

# Fortgeschrittene Netzwerk- und Graph-Algorithmen

Dr. Hanjo Täubig

Lehrstuhl für Effiziente Algorithmen  
(Prof. Dr. Ernst W. Mayr)  
Institut für Informatik  
Technische Universität München

Wintersemester 2009/10



## Local centers in knoten-ungewichteten Graphen

## Lemma

Wenn sich die Funktionen  $D_e(v_i, t)$  und  $D_e(\bar{v}_i, t)$  an der Stelle  $t_i$  überschneiden, dann gilt

$$D_e(v_i, t_i) = \max_{v \in V} \{D_e(v, t_i)\}$$

oder kurz

$$D_e(t_i) = D_e(v_i, t_i)$$

# Local centers in knoten-ungewichteten Graphen

## Beweis.

- Annahme: Lemma gilt nicht, sondern es gibt einen Knoten  $v'$  mit  $D_e(v_i, t_i) < D_e(v', t_i)$ .
- Da  $D_e(v_i, t_i)$  an der Stelle  $t_i$  einen positiven Anstieg hat, impliziert die Ungleichung, dass  $D_e(v_i, 0) < D_e(v', 0)$ , also  $v' \in \bar{V}_i$ .
- Andererseits impliziert  $D_e(v_i, t_i) < D_e(v', t_i)$ , dass  $D_e(\bar{v}_i, t_i) < D_e(v', t_i)$  (weil  $D_e(v_i, t_i) = D_e(\bar{v}_i, t_i)$ ).
- Da  $D_e(\bar{v}_i, t)$  an der Stelle  $t_i$  einen negativen Anstieg hat, folgt  $D_e(\bar{v}_i, \ell(e)) < D_e(v', \ell(e))$ .
- Das ist ein Widerspruch zur Wahl von  $\bar{v}_i$ .



## Local centers in knoten-ungewichteten Graphen

Folgerung (aus den letzten beiden Lemmas)

Sei  $t_0 = 0$ ,  $t_{n+1} = \ell(e)$  und für die Werte  $i \in \{1 \dots n\}$  mit  $\bar{V}_i \neq \emptyset$  sei  $t_i$  der Schnittpunkt, wo  $D_e(v_i, t)$  und  $D_e(\bar{v}_i, t)$  sich schneiden.

Sei  $D_0 = \max_{v \in V} \{D_e(v, 0)\}$ ,  $D_{n+1} = \max_{v \in V} \{D_e(v, \ell(e))\}$  und für die Werte  $i \in \{1 \dots n\}$ , wo  $t_i$  definiert ist, sei  $D_i = D_e(v_i, t_i)$ .

Sei  $j$  ein Index, für den

$$D_j = \min_{i \in \{0 \dots n+1\}} \{D_i \mid D_i \text{ ist definiert}\}$$

Dann ist  $D_j$  der local radius auf  $e$  und das entsprechende  $t_j$  ist ein local center auf  $e$ .

# Local centers in knoten-ungewichteten Graphen

## Lemma

Wenn für zwei Knoten  $v_i$  und  $v_j$  gilt, dass

$$\begin{aligned} D_e(v_i, 0) &= D_e(v_j, 0) \\ D_e(v_i, \ell(e)) &\geq D_e(v_j, \ell(e)), \end{aligned}$$

dann muss der Schnittpunkt  $t_j$  aus der vorangegangenen Folgerung (wo sich  $D_e(v_j, t)$  und  $D_e(\bar{v}_j, t)$  schneiden) nicht betrachtet werden.

