

Informatik II - SS 2016

(Algorithmen & Datenstrukturen)

Vorlesung 15 (15.6.2016)

Graphenalgorithmen III (MST)



**UNI
FREIBURG**

Fabian Kuhn

Algorithmen und Komplexität

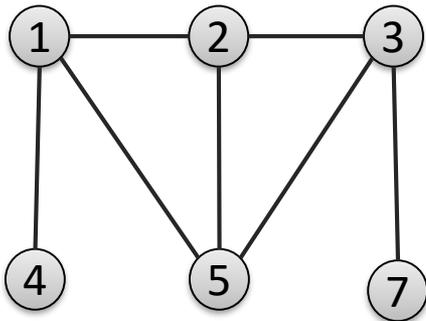
DFS- “Klammer”-Theorem

Wir definieren für jeden Knoten v die folgenden zwei Zeitpunkte

- $t_{v,1}$: Zeitpunkt, wenn v in der DFS-Suche grau gefärbt wird
- $t_{v,2}$: Zeitpunkt, wenn v in der DFS-Suche schwarz gefärbt wird

Theorem: Im DFS-Baum ist ein Knoten v genau dann im Teilbaum eines Knoten u , falls das Intervall $[t_{v,1}, t_{v,2}]$ vollständig im Intervall $[t_{u,1}, t_{u,2}]$ enthalten ist. Zudem sind zwei Intervalle entweder disjunkt, oder das eine ist komplett im anderen enthalten.

Beispiel:



Klassifizierung der Kanten (bei DFS-Suche)

Baumkanten:

- (u, v) ist eine Baumkante, falls v von u aus entdeckt wird

Rückwärtskanten:

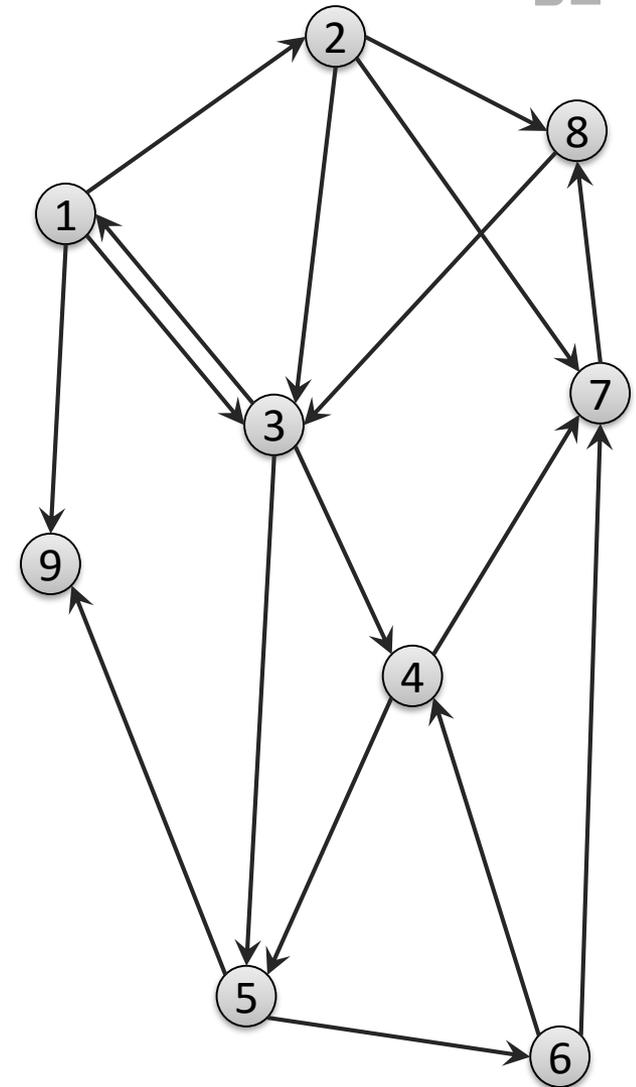
- (u, v) ist eine Rückwärtskante, falls v ein Vorgängerknoten von u ist

