

# Anwendungsbeispiel

## MAXIMUM TREE ORIENTATION

Dominikus Krüger

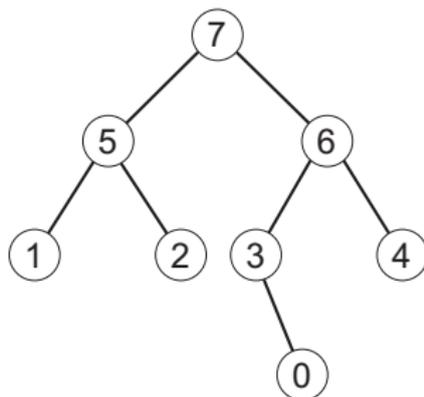
Universität Ulm

16. November 2011

# Inhaltsverzeichnis

- 1 Problemvorstellungen
- 2 Motivation
- 3 Integer Linear Programming
- 4 Tiefenbeschränkter Suchbaum
- 5 Konfliktgraph

# Maximum Tree Orientation

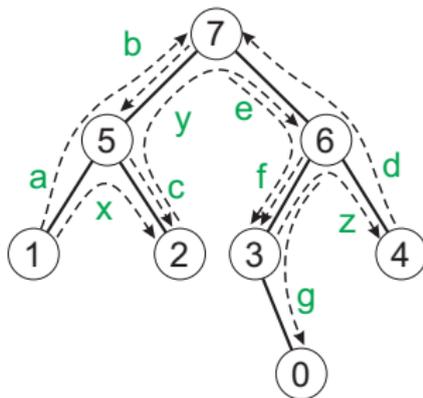


## Definition (MAXIMUM TREE ORIENTATION)

**Gegeben:** Ein ungerichteter Baum  $T = (V, E)$  und eine Menge  $P \subseteq V \times V$  geordneter Paare von Knoten.

**Gesucht:** Eine Orientierung  $\vec{T}$  von  $T$ , in der die größtmögliche Anzahl Paare  $[v, w] \in P$  realisierbar ist, d. h. ein gerichteter Pfad von  $v$  nach  $w$  in  $\vec{T}$  existiert.

# Maximum Tree Orientation

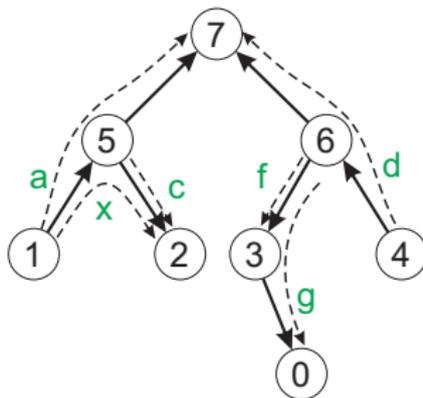


## Definition (MAXIMUM TREE ORIENTATION)

**Gegeben:** Ein ungerichteter Baum  $T = (V, E)$  und eine Menge  $P \subseteq V \times V$  geordneter Paare von Knoten.

**Gesucht:** Eine Orientierung  $\vec{T}$  von  $T$ , in der die größtmögliche Anzahl Paare  $[v, w] \in P$  realisierbar ist, d. h. ein gerichteter Pfad von  $v$  nach  $w$  in  $\vec{T}$  existiert.