# Local centers in knoten-ungewichteten Graphen

## Beweis.

- Aus den Bedingungen des Lemmas folgt für alle  $t$  ( $0 \leq t \leq \ell(e)$ ), dass  $D_e(v_i, t) \geq D_e(v_j, t)$ .
- Angenommen,  $t_j$  ist ein local center auf  $e$ , dann impliziert die Definition von local center, dass  $D_e(v_j, t_j) \geq D_e(v_i, t_j)$  und man erhält  $D_e(v_i, t_j) = D_e(v_j, t_j)$ .
- Andererseits impliziert die Definition von  $\bar{v}_i$ , dass  $\bar{v}_i = \bar{v}_j$  und deshalb  $D_e(\bar{v}_i, t_j) = D_e(\bar{v}_j, t_j)$ .
- Deshalb ist der Schnittpunkt  $t_j$  von  $D_e(v_j, t)$  und  $D_e(\bar{v}_j, t)$  gleichzeitig der Schnittpunkt von  $D_e(v_i, t)$  und  $D_e(\bar{v}_i, t)$ .
- Damit ist es in der Folgerung ausreichend, nur den Punkt  $t_i$  zu betrachten und  $t_j$  zu ignorieren.



# Local centers in knoten-ungewichteten Graphen

- Der folgende Algorithmus basiert auf der letzten Folgerung und dem letzten Lemma.
- In einer Vorberechnung wird für jeden Knoten  $v \in V$  eine **Liste  $L(v)$**  konstruiert, in dem die Knoten des Graphen in monoton fallender Reihenfolge ihrer Distanz zu  $v$  stehen. Knoten  $v$  ist dabei der letzte in seiner Liste  $L(v)$ .
- Unter der Annahme, dass die Distanzmatrix bekannt ist, dauert die Konstruktion jeder Liste  $\mathcal{O}(n \log n)$  Schritte.
- Gesamtkomplexität für alle Knoten:  $\mathcal{O}(n^2 \log n)$

# Local centers in knoten-ungewichteten Graphen

- Sei  $e = (v_r, v_s)$  und sei  $v_i$  der  $i$ -te Knoten in Liste  $L(v_r)$ .
- Dann gilt

$$D_e(v_1, 0) \geq D_e(v_2, 0) \geq \dots \geq D_e(v_{n-1}, 0) > D_e(v_n, 0) = 0$$

In dieser Notation ist  $v_r$  (der Endpunkt von  $e$ ) benannt mit  $v_n$ .

- Der folgende Algorithmus zum Finden eines local centers auf  $e$  arbeitet etappenweise, wobei man in der  $i$ -ten Phase die Funktionen  $D_e(v_j, t)$  und  $D_e(\bar{v}_j, t)$  betrachtet und deren Schnittpunkt berechnet, falls es notwendig ist.
- Man beachte, dass falls für ein  $j$  und  $k$  ( $1 < j \leq k < n$ ) gilt, dass

$$D_e(v_{j-1}, 0) > D_e(v_j, 0) = \dots = D_e(v_k, 0) > D_e(v_{k+1}, 0)$$

dann gilt aufgrund der Definitionen von  $V_j$  und  $\bar{v}_j$ , dass

$$\bar{v}_j = \bar{v}_{j+1} = \dots = \bar{v}_k.$$



# Local centers in knoten-ungewichteten Graphen

- Falls  $v_m$  (mit  $j \leq m \leq k$ ) ein Knoten mit minimalem Index ist, so dass

$$D_e(v_m, \ell(e)) = \max_{j \leq i \leq k} \{D_e(v_i, \ell(e))\}$$

dann impliziert das letzte Lemma, dass aus der ganzen Knotenmenge  $\{v_j, v_{j+1}, \dots, v_k\}$  nur der Knoten  $v_m$  betrachtet werden sollte (genauer gesagt wird der Schnittpunkt  $t_m$  von  $D_e(v_m, t)$  und  $D_e(\bar{v}_m, t)$  als mögliches local center betrachtet).

