

# Parameterisierte Algorithmen

WS 2007/08 in Trier

Henning Fernau

[fernau@uni-trier.de](mailto:fernau@uni-trier.de)

# Parameterisierte Algorithmen

## Gesamtübersicht

- Einführung
- Grundbegriffe
- Problemkerne
- Suchbäume
- Graphparameter
- Weitere Methoden
- Komplexitätstheorie—parameterisiert

## Organisatorisches

**Vorlesung:** Montag 16-18 Uhr, H7

**Übungen** (Daniel Raible): noch zu vereinbaren  
Vorschlag: vierzehntägig, Beginn 2. Semesterwoche

Meine Sprechstunde: DO, 9-10 Uhr

Kontakt: fernau@uni-trier.de

Hausaufgaben / Schein ?! n.V.

# Grundbegriffe 1: Graphentheorie

## Graphen

**Graph:**  $G = (V, E)$

$V$ : (endliche) **Knoten**menge (Punkte, vertices)

$E$ : **Kante**menge (edges)

$E$  ist binäre Relation auf  $V$ , d.h.,  $E \subseteq V \times V$ .

Ist  $E$  symmetrisch, so ist  $G$  ein **ungerichteter Graph**.

Dann  $E$  auffassbar als Teilmenge von  $2^V$  (siehe Hypergraphen).

Übliche Kantennotationen:  $(x, y)$ ,  $xy$ ,  $\vec{xy}$ ,  $\{x, y\}$ .

Nicht erfasst in dieser Formalisierung: Mehrfachkanten.

**Schlinge:** eine Kante  $xx$ .

(Ein Graph ohne Schlingen und Mehrfachkanten heißt auch **schlicht**.)

Ein Graph mit Mehrfachkanten heißt auch **Multigraph**.

## Pfade in Graphen

$P(G)$ : Menge der Pfade von  $G$ ; ein **Pfad** ist eine Kantenfolge  $p = e_1 e_2 \dots e_k$  mit  $e_i \cap e_{i+1} \neq \emptyset$  für  $i = 1, 2, \dots, k - 1$ ;

$k$  heißt auch die **Länge des Pfades**.

Ist  $e_1 = u_1 u_2$  und  $e_k = v_1 v_2$ , so ist  $p$  ein Pfad zwischen  $u_1$  und  $v_2$ .

$p = e_1 e_2 \dots e_k$  heißt **einfach (simple)** (oder knotendisjunkt) falls  $e_i \cap e_{i+1} \cap e_j \neq \emptyset$  gdw.  $j = i$  oder  $j = i + 1$  für  $i = 1, 2, \dots, k - 1$  und  $j = 1, 2, \dots, k$ .

Ein einfacher Pfad  $p = e_1 e_2 \dots e_k$  ist ein **Kreis** gdw.  $e_1 \cap e_k \neq \emptyset$ ;  $k$  heißt auch **Länge des Kreises**.

$C_k$ : Kreis der Länge  $k$ .

$P_k$ : einfacher Pfad der Länge  $k$ , der kein Kreis ist.

## Zusammenhang I ( $\rightsquigarrow$ analysis situs)

Zwei Knoten  $x, y$  sind **(einfach) zusammenhängend** gdw. es gibt einen Pfad dazwischen.

Eine Knotenmenge  $K$  heißt zusammenhängend gdw. jedes Knotenpaar in  $K$  zusammenhängend ist.

Eine (inklusions-)maximale zusammenhängende Knotenmenge heißt **Zusammenhangskomponente**.

Ist  $V$  eine Zusammenhangskomponente von  $G = (V, E)$ , so heißt  $G$  zusammenhängend.

**starker / schwacher Zusammenhang** bei gerichteten Graphen.

## Zusammenhang II

Zwei Knoten  $x, y$  sind **zweifach zusammenhängend** gdw. sie liegen auf einem Kreis.

Eine Knotenmenge  $K$  heißt zweifach zusammenhängend gdw. jedes Knotenpaar in  $K$  zweifach zusammenhängend ist.

Eine (inklusions-)maximale zusammenhängende Knotenmenge heißt **zweifache Zusammenhangskomponente**.

Ist  $V$  eine zweifache Zusammenhangskomponente von  $G = (V, E)$ , so heißt  $G$  zweifach zusammenhängend.

## Teilgraphen

Ist  $G$  ein (Hyper-)graph, so heißt  $(V', E')$  ein **Teilgraph (Untergraph, subgraph)** von  $G$  gdw.  $V' \subseteq V(G)$  und  $E' \subseteq E(G)$ .

Ein Graph heißt **kreisfrei** oder **azyklisch** wenn er keinen Kreis als Teilgraph enthält.

