laufzeiten einfacher Operationen

Operation	Matrix	Liste
Nachbarn/Nachfolger von $v \in V$ finden	$\Theta(n)$	
$v \in V$ ohne Nachbar/Nachfolger finden		
$(u, v) \in E$ ?		
Kante einfügen		
Kante löschen		

# Laufzeiten einfacher Operationen

Operation	Matrix	Liste
Nachbarn/Nachfolger von $v \in V$ finden	$\Theta(n)$	$\Theta(\deg^+ v)$
$v \in V$ ohne Nachbar/Nachfolger finden		
$(u, v) \in E$ ?		
Kante einfügen		
Kante löschen		

# Laufzeiten einfacher Operationen

Operation	Matrix	Liste
Nachbarn/Nachfolger von $v \in V$ finden	$\Theta(n)$	$\Theta(\deg^+ v)$
$v \in V$ ohne Nachbar/Nachfolger finden	$\Theta(n^2)$	
$(u, v) \in E$ ?		
Kante einfügen		
Kante löschen		

# Laufzeiten einfacher Operationen

Operation	Matrix	Liste
Nachbarn/Nachfolger von $v \in V$ finden	$\Theta(n)$	$\Theta(\deg^+ v)$
$v \in V$ ohne Nachbar/Nachfolger finden	$\Theta(n^2)$	$\Theta(n)$
$(u, v) \in E$ ?		
Kante einfügen		
Kante löschen		

# Laufzeiten einfacher Operationen

Operation	Matrix	Liste
Nachbarn/Nachfolger von $v \in V$ finden	$\Theta(n)$	$\Theta(\deg^+ v)$
$v \in V$ ohne Nachbar/Nachfolger finden	$\Theta(n^2)$	$\Theta(n)$
$(u, v) \in E$ ?	$\Theta(1)$	
Kante einfügen		
Kante löschen		

# Laufzeiten einfacher Operationen

Operation	Matrix	Liste
Nachbarn/Nachfolger von $v \in V$ finden	$\Theta(n)$	$\Theta(\deg^+ v)$
$v \in V$ ohne Nachbar/Nachfolger finden	$\Theta(n^2)$	$\Theta(n)$
$(u, v) \in E$ ?	$\Theta(1)$	$\Theta(\deg^+ v)$
Kante einfügen		
Kante löschen		

# Laufzeiten einfacher Operationen

Operation	Matrix	Liste
Nachbarn/Nachfolger von $v \in V$ finden	$\Theta(n)$	$\Theta(\deg^+ v)$
$v \in V$ ohne Nachbar/Nachfolger finden	$\Theta(n^2)$	$\Theta(n)$
$(u, v) \in E$ ?	$\Theta(1)$	$\Theta(\deg^+ v)$
Kante einfügen	$\Theta(1)$	
Kante löschen		



# Laufzeiten einfacher Operationen

Operation	Matrix	Liste
Nachbarn/Nachfolger von $v \in V$ finden	$\Theta(n)$	$\Theta(\deg^+ v)$
$v \in V$ ohne Nachbar/Nachfolger finden	$\Theta(n^2)$	$\Theta(n)$
$(u, v) \in E$ ?	$\Theta(1)$	$\Theta(\deg^+ v)$
Kante einfügen	$\Theta(1)$	$\Theta(1)$
Kante löschen		

# Laufzeiten einfacher Operationen

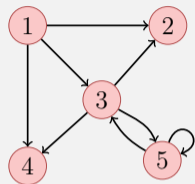
Operation	Matrix	Liste
Nachbarn/Nachfolger von $v \in V$ finden	$\Theta(n)$	$\Theta(\deg^+ v)$
$v \in V$ ohne Nachbar/Nachfolger finden	$\Theta(n^2)$	$\Theta(n)$
$(u, v) \in E$ ?	$\Theta(1)$	$\Theta(\deg^+ v)$
Kante einfügen	$\Theta(1)$	$\Theta(1)$
Kante löschen	$\Theta(1)$	

# Laufzeiten einfacher Operationen

Operation	Matrix	Liste
Nachbarn/Nachfolger von $v \in V$ finden	$\Theta(n)$	$\Theta(\deg^+ v)$
$v \in V$ ohne Nachbar/Nachfolger finden	$\Theta(n^2)$	$\Theta(n)$
$(u, v) \in E$ ?	$\Theta(1)$	$\Theta(\deg^+ v)$
Kante einfügen	$\Theta(1)$	$\Theta(1)$
Kante löschen	$\Theta(1)$	$\Theta(\deg^+ v)$

# Adjazenzmatrizen multipliziert

$$B := A_G^2 = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}^2 = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 2 \end{pmatrix}$$



# Interpretation

## Theorem

*Sei  $G = (V, E)$  ein Graph und  $k \in \mathbb{N}$ . Dann gibt das Element  $a_{i,j}^{(k)}$  der Matrix  $(a_{i,j}^{(k)})_{1 \leq i,j \leq n} = (A_G)^k$  die Anzahl der Wege mit Länge  $k$  von  $v_i$  nach  $v_j$  an.*

# Beweis

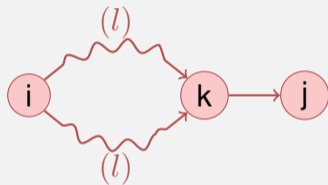
Per Induktion.

**Anfang:** Klar für  $k = 1$ .  $a_{i,j} = a_{i,j}^{(1)}$ .

**Hypothese:** Aussage wahr für alle  $k \leq l$

**Schritt ( $l \rightarrow l + 1$ ):**

$$a_{i,j}^{(l+1)} = \sum_{k=1}^n a_{i,k}^{(l)} \cdot a_{k,j}$$



$a_{k,j} = 1$  g.d.w. Kante von  $k$  nach  $j$ , 0 sonst. Summe zählt die Anzahl Wege der Länge  $l$  vom Knoten  $v_i$  zu allen Knoten  $v_k$  welche direkte Verbindung zu Knoten  $v_j$  haben, also alle Wege der Länge  $l + 1$ .

# Beispiel: Kürzester Weg

*Frage:* existiert Weg von  $i$  nach  $j$ ? Wie lang ist der kürzeste Weg?

# Beispiel: Kürzester Weg

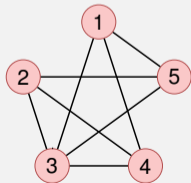
*Frage:* existiert Weg von  $i$  nach  $j$ ? Wie lang ist der kürzeste Weg?

*Antwort:* Potenziere  $A_G$  bis für ein  $k < n$  gilt  $a_{i,j}^{(k)} > 0$ .  $k$  gibt die Weglänge des kürzesten Weges. Wenn  $a_{i,j}^{(k)} = 0$  für alle  $1 \leq k < n$ , so gibt es keinen Weg von  $i$  nach  $j$ .



# Beispiel: Anzahl Dreiecke

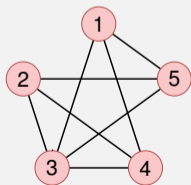
*Frage:* Wie viele Dreieckswege enthält ein ungerichteter Graph?



# Beispiel: Anzahl Dreiecke

*Frage:* Wie viele Dreieckswege enthält ein ungerichteter Graph?

*Antwort:* Entferne alle Zyklen (Diagonaleinträge). Berechne  $A_G^3$ .  $a_{ii}^{(3)}$  bestimmt die Anzahl Wege der Länge 3, die  $i$  enthalten.

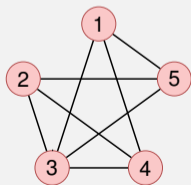


$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}^3 = \begin{pmatrix} 4 & 4 & 8 & 8 & 8 \\ 4 & 4 & 8 & 8 & 8 \\ 8 & 8 & 8 & 8 & 8 \\ 8 & 8 & 8 & 4 & 4 \\ 8 & 8 & 8 & 4 & 4 \end{pmatrix}$$

# Beispiel: Anzahl Dreiecke

**Frage:** Wie viele Dreieckswege enthält ein ungerichteter Graph?

**Antwort:** Entferne alle Zyklen (Diagonaleinträge). Berechne  $A_G^3$ .  $a_{ii}^{(3)}$  bestimmt die Anzahl Wege der Länge 3, die  $i$  enthalten. Es gibt 6 verschiedene Permutationen eines Dreiecks. Damit Anzahl Dreiecke:  $\sum_{i=1}^n a_{ii}^{(3)} / 6$ .



$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}^3 = \begin{pmatrix} 4 & 4 & 8 & 8 & 8 \\ 4 & 4 & 8 & 8 & 8 \\ 8 & 8 & 8 & 8 & 8 \\ 8 & 8 & 8 & 4 & 4 \\ 8 & 8 & 8 & 4 & 4 \end{pmatrix} \Rightarrow 24/6 = 4 \text{ Dreiecke.}$$

# Relation

Gegeben: endliche Menge  $V$

(Binäre) **Relation**  $R$  auf  $V$ : Teilmenge des kartesischen Produkts  $V \times V = \{(a, b) \mid a \in V, b \in V\}$

Relation  $R \subseteq V \times V$  heisst

- *reflexiv*, wenn  $(v, v) \in R$  für alle  $v \in V$
- *symmetrisch*, wenn  $(v, w) \in R \Rightarrow (w, v) \in R$
- *transitiv*, wenn  $(v, x) \in R, (x, w) \in R \Rightarrow (v, w) \in R$

Die *(Reflexive) Transitive Hülle*  $R^*$  von  $R$  ist die kleinste Erweiterung  $R \subseteq R^* \subseteq V \times V$  von  $R$ , so dass  $R^*$  reflexiv und transitiv ist.

