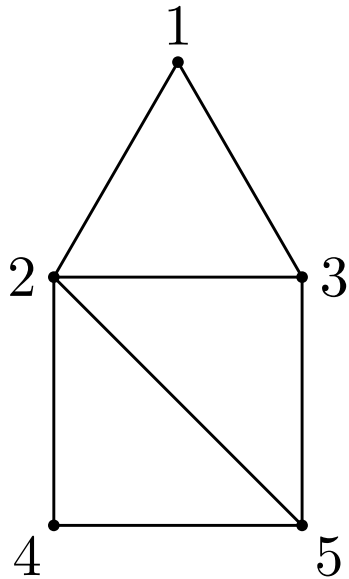


Rekapitulation: Darstellung von Graphen

Adjazenzliste



1		2, 3
2		1, 3, 4, 5
3		1, 2, 5
4		2, 5
5		2, 3, 4

Alle bisherigen Algorithmen:

Adjazenzliste gute Darstellung

Kritische Operation: Alle ausgehenden Kanten besuchen.

All Pairs Shortest Paths

Eingabe: Gerichteter Graph mit Kantengewichten

Ausgabe: Abstände und kürzeste Wege zwischen allen Knotenpaaren

Laufzeit $O((|V|^2 + |V| \cdot |E|) \log |V|)$ mit Dijkstra.

→ Wende Dijkstra auf jeden Knoten an.

Algorithmus von Floyd

Algorithmus

```
procedure Floyd1 :  
for  $i = 1, \dots, n$  do  
    for  $j = 1, \dots, n$  do  $d[i, j, 0] := \text{length}[i, j]$  od  
od;  
for  $k = 1, \dots, n$  do  
    for  $i = 1, \dots, n$  do  
        for  $j = 1, \dots, n$  do  
             $d[i, j, k] := \min\{d[i, j, k - 1], d[i, k, k - 1] + d[k, j, k - 1]\}$   
        od  
    od  
od
```

Der Abstand von i nach j ist in $d[i, j, n]$ zu finden.

Theorem

Die kürzesten Wege zwischen allen Knotenpaaren eines gerichteten Graphen $G = (V, E)$ können in $O(|V|^3)$ Schritten gefunden werden.

Beweis.

Per Induktion: $d[i, j, k]$ enthält die Länge des kürzesten Pfades von i nach j , wenn nur $1, \dots, k$ als Zwischenstationen erlaubt sind. Dann enthält $d[i, j, n]$ den wirklichen Abstand. □

Algorithmus von Floyd

Einfachere Version:

Algorithmus

```
procedure Floyd :  
for  $i = 1, \dots, n$  do  
  for  $j = 1, \dots, n$  do  $d[i, j] := \text{length}[i, j]$  od  
od;  
for  $k = 1, \dots, n$  do  
  for  $i = 1, \dots, n$  do  
    for  $j = 1, \dots, n$  do  
       $d[i, j] := \min\{d[i, j], d[i, k] + d[k, j]\}$   
    od  
  od  
od
```

Spezialfall: Transitive Hülle – Algorithmus von Warshall

Frage: Zwischen welchen Knotenpaaren gibt es einen Weg?

Algorithmus

```
procedure Warshall :  
for  $i = 1, \dots, n$  do  
  for  $j = 1, \dots, n$  do  $D[i, j] := A[i, j]$  od  
od;  
for  $k = 1, \dots, n$  do  
  for  $i = 1, \dots, n$  do  
    for  $j = 1, \dots, n$  do  
       $D[i, j] := D[i, j] \vee D[i, k] \wedge D[k, j]$   
    od  
  od  
od
```

Transitive Hülle

Theorem

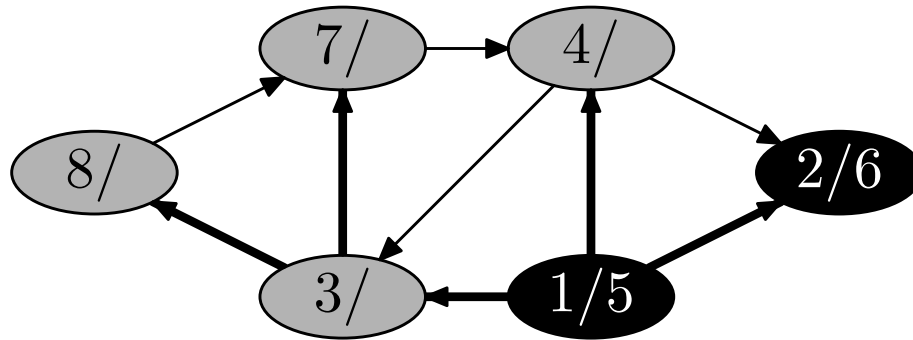
Wir können die transitive Hülle eines gerichteten Graphen $G = (V, E)$, der k starke Zusammenhangskomponenten hat, in $O(|V| + |E'| + k^3)$ Schritten berechnen, wobei E' die Kanten der transitiven Hülle sind.