Ein Teilgraph  $(V', E')$  von  $G = (V, E)$  ist **knoteninduziert** (durch  $V'$ ) gdw.

$$\forall e \in E : e \subseteq V' \iff e \in E'.$$

Schreibweise  **$G[V']$**  für  $G'$ .

Ein Teilgraph  $(V', E')$  von  $G = (V, E)$  ist **kanteninduziert** (durch  $E'$ ) gdw.  $V' = \bigcup_{e \in E'} e$ .

Schreibweise:  **$G[E']$**  für  $G'$ .

## Nachbarschaft und Grad

$N(v)$ : offene Nachbarschaft,

d.h., Menge aller **Nachbarn** von  $v$ ,

d.h.,  $N(v) = \{u \mid \exists e \in E(G) : \{u, v\} \subseteq e\}$ .

$N[v] := N(v) \cup \{v\}$  ist die **abgeschlossene Nachbarschaft** von  $v$ .

$\deg(v)$  bezeichnet den **Grad (degree)** des Knoten  $v$ , d.h.,  $\deg(v) = |N(v)|$ .

Für  $X \subseteq V$  benutzen wir auch  $N(X) = \bigcup_{x \in X} N(x)$  und  $N[X] = N(X) \cup X$ .

Ein (Hyper-)Graph  $G = (V, E)$  mit  $\forall v \in V : \deg(v) = k$  heißt **k-regulär**.

## Spezielle Mengen

Es sei  $G = (V, E)$  ein (Hyper-)Graph.

$C \subseteq V$  heißt **(Knoten-)Überdeckung (vertex cover)** gdw.  $\forall e \in E \exists v \in C : v \in e$ .

$C \subseteq E$  heißt **Kantenüberdeckung (edge cover)** gdw.  $\forall v \in V \exists e \in C : v \in e$ .

$I \subseteq V$  heißt **unabhängig (independent, stable)** gdw.  $I \cap N(I) = \emptyset$ .

$D \subseteq V$  ist eine **dominierende (Knoten-)Menge** gdw.  $N[D] = V$ .

## Graphen und binäre Relationen 1: Adjazenzmatrix

Es sei  $G = (V, E)$  ein (gerichteter) Graph.

Die **Adjazenzmatrix** von  $G$ , geschrieben  $A(G)$ , ist eine binäre zweidimensionale Matrix, deren Zeilen und Spalten durch  $V$  indiziert sind.

$A(G)[x, y] = 1$  gdw.  $(x, y) \in E$ .

$A(G)$  ist also die Relationenmatrix zur Relation  $E$ .

$A(G)$  ist symmetrisch gdw.  $G$  ist ungerichtet.

$A(G)$  enthält Einsen auf der Hauptdiagonalen gdw.  $G$  enthält Schlingen.

Hinweis: Simple Pfade der Länge  $k$  durch  $A(G)^k$ .

## Graphen und binäre Relationen 2: Inzidenzmatrix

Es sei  $G = (V, E)$  ein Hypergraph.

Die **Inzidenzmatrix** von  $G$ , geschrieben  $I(G)$ , ist eine binäre zweidimensionale Matrix, deren Zeilen durch  $V$  indiziert sind und deren Spalten durch  $E$  indiziert sind.  $I(G)[x, e] = 1$  gdw.  $x \in e$ .

Jede binäre Matrix  $M$  ist Inzidenzmatrix irgendeines Hypergraphs  $G(M)$ .

Ungerichtete schlichte Graphen sind gekennzeichnet durch Inzidenzmatrizen mit der Eigenschaft, dass genau zwei Einträge in jeder Spalte Einsen sind.

Beachte: Symmetrie von Knoten und Kanten bei Hypergraphen.

Hinweis: Kantenlistenimplementierung (für “dünne” Graphen).

## Färbungen

Ist  $G = (V, E)$  ein (Hyper-)graph, dann definiert eine Abbildung  $c : V \rightarrow C$  eine **Färbung (coloring)** gdw.  $\forall a \in C : c^{-1}(a)$  ist unabhängig.

Ein Graph ist **k-färbbar** gdw. es gibt eine Färbung  $c : V \rightarrow C$  mit  $|C| = k$ .

2-färbbare Graphen heißen auch **bipartit** oder **paar**.

Ein Graph ist bipartit gdw. er keinen Kreis gerader Länge als Teilgraph enthält.