Vorwärtskanten:

- (u, v) ist eine Vorwärtskante, falls v ein Nachfolgerknoten von u ist

Queranten:

- Alle übrigen Kanten

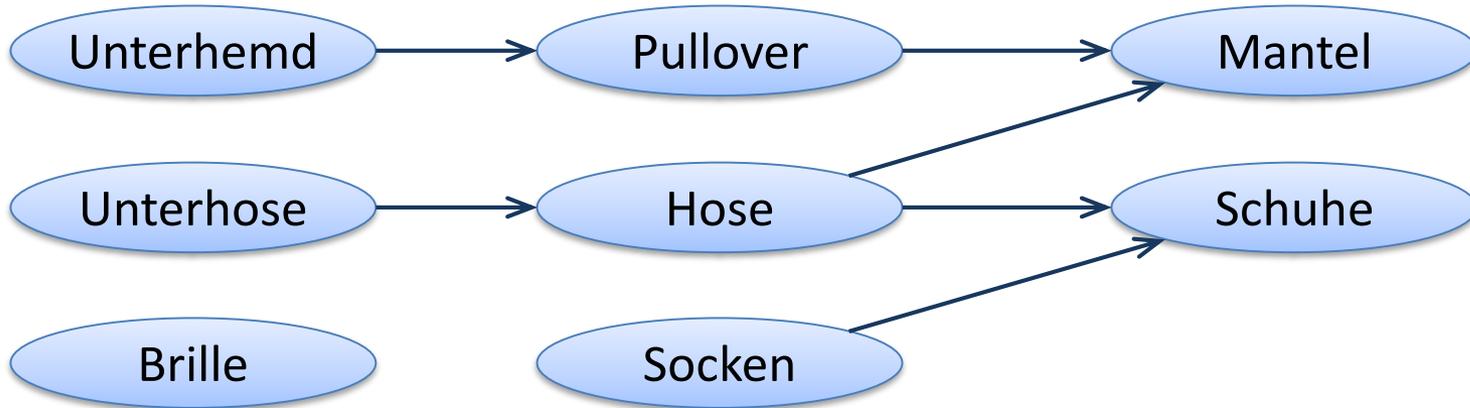


Theorem: Bei einer DFS-Suche in ungerichteten Graphen ist jede Kante entweder eine Baumkante oder eine Rückwärtskante.

Theorem: Ein gerichteter Graph hat genau dann keine Zyklen, falls es bei der DFS-Suche keine Rückwärtskanten gibt.

Zyklusfreie, gerichtete Graphen:

- **DAG**: directed acyclic graph
- Modellieren z.B. zeitliche Abhängigkeiten von Aufgaben
- Beispiel: Anziehen von Kleidungsstücken



Topologische Sortierung:

- Sortiere die Knoten eines DAGs so, dass u vor v erscheint, falls ein gerichteter Pfad von u nach v existiert
- Im Beispiel: Finde eine mögliche Anziehreihenfolge

Zyklenfreie, gerichtete Graphen:

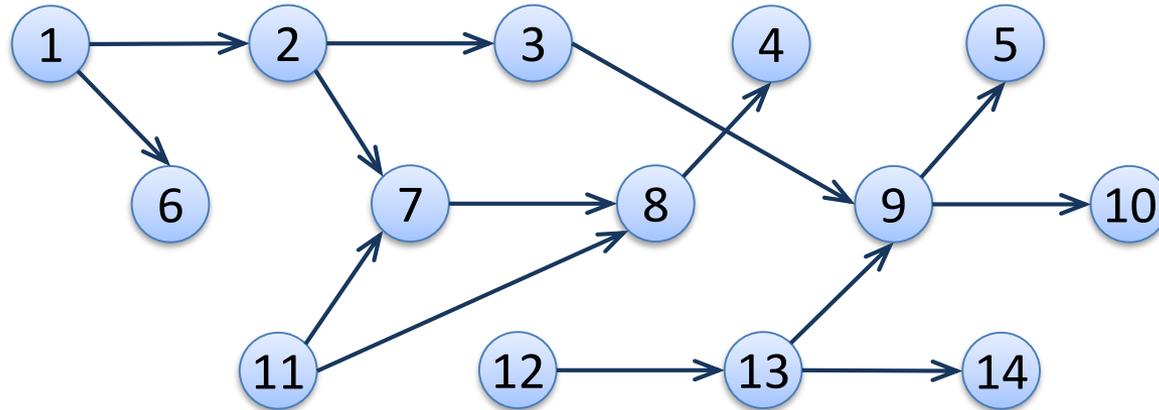
- repräsentieren partielle Ordnungsrelationen
 - asymmetrisch: $a < b \Rightarrow \neg(b < a)$
 - transitiv: $a < b \wedge b < c \Rightarrow a < c$
 - partielle Ordnung: nicht alle Paare müssen vergleichbar sein
- Beispiel: Teilmengenrelation bei Mengen

Topologische Sortierung:

- Sortiere die Knoten eines DAGs so, dass u vor v erscheint, falls ein gerichteter Pfad von u nach v existiert
- Erweitere eine partielle Ordnung zu einer totalen Ordnung

Topologische Sortierung: Algorithmus

Führe DFS aus...



$t_{1,1}, t_{2,1}, t_{3,1}, t_{9,1}, t_{10,1}, t_{10,2}, t_{5,1}, t_{5,2}, t_{9,2}, t_{3,2}, t_{7,1}, t_{8,1}, t_{4,1}, t_{4,2}, t_{8,2},$
 $t_{7,2}, t_{2,2}, t_{6,1}, t_{6,2}, t_{1,2}, t_{11,1}, t_{11,2}, t_{12,1}, t_{13,1}, t_{14,1}, t_{14,2}, t_{13,2}, t_{12,2}$

Beobachtung:

- Knoten ohne Nachfolger werden als erstes besucht (schwarz gef.)
- Besuchreihenfolge ist umgekehrte topologische Sortierung

Topologische Sortierung: Algorithmus

Theorem: Umgekehrte “Visit”-Reihenfolge (schwarz färben) der Knoten bei DFS-Traversierung ergibt topologische Sortierung

Stark zusammenhängende Komponenten

- Stark zus.-hängende Komponente eines gerichteten Graphen:
“Maximale Knoten-Teilmenge, so dass jeder jeden erreichen kann”

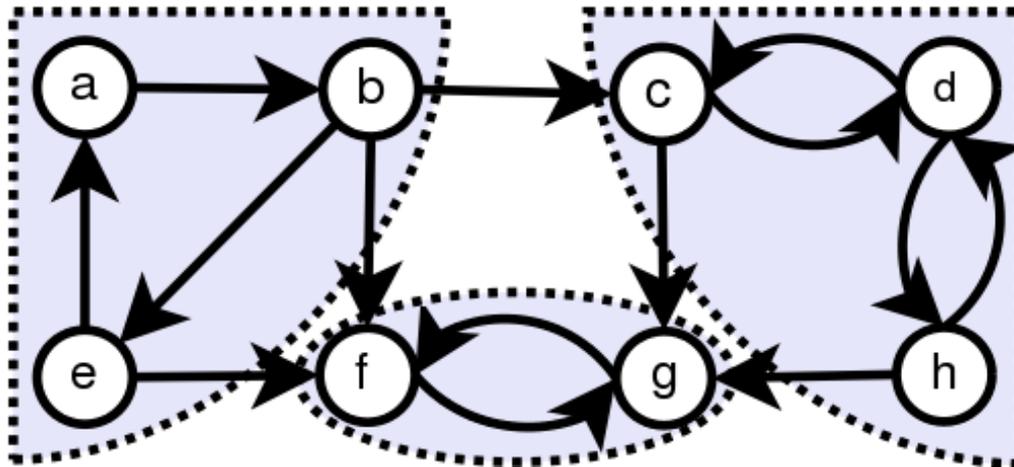


Bild: Wikipedia

- Kann man mit 2 DFS-Traversierungen finden (Zeit $\in O(m + n)$)
 - auf G und auf G^T (alle Kanten umgedreht)
 - G und G^T haben die gleichen stark zus.-hängenden Komponenten
- Details z.B. in [CLRS]