Beweis.

- 1 Berechne die starken Zusammenhangskomponenten
- 2 Schrumpfe jede SCC X zu einem Knoten
- 3 Berechne die transitive Hülle H dieses Graphen
- 4 Für jede Kante (X, Y) in H gib alle Kanten (x, y) mit $x \in X, y \in Y$ aus.



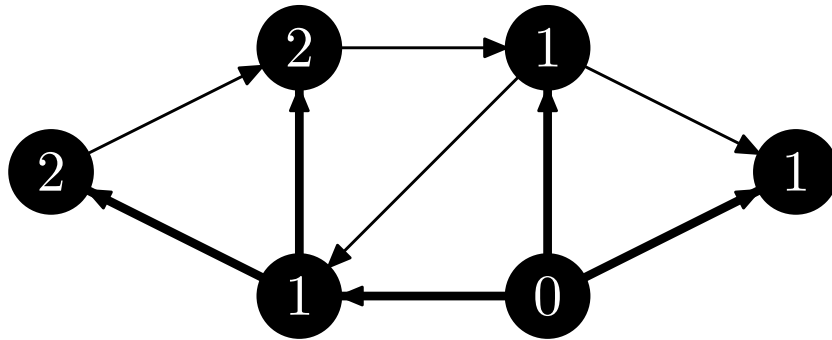
Breitensuche



Breitensuche ist das „Gegenteil“ von Tiefensuche.

- Tiefensuche: Aktive Knoten auf Stack
- Breitensuche: Aktive Knoten in FIFO-Queue
- Intelligente Suche: Weder Stack noch Queue
- Breitensuchbaum enthält kürzeste Pfade (ungewichtet)
- Discovery- und Finishzeiten wenig Anwendungen

Breitensuche



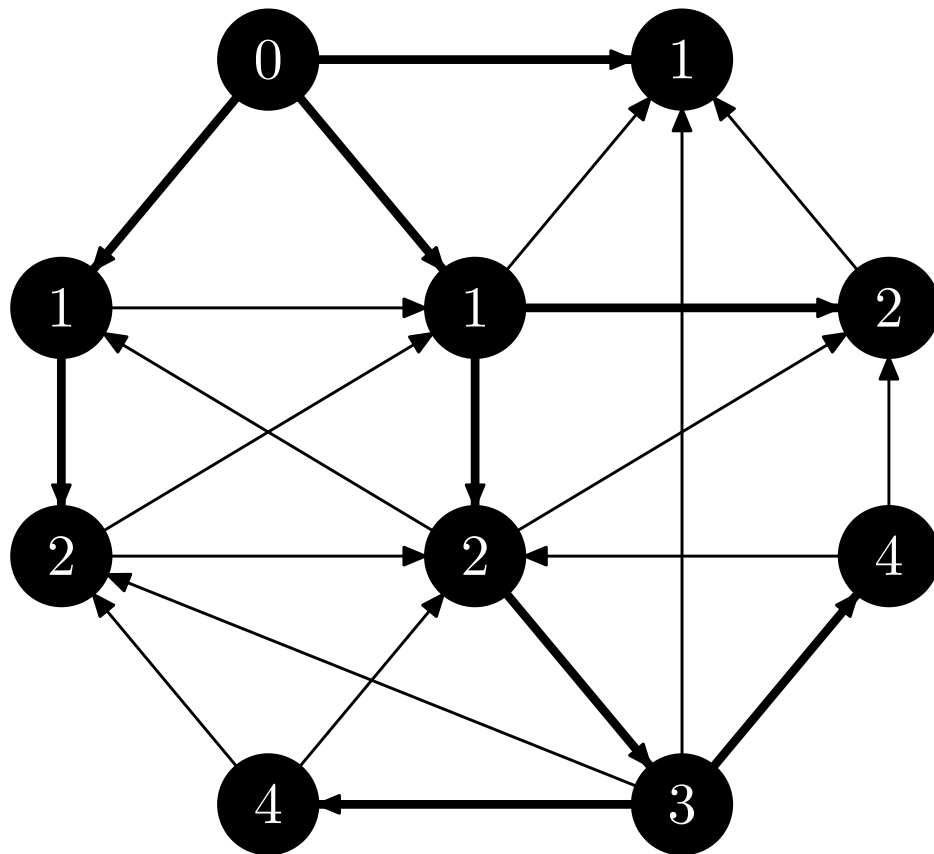
Knoten wird aktiv:

Abstand berechnen und Kante in BFS-Baum

Anwendung:

Alle Abstände und kürzesten Wege von s berechnen

Breitensuche – Größeres Beispiel



Gra
K
Java

```
public void BFS(Node s, Map<Node, Node> p) {  
    SimpleIterator<Node> it;  
    Map<Node, Integer> color = new Hashtable<Node, Integer>();  
    Queue<Node> q = new Queue<Node>();  
    for(it = nodeiterator(); it.more(); it.step()) {  
        it.key().weight = 1.0e10; color.insert(it.key(), 0); } // white  
    s.weight = 0.0; q.enqueue(s); color.insert(s, 1); // gray  
    while(!q.isEmpty()) {  
        Node v = q.dequeue();  
        Iterator<Node, Edge> adj;  
        for(adj = neighbors.find(v).iterator(); adj.more(); adj.step()) {  
            Node u = adj.key();  
            if(color.find(u)  $\equiv$  0) {  
                color.insert(u, 1); // gray  
                u.weight = v.weight + 1; p.insert(u, v); q.enqueue(u);  
            }  
        }  
        color.insert(v, 2); // black  
    }  
}
```

Breitensuche

Theorem

Gegeben sei ein gerichteter oder ungerichteter Graph $G = (V, E)$ und ein Knoten $s \in V$.

Die kürzesten Wege von s zu allen anderen Knoten und die zugehörigen Abstände können in $O(|V| + |E|)$ berechnet werden.

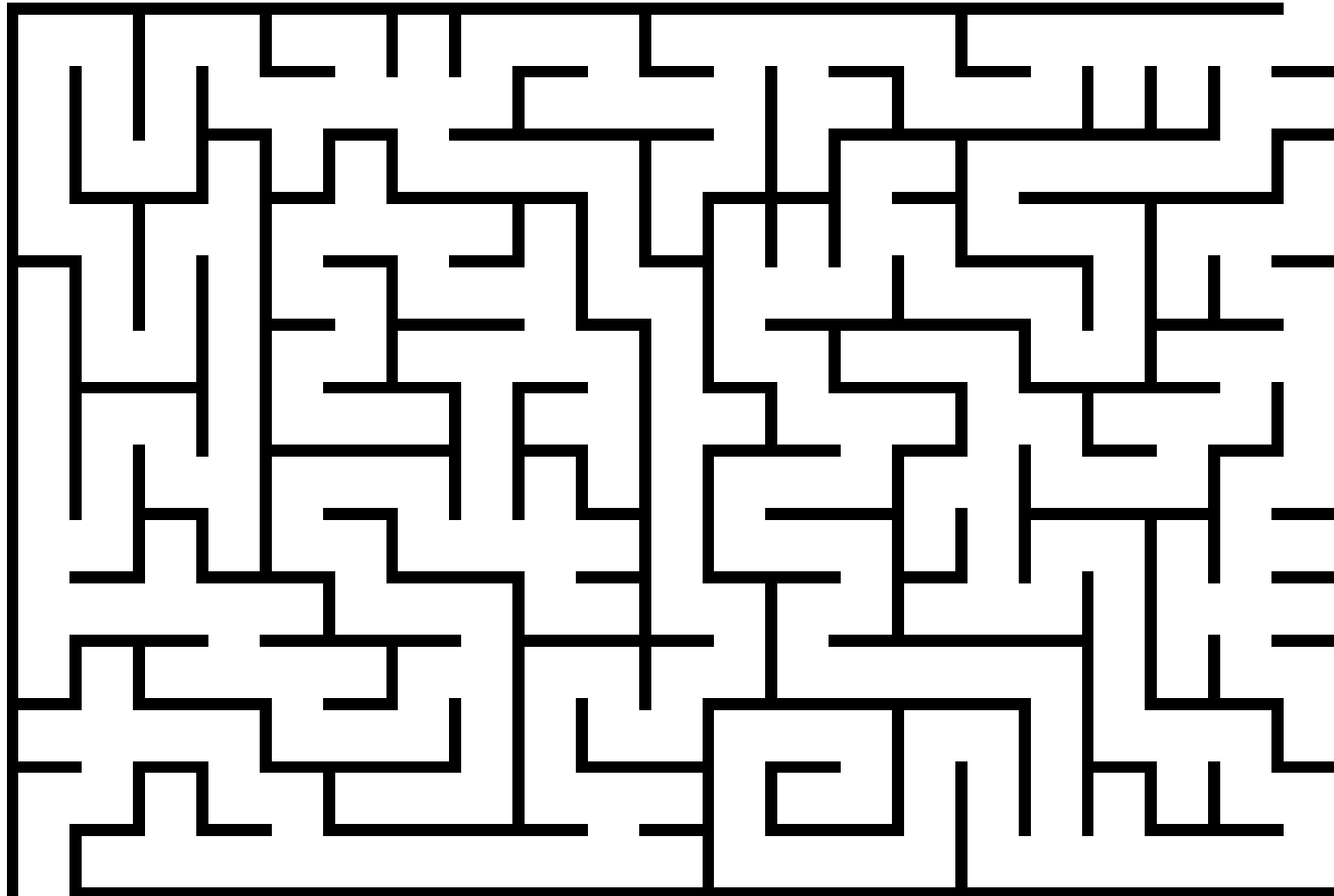
Beweis.