# Graphen und Relationen

Graph  $G = (V, E)$

Adjazenzen  $A_G \hat{=} \text{Relation } E \subseteq V \times V \text{ auf } V$

# Graphen und Relationen

Graph  $G = (V, E)$

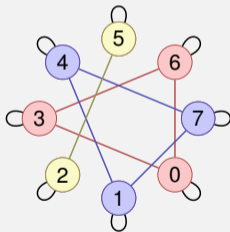
Adjazenzen  $A_G \hat{=} \text{Relation } E \subseteq V \times V \text{ auf } V$

- **reflexiv**  $\Leftrightarrow a_{i,i} = 1$  für alle  $i = 1, \dots, n$ . (Schleifen)
- **symmetrisch**  $\Leftrightarrow a_{i,j} = a_{j,i}$  für alle  $i, j = 1, \dots, n$  (ungerichtet)
- **transitiv**  $\Leftrightarrow (u, v) \in E, (v, w) \in E \Rightarrow (u, w) \in E$ . (Erreichbarkeit)

# Beispiel: Äquivalenzrelation

Äquivalenzrelation  $\Leftrightarrow$  symmetrische, transitive, reflexive Relation  
 $\Leftrightarrow$  Kollektion vollständiger, ungerichteter Graphen, für den jedes Element eine Schleife hat.

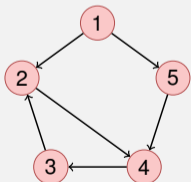
**Beispiel:** Äquivalenzklassen der Zahlen  $\{0, \dots, 7\}$  modulo 3



# Reflexive Transitive Hülle

Reflexive transitive Hülle von  $G \Leftrightarrow$  *Erreichbarkeitsrelation*  $E^*$ :  
 $(v, w) \in E^*$  gdw.  $\exists$  Weg von Knoten  $v$  zu  $w$ .

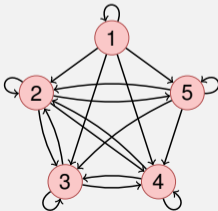
$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$



$$G = (V, E)$$



$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$



$$G^* = (V, E^*)$$



# Berechnung Reflexive Transitive Hülle

*Ziel:* Berechnung von  $B = (b_{ij})_{1 \leq i, j \leq n}$  mit  $b_{ij} = 1 \Leftrightarrow (v_i, v_j) \in E^*$

*Beobachtung:*  $a_{ij} = 1$  bedeutet bereits  $(v_i, v_j) \in E^*$ .

# Berechnung Reflexive Transitive Hülle

**Ziel:** Berechnung von  $B = (b_{ij})_{1 \leq i, j \leq n}$  mit  $b_{ij} = 1 \Leftrightarrow (v_i, v_j) \in E^*$

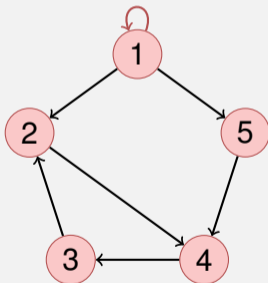
**Beobachtung:**  $a_{ij} = 1$  bedeutet bereits  $(v_i, v_j) \in E^*$ .

Erste Idee:

- Starte mit  $B \leftarrow A$  und setze  $b_{ii} = 1$  für alle  $i$  (Reflexivität).
- Iteriere über  $i, j, k$  und setze  $b_{ij} = 1$ , wenn  $b_{ik} = 1$  und  $b_{kj} = 1$ .  
Dann alle Wege der Länge 1 und 2 berücksichtigt
- Wiederhole Iteration  $\Rightarrow$  alle Wege der Länge 1 ... 4 berücksichtigt.
- $\lceil \log_2 n \rceil$  Wiederholungen nötig.  $\Rightarrow$  Laufzeit  $n^3 \lceil \log_2 n \rceil$

# Verbesserung: Algorithmus von Warshall (1962)

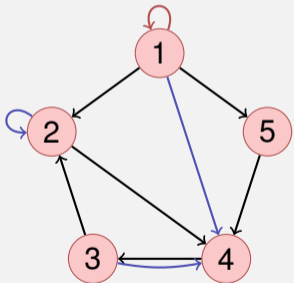
Induktiver Ansatz: Alle Wege bekannt über Knoten aus  $\{v_i : i < k\}$ .  
Hinzunahme des Knotens  $v_k$ .



$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

# Verbesserung: Algorithmus von Warshall (1962)

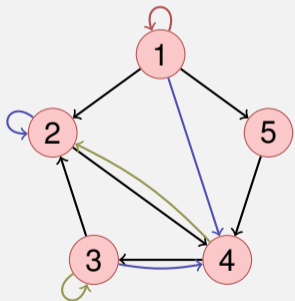
Induktiver Ansatz: Alle Wege bekannt über Knoten aus  $\{v_i : i < k\}$ .  
Hinzunahme des Knotens  $v_k$ .



$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

# Verbesserung: Algorithmus von Warshall (1962)

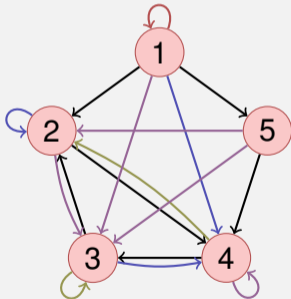
Induktiver Ansatz: Alle Wege bekannt über Knoten aus  $\{v_i : i < k\}$ .  
Hinzunahme des Knotens  $v_k$ .



$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

# Verbesserung: Algorithmus von Warshall (1962)

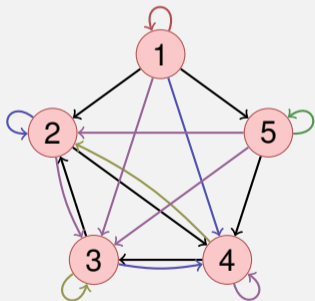
Induktiver Ansatz: Alle Wege bekannt über Knoten aus  $\{v_i : i < k\}$ .  
Hinzunahme des Knotens  $v_k$ .



$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

# Verbesserung: Algorithmus von Warshall (1962)

Induktiver Ansatz: Alle Wege bekannt über Knoten aus  $\{v_i : i < k\}$ .  
Hinzunahme des Knotens  $v_k$ .



$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

# Algorithmus TransitiveClosure( $A_G$ )

**Input** : Adjazenzmatrix  $A_G = (a_{ij})_{i,j=1\dots n}$

**Output** : Reflexive Transitive Hülle  $B = (b_{ij})_{i,j=1\dots n}$  von  $G$

$B \leftarrow A_G$

**for**  $k \leftarrow 1$  **to**  $n$  **do**

$a_{kk} \leftarrow 1$

// Reflexivität

**for**  $i \leftarrow 1$  **to**  $n$  **do**

**for**  $j \leftarrow 1$  **to**  $n$  **do**

$b_{ij} \leftarrow \max\{b_{ij}, b_{ik} \cdot b_{kj}\}$

// Alle Wege über  $v_k$

**return**  $B$

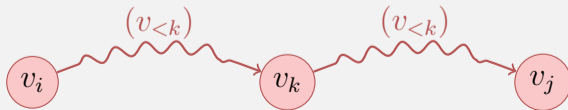
Laufzeit des Algorithmus  $\Theta(n^3)$ .



# Korrektheit des Algorithmus (Induktion)

**Invariante ( $k$ ):** alle Wege über Knoten mit maximalem Index  $< k$  berücksichtigt

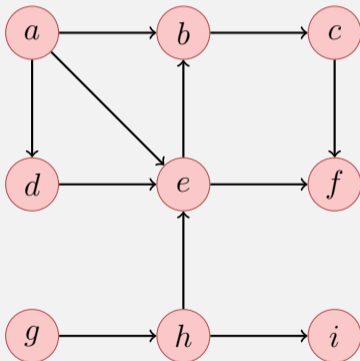
- **Anfang** ( $k = 1$ ): Alle direkten Wege (alle Kanten) in  $A_G$  berücksichtigt.
- **Hypothese:** Invariante ( $k$ ) erfüllt.
- **Schritt** ( $k \rightarrow k + 1$ ): Für jeden Weg von  $v_i$  nach  $v_j$  über Knoten mit maximalen Index  $k$ : nach Hypothese  $b_{ik} = 1$  und  $b_{kj} = 1$ .  
Somit im  $k$ -ten Schleifendurchlauf:  $b_{ij} \leftarrow 1$ .



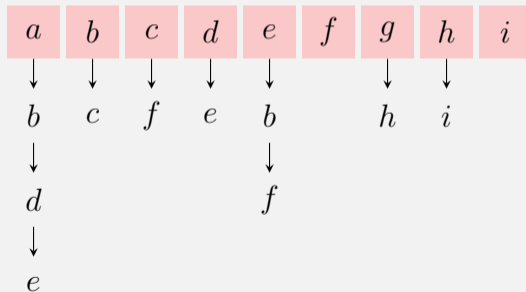


# Graphen Traversieren: Tiefensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Tiefe, bis nichts mehr besucht werden kann.

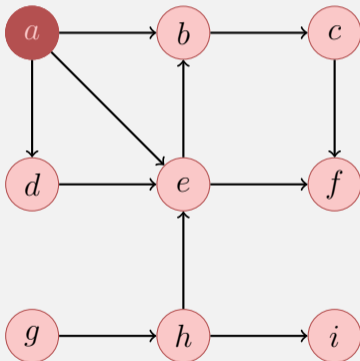


Adjazenzliste

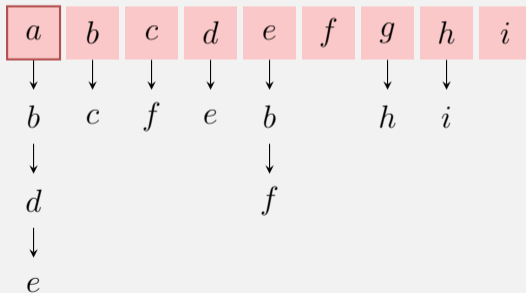


# Graphen Traversieren: Tiefensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Tiefe, bis nichts mehr besucht werden kann.