# Maximum Tree Orientation

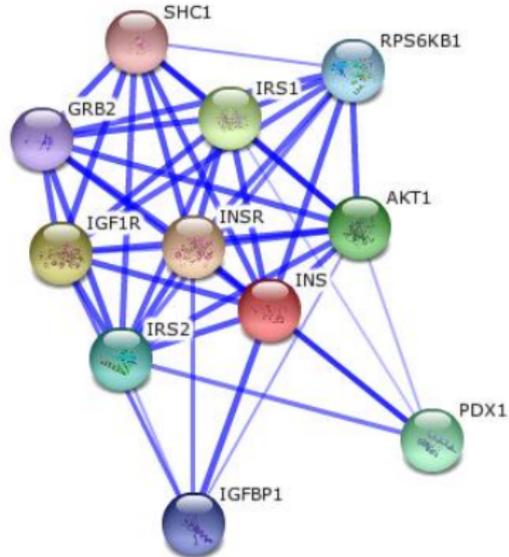


## Definition (MAXIMUM TREE ORIENTATION)

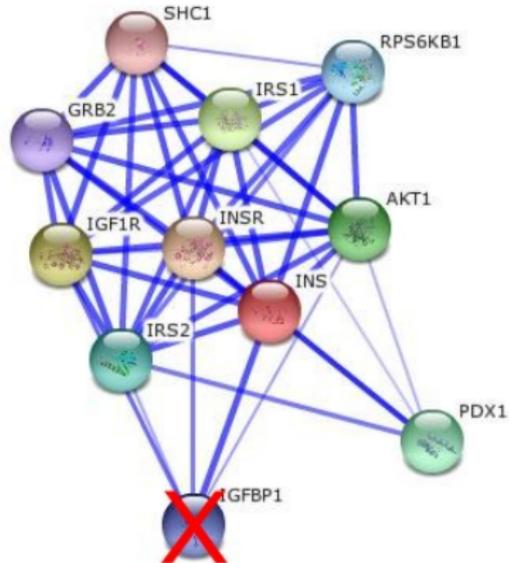
**Gegeben:** Ein ungerichteter Baum  $T = (V, E)$  und eine Menge  $P \subseteq V \times V$  geordneter Paare von Knoten.

**Gesucht:** Eine **Orientierung**  $\vec{T}$  von  $T$ , in der die größtmögliche Anzahl Paare  $[v, w] \in P$  realisierbar ist, d. h. ein gerichteter Pfad von  $v$  nach  $w$  in  $\vec{T}$  existiert.