Ist  $G = (V, E)$  ein ungerichteter bipartiter Graph mit Bipartisierung  $V = V_1 \cup V_2$ , so hat  $A(G)$  eine besondere Form: Die Teilmatrizen, die durch  $V_1 \times V_1$  bzw. durch  $V_2 \times V_2$  indiziert sind, enthalten nur Nullen. Die  $V_1 \times V_2$ - bzw.  $V_2 \times V_1$ -Teilmatrizen sind Transponierte voneinander. Daher ist die gesamte Information in der durch  $V_1 \times V_2$  indizierten Teilmatrix  $A_B(G)$  (**bipartite Adjanzenzmatrix**) enthalten. So kann jede binäre Matrix (und damit jeder Hypergraph) als bipartiter Graph gedeutet werden.

## Spezielle Graphen: Bäume & Co.

Erinnerung:  $C_k$ ,  $P_k$

Zusammenhängende Graphen, die keinen Kreis als Teilgraphen enthalten, heißen **Bäume**.

Graphen mit Bäumen als Zusammenhangskomponenten heißen **Wälder**.

Daher ist ein Graph **kreisfrei** oder **azyklisch** gdw. er ist ein Wald.

Knoten vom Grad Eins (insbesondere in Wäldern) heißen **Blätter**, die übrigen Knoten **innere Knoten**.

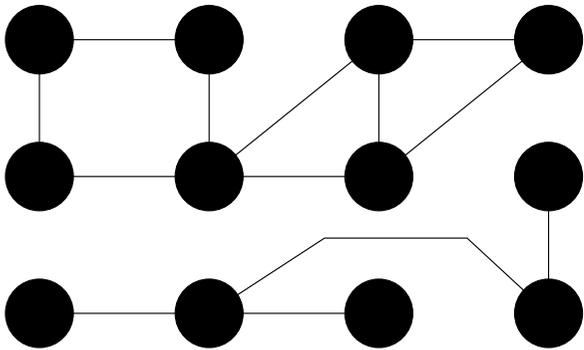
Knoten vom Grad Null heißen auch **isolierte Knoten**.



## Zugehörige Adjazenzmatrix

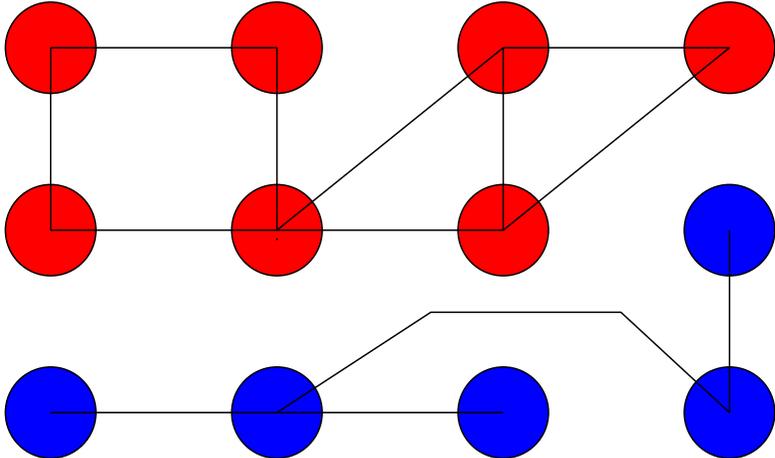
0	1	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0
1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0
0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0
0	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0
1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0
0	1	1	0	1	0	1	0	0	0	0	0
0	0	1	1	0	1	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1
0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	1	1
0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0
0	0	0	0	0	0	0	1	0	1	0	0

## Zusammen...

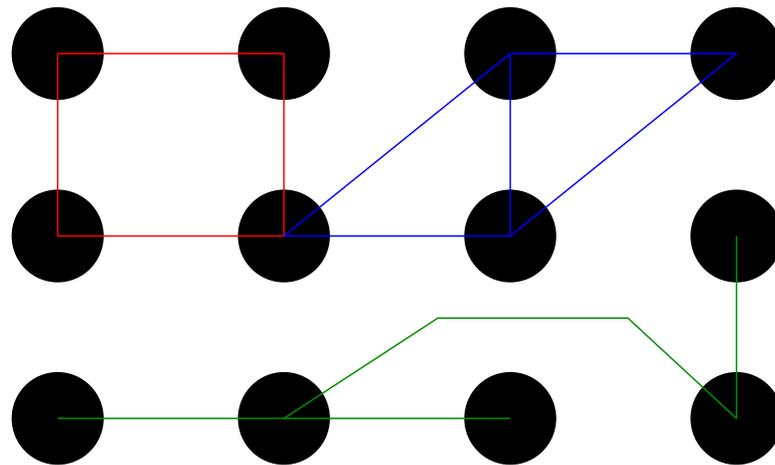


0	1	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0
1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0
0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0
0	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0
1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0
0	1	1	0	1	0	1	0	0	0	0	0
0	0	1	1	0	1	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1
0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	1	1
0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0
0	0	0	0	0	0	0	1	0	1	0	0

