

Institut für Theoretische Informatik
Peter Widmayer
Thomas Tschager
Antonis Thomas

1. Juni 2016

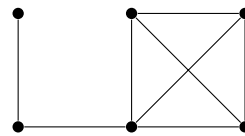
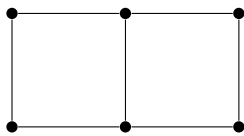
Datenstrukturen & Algorithmen

Lösungen zu Blatt 13

FS 16

Lösung 13.1 *Matchings.*

Es sind verschiedene Lösungen möglich, z.B.



Lösung 13.2 *Nicht-dominierte Punkte.*

Haltepunkte: Wir lassen die Scanline von links nach rechts laufen und halten genau dann an, wenn wir auf einen Punkt treffen. Falls mehr als ein Punkt auf der Scanline liegt, dann betrachten wir sie in absteigender Reihenfolge ihrer y -Koordinaten.

Scanline-Datenstruktur: Wir benutzen lediglich eine Variable zur Speicherung der y -Koordinate, die minimal unter den y -Koordinaten der bisher betrachteten Punkte ist. Initial wird diese Variable auf ∞ gesetzt.

Aktualisierung: Sobald ein neuer Punkt gefunden wird, dessen y -Koordinate kleiner oder gleich dem aktuell gespeicherten Minimum ist, wird er ausgegeben und das gespeicherte Minimum entsprechend aktualisiert.

Auslesen der Lösung: Offenbar werden alle nicht-dominierten Punkte direkt ausgegeben, sobald sie gefunden werden.

Laufzeit: Das Sortieren der n Punkte kann in Zeit $\Theta(n \log n)$ durchgeführt werden. Die Kosten zur Aktualisierung sind für jeden Haltepunkt konstant. Da es n Haltepunkte gibt, erhalten wir eine Gesamtlaufzeit von $\Theta(n \log n)$.

Lösung 13.3 *Kunstwerk.*

Haltepunkte: Wir verwenden eine horizontale Scanline, die von unten nach oben läuft. Diese stoppt jedes Mal, wenn an ihrer Position eine Platte startet oder endet. Die Haltepunkte sind also y_i und $y_i + b_i$ für alle $i \in \{1, \dots, n\}$.

Scanline-Datenstruktur: Wir benutzen einen AVL-Baum, der als Schlüssel die x -Koordinaten aller Platten speichert, die die Scanline derzeit schneidet. Zusätzlich enthält jeder Knoten für die dort gespeicherte Platte den Betrag ihrer beleuchteten Breite unterhalb der Scanline (als Gesamtbetrag von links und rechts).

Aktualisierung: Sei y_{prev} die Position, die die Scanline zum Zeitpunkt der letzten Aktualisierung hatte, und sei $y_{current}$ die aktuelle Position der Scanline. Der Knoten mit minimalem (bzw. maximalem) Schlüssel repräsentiert die Platte, die von links (bzw. von rechts) her beleuchtet ist. Da diese im Intervall $[y_{prev}, y_{current})$ beleuchtet ist, erhöhen wir den im Knoten mit minimalem Schlüssel gespeicherten Beleuchtungswert um $y_{current} - y_{prev}$, und genauso verfahren wir für den im Knoten mit maximalem Schlüssel gespeicherten Beleuchtungswert. Nach dieser Aktualisierung verfahren wir wie folgt:

1. *Fall: Eine neue Platte $P_i = (x_i, y_i, b_i)$ startet.* Wir fügen den Schlüssel x_i in die Scanline-Datenstruktur ein und setzen den Betrag der beleuchteten Breite auf 0.
2. *Fall: Eine Platte $P_i = (x_i, y_i, b_i)$ endet.* Wir löschen den Knoten mit Schlüssel x_i aus der Scanline-Datenstruktur und geben den dort gespeicherten Beleuchtungswert für die Platte P_i aus.

Auslesen der Lösung: Die Lösung wird direkt während der Aktualisierung der Datenstruktur ausgegeben, wenn eine Platte endet.

Laufzeit: Es gibt $2n$ Haltepunkte, und das Sortieren der Haltepunkte dauert Zeit $\mathcal{O}(n \log n)$. Im Aktualisierungsschritt müssen wir den Knoten mit minimalem bzw. maximalem Schlüssel finden, neue Schlüssel einfügen und bestehende Schlüssel löschen. Ein AVL-Baum unterstützt die Ausführung all dieser Operationen in Zeit $\mathcal{O}(\log n)$. Da die Aktualisierung an $2n$ Haltepunkten vorgenommen wird, erhalten wir eine Gesamtlaufzeit von $\mathcal{O}(n \log n)$.