Wir verwenden Breitensuche.

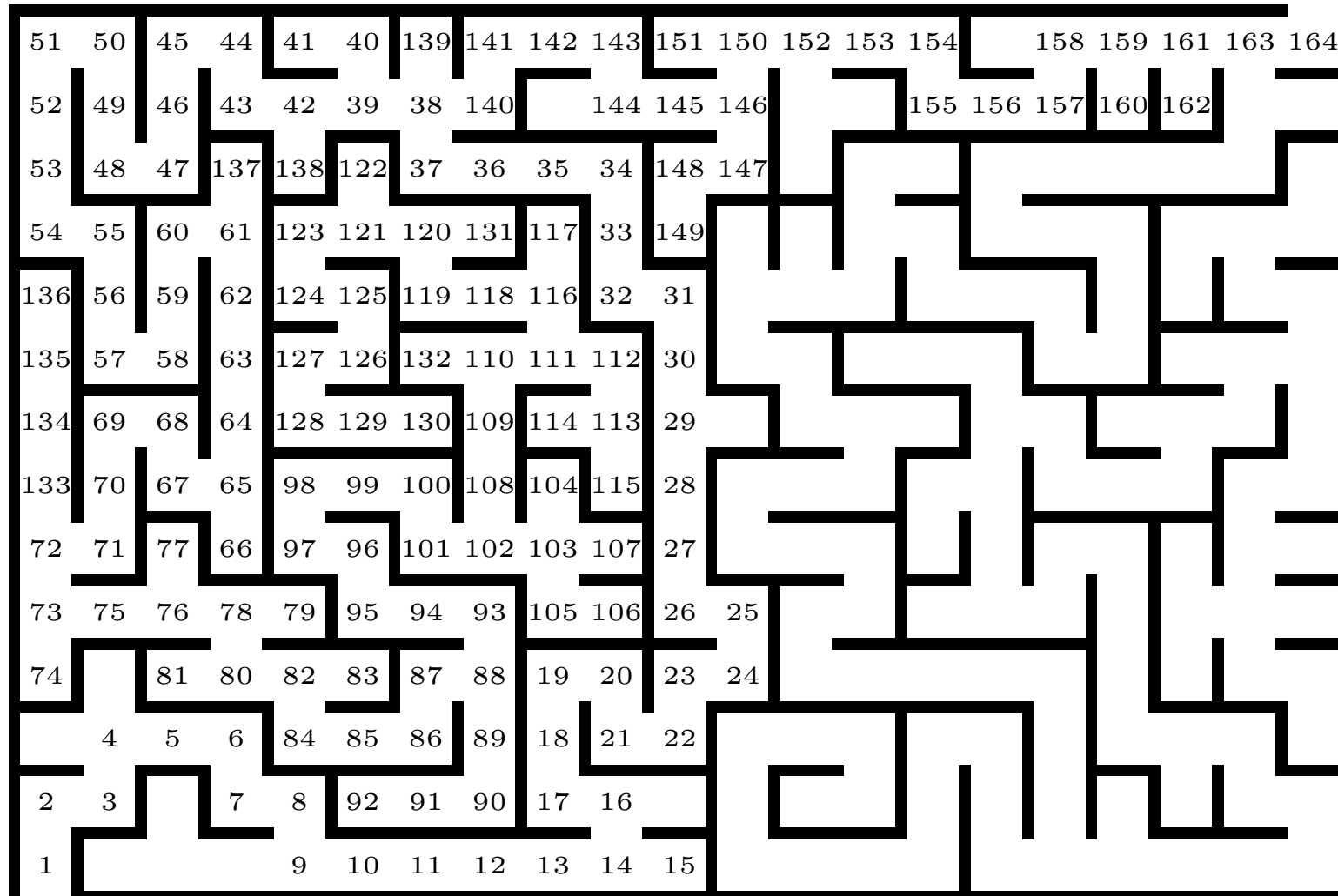
Die Laufzeit ist offensichtlich linear.