Artikulationsknoten, Brücken, Biconnected Components

- Annahme: ungerichteter Graph
- **Artikulationsknoten v :**
 v entfernen vergrößert die Anzahl Komponenten

- **Brücke e :**
Kante e entfernen vergrößert die Anzahl Komponenten

Biconnected Components

- Komponenten, welche übrig bleiben, wenn man alle Brücken entfernt

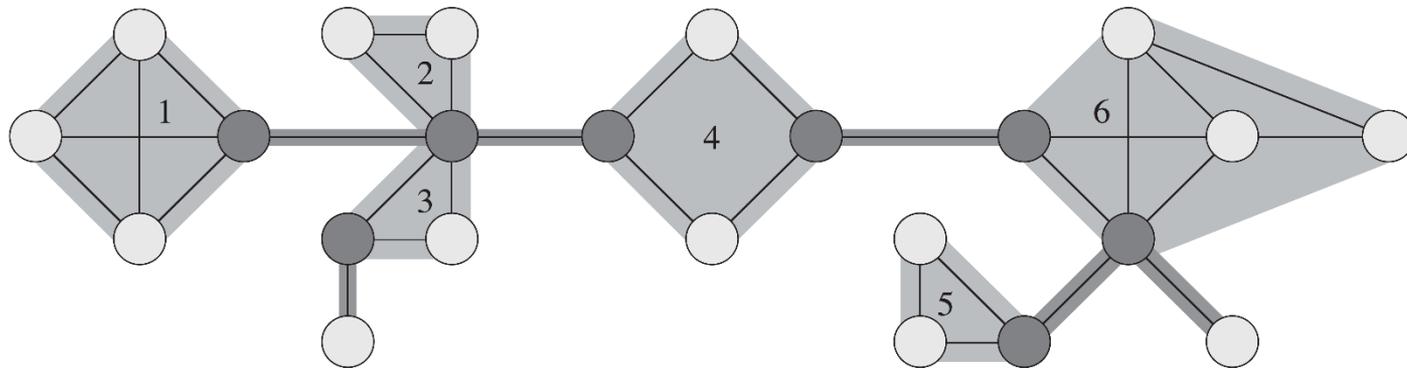


Bild: [CLRS]

- Artikulationsknoten und Brücken können mit einer DFS-Traversierung in $O(m + n)$ Zeit gefunden werden
 - Algorithmus von Hopcroft, Tarjan (1973)
- Zerlegung in Biconnected Components daher in der gleichen Zeit

- Als ungerichtete Graphen (mit n Knoten) betrachtet...

Baum:

- Zusammenhängender ungerichteter Graph, ohne Zyklen
 - Ein nicht zus.-hängender zyklensfreier (unger.) Graph heisst Wald
 - Anzahl Kanten: $n - 1$ (jede Kante reduziert die #Komponenten um 1)

Äquivalente Definitionen:

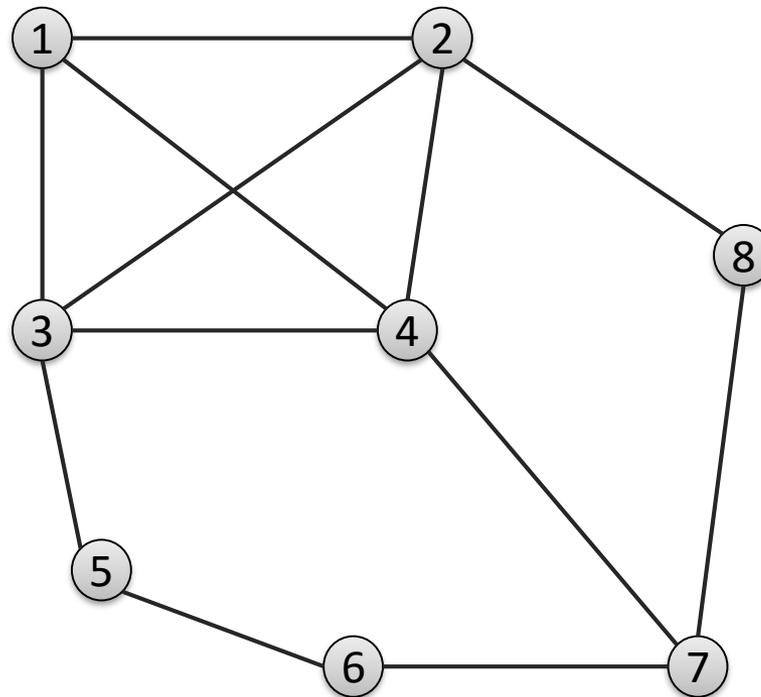
- Minimaler zusammenhängender Graph
- Maximaler zyklensfreier Graph
- Eindeutiger Pfad zwischen jedem Knotenpaar
- Zusammenhängender Graph mit $n - 1$ Kanten

Spannbaum

Gegeben: Zusammenhängender, ungerichteter Graph $G = (V, E)$

Spannbaum $T = (V, E_T)$: Teilgraph ($E_T \subseteq E$)

- T ist ein Baum, welcher alle Knoten von G enthält
- Alternativ: T ist ein Baum mit $n - 1$ Kanten aus E

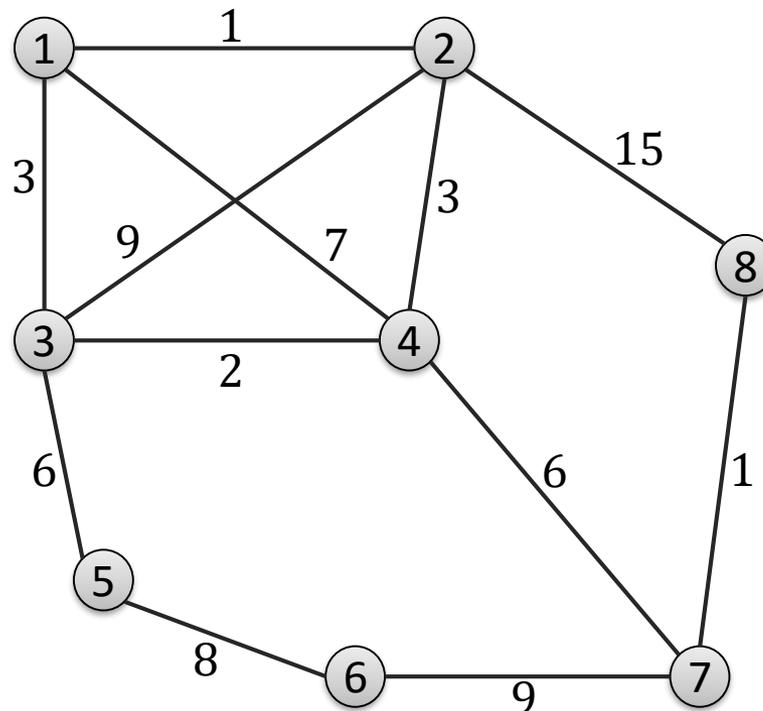


Minimaler Spannbaum

Gegeben: Zus.-hängender, ungerichteter Graph $G = (V, E, w)$ mit Kantengewichten $w : E \rightarrow \mathbb{R}$

Minimaler Spannbaum $T = (V, E_T)$:

- Spannbaum mit kleinstem Gesamtgewicht



Minimale Spann­b­au­m­e

Ziel: Gegeben ein gewichteter, ungerichteter Graph G , finde einen Spannbaum mit minimalem Gesamtgewicht.