Lösung 13.4 *Partnervermittlung (Programmieraufgabe).*

```

1 import java.util.ArrayList;
2 import java.util.LinkedList;
3 import java.util.Scanner;
4
5 class Main {
6
7     // Adjacency list representation of the graph
8     static int n;
9     static ArrayList<Integer> graph[];
10    static int[][] capacity, flow;
11
12    // Compute a path with positive residual capacity using BFS
13    // Return true if such a path exists and false otherwise
14    public static boolean augmentingPathExists(int previousVertexOnPath[]) {
15        // Allocate space for auxiliary data structures
16        LinkedList<Integer> queue = new LinkedList<Integer>();
17        boolean[] visited = new boolean[n];
18
19        // Initialization of auxiliary data structures
20        for(int i = 0; i < n; i++) visited[i] = false;
21        queue.add(0);
22        visited[0] = true;
23
24        // BFS
25        while(!queue.isEmpty()) {
26            int v = queue.poll();
27            for(int w : graph[v])
28                if(!visited[w] && capacity[v][w] > flow[v][w]) {
29                    visited[w] = true;
30                    previousVertexOnPath[w] = v;

```

```

31         queue.add(w);
32         if(w == n-1) return true;
33     }
34 }
35
36     return false;
37 }
38
39 // Computes the value of a maximum flow
40 public static int computeMaximumFlow() {
41     int i, flowOnPath;
42     // Find paths with BFS and return path in previousVertexOnPath array
43     int[] previousVertexOnPath = new int[n];
44     // Start with empty flow
45     int maxFlow = 0;
46     // Use augmenting path P as long as possible
47     while(augmentingPathExists(previousVertexOnPath)) {
48
49         // Compute smallest remaining capacity on P
50         flowOnPath = Integer.MAX_VALUE;
51         for(i = n-1; i != 0; i = previousVertexOnPath[i]) {
52             int p = previousVertexOnPath[i];
53             flowOnPath = Math.min(flowOnPath, capacity[p][i] - flow[p][i]);
54         }
55
56         // Add the smallest remaining capacity to each edge of P
57         for(i = n-1; i != 0; i = previousVertexOnPath[i]) {
58             int p = previousVertexOnPath[i];
59             flow[p][i] += flowOnPath;
60             flow[i][p] -= flowOnPath;
61         }
62         maxFlow += flowOnPath;
63     }
64
65     return maxFlow;
66 }
67
68 public static void main(String[] args) {
69     // write your code here
70     int test, ntest, m, u, v, c, i, M, W, maxFlow;
71     Scanner sc = new Scanner(System.in);
72     ntest = sc.nextInt();
73     for(test = 0; test < ntest; test++) {
74         //Read the number of users
75         M = sc.nextInt(); W = sc.nextInt();
76         //numbers of vertices in the graph:
77         //this is a bipartite graph with two columns
78         //one column for men and one for women.
79         //We also have two extra vertices, one for source and one for sink.
80         //Note that the source will be at vertex 0
81         //and the sink will be at the last vertex (n-1).
82         //This is because we want to use our code from last week.
83         n = M+W + 2;
84
85         // Read the number of edges
86         m = sc.nextInt();
87
88         // Initialize the graph
89         capacity = new int[n][n];
90         flow = new int[n][n];
91         graph = (ArrayList<Integer>[])new ArrayList[n];

```

```

92     for(i = 0; i < n; i++)
93         graph[i] = new ArrayList<Integer>();
94
95     // Add the input edges to the graph
96     for(i = 0; i < m; i++) {
97         u = sc.nextInt();
98         v = sc.nextInt();
99
100         // Initialize capacity, flow and store adjacency list
101         capacity[u][M + v] = 1;
102         flow[u][M + v] = 0;
103         graph[u].add(M + v);
104         capacity[M + v][u] = 0;
105         graph[M + v].add(u);
106     }
107
108     //add the source and sink of the graph
109     for (i = 1; i <= M; i++) {
110         //add edges from the source to men
111         graph[0].add(i);
112         capacity[0][i] = 1;
113         flow[0][i] = 0;
114         capacity[i][0] = 0;
115         graph[i].add(0);
116     }
117     for (i = 1; i <= W; i++) {
118         //add edges from women to the sink
119         graph[M + i].add(n - 1);
120         capacity[M + i][n - 1] = 1;
121         flow[M + i][n - 1] = 0;
122         capacity[n - 1][M + i] = 0;
123         graph[n - 1].add(M + i);
124     }
125
126     // Compute maximum flow which is equal to the maximum matching
127     maxFlow = computeMaximumFlow();
128     System.out.println(maxFlow);
129 }
130
131 }
132 }

```