# Zwei Komponenten



**Knoteninduziert oder nicht?!**



## Graphoperationen

- Ist  $G = (V, E)$  ein Graph, so ist sein **Graphkomplement** der Graph  $G^c = (V, E^c)$  mit  $xy \in E^c$  gdw.  $xy \notin E$ . (Bem.: Darstellung in  $\Lambda(G)$ )
- Sind  $G_1 = (V_1, E_1)$  und  $G_2 = (V_2, E_2)$  Graphen, so ist ihre **Graphvereinigung** der Graph  $(V_1 \cup V_2, E_1 \cup E_2)$ .
- Ist  $G = (V, E)$  ein Graph mit  $x, y \in V$ , so bezeichnet

$$G[x = y] = ((V \cup \{[x, y]\}) \setminus \{x, y\}, E')$$

die **Verschmelzung** oder **Identifikation** von  $x$  und  $y$  (**Kontraktion** falls  $e = \{x, y\}$  in  $E$ ), wobei

$$E' = \{\{u, v\} \mid u, v \in V \setminus \{x, y\}\} \cup \{\{u, [x, y]\} \mid \{\{u, x\}, \{u, y\}\} \cap E \neq \emptyset\}.$$

- $G - v$  (**Knotenlöschen**) bezeichnet den Graphen, der aus  $G = (V, E)$  entsteht, indem  $v$  aus  $V$  sowie alle  $v$  enthaltenden Kanten aus  $E$  gelöscht werden.

Ist  $V_\ell \subseteq V$  mit  $|V_\ell| = \ell$ , d.h.  $V_\ell = \{v_1, \dots, v_\ell\}$ , so definiere  $G - V_\ell$  induktiv:  
 $G - V_1 = G - v_1$ ,  $G - V_i = (G - V_{i-1}) - v_i$  für  $i > 1$ .

- $G - e$  entsprechend (**Kantenlöschen**)

## Weitere Zusammenhänge

**Satz 1** *Verschmilzt man alle Knoten in jeder Einfach-Zusammenhangskomponente, so entsteht eine Menge isolierter Knoten. Die Anzahl der Knoten entspricht der Anzahl der Zusammenhangskomponenten des ursprünglichen Graphen.*

**Satz 2** *Verschmilzt man alle Knoten in jeder Zweifach-Zusammenhangskomponente, so entsteht ein Wald. Ist der ursprüngliche Graph einfach zusammenhängend, so entsteht bei Verschmelzung der Zweifach-Zusammenhangskomponenten ein Baum.*

Die Kanten im ursprünglichen Graphen, die denjenigen im entstehenden Wald entsprechen, heißen **Brücken**.

## Darstellung von Graphen

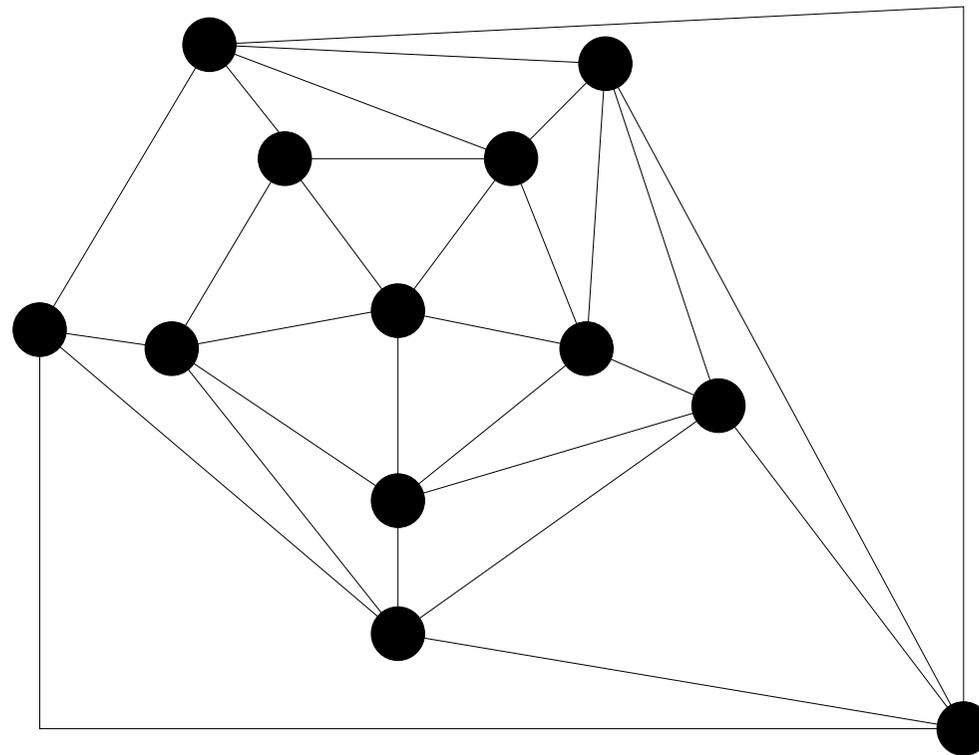
Vielleicht “natürlichste” Variante: Zeichnen in der Ebene.