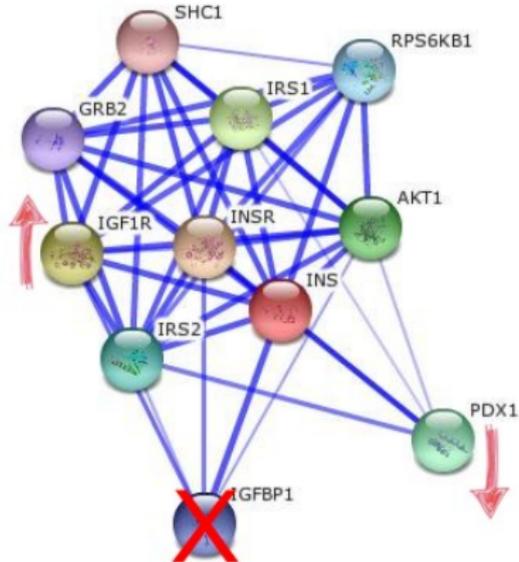
# Motivation



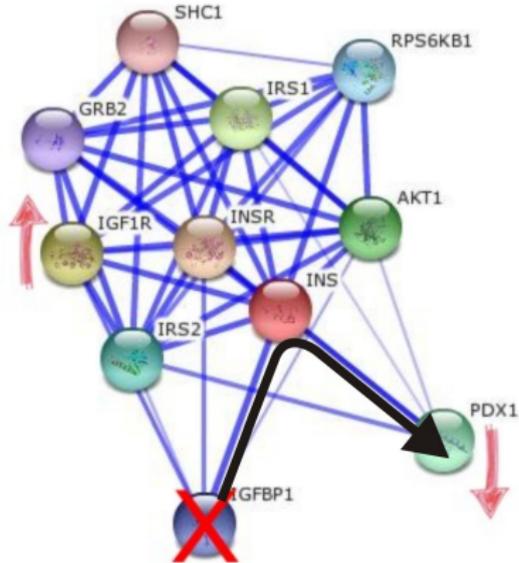
# Motivation



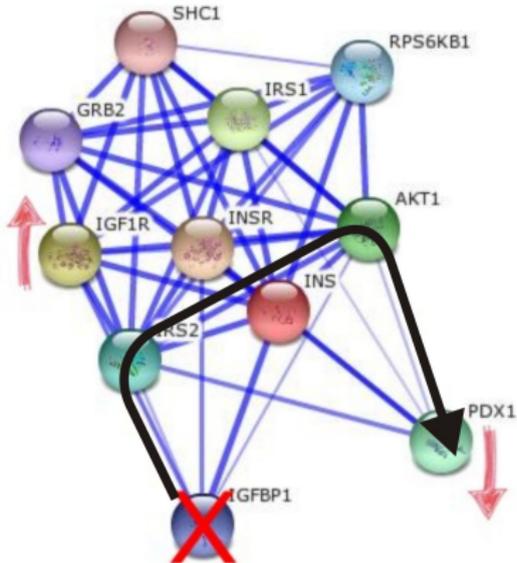
# Motivation



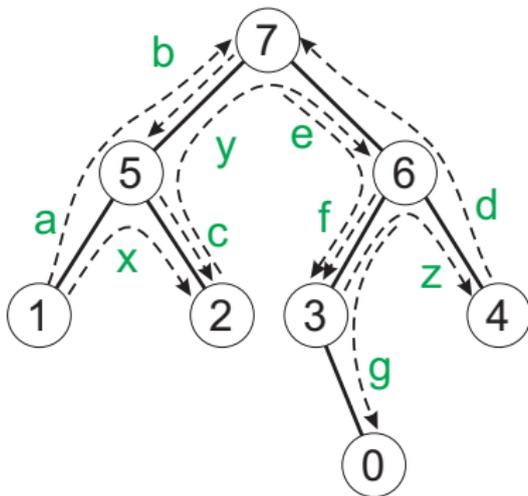
# Motivation



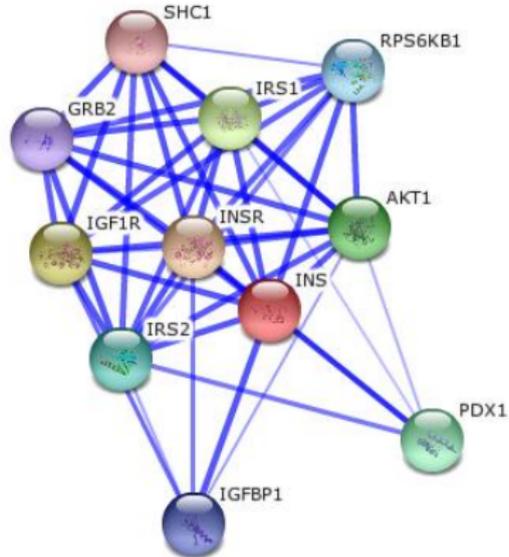
# Motivation



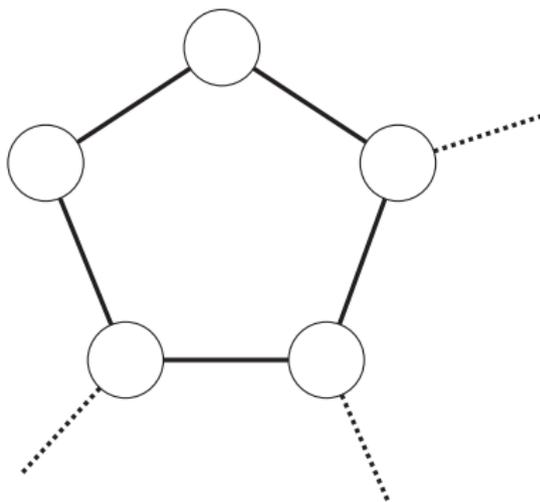
# Motivation



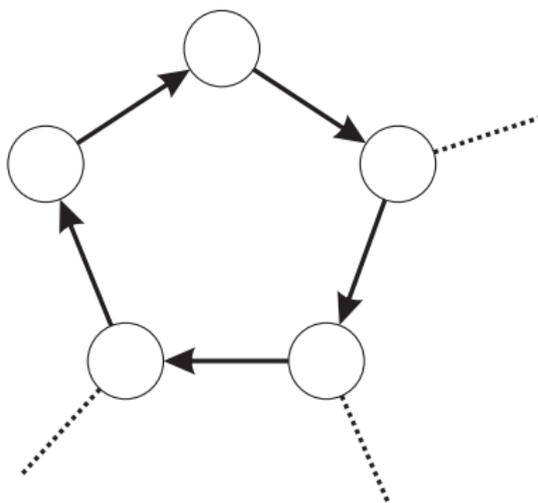
# Motivation



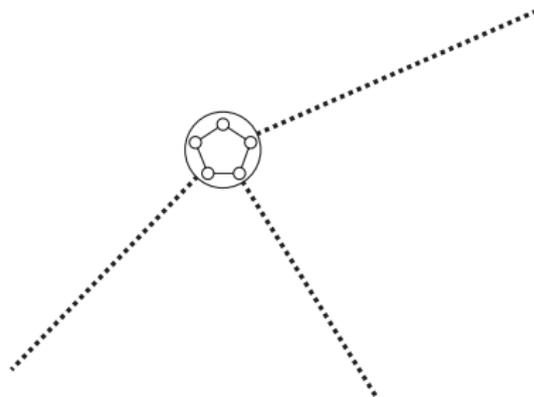
# Warum ein Baum?