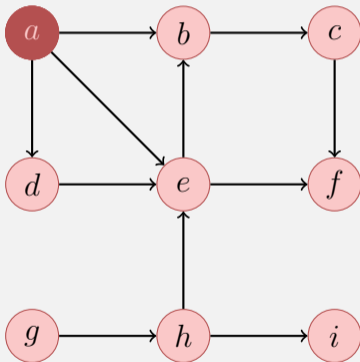


Adjazenzliste

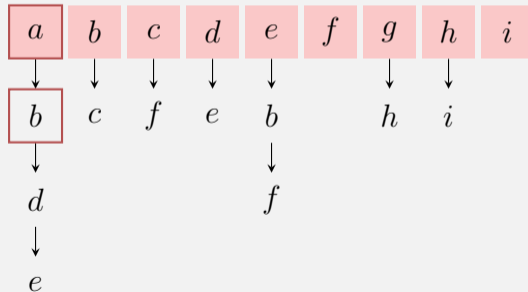


# Graphen Traversieren: Tiefensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Tiefe, bis nichts mehr besucht werden kann.

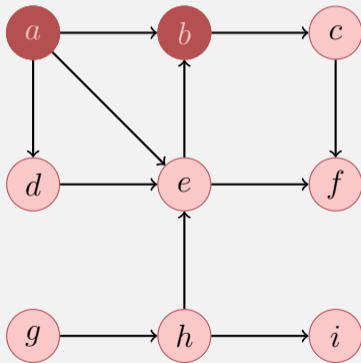


Adjazenzliste

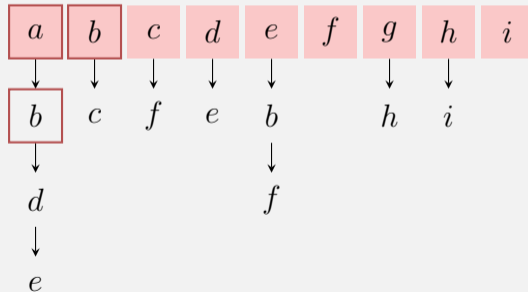


# Graphen Traversieren: Tiefensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Tiefe, bis nichts mehr besucht werden kann.

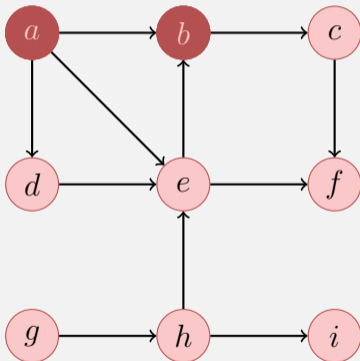


Adjazenzliste

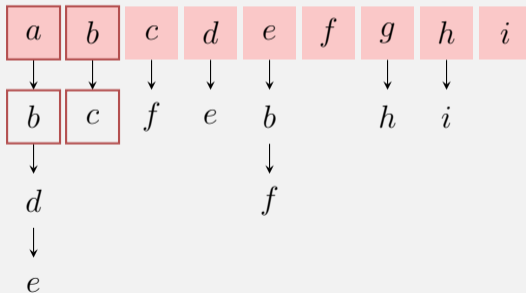


# Graphen Traversieren: Tiefensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Tiefe, bis nichts mehr besucht werden kann.

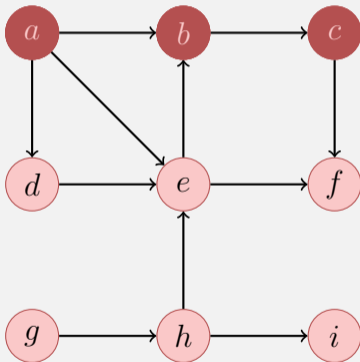


Adjazenzliste

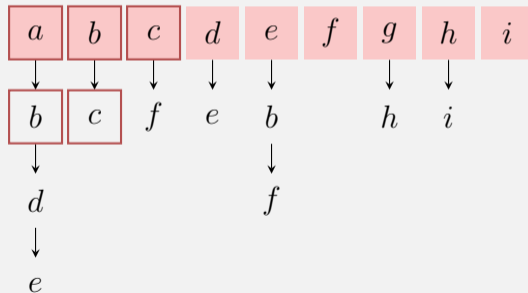


# Graphen Traversieren: Tiefensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Tiefe, bis nichts mehr besucht werden kann.



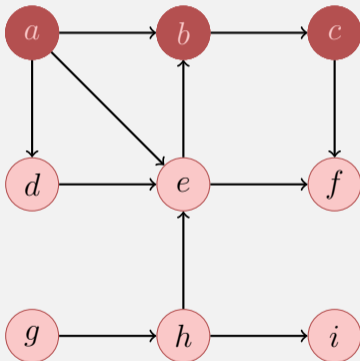
Adjazenzliste



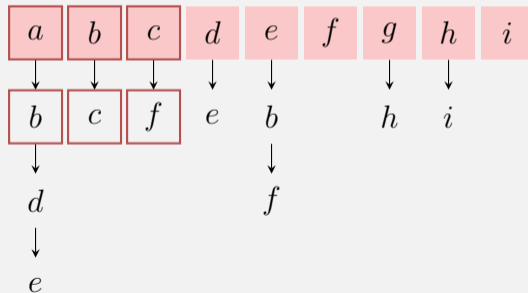


# Graphen Traversieren: Tiefensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Tiefe, bis nichts mehr besucht werden kann.

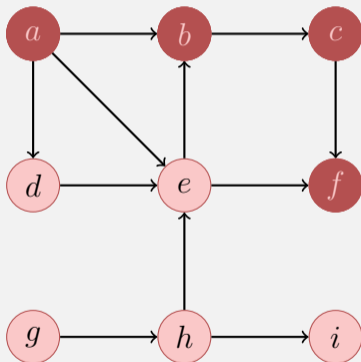


Adjazenzliste

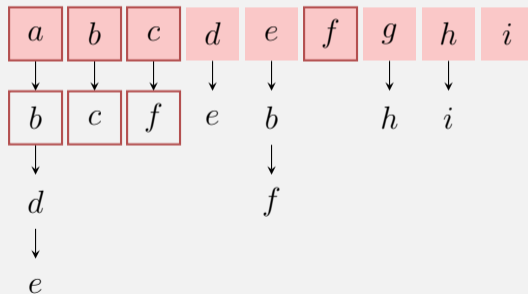


# Graphen Traversieren: Tiefensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Tiefe, bis nichts mehr besucht werden kann.

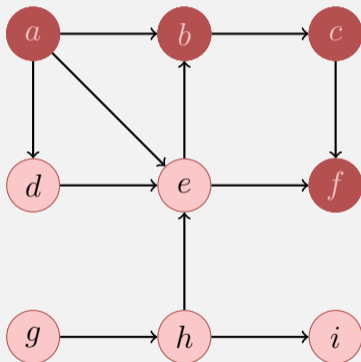


Adjazenzliste

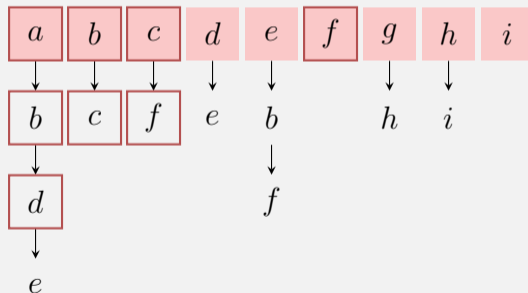


# Graphen Traversieren: Tiefensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Tiefe, bis nichts mehr besucht werden kann.

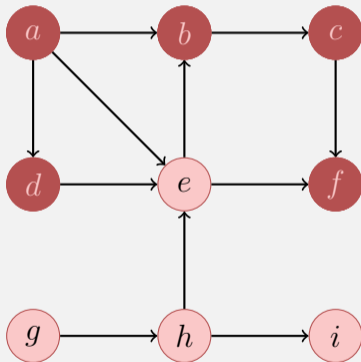


Adjazenzliste

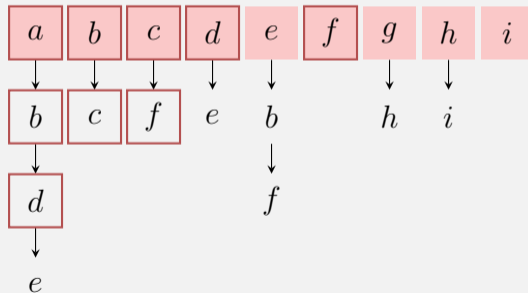


# Graphen Traversieren: Tiefensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Tiefe, bis nichts mehr besucht werden kann.

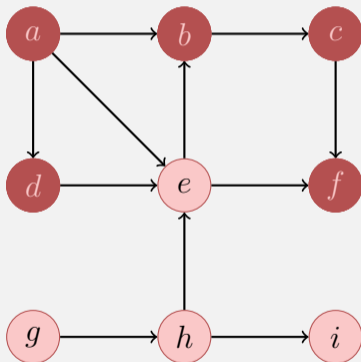


Adjazenzliste

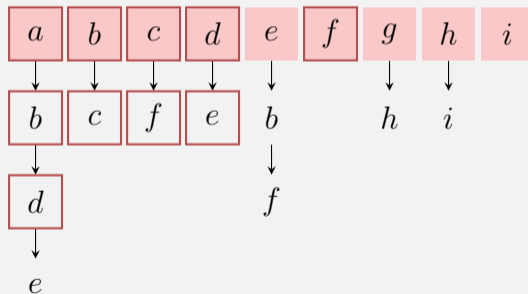


# Graphen Traversieren: Tiefensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Tiefe, bis nichts mehr besucht werden kann.