Ein Graph  $G = (V, E)$  heißt **planar**, falls er ohne Kreuzungen zwischen Kanten in der Ebene gezeichnet werden kann.

Genauer heißt dies: es gibt eine **Einbettung (embedding)** von  $G$  in die *Euklidische Ebene*  $\mathbb{R}^2$ , das ist eine Abbildung, welche jedem Knoten  $v$  (injektiv) einen Punkt  $\phi(v) \in \mathbb{R}^2$  zuordnet und jeder Kante  $\{u, v\}$  eine Jordan-Kurve  $\phi((u, v))$ , welche  $\phi(u)$  und  $\phi(v)$  verbindet, derart dass zwei solche Jordan-Kurven gemeinsame Punkte nur in den Endpunkten haben.

Ist die Einbettung explizit mitgegeben, spricht man auch von eingebetteten Graphen. Eingebettete Graphen unterteilen die Ebene in Teilflächen, so genannte **Facetten (faces)**.

**Ein Beispiel:** ein 5-regulärer planarer Graph



## Exkurs planare Graphen

### Eulersche Flächenformel / Polyederformel

für zusammenhängende planare Graphen (schlingenfrei, ohne Mehrfachkanten)  
mit wenigstens zwei Knoten:

$$f - 2 = m - n$$

n: Knotenzahl

m: Kantenzahl

f: Facettenzahl

**Folgerung 3** *In einem planaren Graphen gibt es stets einen Knoten vom Grad höchstens fünf.*

## Exkurs planare Graphen

Widerspruchs-Beweis des Korollars:

Angenommen, das Korollar wäre falsch.

Dann gäbe es ein Gegenbeispiel, d.h., einen planaren Graphen  $G = (V, E)$  mit Mindestgrad sechs.

Betrachte Gegenbeispiel mit möglichst wenigen Knoten  $\rightsquigarrow G$  ist einfach zusammenhängend.

Sodann betrachte Gegenbeispiel mit möglichst vielen Kanten  $\rightsquigarrow G$  ist zweifach zusammenhängend.

Doppeltes Abzählen  $\rightsquigarrow 2m = \sum_{v \in V} \deg(v) \geq 6n \rightsquigarrow n \leq m/3.$

$\rightsquigarrow m - n \geq 2/3 \cdot m$

Zweifachzusammenhang  $\rightsquigarrow$  Jede Kante ist in zwei verschiedenen Facetten.

Jede Facette hat mindestens drei anliegende Kanten.

Doppeltes Abzählen  $\rightsquigarrow 2m \geq 3f \rightsquigarrow f - 2 \leq 2/3 \cdot m - 2$

## Graphtheoretische Probleme

Finde kleinstmögliche Knotenüberdeckung VC (Hitting Set HS) ! (*NP*-vollständig)

Finde kleinstmögliche Kantenüberdeckung EC ! (in *P*; **Wie geht's ?**)

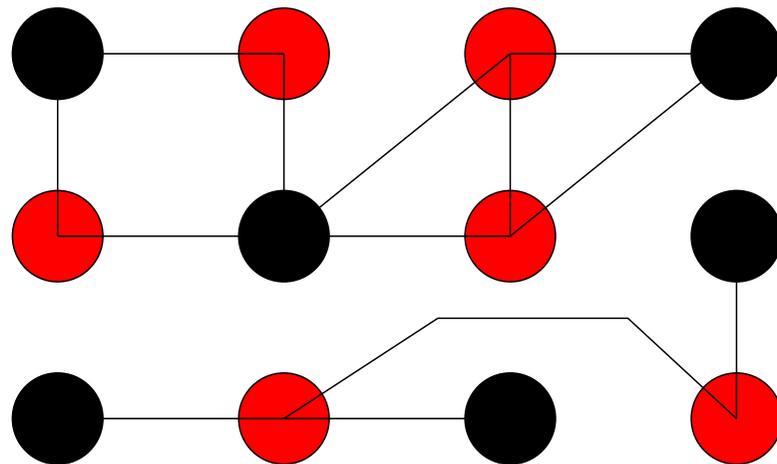
Finde größtmögliche unabhängige Menge IS ! (*NP*-vollständig)

Finde kleinstmögliche dominierende Menge DS ! (*NP*-vollständig)

