26.04.11

Wenn wir eine Kante $e_i = \{v, w\}$ in

3 überprüfen, finden wir die Wurzeln r_v und r_w zu den Komponenten für v und w. Zeitaufwand hierfür: $O(\log n)$

(Höhe des Baumes!)

↳ wird noch verifiziert!)

Teste $r_v = r_w$?

Falls ja, überprüfe nächst Kante.

Falls nein, füge e_i zu T hinzu;

außerdem wird B um eine Kante ergänzt:

Sei $h(r)$ die maximale Länge eines Pfades von r in B. Falls $h(r_v) \geq h(r_w)$, dann füge Kante (r_v, r_w) in B ein, ansonsten (r_w, r_v).

Wie ändert sich $h(r_v)$?

Falls $h(r_v) = h(r_w)$, dann erhöht sich der Wert um 1, ansonsten bleibt er gleich.

<u>Behauptung</u>:

Ein gerichteter Teilbaum von B mit Wurzel r enthält mindestens $2^{h(r)}$ Knoten.

<u>Beweis durch Induktion</u>:

Anfangs gilt $B := (V(G), \emptyset)$, $h(v) := 0$, also gilt die Behauptung.

Außerdem gilt sie nach einer Kanteneinfügung, wenn $h(r)$ sich nicht ändert.

Ansonsten gilt $h(v) = h(w)$ vor der Einfügung, also hat jeder Teil mindestens $2^{h(v)}$ Knoten. Nach der Einfügung haben wir mindestens $2 \cdot 2^{h(v)} = 2^{h(v)+1}$ Knoten, also gilt die Behauptung.

Also haben wir jeweils logarithmische Höhe, wir erhalten also eine Komplexität von $O(m \log n)$.

$\square$

Damit kennen wir

- den Algorithmus
- seine Laufzeit (dank geeigneter Datenstruktur!)

Es fehlt noch: • die Korrektheit !!!

Dafür brauchen wir etwas Struktur...

2.3.2 Ein Struktursatz

Satz 2.9.

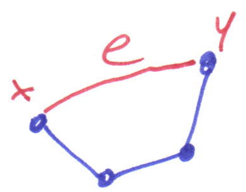
Minimum Spanning Tree

Sei (G,c) eine Instanz von MST, und sei T ein aufspannender Baum in G.

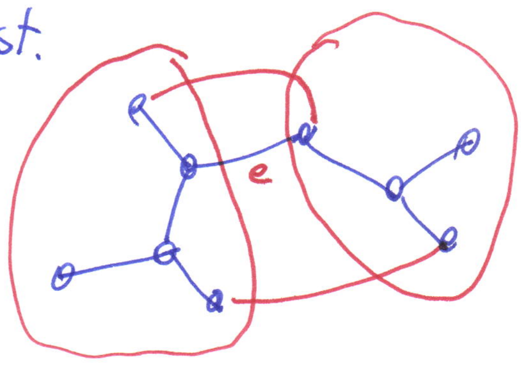
Dann sind die folgenden Eigenschaften äquivalent:

(a) T ist optimal.

(b) Für jede Kante $e = \{x,y\} \in E(G) \setminus E(T)$ hat keine Kante auf dem x-y-Pfad in T höhere Kosten als e.



(c) Für jedes $e \in E(T)$ ist e eine billigste Kante von $\delta(V(C))$, wobei C eine Zshgs.Komp. von $T - e$ ist.



Beweis:

(a) $\Rightarrow$ (b): (also $\neg(b) \Rightarrow \neg(a)$):

Falls (b) verletzt wäre, gäbe es eine Kante $e = \{x,y\} \in E(G) \setminus E(T)$ und eine Kante f auf dem x-y-Pfad in T mit $c(f) > c(e)$.

Dann wäre $(T-f)+e$ ein aufspannender Baum mit geringerem Gesamtgewicht, Widerspruch zu (a).

(b) $\Rightarrow$ (c) (also $\neg(c) \Rightarrow \neg(b)$):

Sei (c) verletzt, d.h. sei $e \in E(T)$ und sei C eine Zusammenhangskomponente von $T-e$ und $f = \{x,y\} \in \delta(V(C))$ mit $c(f) < c(e)$.

Der x-y-Pfad in T muss eine Kante von $\delta(V(C))$ enthalten; da aber e die einzige derartige Kante ist, ist (b) verletzt.

25

(c) $\Rightarrow$ (a) :

Angenommen, T erfüllt (c).
Sei T^* ein optimaler Baum mit $E(T^*) \cap E(T)$ maximal. Wir zeigen $T = T^*$.

Angenommen wir haben eine Kante $e = \{x,y\} \in E(T) \setminus E(T^*)$.
Sei C eine Zusammenhangskomponente von $T - e$;
$T^* + e$ enthält einen Kreis D. Da $e \in E(D) \cap \delta(V(C))$, muss ~~da~~ noch eine weiter Kante $f \neq e$ von D zu $\delta(V(C))$ gehören.

$T^{**} = (T^* + e) - f$ ist ein aufspannender Baum.

Da T^* optimal ist, muss $c(e) \geq c(f)$ gelten.
Da aber (c) für T gilt, muss ~~als~~ $c(e) \geq c(f)$ gelten; also ist $c(f) = c(e)$.
Damit ist auch $T^{**} = (T^* + e) - f$ ein optimaler aufspannender Baum, der eine Kante mehr mit T gemeinsam hat, im Widerspruch zur Eigenschaft von T^*.

Also gibt es keine Kante $e \in E(T) \setminus E(T^*)$, d.h. $T = T^*$. $\square$