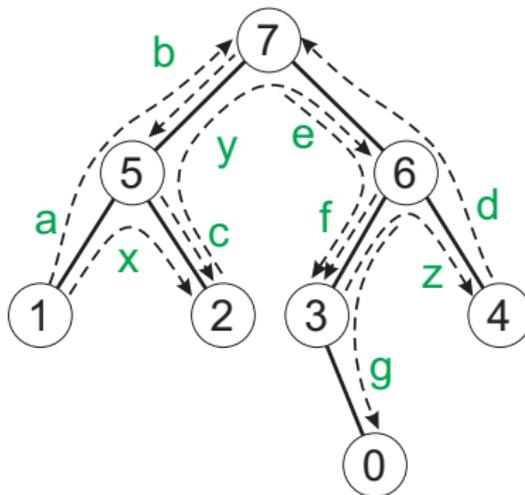
# Warum ein Baum?



# Warum ein Baum?



# Warum ein Baum?



# Integer Linear Programming

## ILP

- Ganzzahliger Spezialfall linearer Optimierung
- Besteht aus:
  - zu optimierende Zielfunktion
  - einzuhaltende Nebenbedingungen
  - Variablen

# Integer Linear Programming

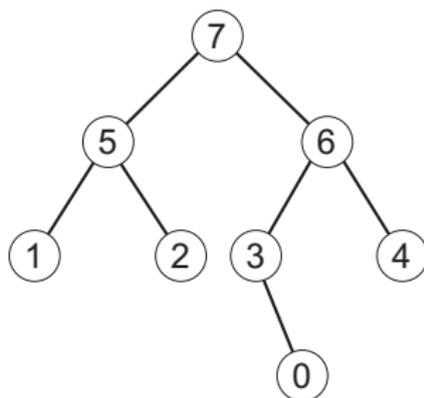
## ILP

- Ganzzahliger Spezialfall linearer Optimierung
- Besteht aus:
  - zu optimierende Zielfunktion
  - einzuhaltende Nebenbedingungen
  - Variablen

## Resultat von Lenstra

- ILP sind in polynomieller Zeit in der Anzahl der Variablen lösbar.
- ILP mit nur  $f(k)$  Variablen  
→ Problem ist fpt mit Parameter  $k$

# MTO Parameter: Anzahl Paare (1)

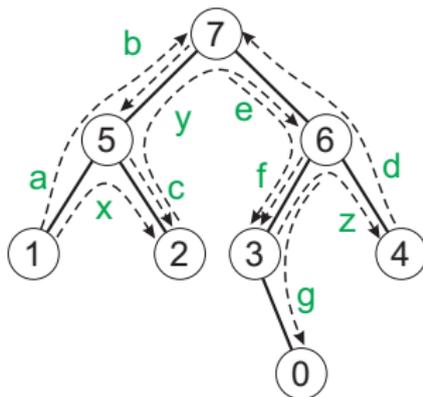


## Integer Linear Programming

max:

Nebenbedingungen:

# MTO Parameter: Anzahl Paare (1)

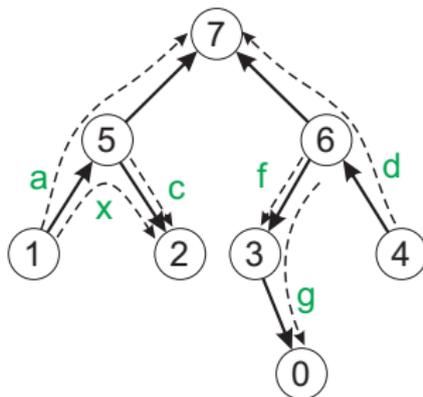


## Integer Linear Programming

max:

Nebenbedingungen:

# MTO Parameter: Anzahl Paare (1)

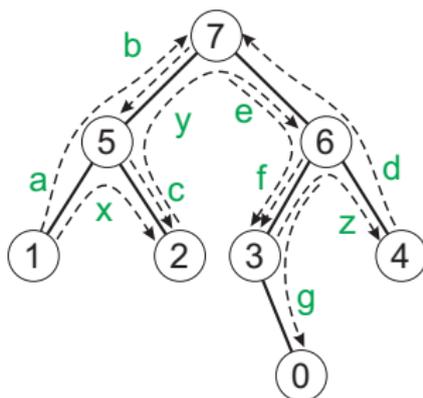


## Integer Linear Programming

max:

Nebenbedingungen:

# MTO Parameter: Anzahl Paare (1)

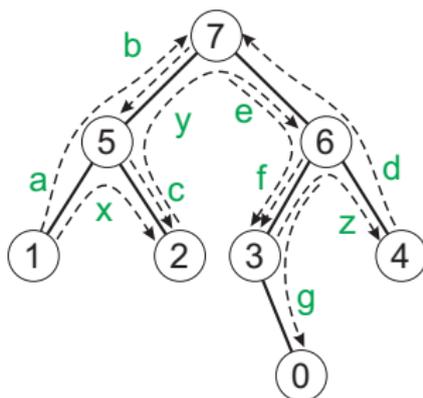


## Integer Linear Programming

max:

Nebenbedingungen:

# MTO Parameter: Anzahl Paare (1)

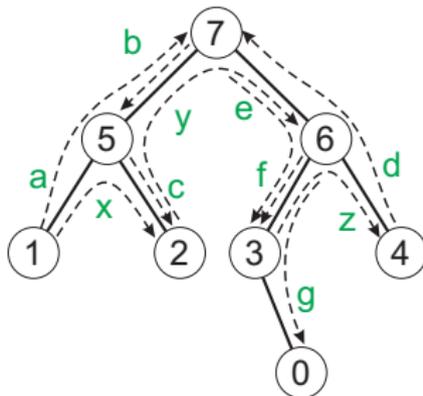


## Integer Linear Programming

max:

Nebenbedingungen:  $\forall p_i \in P : p_i \in \{1, 0\}$

# MTO Parameter: Anzahl Paare (1)

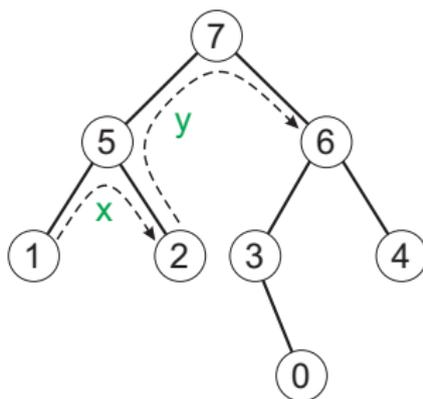


## Integer Linear Programming

$$\max: \sum_{i=1}^{|P|} p_i$$

Nebenbedingungen:  $\forall p_i \in P : p_i \in \{1, 0\}$

# MTO Parameter: Anzahl Paare (1)

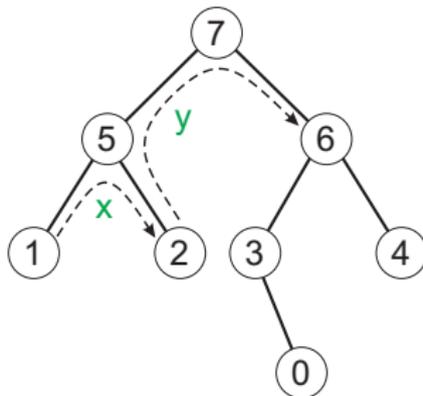


## Integer Linear Programming

$$\max: \sum_{i=1}^{|P|} p_i$$

Nebenbedingungen:  $\forall p_i \in P : p_i \in \{1, 0\}$

# MTO Parameter: Anzahl Paare (1)



## Integer Linear Programming

$$\max: \sum_{i=1}^{|P|} p_i$$

Nebenbedingungen:  $\forall p_i \in P : p_i \in \{1, 0\}$

$$\forall p_i, p_j \in P, i \neq j, p_i \uparrow \downarrow p_j : p_i \cdot p_j = 0$$

# Tiefenbeschränkter Suchbaum

## Suchbaum

- Erschöpfende Suche
- Iterativ ebene weiser Aufbau
- Pro Ebene Entscheidung für oder gegen mindestens ein Element
- Suchbaum maximal  $k$  Ebenen tief  
→ maximal  $2 \cdot 2^k$  Knoten