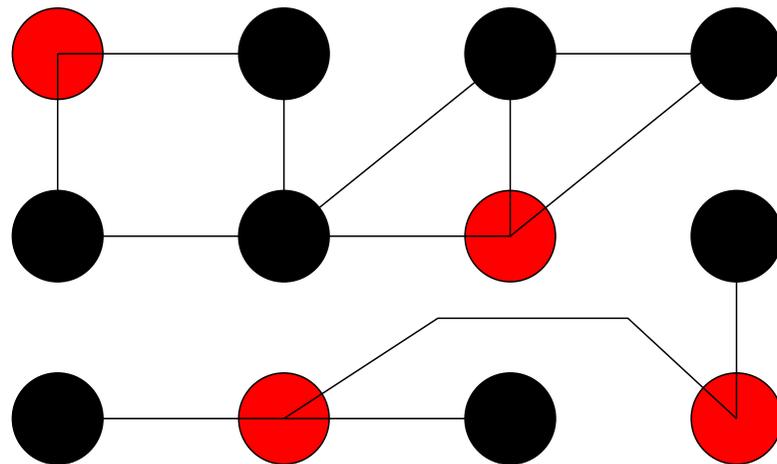
**Beobachte:** HS als DS auf bipartiten Graphen.

**Frage:** Was entspräche dabei der Begrenzung der Kantengröße?!

## Unser Beispiel: VC



## Unser Beispiel: DS



## Einfache Aussagen & Aufgaben

1. Finde einen Zusammenhang zwischen unabhängigen Mengen und Knotenüberdeckungen!

2. Finde eine Kennzeichnung für unabhängige Mengen in Graphkomplementen!

(Hierzu nützlich zu kennen ist der **vollständige ( $n$ -Knoten) Graph**  $K_n$ ; ob hierbei wie üblich nur schlichte Graphen betrachtet werden oder Schlingen zugelassen werden ist (algorithmisch) unwichtig.)

3. Die oben aufgelisteten *NP*-harten Probleme sind in *P* für Bäume.

## Optimal und Optimum

Folgende Konvention hat sich eingebürgert:

Eine **minimale** Knotenüberdeckung ist eine Knotenüberdeckung, die keine kleinere Überdeckung enthält (Minimalität bzgl. der Inklusionsordnung).

Eine **minimum** Knotenüberdeckung ist eine Knotenüberdeckung von kleinster Mächtigkeit.

Da diese sprachliche Unterscheidung im Deutschen sehr unschön ist, verwenden wir **kleinstmöglich** für *minimum*, im Ggs. zum Wörterbuch ist daher **kleinstmöglich** für uns nicht das selbe wie *minimal*.

Entsprechendes gilt für *maximal* / *maximum* = **größtmöglich**.

**Ein Beispiel** zum Verständnis (oder zur Verwirrung)

IDS:

Finde kleinstmögliche Menge, die sowohl unabhängig als auch dominierend ist!

MMIS:

Finde kleinstmögliche Menge, die eine maximale unabhängige Menge ist!

**Behauptung:**  $IDS = MMIS$ .

## Entscheidungs- und Optimierungsprobleme

Besteht die Aufgabe darin, z.B. eine Menge mit Eigenschaft  $P$  von kleinstmöglicher Mächtigkeit zu finden, so besteht das natürliche “entsprechende” Entscheidungsproblem darin, bei “kombinierter” Eingabe aus “Minimierungsproblemeingabe” und Zahl  $k$  eine Menge mit Eigenschaft  $P$  der Mächtigkeit höchstens  $k$  zu finden.

“Entsprechendes” gilt bei Maximierungsproblemen.

Optimierungsprobleme liefern “natürlich parameterisierte” Aufgabenstellungen.

## **Grundbegriffe 2: Parameterisierte Probleme**

## Grunddefinition

Ein **parameterisiertes Problem**  $\mathcal{P}$  ist ein Entscheidungsproblem zusammen mit einem ausgezeichneten so genannten **Parameter**.

Formal bedeutet dies: Die Sprache der **✓-instanzen** von  $\mathcal{P}$ ,  $L(\mathcal{P})$ , ist Teilmenge von  $\Sigma^* \times \mathbb{N}$ .

Eine **Instanz** eines parameterisierten Problems  $\mathcal{P}$  ist daher ein Paar  $(I, k) \in \Sigma^* \times \mathbb{N}$ .

Ist  $\mathcal{P}$  ein parameterisiertes Problem mit  $L(\mathcal{P}) \subseteq \Sigma^* \times \mathbb{N}$  und  $\{a, b\} \subseteq \Sigma$ , dann ist  $L_c(\mathcal{P}) = \{Iab^k \mid (I, k) \in L(\mathcal{P})\}$  die zugeordnete **klassische Sprache**.

