

# Informatik II

## Übung 8

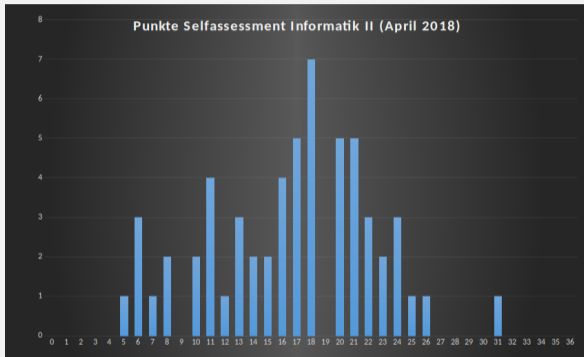
Andreas Bärtschi, Andreea Ciuprina, Felix Friedrich, Patrick Gruntz,  
Hermann Lehner, Max Rossmannek, Chris Wendler

FS 2018

# Heutiges Programm

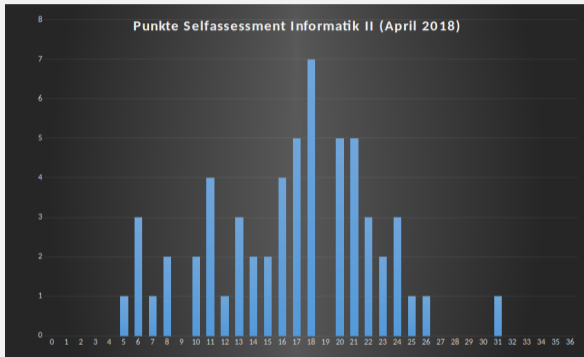
- 1 Self-Assessment
- 2 Wiederholung Vorlesung: Adjazenzlisten
- 3 Breitensuche BFS
- 4 In-Class-Exercise

# Letzte Woche: Self-Assessment



Nr	Schwierigkeit	Trennschärfe
1	58% der Punkte	0.18
2	36% der Punkte	0.23
3	3% der Punkte	0.08

# Letzte Woche: Self-Assessment



Nr	Schwierigkeit	Trennschärfe
1	58% der Punkte	0.18
2	36% der Punkte	0.23
3	3% der Punkte	0.08

Zur Einordnung: 20 Punkte wären eine genügende Leistung – in der Basisprüfung würde in Aufgabe 3 aber ein Punkteschema mit mehr Teilpunkten verwendet.

# Adjazenzliste

```
class Graph { // G = (V,E) as adjacency list
    private int V; // number of vertices
    private ArrayList<LinkedList<Integer>> adj; // adj. list
    // Constructor
    public Graph(int n) {
        V = n;
        adj = new ArrayList<LinkedList<Integer>>(V);
        for (int i=0; i<V; ++i)
            adj.add(i,new LinkedList<Integer>());
    }
    // Edge adder method
    public void addEdge(int u,int v) {
        adj.get(u).add(v);
    }
}
```

# Adjazenzliste

## Eigenschaften:

### ArrayList

Elementzugriff in konstanter Zeit.

### LinkedList

Element hinzufügen in konstanter Zeit.

Über die ganze Liste iterieren in linearer Zeit.

# Adjazenzliste

## Eigenschaften:

### ArrayList

Elementzugriff in konstanter Zeit.

### LinkedList

Element hinzufügen in konstanter Zeit.

Über die ganze Liste iterieren in linearer Zeit.

-  $\text{addEdge}(u, v) = \text{adj.get}(u).add(v)$  runs in constant time  $\mathcal{O}(1)$ .

# Adjazenzliste

## Eigenschaften:

### ArrayList

Elementzugriff in konstanter Zeit.

### LinkedList

Element hinzufügen in konstanter Zeit.

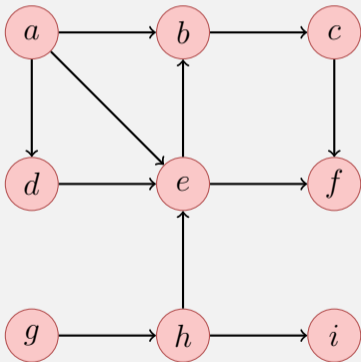
Über die ganze Liste iterieren in linearer Zeit.