# Tiefenbeschränkter Suchbaum

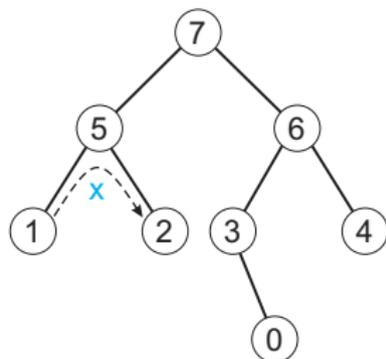
## Suchbaum

- Erschöpfende Suche
- Iterativ ebenerweiser Aufbau
- Pro Ebene Entscheidung für oder gegen mindestens ein Element
- Suchbaum maximal  $k$  Ebenen tief  
→ maximal  $2 \cdot 2^k$  Knoten

## Achtung!

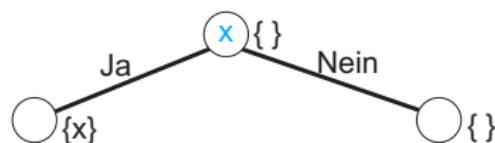
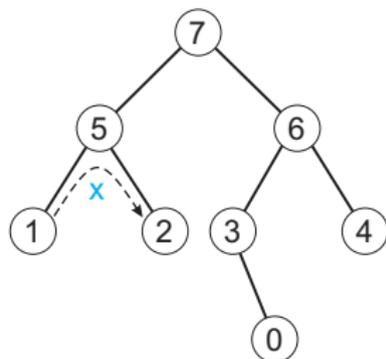
Knoten müssen in polynomieller Zeit konstruier- und prüfbar sein!

# MTO Parameter: Anzahl Paare (2)

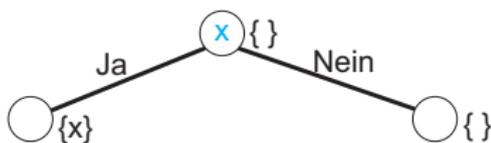
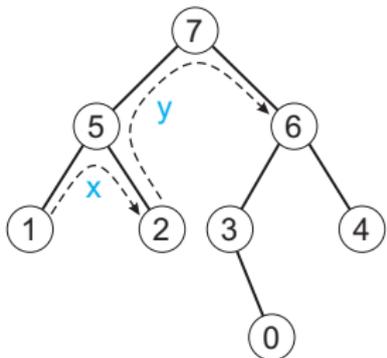


x {}

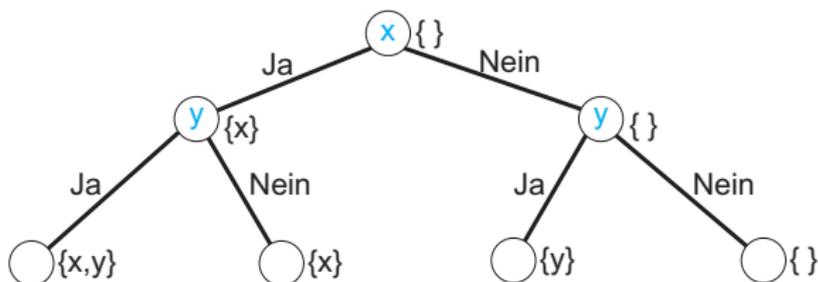
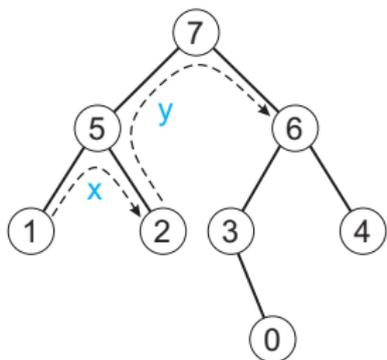
# MTO Parameter: Anzahl Paare (2)



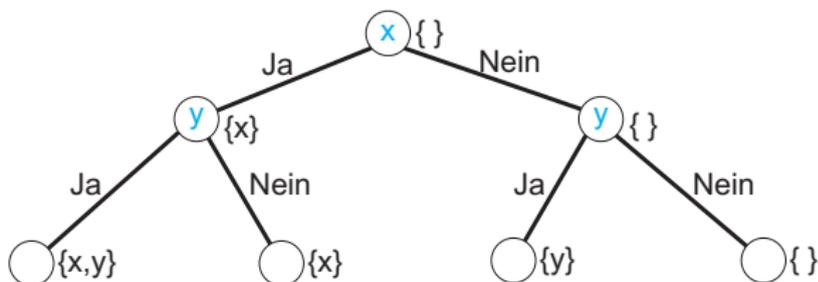
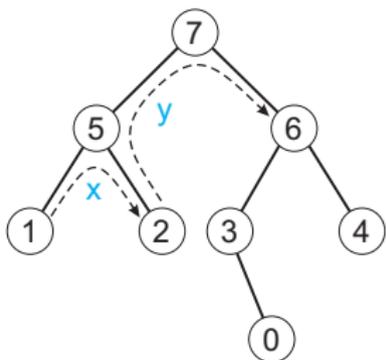
# MTO Parameter: Anzahl Paare (2)