So können wir auch von der *NP*-Härte eines parameterisierten Problems sprechen.

Ein parameterisiertes Problem  $\mathcal{P}$ , formal also eine Sprache  $L \subseteq \Sigma^* \times \mathbb{N}$ , gehört zur

**Klasse *FPT* (fixed parameter tractable)**

falls es einen Algorithmus gibt, der die Frage “ $(x, k) \in L?$ ” in Zeit

$$f(k) \cdot p(|x|)$$

entscheidet ( $f$  bel.,  $p$  Polynom).

## Zum Unterschied zu Brute Force

Brute Force für VC testet alle  $k$ -elementigen Mengen einer  $n$ -elementigen Knotenmenge, also  $\binom{n}{k}$  Möglichkeiten.

Betrachte den Bruch  $n^k / (2^k n)$ :

	$n = 50$	$n = 150$
$k = 2$	625	5625
$k = 5$	390625	31640625
$k = 20$	$1,8 * 10^{26}$	$2,1 * 10^{35}$

## Problemgrößen

Üblich: Länge der Eingabeinstanz in Bits, also  $|I| = n$

Achtung: Abhängigkeit von der gewählten Codierung

Daher manchmal “codierungsunabhängige Größenmaße”, bei Graphen:

- Kantenanzahl
  
- Knotenanzahl

Daher allgemeinere Schreibweise:  $\text{size}(I)$

## Kerne

Es sei ein parameterisiertes Problem. Eine **Kernreduktion (kernelization)** ist eine in Polynomzeit berechenbare Abbildung  $K$ , welche eine Instanz  $(I, k)$  von  $\mathcal{P}$  auf eine Instanz  $(I', k')$  von  $\mathcal{P}$  abbildet derart, dass

- $(I, k)$  ist eine ✓-Instanz von  $\mathcal{P}$  gdw.  $(I', k')$  ist eine ✓-Instanz von  $\mathcal{P}$ ,
- $\text{size}(I') \leq f(k)$ , und
- $k' \leq g(k)$  für beliebige Funktionen  $f$  und  $g$ .

$(I', k')$  heißt auch **Kern (kernel)** (von  $I$ ), und  $\text{size}(I')$  die **Kerngröße**.

Von besonderem Interesse: Kerne polynomieller oder gar linearer Größe; hat man sie, so kann man eine Lösung durch naives Durchprobieren “halbwegs effizient” (s.u.) finden.

Eine Kernreduktion heißt **echt**, falls  $g(k) \leq k$ , d.h.,  $k' \leq k$ .

---

**Algorithm 1** A brute force *FPT* algorithm from kernelization

---

**Input(s):** kernelization function  $K$ , a brute-force solving algorithm  $A$  for  $\mathcal{P}$ , instance  $(I, k)$  of  $\mathcal{P}$

**Output(s):** solve  $(I, k)$  in *FPT*-time

Compute kernel  $(I', k') = K(I, k)$

Solve  $(I', k')$  by brute force, i.e., return  $A(I', k')$ .

---

**Beispiel: Knotenüberdeckungsproblem** gemäß S. Buss

**Reduktionsregel 1 (Buss Regel)** *Ist  $v$  ein Knoten vom Grad größer  $k$  in der Graph-Instanz  $(G, k)$ , so lösche  $v$  und erniedrige den Parameter um Eins; d.h., die resultierende Instanz ist  $(G - v, k - 1)$ .*

**Lemma 4** *Wird die Größe von Graphen durch # Kanten gemessen, so gilt: Die Regel von Buss liefert eine Kernreduktion.*

Wo steckt das Problem bei anderen Größenmaßen ?

**Eine weitere Reduktionsregel** (wird leicht vergessen)

**Reduktionsregel 2** *Lösche isolierte Knoten (ohne Parameteränderung).*

**Lemma 5** *Ist  $(G, k)$  eine Knotenüberdeckungs-Instanz mit isolierten Knoten  $I$ .  
 $(G, k)$  ist eine ✓-Instanz gdw.  $(G - I, k)$  ist eine ✓-Instanz.*

Jetzt andere Größenmaße ?

**Wie wird aus Datenreduktionsregel(n) eine Kernreduktion ?**

---

**Algorithm 2** A kernelization algorithm for VC, called Buss-kernel

---

**Input(s):** A VC instance  $(G, k)$

**Output(s):** an instance  $(G', k')$  with  $k' \leq k$ ,  $|E(G')|, |V(G')| \leq (k')^2$ , such that  $(G, k)$  is a ✓-instance of VC iff  $(G', k')$  is a ✓-instance

**if possible then**

    Apply Rule 2 or Rule 1; producing instance  $(G', k')$ .

    return Buss-kernel( $G', k'$ ).

