

# MSTs + Spannbäume

Prim:

① Wähle  $v \in V(G)$ . Setze  $T := (\{v\}, \emptyset)$

② WHILE  $(V(T) \neq V(G))$  DO  $\leftarrow n$ -mal

Wähle eine Kante  $e \in \delta_G(V(T))$  mit  
minimalem Gewicht.  
Setze  $T := T + e$

$\uparrow$  Minimum muss in  $\delta_G(V(T))$  gefunden werden  
- jedesmal Minimum suchen  $\hookrightarrow$

Soll  $O(n)$ !  
 $\downarrow$   
(\*)

Korrektheit: Für jede Kante  $e \in E(T)$  ist  $e$  eine billigste Kante von  $\delta(V(C))$ , wobei  $C$  eine Zshgs. Komponente von  $T - e$  ist.

Laufzeit?  $O(n^2)$

(\*) Angenommen, wir haben eine Adjazenzliste von  $G$ , d.h. es gibt für  $\forall v$  jeden Knoten eine Liste mit seinen Nachbarn und zugehörigen Entfernungen

Speichere zusätzlich in einer Liste für jeden Knoten  $v \in V(T)$  den Nachbarn  $w \in V(T)$  der am günstigsten erreicht werden kann, formal

$$c(v, w) = \min \{ c(v, x) : x \in V(T) \} \text{ sowie die Kosten.}$$

Liste zu Beginn, Startknoten  $v$ :

für Knoten  $v$ :

$$\begin{cases} (v, c(v, v)) & \text{falls } \{v, v\} \in E \\ (nil, \infty) & \text{sonst} \end{cases}$$

↑ Aufbau in  $O(n^2)$

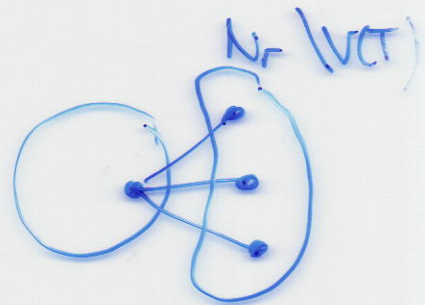
• Minimum finden:  $O(n)$

• update:

Sei  $r$  der eingefügte Knoten

Betrachte alle Nachbarn  $N_r$  von  $r$

↑  $O(n)$  Nachbarn



Falls  $t \in U_r$  günstiger zu  $r$  verbunden

→ aktualisiere Liste für  $t$  }  $O(1)$ , da Liste  
sonst → behalte Liste bei } Länge 2 hat  
+ Vergleiche

Insgesamt:  $O(n)$  Minimum finden  
+  $O(n)$  update  

---

 $O(n)$

⇒ Insges.  $O(n^2)$

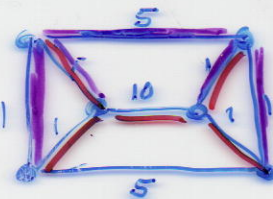
## Spannbäume

\* Borůvka-Spannbäume (Klausur 2011!)

↳ Ges.: ungerichteter Graph, Kanten Gewichte  
 $C: E(G) \rightarrow \mathbb{R}$

Gesucht: aufspannender Baum, in dem die  
Schwerste Kante so leicht wie  
möglich ist

$$C_{\max} = 10$$



$$\min_{T \in G} C_{\max}$$

Zeig: Ein MST ist ein Bottleneck-Spannbaum

z.z.:  $T \text{ MST in } G \Rightarrow T \text{ Bottleneck Spannbaum}$

$\underbrace{\hspace{10em}}_A \qquad \underbrace{\hspace{10em}}_B$

Wir zeigen  $-B \Leftrightarrow -A$

Also: wir nehmen an,  $T$  ist kein Bottleneck-Spannbaum eines ungerichteten Graphen  $G$

Wir zeigen:  $T$  ist kein MST in  $G$

Sei  $e$  die Kante mit größtem Gewicht in  $T$ .

Dann gibt es zwei Bäume  $T_1, T_2$ , so dass  $e$  die beiden verbindet.

Da  $T$  kein BST (Bottleneck-Spannbaum) ist, existiert eine Kante  $e'$  mit  $w(e') < w(e)$ , die auch  $T_1$  und  $T_2$  verbindet.

Sei  $T'$  der Baum  $T_1 \cup T_2 \cup \{e'\}$

Wir haben  $T = T_1 \cup T_2 \cup \{e\}$

Sei  $S(X)$  die Summe der Kantengewichte vom Baum  $X$ .