# MTO Parameter: Anzahl Paare (2)



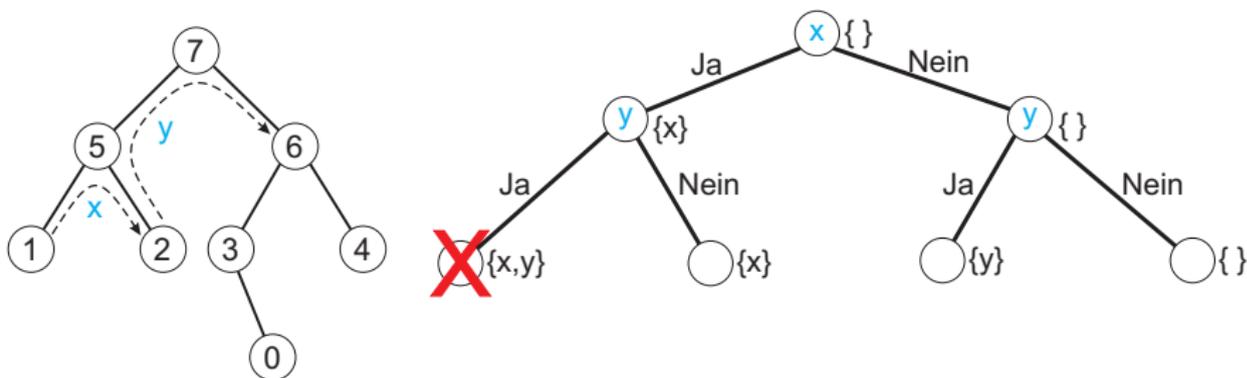
## MTO Parameter: Anzahl Paare (2)



### Details

Konsistenz ist mittels einmalig erstellter Hilfskonstruktion in polynomieller Zeit prüfbar.

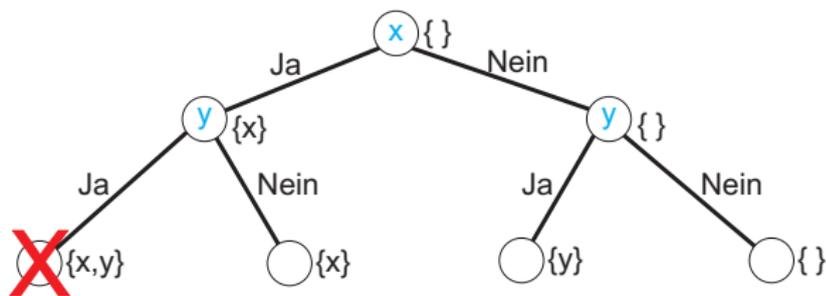
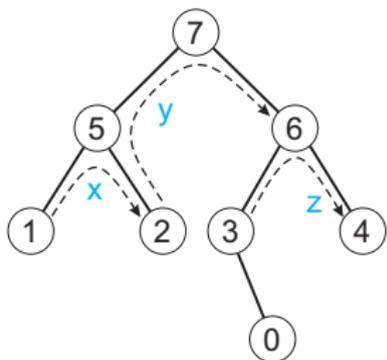
# MTO Parameter: Anzahl Paare (2)