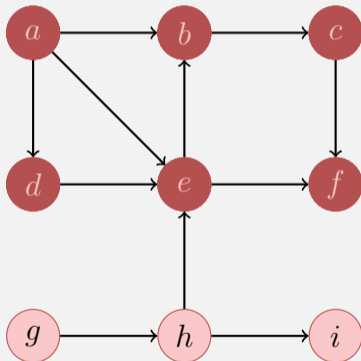
Adjazenzliste



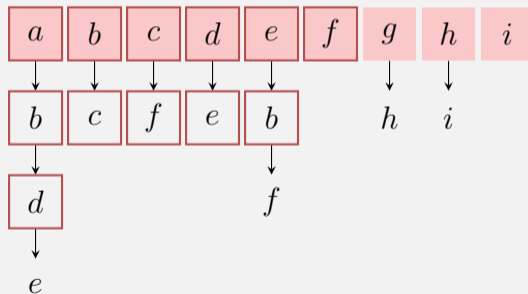


# Graphen Traversieren: Tiefensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Tiefe, bis nichts mehr besucht werden kann.

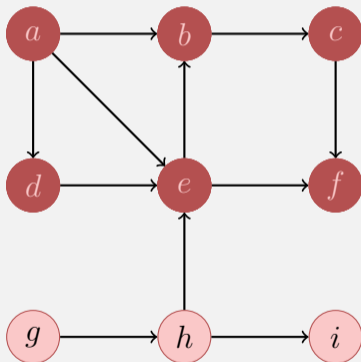


Adjazenzliste

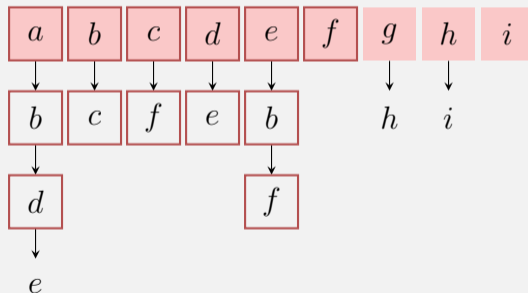


# Graphen Traversieren: Tiefensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Tiefe, bis nichts mehr besucht werden kann.



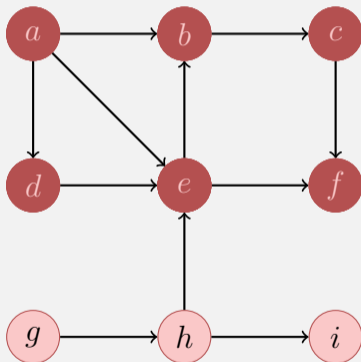
Adjazenzliste



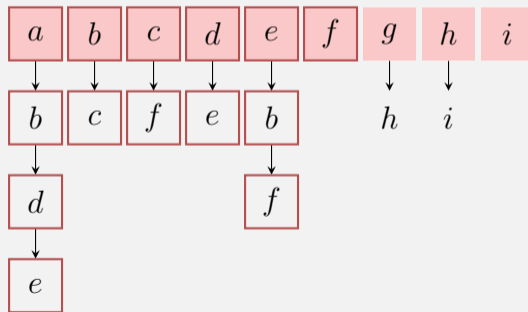


# Graphen Traversieren: Tiefensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Tiefe, bis nichts mehr besucht werden kann.

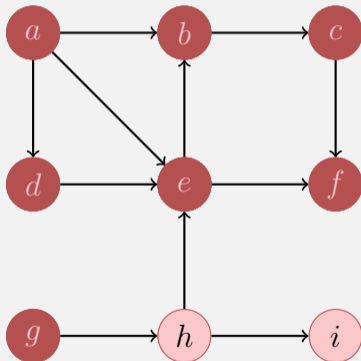


Adjazenzliste

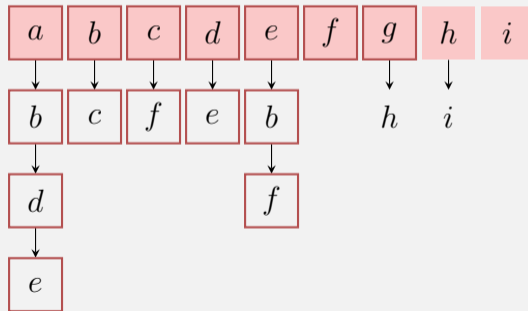


# Graphen Traversieren: Tiefensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Tiefe, bis nichts mehr besucht werden kann.

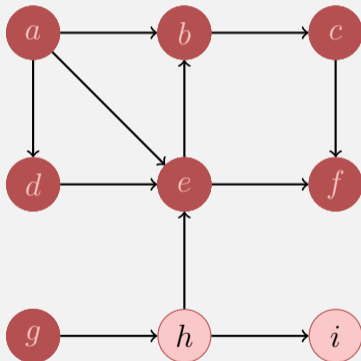


Adjazenzliste

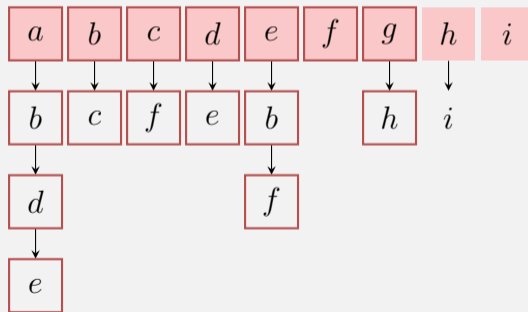


# Graphen Traversieren: Tiefensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Tiefe, bis nichts mehr besucht werden kann.

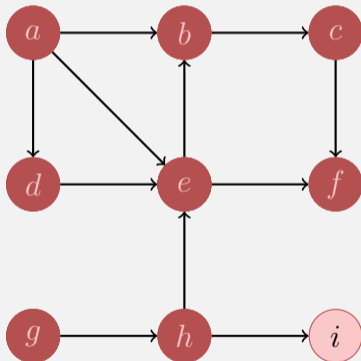


Adjazenzliste

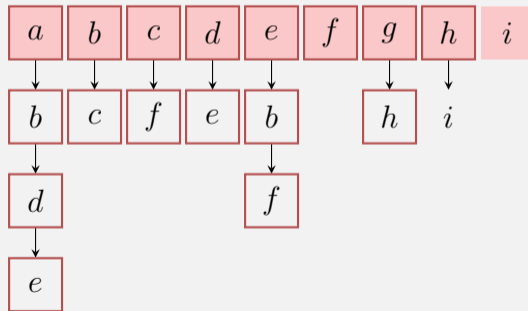


# Graphen Traversieren: Tiefensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Tiefe, bis nichts mehr besucht werden kann.

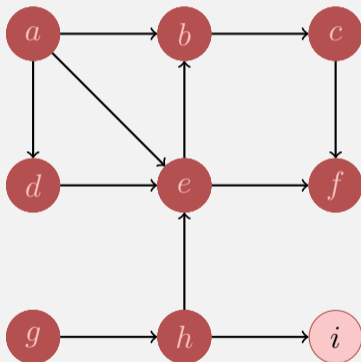


Adjazenzliste

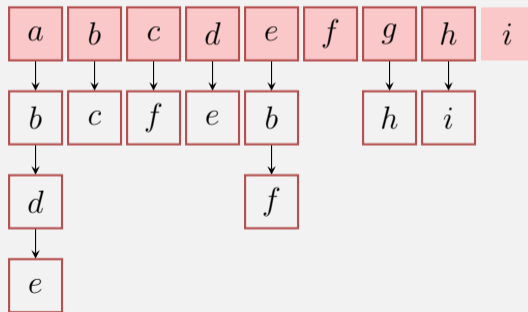


# Graphen Traversieren: Tiefensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Tiefe, bis nichts mehr besucht werden kann.

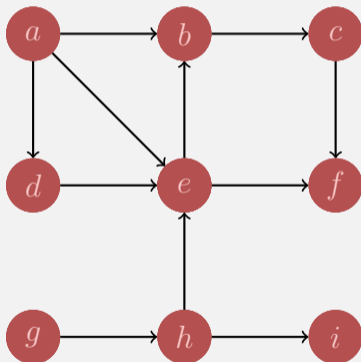


Adjazenzliste



# Graphen Traversieren: Tiefensuche

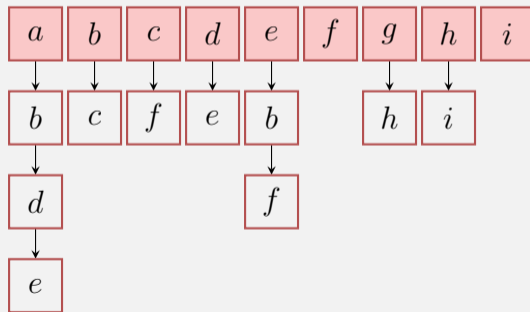
Verfolge zuerst Pfad in die Tiefe, bis nichts mehr besucht werden kann.