- **Minimaler Spannbaum = Minimum Spanning Tree = MST**
- Ein grundlegendes Optimierungsproblem auf Graphen
 - eines von sehr vielen Optimierungsproblemen auf Graphen
- kommt oft als Teilproblem vor
- ist aber auch interessant an sich

Idee: Starte mit leerer Kantenmenge und füge die Kanten schrittweise hinzu, bis es ein Spannbaum ist

Invariante:

Algorithmus hat zu jeder Zeit eine Kantenmenge A , so dass A Teilmenge eines minimalen Spannbaums ist.

- Am Anfang ist $A = \emptyset$
- Danach wird jeweils eine Kante hinzugefügt, ohne die Invariante zu verletzen
- Wir nennen eine Kante, für welche wir sicher sein können, dass wir sie zu A hinzufügen können eine **sichere Kante für A**
- Wie man sichere Kanten findet, werden wir sehen...

Invariante:

Algorithmus hat zu jeder Zeit eine Kantenmenge A , so dass A Teilmenge eines minimalen Spannbaums ist.

Basis-MST-Algorithmus:

$A = \emptyset$

while A ist kein Spannbaum **do**

 Finde sichere Kante $\{u, v\}$ für A

$A = A \cup \{\{u, v\}\}$

return A

- Invariante ist eine gültige Schleifeninvariante
- **Invariante + Abbruchbedingung $\Rightarrow A$ ist ein MST!**

Wie findet man sichere Kanten?

- Invariante \rightarrow es gibt immer mindestens eine sicher Kante
 - A ist Teilmenge eines MST und kann daher zu einem MST erweitert werden
- Zuerst benötigen wir ein paar Begriffe...

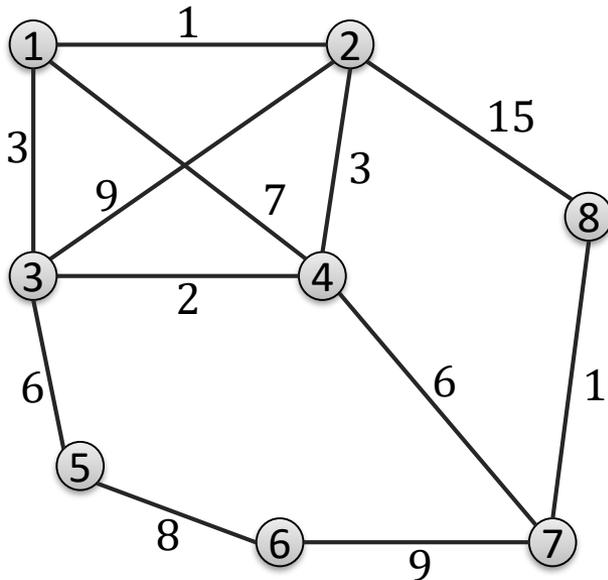
Schnitt $(S, V \setminus S)$:

- Kante $\{u, v\} \in E$ ist eine **Schnittkante** bezüglich $(S, V \setminus S)$, falls ein Ende in S und ein Ende in $V \setminus S$ ist.
- Wir nennen Kante $\{u, v\}$ eine **leichte Schnittkante** bez. $(S, V \setminus S)$, falls sie das **kleinste Gewicht** von allen Schnittkanten hat

Annahmen:

- $G = (V, E, w)$ ist zus.-h., unger. Graph mit Kantengewichten $w(e)$
- A ist Teilmenge (Teilgraph) eines MST

Theorem: Sei $(S, V \setminus S)$ ein Schnitt, so dass A keine Schnittkanten enthält und sei $\{u, v\}$, $u \in S$, $v \in V \setminus S$ eine leichte Schnittkante bezüglich $(S, V \setminus S)$. Dann ist $\{u, v\}$ eine sichere Kante für A .



Theorem: Sei $(S, V \setminus S)$ ein Schnitt, so dass A keine Schnittkanten enthält und sei $\{u, v\}$, $u \in S$, $v \in V \setminus S$ eine leichte Schnittkante bezüglich $(S, V \setminus S)$. Dann ist $\{u, v\}$ eine sichere Kante für A .