- Aufgrund der Definitionen von  $V_i$  und  $\bar{v}_i$  und aufgrund der Reihenfolge in Liste  $L(v_r)$  folgt, dass Knoten  $\bar{v}_{k+1}$  genau der Knoten ist (von den beiden Knoten  $\bar{v}_j$  und  $v_m$ ), für den gilt:

$$D_e(\bar{v}_{k+1}, \ell(e)) = \max \left\{ \begin{array}{l} D_e(\bar{v}_j, \ell(e)), \\ D_e(v_m, \ell(e)) \end{array} \right\}$$

# Local centers in knoten-ungewichteten Graphen

- Sei  $k$  eine natürliche Zahl, so dass

$$D_e(v_1, 0) = \dots = D_e(v_k, 0) > D_e(v_{k+1}, 0) \quad (1 \leq k < n)$$

- Die Definitionen von  $V_i$  und  $\bar{v}_i$  implizieren, dass die Knoten  $\bar{v}_1, \dots, \bar{v}_k$  nicht definiert sind (Diese Knoten müssen in der letzten Folgerung nicht betrachtet werden).
- Man beachte aber, dass für die gleiche Definition für  $v_m$  wie zuvor, d.h.,  $v_m$  mit  $1 \leq m \leq k$  ist ein Knoten mit minimalem Index, so dass

$$D_e(v_m, \ell(e)) = \max_{1 \leq i \leq k} \{D_e(v_i, \ell(e))\},$$

dann impliziert die spezielle Sortierung von  $L(v_r)$ , dass  $\bar{v}_{k+1} = v_m$ .

# Local centers in knoten-ungewichteten Graphen

Im folgenden Algorithmus von Kariv und Hakimi repräsentieren die Variablen  $t^*$  und  $r$  ein local center bzw. den local radius auf Kante  $e = (v_r, v_s)$ .

Knoten  $v_i$  und  $\bar{v}_i$  werden repräsentiert durch Variable  $v^*$  bzw.  $\bar{v}^*$ .

- 1 Behandlung der Punkte  $t = 0$  und  $t = \ell(e)$ :

Sei  $v^*$  der erste Knoten von Liste  $L(v_r)$  und sei  $\hat{v}$  der erste Knoten von Liste  $L(v_s)$ .

Falls  $D_e(v^*, 0) \leq D_e(\hat{v}, \ell(e))$ , dann  $t^* \leftarrow 0$ ,  $r \leftarrow D_e(v^*, 0)$ ;  
sonst  $t^* \leftarrow \ell(e)$ ,  $r \leftarrow D_e(\hat{v}, \ell(e))$ .

Wenn  $v^* = \hat{v}$ , dann STOP.

(Für alle  $v \in V$  und  $t \in [0, \ell(e)]$ :  $D_e(v, t) \leq D_e(v^*, t)$ , also  $D_e(v^*, t) = D_e(t)$  und  $t^*$  und  $r$  sind ein local center und der local radius auf  $e$ )

# Local centers in knoten-ungewichteten Graphen

- 2 Initialisierung der Phasen:

$$i \leftarrow 1, v_m \leftarrow v^*$$

- 3 Behandlung aller Knoten  $v$  mit  $D_e(v, 0) = D_e(v_1, 0)$ :

$$i \leftarrow i + 1$$

Sei  $v^*$  der  $i$ -te Knoten in Liste  $L(v_r)$ .

Wenn  $D_e(v^*, 0) \neq D_e(v_m, 0)$  dann gehe zu Schritt 4;

sonst falls  $D_e(v^*, \ell(e)) > D_e(v_m, \ell(e))$ :  $v_m \leftarrow v^*$ . Wiederhole Schritt 3.

(Wegen  $D_e(v_i, 0) = D_e(v_1, 0)$  ist  $i < n$ .)

- 4  $\bar{v}^* \leftarrow v_m$

Wenn  $i = n$ , dann gehe zu Schritt 8;

sonst  $v_m \leftarrow v^*$

## Local centers in knoten-ungewichteten Graphen

- 5 Finde alle Knoten  $v$  mit  $D_e(v, 0) = D_e(v_i, 0)$ , sowie das entsprechende  $v_{1_m}$ :

$$i \leftarrow i + 1$$

Sei  $v^*$  der  $i$ -te Knoten in Liste  $L(v_r)$ .

Falls  $D_e(v^*, 0) \neq D_e(v_m, 0)$ , dann gehe zu Schritt 6;  
sonst falls  $D_e(v^*, \ell(e)) > D_e(v_m, \ell(e))$ :  $v_m \leftarrow v^*$ .