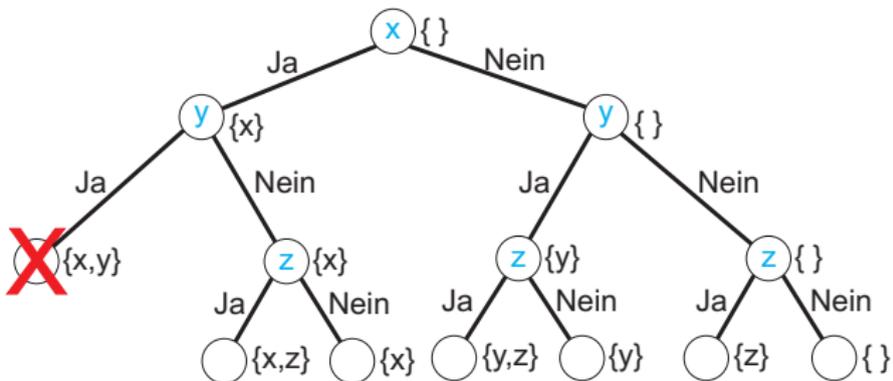
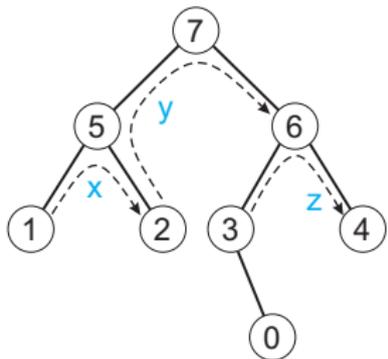
## Details

Konsistenz ist mittels einmalig erstellter Hilfskonstruktion in polynomieller Zeit prüfbar.

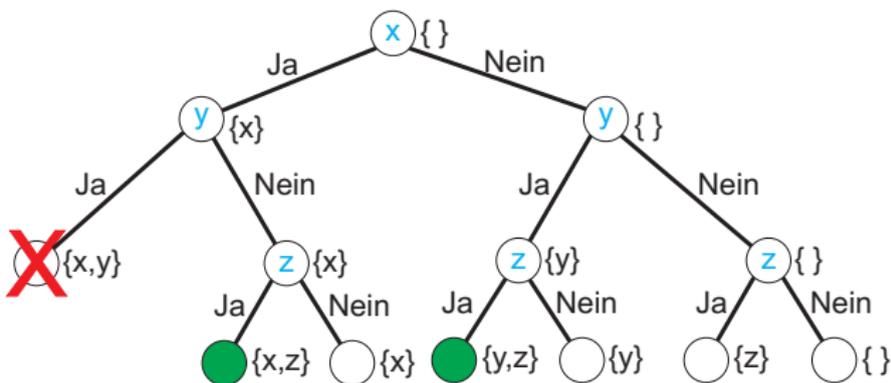
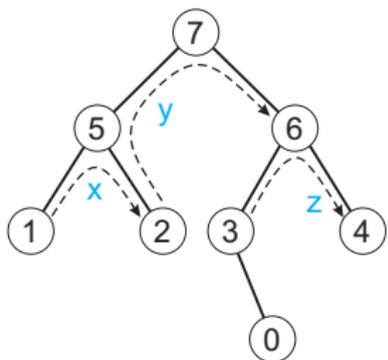
# MTO Parameter: Anzahl Paare (2)



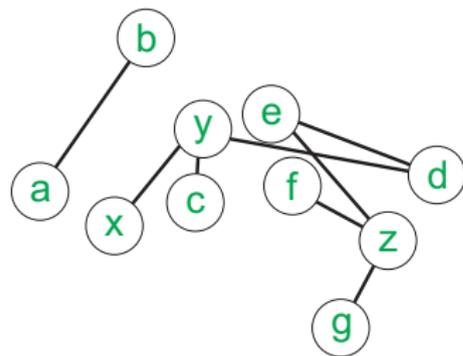
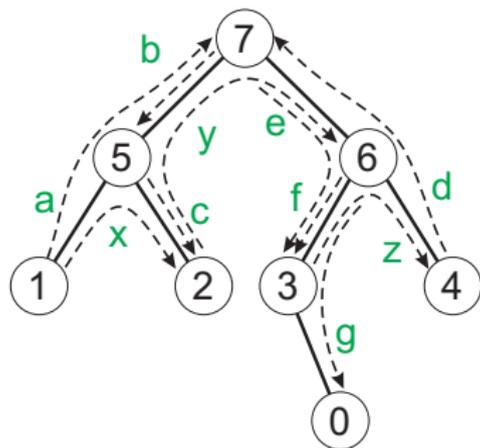
# MTO Parameter: Anzahl Paare (2)



# MTO Parameter: Anzahl Paare (2)



# Konfliktgraph



## Konfliktgraph

- Paare  $\rightarrow$  Knoten
- Konflikte  $\rightarrow$  Kanten
- Laufzeit:  $\mathcal{O}(n^4)$