Reihenfolge

$a, b, c, f, d, e, g, h, i$

Adjazenzliste



# Algorithmus Tiefensuche DFS-Visit( $G, v$ )

**Input** : Graph  $G = (V, E)$ , Knoten  $v$ .

Markiere  $v$  als besucht

**foreach**  $w \in N^+(v)$  **do**

**if**  $\neg(w \text{ besucht})$  **then**  
        └ DFS-Visit( $G, w$ )

Tiefensuche ab Knoten  $v$ . Laufzeit (ohne Rekursion):  $\Theta(\deg^+ v)$

# Algorithmus Tiefensuche DFS-Visit( $G$ )

**Input** : Graph  $G = (V, E)$

**foreach**  $v \in V$  **do**

└ Markiere  $v$  als nicht besucht

**foreach**  $v \in V$  **do**

└ **if**  $\neg(v \text{ besucht})$  **then**  
└└ DFS-Visit( $G, v$ )

Tiefensuche für alle Knoten eines Graphen. Laufzeit

$$\Theta(|V| + \sum_{v \in V} (\deg^+(v) + 1)) = \Theta(|V| + |E|).$$



# Iteratives DFS-Visit( $G, v$ )

**Input** : Graph  $G = (V, E)$

Stack  $S \leftarrow \emptyset$ ; push( $S, v$ )

**while**  $S \neq \emptyset$  **do**

$w \leftarrow \text{pop}(S)$

**if**  $\neg(w \text{ besucht})$  **then**

        Markiere  $w$  besucht

**foreach**  $(w, c) \in E$  **do** // (ggfs umgekehrt einfügen)

**if**  $\neg(c \text{ besucht})$  **then**

                push( $S, c$ )

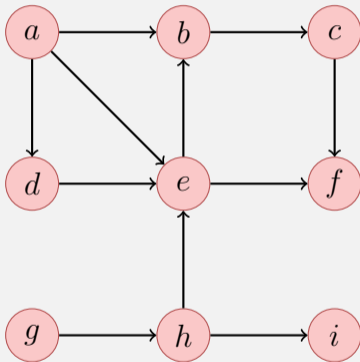
Stapelgrösse bis zu  $|E|$ , für jeden Knoten maximal Extraaufwand  $\Theta(\text{deg}^+(w) + 1)$ . Gesamt:  $\Theta(|V| + |E|)$