Wiederhole Schritt 5.

(Wegen  $D_e(v_i, 0) = D_e(v_{i-1}, 0)$  ist  $i < n$ .)

# Local centers in knoten-ungewichteten Graphen

## 6 Behandlung des Punkts $t_m$ :

Wenn sich die Funktionen  $D_e(v_m, t)$  und  $D_e(\bar{v}^*, t)$  nicht schneiden oder sich in einem ganzen Segment überlagern, dann gehe zu Schritt 7.

Sonst sei  $t_m$  der Schnittpunkt.

Falls  $D_e(v_m, t_m) < r$ , dann  $t^* \leftarrow t_m$ ,  $r \leftarrow D_e(v_m, t_m)$ .

## 7 Gehe zum nächsten Knoten:

Wenn  $D_e(v_m, \ell(e)) > D_e(\bar{v}^*, \ell(e))$  dann  $\bar{v}^* \leftarrow v_m$

Wenn  $i = n$ , gehe zu Schritt 8;

sonst  $v_m \leftarrow v^*$  und gehe zu Schritt 5.

# Local centers in knoten-ungewichteten Graphen

## 8 Behandlung von Knoten $v_n$ :

Wenn sich die Funktionen  $D_e(v^*, t)$  und  $D_e(\bar{v}^*, t)$  nicht schneiden oder sich in einem ganzen Segment überlagern, dann STOP.

Sonst sei  $t_m$  der Schnittpunkt.

Falls  $D_e(v^*, t_m) \geq r$ , dann STOP;

sonst  $t^* \leftarrow t_m$ ,  $r \leftarrow D_e(v^*, t_m)$  und STOP.

Unter der Annahme, dass die Distanzmatrix und die Listen  $L(v_r)$  und  $L(v_s)$  verfügbar sind, ist die Komplexität  $\mathcal{O}(n)$ .

# 1-centers in knoten-ungewichteten Graphen

- 1 Konstruiere für jeden Knoten  $v \in V$  eine Liste  $L(v)$  aller Knoten in einer Reihenfolge monoton fallender Distanz von  $v$ .
- 2 Berechne mit Hilfe des vorangegangenen Algorithmus für jede Kante  $e$  des Graphen das local center und den local radius von  $e$ .
- 3 Der minimale local radius ist der 1-radius des Graphen. Jedes local center mit minimalem local radius ist ein 1-center des Graphen.

Schritt 1 benötigt Zeit  $\mathcal{O}(n^2 \log n)$ .

Schritt 2 benötigt Zeit  $\mathcal{O}(mn)$ .

Wenn die Distanzmatrix des Graphen bekannt ist, benötigt der gesamte Algorithmus Zeit  $\mathcal{O}(mn + n^2 \log n)$ .



# Minimum Diameter Spanning Trees

## Satz

Sei

- $x^*$  ein absolute 1-center von  $G$  und
- $T(x^*)$  ein Shortest Path Tree, der  $x^*$  mit allen Knoten in  $V$  verbindet.

Dann ist  $T(x^*)$  ein **Minimum Diameter Spanning Tree** von  $G$  (ein Spannbaum mit minimalem Durchmesser).

# Minimum Diameter Spanning Trees

## Beweis.

Sei  $T$  ein beliebiger Spannbaum von  $G$  und  $y^*(T)$  dessen absolute 1-center. ( $y^*(T)$  ist eindeutig und für den Durchmesser von  $T$  gilt  $D(T) = 2 \max_{v \in V} \{d_T(y^*(T), v)\}$ ).

$x^*$  ist Mittelpunkt von jedem Durchmesser(-Pfad) von  $T(x^*)$ .

$$D(T(x^*)) = 2 \max_{v \in V} d_{T(x^*)}(x^*, v) \quad (1)$$

$$= 2 \max_{v \in V} d_G(x^*, v) \quad (2)$$

$$\leq 2 \max_{v \in V} d_G(y^*(T), v) \quad (3)$$

$$\leq 2 \max_{v \in V} d_T(y^*(T), v) = D(T) \quad (4)$$