Der Korrektheitsbeweis sei hier weggelassen (etwas lang und technisch). □

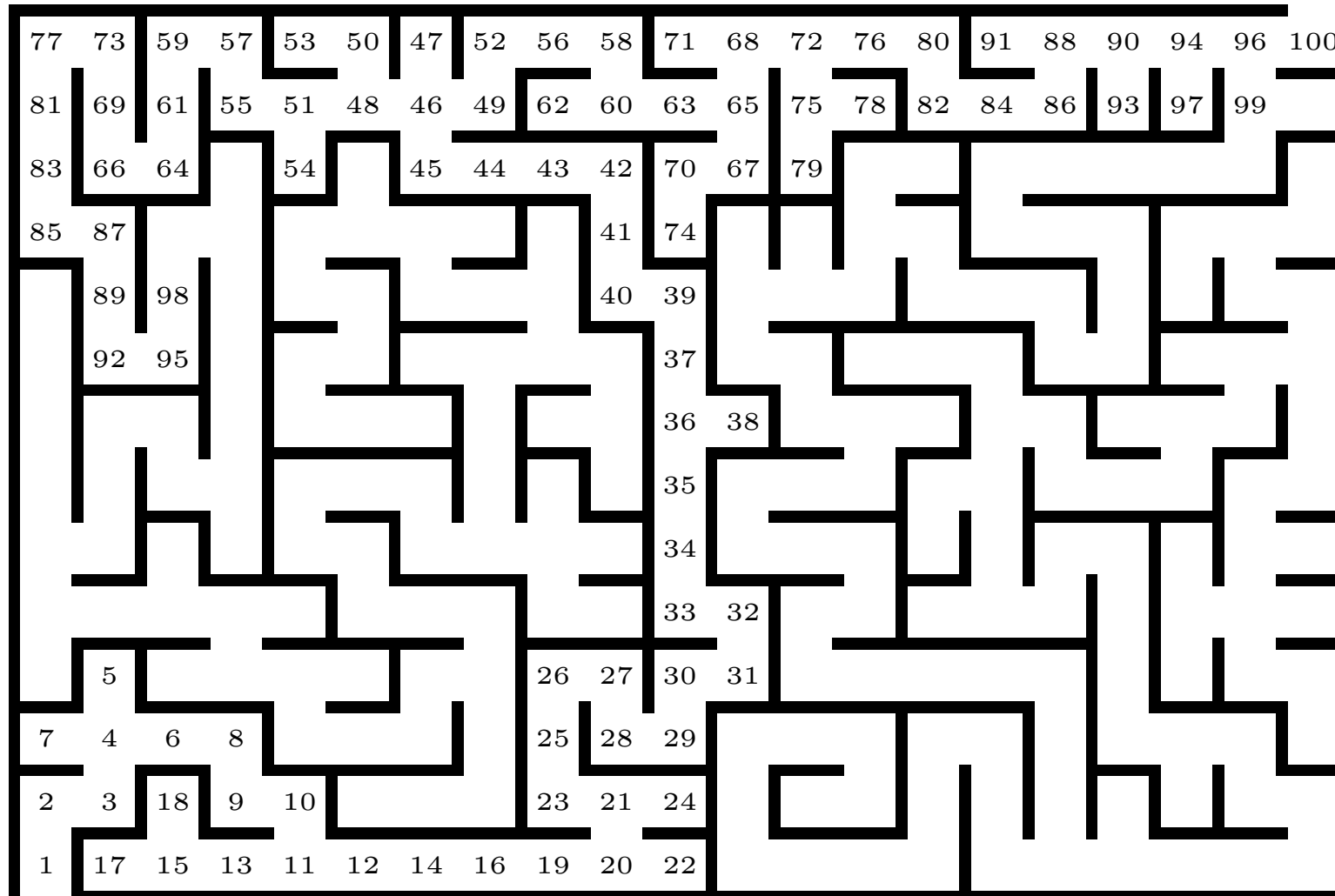
Beispiel



Beispiel: DFS



Beispiel: BFS



Beispiel: LC