Mit Aufruf aus obigem Rahmenprogramm:  $\Theta(|V| + |E|)$

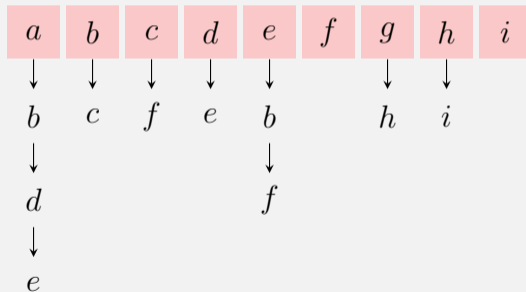


# Graphen Traversieren: Breitensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Breite, gehe dann in die Tiefe.

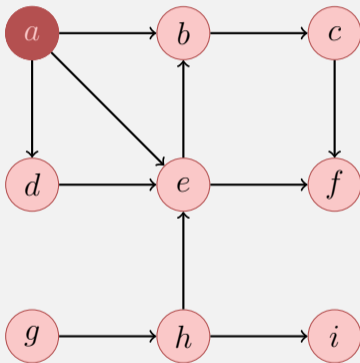


Adjazenzliste

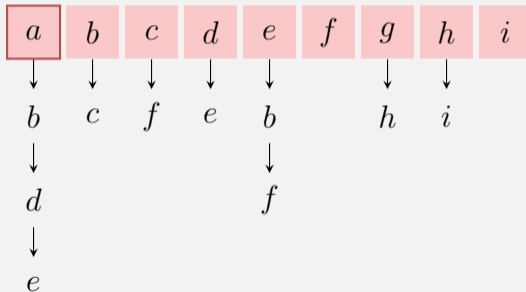


# Graphen Traversieren: Breitensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Breite, gehe dann in die Tiefe.

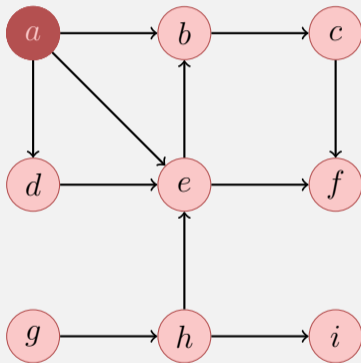


Adjazenzliste

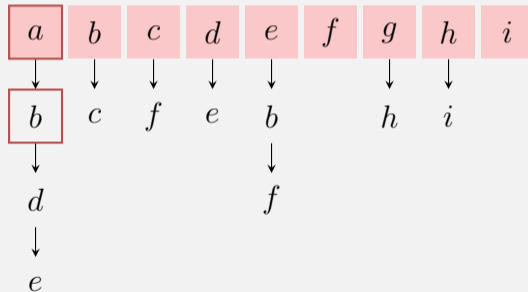


# Graphen Traversieren: Breitensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Breite, gehe dann in die Tiefe.

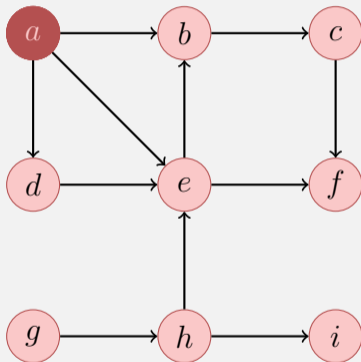


Adjazenzliste

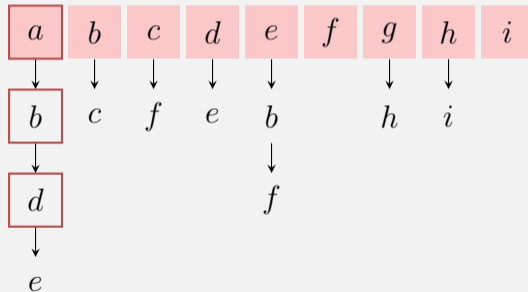


# Graphen Traversieren: Breitensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Breite, gehe dann in die Tiefe.

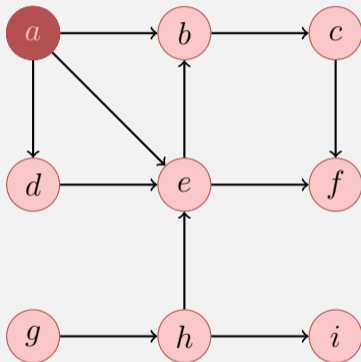


Adjazenzliste

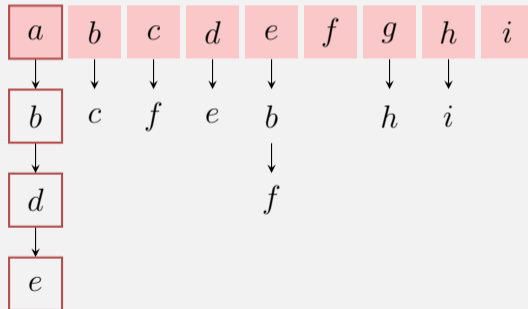


# Graphen Traversieren: Breitensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Breite, gehe dann in die Tiefe.

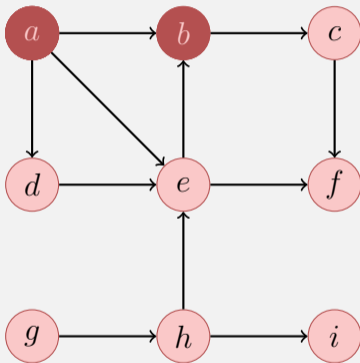


Adjazenzliste

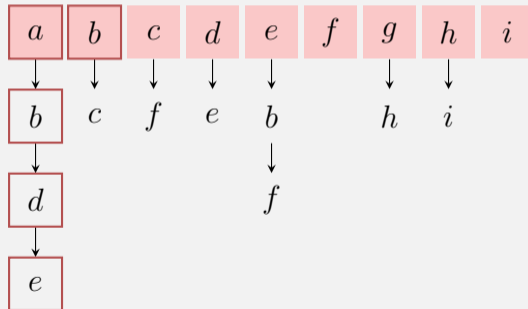


# Graphen Traversieren: Breitensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Breite, gehe dann in die Tiefe.



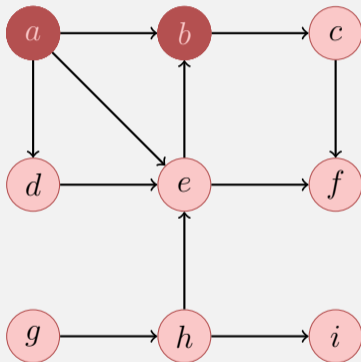
Adjazenzliste



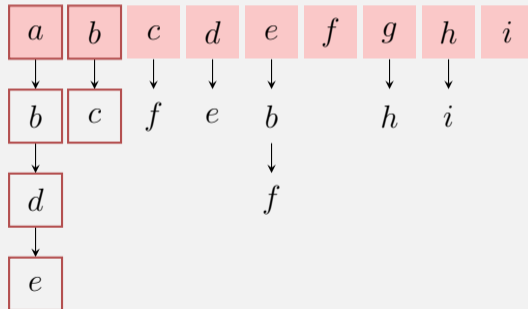


# Graphen Traversieren: Breitensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Breite, gehe dann in die Tiefe.

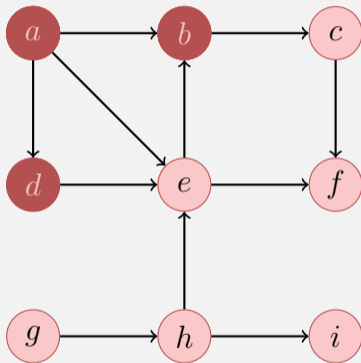


Adjazenzliste

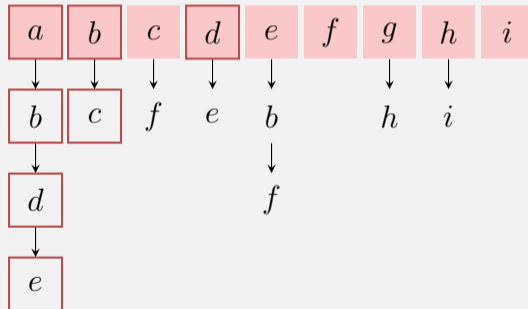


# Graphen Traversieren: Breitensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Breite, gehe dann in die Tiefe.

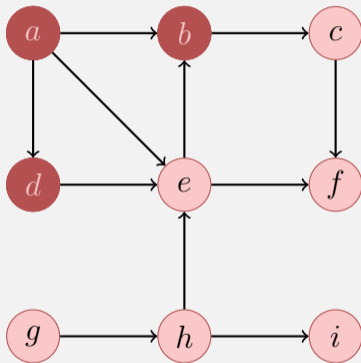


Adjazenzliste

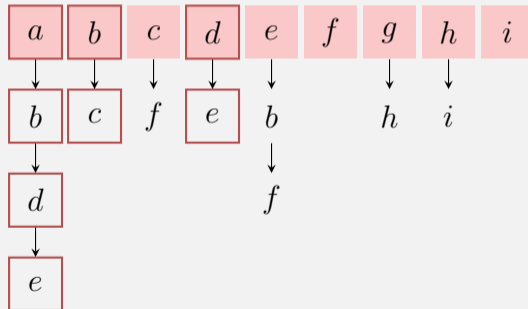


# Graphen Traversieren: Breitensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Breite, gehe dann in die Tiefe.

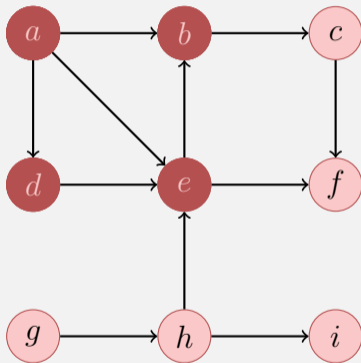


Adjazenzliste

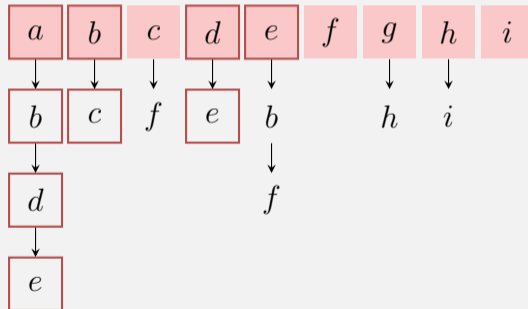


# Graphen Traversieren: Breitensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Breite, gehe dann in die Tiefe.

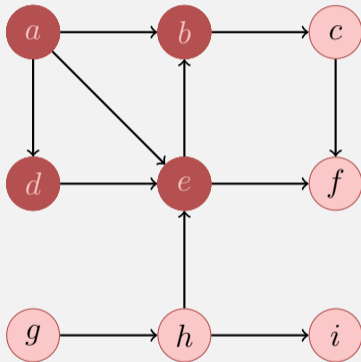


Adjazenzliste

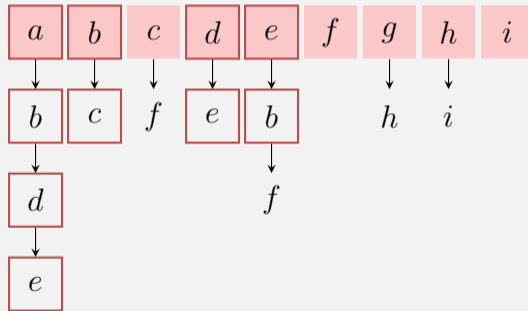


# Graphen Traversieren: Breitensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Breite, gehe dann in die Tiefe.

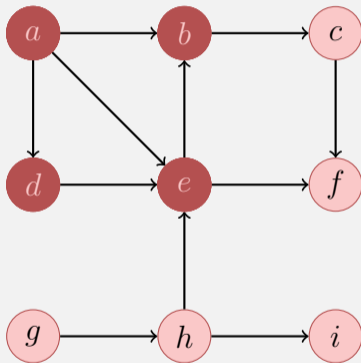


Adjazenzliste

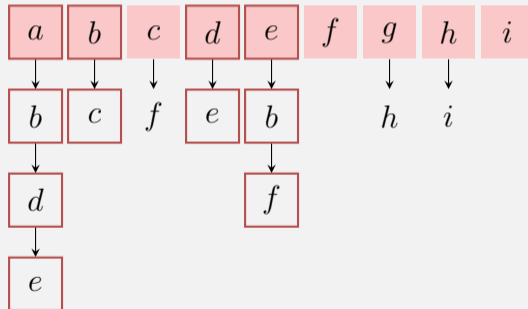


# Graphen Traversieren: Breitensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Breite, gehe dann in die Tiefe.

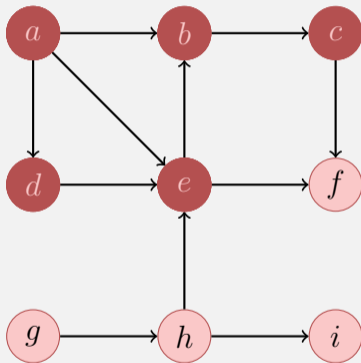


Adjazenzliste

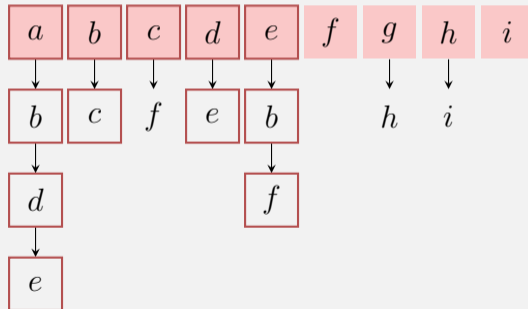


# Graphen Traversieren: Breitensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Breite, gehe dann in die Tiefe.

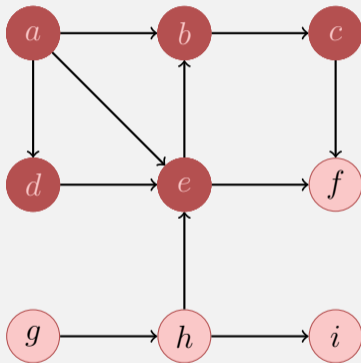


Adjazenzliste

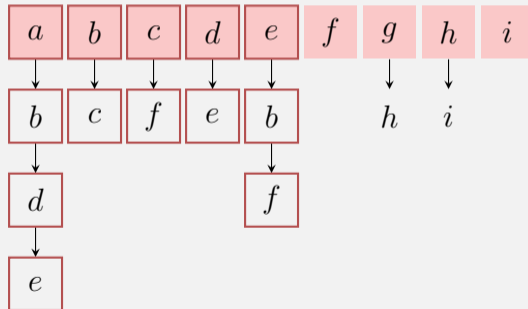


# Graphen Traversieren: Breitensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Breite, gehe dann in die Tiefe.



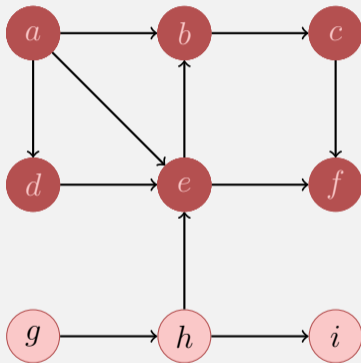
Adjazenzliste



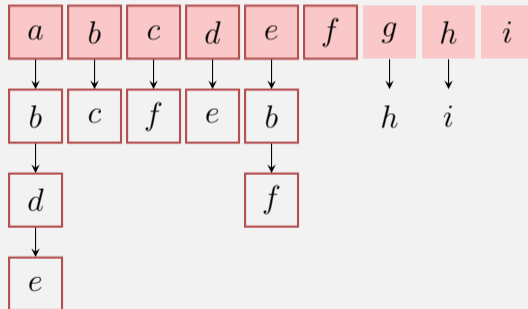


# Graphen Traversieren: Breitensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Breite, gehe dann in die Tiefe.

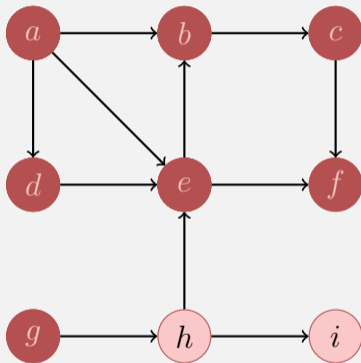


Adjazenzliste

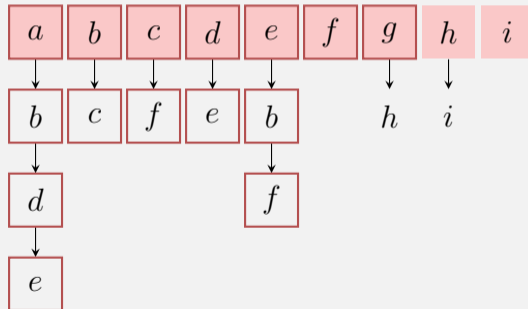


# Graphen Traversieren: Breitensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Breite, gehe dann in die Tiefe.

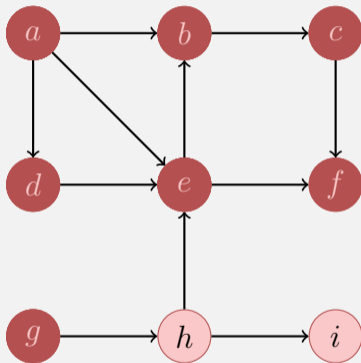


Adjazenzliste

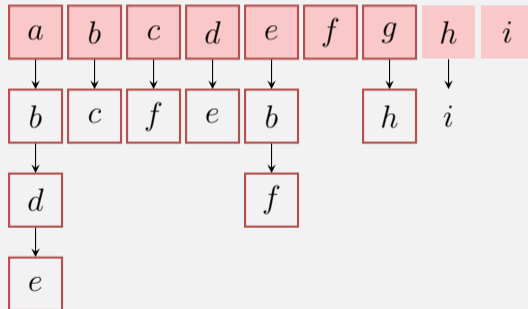


# Graphen Traversieren: Breitensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Breite, gehe dann in die Tiefe.

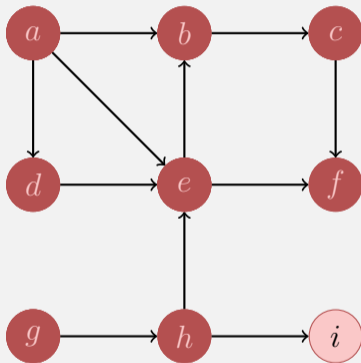


Adjazenzliste

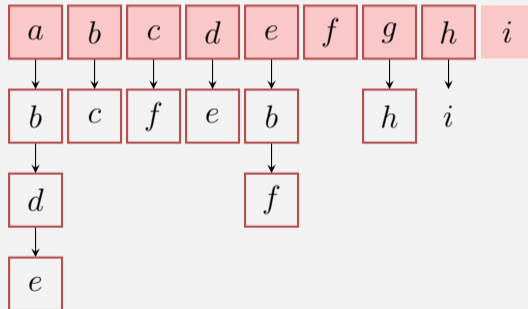