Dann gilt:

$$S(T) - S(T') = w(e) - w(e') > 0$$

$\Rightarrow T$  nicht  $\forall$ ST in  $G$ .  $\square$

ABER: Es gibt gerichtete zshg'de Graphen  $(G, w)$  für die das folgende gilt:

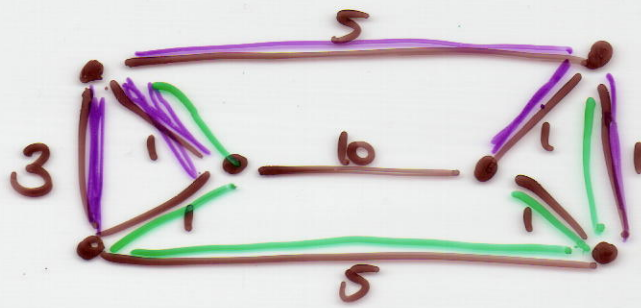
$T$  ist aufspannender Baum von  $G$ , dessen größtes Kantengewicht minimum ist (also  $T$  ist BST)

ABER

$T$  ist kein  $\forall$ ST in  $G$

Also: Nicht:  $B \Rightarrow A!!$

Gegenbsp.:

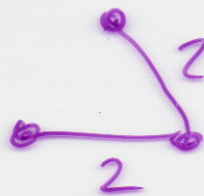


BST

MST



MST 3



BST 4

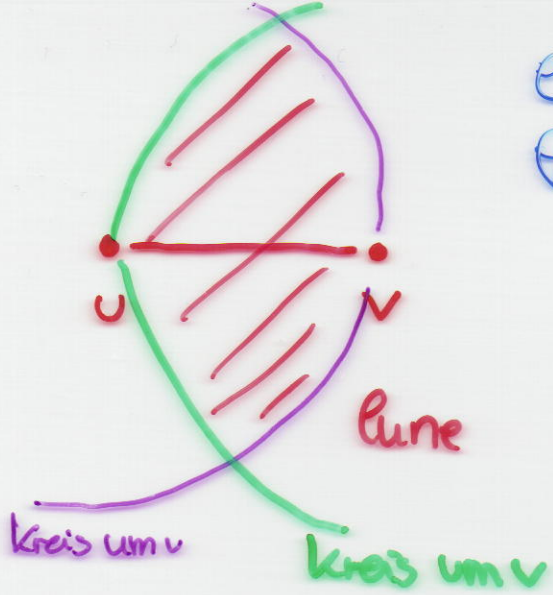
\* Planare MSTs

↳ Punkte in der Ebene

Gewichte: Distanz (euklidisch)

Was kann man da zeigen?

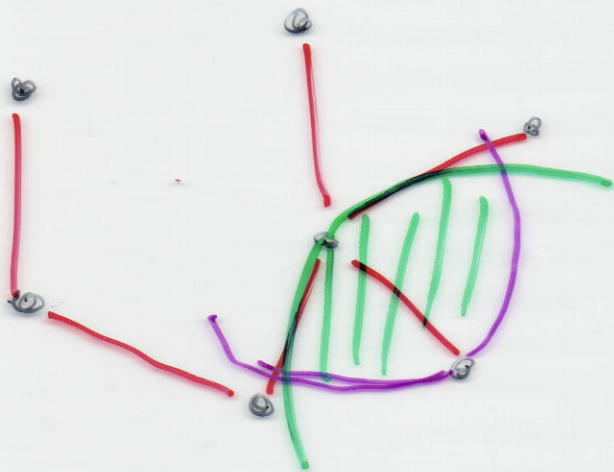
Lemma 1: Angenommen  $\{u, v\}$  ist eine Kante des MSTs einer Punktmenge in der Ebene. Dann



enthält der Lune von  $u$  und  $v$   
Keinen weiteren Punkt.

„Kugelzweieck“

Region innerhalb der  
2 Kreise die das  
Segment  $uv$  als Radius  
haben



Beweis: Sei  $T$  ein Baum der  $\{u, v\}$  enthält  
Sei  $w$  ein weiterer Punkt im Lune  
von  $u$  und  $v$ .

$\Rightarrow$  Länge von  $uw$  und von  $vw$  je kürzer  
als die von  $uv$

$$c(\{u, w\}) < c(\{u, v\})$$

$$c(\{v, w\}) < c(\{u, v\})$$

Entfernen von  $\{u, v\}$  aus  $T$  teilt den Baum  
in 2 zshgs. Komponenten  $U$  (mit  $u$ )  
und  $V$  (mit  $v$ )

- $w$  in  $U \Rightarrow T - \{u, v\} + \{u, w\}$  ist Baum
  - $w$  in  $V \Rightarrow T - \{u, v\} + \{v, w\}$  ist Baum
- } beide  
geringeres  
Gewicht  
als  $T$

$\Rightarrow$  kein Punkt im Inneren von  $u$  und  $v$ .

\* Spannb Baum

↳ hatten Prim ( $O(n^2)$ ), Kruskal ( $O(m \lg n)$ )  
für MST

↳ Was wenn nur an beliebigem Spannb Baum  
interessiert?

- DFS / BFS in  $O(n+m)$