**else if**  $|E(G)| > k^2 \vee k < 0$  **then**

    return  $(\{\{x, y\}, \{\{x, y\}\}\}, 0)$  {encoding ✗}

**else**

    return  $(G, k)$

**end if**

---

## Wie wird aus einer Kernreduktion ein FPT-Algorithmus ?

**Aufgabe:** Wie ist die Laufzeit des Verfahrens ?  
Was hat das im Allgemeinen mit der Kerngröße zu tun ?

---

**Algorithm 3** A brute-force algorithm for VC, called VC-kernelization-based

---

**Input(s):** A VC instance  $(G, k)$

**Output(s):** ✓ iff  $(G, k)$  is a ✓-instance of VC.

Let  $(G', k') := \text{Buss-kernel}(G, k)$ . Let  $G' = (V, E)$ .

**if**  $k' \leq 0$  **then**

    return  $(k' = 0 \text{ AND } E = \emptyset)$

**else**

**for all**  $C \subseteq V, |C| = k'$  **do**

**if**  $C$  is a vertex cover of  $G'$  **then**

            return ✓

**end if**

**end for**

    return ×

**end if**

---

## Laufzeit

Datenstrukturabhängig: z.B.: Kann Gradbedingung in  $\mathcal{O}(1)$  getestet werden ?

Konkret: Kantenlisten als Datenstruktur.

Dann: Gradbedingung in  $\mathcal{O}(k)$  zu testen.

Daher kostet die einmalige Anwendung der Buss Regel  $\mathcal{O}(n \cdot k)$ , wobei (wie “üblich”)  $n$  die Knotenzahl bezeichnet.

Die Regel feuert höchstens  $k$  mal (sonst  $\times$ -Instanz).

Amortisierte Laufzeit:  $\mathcal{O}(n \cdot k)$

## Allgemeine Bemerkungen

Einzelne Datenreduktionsregeln liefern häufig “insgesamt” eine Kernreduktion (erschöpfende Anwendung).

Bei Regeln formulieren wir gerne: Wenn . . . , so  $\times$ -Instanz; dies bedeutet formal, dass eine (triviale, konkrete)  $\times$ -Instanz zurückgeliefert wird.

Datenreduktionsregeln sind häufig “lokal” und daher “schnell” zu berechnen.

## Techniken für *FPT*; Übersicht

1. Wohl(quasi)ordnungen;
2. Graphminoren-Theoreme;
3. Farbcodierung;
4. Baumweite, Verzweigungsweite, ...;
5. Reduktionsregeln;
6. Suchbäume.

## Zusammenfassung für VC

**Satz 6** (Buss und Mehlhorn)  $k$ -VC kann in Zeit  $\mathcal{O}(nk + 2^k k^2)$  gelöst werden.

Frage: Beweis?!

Frage: MMVC (Maximum minimal vertex cover)

---

**Algorithm 4** A simple search tree algorithm, called VCMH

---

**Input(s):** a graph  $G = (V, E)$ , a positive integer  $k$

**Output(s):** ✓ if there is a vertex cover  $C \subseteq V$ ,  $|C| \leq k$ , (and it will implicitly produce such a small cover then) or  
✗ if no vertex cover of size at most  $k$  exists.

**if**  $k \leq 0$  and  $E \neq \emptyset$  **then**

return ✗

**else if**  $k \geq 0$  and  $E = \emptyset$  **then**

return ✓

**else**

Choose edge  $e = \{x, y\} \in E$

**if**  $\text{VCMH}(G - x, k - 1)$  **then**

return ✓

**else**

return  $\text{VCMH}(G - y, k - 1)$

**end if**

**end if**

---

---

**Algorithm 5** A simple search tree algorithm, called VCMH-C

---

**Input(s):** a graph  $G = (V, E)$ , a positive integer  $k$

**Output(s):** a vertex cover  $C \subseteq V$ ,  $|C| \leq k$ , (if possible) or  
× if no vertex cover of size at most  $k$  exists.

**if**  $k \leq 0$  and  $E \neq \emptyset$  **then**

    return ×

**else if**  $k \geq 0$  and  $E = \emptyset$  **then**

    return  $\emptyset$

5: **else**

    Choose edge  $e = \{x, y\} \in E$

**if**  $C := \text{VCMH-C}(G - x, k - 1) \neq \times$  **then**

        return  $C \cup \{x\}$

**else if**  $C := \text{VCMH-C}(G - y, k - 1) \neq \times$  **then**

10:        return  $C \cup \{y\}$

**else**

        return ×

**end if**{branching}

**end if**