# Graphen Traversieren: Breitensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Breite, gehe dann in die Tiefe.

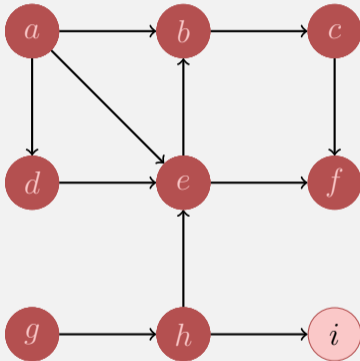


Adjazenzliste

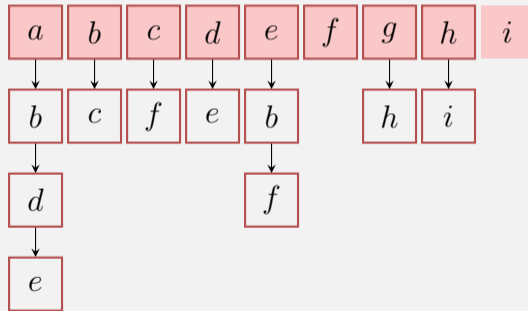


# Graphen Traversieren: Breitensuche

Verfolge zuerst Pfad in die Breite, gehe dann in die Tiefe.

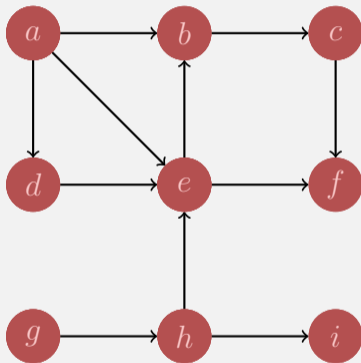


Adjazenzliste



# Graphen Traversieren: Breitensuche

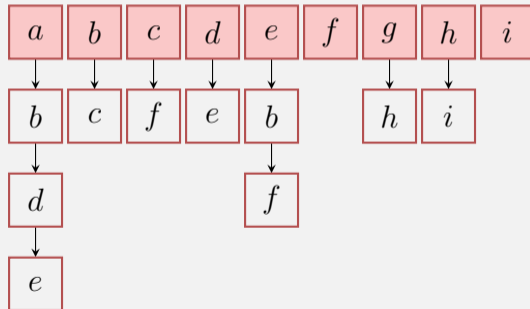
Verfolge zuerst Pfad in die Breite, gehe dann in die Tiefe.



Reihenfolge

$a, b, d, e, c, f, g, h, i$

Adjazenzliste



# Iteratives BFS-Visit( $G, v$ )

**Input** : Graph  $G = (V, E)$

Queue  $Q \leftarrow \emptyset$

Markiere  $v$  aktiv

enqueue( $Q, v$ )

**while**  $Q \neq \emptyset$  **do**

$w \leftarrow$  dequeue( $Q$ )

    Markiere  $w$  besucht

**foreach**  $c \in N^+(w)$  **do**

**if**  $\neg(c$  besucht  $\vee c$  aktiv) **then**

            Markiere  $c$  aktiv

            enqueue( $Q, c$ )

- Algorithmus kommt mit  $\mathcal{O}(|V|)$  Extraplatz aus.

(Warum funktioniert dieser simple Trick nicht beim DFS?)

- Gesamtlaufzeit mit Rahmenprogramm:  $\Theta(|V| + |E|)$ .

# Zusammenhangskomponenten

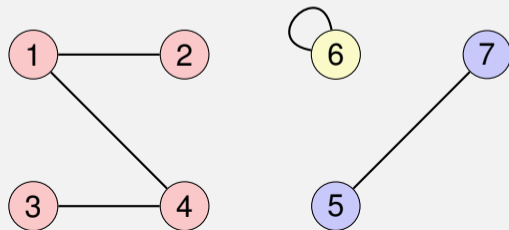
Zusammenhangskomponenten eines ungerichteten Graphen  $G$ :  
Äquivalenzklassen der reflexiven, transitiven Hülle von  $G$ .

Zusammenhangskomponente = Teilgraph  $G' = (V', E')$ ,

$E' = \{\{v, w\} \in E \mid v, w \in V'\}$  mit

$\{\{v, w\} \in E \mid v \in V' \vee w \in V'\} = E = \{\{v, w\} \in E \mid v \in V' \wedge w \in V'\}$

---



Graph mit Zusammenhangskomponenten  $\{1, 2, 3, 4\}$ ,  $\{5, 7\}$ ,  $\{6\}$ .



# Berechnung der Zusammenhangskomponenten

- Berechnung einer Partitionierung von  $V$  in paarweise disjunkte Teilmengen  $V_1, \dots, V_k$
- so dass jedes  $V_i$  die Knoten einer Zusammenhangskomponente enthält.
- Algorithmus: Tiefen- oder Breitensuche. Bei jedem Neustart von  $\text{DFSSearch}(G, v)$  oder  $\text{BFSSearch}(G, v)$  neue leere Zusammenhangskomponente erstellen und alle traversierten Knoten einfügen.

# Topologisches Sortieren

	A	B	C	D	E	F	G	H	I
1		Task 1	Task 2	Task 3	Task 4	Total		Note	
2	TOTAL	8	8	10	10	36			
3	Arleen	4	5	6	9	24		4	
4	Hans	1	3	2	3	9		1.5	
5	Mike	2	7	5	4	18		3	
6	Selina	6	5	8	2	21		3.5	
7									
8					Durchschnitt	18		3	
9									
10									
11									
12									
13									
14									

Auswertungsreihenfolge?

# Topologische Sortierung

*Topologische Sortierung* eines azyklischen gerichteten Graphen  $G = (V, E)$ :

Bijektive Abbildung

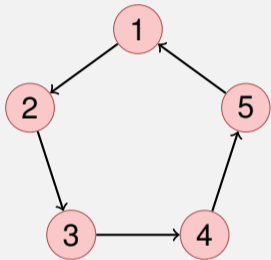
$$\text{ord} : V \rightarrow \{1, \dots, |V|\}$$

so dass

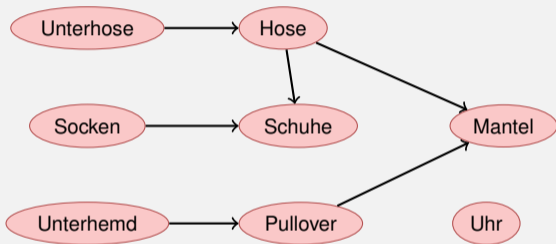
$$\text{ord}(v) < \text{ord}(w) \quad \forall (v, w) \in E.$$

Identifizieren Wert  $i$  mit dem Element  $v_i := \text{ord}^{-1}(i)$ . Topologische Sortierung  $\hat{=} \langle v_1, \dots, v_{|V|} \rangle$ .

# (Gegen-)Beispiele



Zyklischer Graph: kann nicht topologisch sortiert werden.



Eine mögliche Topologische Sortierung des Graphen:  
Unterhemd,Pullover,Unterhose,Uhr,Hose,Mantel,Socken,Schuhe

# Beobachtung

## Theorem

*Ein gerichteter Graph  $G = (V, E)$  besitzt genau dann eine topologische Sortierung, wenn er kreisfrei ist*

# Beobachtung

## Theorem

*Ein gerichteter Graph  $G = (V, E)$  besitzt genau dann eine topologische Sortierung, wenn er kreisfrei ist*

Beweis " $\Rightarrow$ ": Wenn  $G$  einen Kreis besitzt, so besitzt er keine topologische Sortierung. Denn in einem Kreis  $\langle v_{i_1}, \dots, v_{i_m} \rangle$  gälte  $v_{i_1} < \dots < v_{i_m} < v_{i_1}$ .

# Induktiver Beweis Gegenrichtung

- Anfang ( $n = 1$ ): Graph mit einem Knoten ohne Schleife ist topologisch sortierbar. Setze  $\text{ord}(v_1) = 1$ .

# Induktiver Beweis Gegenrichtung

- Anfang ( $n = 1$ ): Graph mit einem Knoten ohne Schleife ist topologisch sortierbar. Setze  $\text{ord}(v_1) = 1$ .
- Hypothese: Graph mit  $n$  Knoten kann topologisch sortiert werden.