Theorem: Sei $(S, V \setminus S)$ ein Schnitt, so dass A keine Schnittkanten enthält und sei $\{u, v\}$, $u \in S$, $v \in V \setminus S$ eine leichte Schnittkante bezüglich $(S, V \setminus S)$. Dann ist $\{u, v\}$ eine sichere Kante für A .

$A = \emptyset$

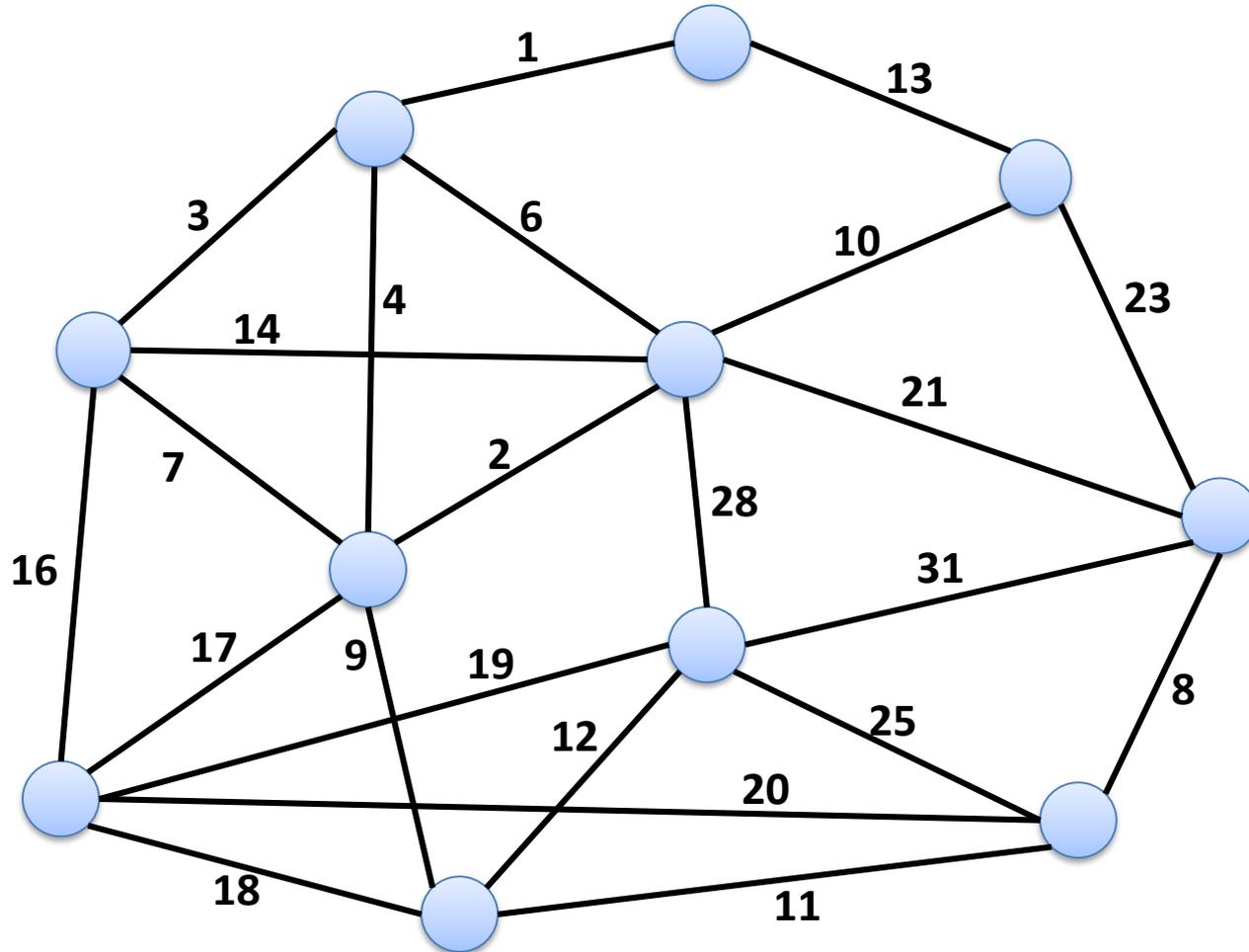
while A ist kein Spannbaum **do**

$e = \{u, v\}$ ist Kante mit kleinstem Gewicht,
so dass $A \cup \{\{u, v\}\}$ keinen Zyklus enthält