- `addEdge(u, v) = adj.get(u).add(v)` runs in constant time  $\mathcal{O}(1)$ .
- `for (int v : adj.get(u))` runs in time  $\mathcal{O}(\deg^+(u))$ .



# Breitensuche BFS

BFS von  $a$  aus:



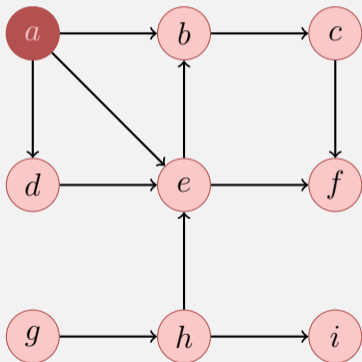
BFS-Baum: Distanzen und Vorgänger



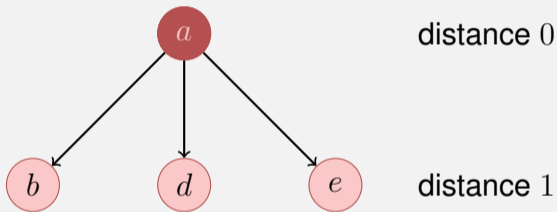
distance 0

# Breitensuche BFS

BFS von  $a$  aus:

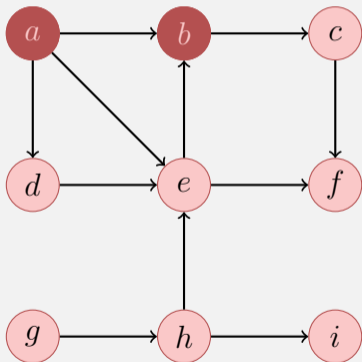


BFS-Baum: Distanzen und Vorgänger

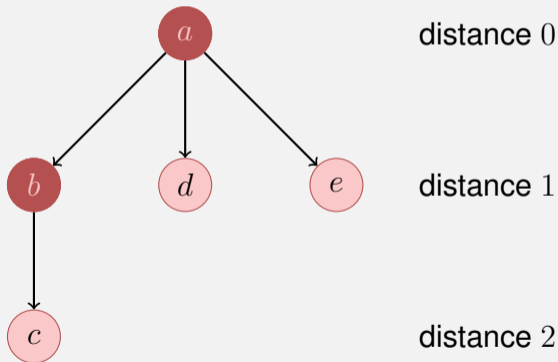


# Breitensuche BFS

BFS von  $a$  aus:

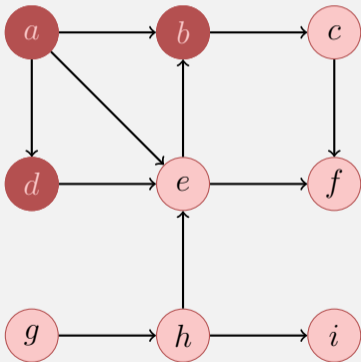


BFS-Baum: Distanzen und Vorgänger

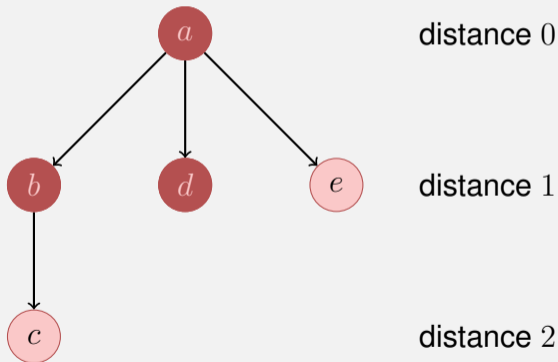


# Breitensuche BFS

BFS von  $a$  aus:

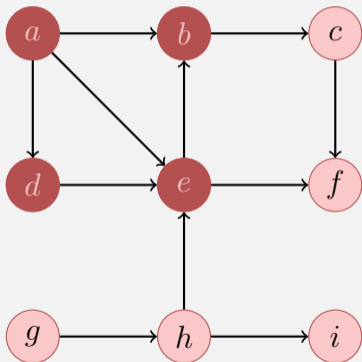


BFS-Baum: Distanzen und Vorgänger

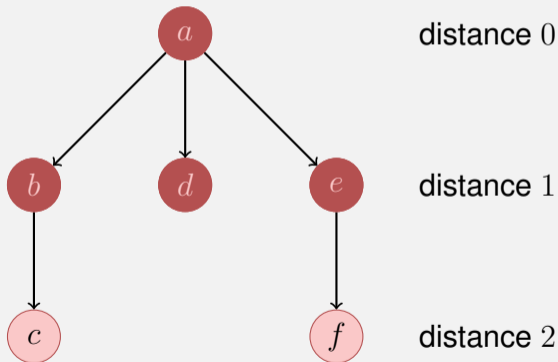


# Breitensuche BFS

BFS von  $a$  aus:

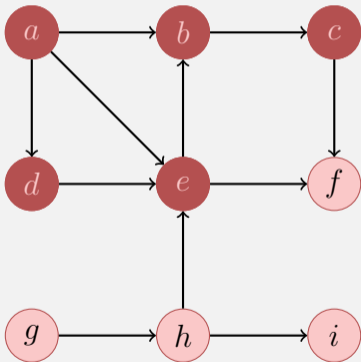


BFS-Baum: Distanzen und Vorgänger

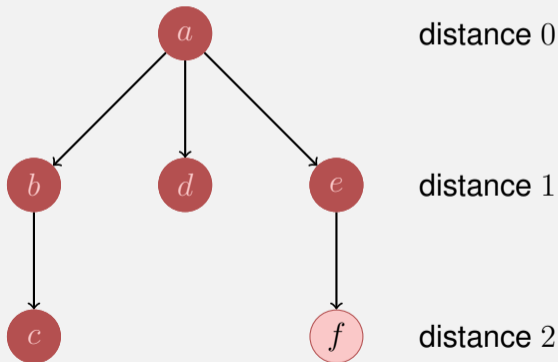


# Breitensuche BFS

BFS von  $a$  aus:

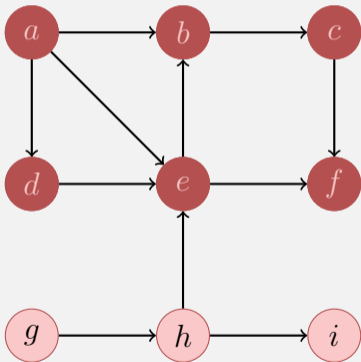


BFS-Baum: Distanzen und Vorgänger

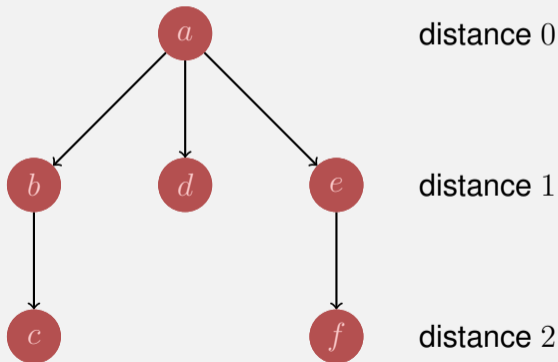


# Breitensuche BFS

BFS von  $a$  aus:



BFS-Baum: Distanzen und Vorgänger



# In-Class-Exercises: Wegplanung

**Aufgabe:** Gegeben sei

- ein gerichteter, ungewichteter Graph  $G = (V, E)$ , gespeichert als Adjazenzliste,
- und ein spezieller Knoten  $t \in V$  (z.Bsp. ein Notausgang).

Entwerfen Sie einen Algorithmus,

- welcher für jeden Knoten  $u \in V$  eine Ausgangskante in Richtung eines kürzesten Pfades nach  $t$  angibt.
- und eine Laufzeit von  $\mathcal{O}(|V| + |E|)$  hat.



# In-Class-Exercises: Wegplanung

## Lösung:

- 1 Erstelle eine Kopie des Graphen mit umgerichteten Kanten:  
 $G^T = (V, E^T)$ , mit  $E^T = \{(v, u) \mid (u, v) \in E\}$ .  
Laufzeit:  $\mathcal{O}(|V| + |E|)$ .
- 2 Starte eine Breitensuche von  $G^T$  ausgehend von  $t$ ,  
und speichere alle BFS-Baum-Kanten.  
Laufzeit:  $\mathcal{O}(|V| + |E^T|) = \mathcal{O}(|V| + |E|)$ .
- 3 Weise die gefundenen Kanten (in umgekehrter Richtung)  
den entdeckten Knoten zu.  
Laufzeit:  $\mathcal{O}(|V|)$ .

Fragen oder Anregungen?