# Induktiver Beweis Gegenrichtung

- Anfang ( $n = 1$ ): Graph mit einem Knoten ohne Schleife ist topologisch sortierbar. Setze  $\text{ord}(v_1) = 1$ .
- Hypothese: Graph mit  $n$  Knoten kann topologisch sortiert werden.
- Schritt ( $n \rightarrow n + 1$ ):

# Induktiver Beweis Gegenrichtung

- Anfang ( $n = 1$ ): Graph mit einem Knoten ohne Schleife ist topologisch sortierbar. Setze  $\text{ord}(v_1) = 1$ .
- Hypothese: Graph mit  $n$  Knoten kann topologisch sortiert werden.
- Schritt ( $n \rightarrow n + 1$ ):
  - 1  $G$  enthält einen Knoten  $v_q$  mit Eingangsgrad  $\text{deg}^-(v_q) = 0$ . Andernfalls verfolge iterativ Kanten rückwärts – nach spätestens  $n + 1$  Iterationen würde man einen Knoten besuchen, welcher bereits besucht wurde. Widerspruch zur Zyklenfreiheit.

# Induktiver Beweis Gegenrichtung

- Anfang ( $n = 1$ ): Graph mit einem Knoten ohne Schleife ist topologisch sortierbar. Setze  $\text{ord}(v_1) = 1$ .
- Hypothese: Graph mit  $n$  Knoten kann topologisch sortiert werden.
- Schritt ( $n \rightarrow n + 1$ ):
  - 1  $G$  enthält einen Knoten  $v_q$  mit Eingangsgrad  $\text{deg}^-(v_q) = 0$ . Andernfalls verfolge iterativ Kanten rückwärts – nach spätestens  $n + 1$  Iterationen würde man einen Knoten besuchen, welcher bereits besucht wurde. Widerspruch zur Zyklenfreiheit.
  - 2 Graph ohne Knoten  $v_q$  und ohne dessen Eingangskanten kann nach Hypothese topologisch sortiert werden. Verwende diese Sortierung, setze  $\text{ord}(v_i) \leftarrow \text{ord}(v_i) + 1$  für alle  $i \neq q$  und setze  $\text{ord}(v_q) \leftarrow 1$ .

# Algorithmus, vorläufiger Entwurf

Graph  $G = (V, E)$ .  $d \leftarrow 1$

- 1 Traversiere von beliebigem Knoten rückwärts bis ein Knoten  $v_q$  mit Eingangsgrad 0 gefunden ist.

Laufzeit im schlechtesten Fall:

# Algorithmus, vorläufiger Entwurf

Graph  $G = (V, E)$ .  $d \leftarrow 1$

- 1 Traversiere von beliebigem Knoten rückwärts bis ein Knoten  $v_q$  mit Eingangsgrad 0 gefunden ist.
- 2 Wird kein Knoten mit Eingangsgrad 0 gefunden ( $n$  Schritte), dann Zyklus gefunden.

Laufzeit im schlechtesten Fall:

# Algorithmus, vorläufiger Entwurf

Graph  $G = (V, E)$ .  $d \leftarrow 1$

- 1 Traversiere von beliebigem Knoten rückwärts bis ein Knoten  $v_q$  mit Eingangsgrad 0 gefunden ist.
- 2 Wird kein Knoten mit Eingangsgrad 0 gefunden ( $n$  Schritte), dann Zyklus gefunden.
- 3 Setze  $\text{ord}(v_q) \leftarrow d$ .

Laufzeit im schlechtesten Fall:

# Algorithmus, vorläufiger Entwurf

Graph  $G = (V, E)$ .  $d \leftarrow 1$

- 1 Traversiere von beliebigem Knoten rückwärts bis ein Knoten  $v_q$  mit Eingangsgrad 0 gefunden ist.
- 2 Wird kein Knoten mit Eingangsgrad 0 gefunden ( $n$  Schritte), dann Zyklus gefunden.
- 3 Setze  $\text{ord}(v_q) \leftarrow d$ .
- 4 Entferne  $v_q$  und seine Kanten von  $G$ .

Laufzeit im schlechtesten Fall:

# Algorithmus, vorläufiger Entwurf

Graph  $G = (V, E)$ .  $d \leftarrow 1$

- 1 Traversiere von beliebigem Knoten rückwärts bis ein Knoten  $v_q$  mit Eingangsgrad 0 gefunden ist.
- 2 Wird kein Knoten mit Eingangsgrad 0 gefunden ( $n$  Schritte), dann Zyklus gefunden.
- 3 Setze  $\text{ord}(v_q) \leftarrow d$ .
- 4 Entferne  $v_q$  und seine Kanten von  $G$ .
- 5 Wenn  $V \neq \emptyset$ , dann  $d \leftarrow d + 1$ , gehe zu Schritt 1.

Laufzeit im schlechtesten Fall:



# Algorithmus, vorläufiger Entwurf

Graph  $G = (V, E)$ .  $d \leftarrow 1$

- 1 Traversiere von beliebigem Knoten rückwärts bis ein Knoten  $v_q$  mit Eingangsgrad 0 gefunden ist.
- 2 Wird kein Knoten mit Eingangsgrad 0 gefunden ( $n$  Schritte), dann Zyklus gefunden.
- 3 Setze  $\text{ord}(v_q) \leftarrow d$ .
- 4 Entferne  $v_q$  und seine Kanten von  $G$ .
- 5 Wenn  $V \neq \emptyset$ , dann  $d \leftarrow d + 1$ , gehe zu Schritt 1.

Laufzeit im schlechtesten Fall:

# Algorithmus, vorläufiger Entwurf

Graph  $G = (V, E)$ .  $d \leftarrow 1$

- 1 Traversiere von beliebigem Knoten rückwärts bis ein Knoten  $v_q$  mit Eingangsgrad 0 gefunden ist.
- 2 Wird kein Knoten mit Eingangsgrad 0 gefunden ( $n$  Schritte), dann Zyklus gefunden.
- 3 Setze  $\text{ord}(v_q) \leftarrow d$ .
- 4 Entferne  $v_q$  und seine Kanten von  $G$ .
- 5 Wenn  $V \neq \emptyset$ , dann  $d \leftarrow d + 1$ , gehe zu Schritt 1.

Laufzeit im schlechtesten Fall:  $\Theta(|V|^2)$ .

# Verbesserung

Idee?

# Verbesserung

Idee?

Berechne die Eingangsgrade der Knoten im Voraus und durchlaufe dann jeweils die Knoten mit Eingangsgrad 0 die Eingangsgrade der Nachfolgeknoten korrigierend.

# Algorithmus Topological-Sort( $G$ )

**Input** : Graph  $G = (V, E)$ .

**Output** : Topologische Sortierung ord

Stack  $S \leftarrow \emptyset$

**foreach**  $v \in V$  **do**  $A[v] \leftarrow 0$

**foreach**  $(v, w) \in E$  **do**  $A[w] \leftarrow A[w] + 1$  // Eingangsgrade berechnen

**foreach**  $v \in V$  with  $A[v] = 0$  **do** push( $S, v$ ) // Merke Nodes mit Eingangsgrad 0

$i \leftarrow 1$

**while**  $S \neq \emptyset$  **do**

$v \leftarrow \text{pop}(S)$ ; ord[ $v$ ]  $\leftarrow i$ ;  $i \leftarrow i + 1$  // Wähle Knoten mit Eingangsgrad 0

**foreach**  $(v, w) \in E$  **do** // Verringere Eingangsgrad der Nachfolger

$A[w] \leftarrow A[w] - 1$

**if**  $A[w] = 0$  **then** push( $S, w$ )

**if**  $i = |V| + 1$  **then return** ord **else return** "Cycle Detected"

# Algorithmus Korrektheit

## Theorem

*Sei  $G = (V, E)$  ein gerichteter, kreisfreier Graph. Der Algorithmus  $\text{TopologicalSort}(G)$  berechnet in Zeit  $\Theta(|V| + |E|)$  eine topologische Sortierung  $\text{ord}$  für  $G$ .*

# Algorithmus Korrektheit

## Theorem

*Sei  $G = (V, E)$  ein gerichteter, kreisfreier Graph. Der Algorithmus  $\text{TopologicalSort}(G)$  berechnet in Zeit  $\Theta(|V| + |E|)$  eine topologische Sortierung  $\text{ord}$  für  $G$ .*

Beweis: folgt im wesentlichen aus vorigem Theorem:

- 1 Eingangsgrad verringern entspricht Knotenentfernen.
- 2 Im Algorithmus gilt für jeden Knoten  $v$  mit  $A[v] = 0$  dass entweder der Knoten Eingangsgrad 0 hat oder dass zuvor alle Vorgänger einen Wert  $\text{ord}[u] \leftarrow i$  zugewiesen bekamen und somit  $\text{ord}[v] > \text{ord}[u]$  für alle Vorgänger  $u$  von  $v$ . Knoten werden nur einmal auf den Stack gelegt.
- 3 Laufzeit: Inspektion des Algorithmus (mit Argumenten wie beim Traversieren).

# Algorithmus Korrektheit

## Theorem

*Sei  $G = (V, E)$  ein gerichteter, nicht kreisfreier Graph. Der Algorithmus  $\text{TopologicalSort}(G)$  terminiert in Zeit  $\Theta(|V| + |E|)$  und detektiert Zyklus.*



# Algorithmus Korrektheit

## Theorem

*Sei  $G = (V, E)$  ein gerichteter, nicht kreisfreier Graph. Der Algorithmus  $\text{TopologicalSort}(G)$  terminiert in Zeit  $\Theta(|V| + |E|)$  und detektiert Zyklus.*

Beweis: Sei  $\langle v_{i_1}, \dots, v_{i_k} \rangle$  ein Kreis in  $G$ . In jedem Schritt des Algorithmus bleibt  $A[v_{i_j}] \geq 1$  für alle  $j = 1, \dots, k$ . Also werden  $k$  Knoten nie auf den Stack gelegt und somit ist zum Schluss  $i \leq V + 1 - k$ .

Die Laufzeit des zweiten Teils des Algorithmus kann kürzer werden, jedoch kostet die Berechnung der Eingangsgrade bereits  $\Theta(|V| + |E|)$ .