$A = A \cup \{\{u, v\}\}$

- Wir müssen zeigen, dass e eine sichere Kante für A ist

Kruskal's MST-Algorithmus: Beispiel



Kruskal's Algorithmus berechnet minimalen Spannbaum

- Die hinzugefügte Kante ist in jedem Schritt sicher
- Wir haben gesehen, dass der Basis-Algorithmus korrekt ist

Kruskal's Algorithmus ist ein typisches Beispiel eines sogenannten

Greedy Algorithmus

- Wir beginnen mit einer leeren Kantenmenge
- In jedem Schritt wird die im Moment beste Kante hinzugenommen
- Eine gewählte Kante wird nie wieder verworfen

- Wir werden noch kurz besprechen, wie man den Algorithmus effizient implementieren kann...

Kruskals Algorithmus (Pseudo-Code)

1. $A = \emptyset$
2. Sortiere Kanten aufsteigend nach Kantengewicht
3. **for** $e = \{u, v\} \in E$ (in sorted order) **do**
4. **if** u and v are in different components **then**
5. $A = A \cup \{e\}$

Kruskals Algorithmus (Pseudo-Code)

1. $A = \emptyset$
2. Sortiere Kanten aufsteigend nach Kantengewicht
3. **for** $e = \{u, v\} \in E$ (in sorted order) **do**
4. **if** u and v are in different components **then**
5. $A = A \cup \{e\}$

- Müssen **Komponenten** des durch A bestimmten Graphen effizient **verwalten** können
- **Laufzeit:** $O(m \log n)$ für's Sortieren, sowie die Gesamtzeit, um die Komponenten zu verwalten...

Verwaltet eine Partition von Elementen

Operationen:

- *create* : erzeugt eine leere Union-Find-DS
- *U.makeSet(x)* : fügt Menge $\{x\}$ zur Partition hinzu
- *U.find(x)* : gibt Menge mit Element x zurück
- *U.union(S1, S2)* : vereinigt die Mengen $S1$ und $S2$

- Details dazu werden in der Algorithmentheorie besprochen...

Kruskals Algorithmus

1. $A = \emptyset$
2. $U = \text{create new}$
3. **for all** $u \in V$ **do**
4. $U.\text{makeSet}(u)$
5. Sortiere Kanten aufsteigend nach Kantengewicht
6. **for all** $e = \{u, v\} \in E$ (in sorted order) **do**
7. $S_u = U.\text{find}(u); S_v = U.\text{find}(v)$
8. **if** $S_u \neq S_v$ **then**
9. $A = A \cup \{e\}$
10. $U.\text{union}(S_u, S_v)$

Beste Union-Find Datenstruktur

- Laufzeit für m Union-Find-Operationen auf n Elementen (n makeSet-Operationen):

$$O(m \cdot \alpha(m, n))$$

- $\alpha(m, n)$ ist die Inverse der Ackermannfunktion und wächst extrem langsam (für alle halbwegs vernünftigen m, n , $\alpha(m, n) \leq 5$)

Laufzeit Kruskal

- Kanten sortieren: $O(m \cdot \log n)$
- Union-Find-Operationen: $O(m \cdot \alpha(m, n))$
- Insgesamt: $O(m \cdot \log n)$
 - besser, falls Kantengewichte schneller sortiert werden können

- Im Allgemeinen ist der MST nicht eindeutig

Satz: Bei paarweise verschiedenen Kantengewichten ist der MST eindeutig.