

Definition.

Et træ er en sammenhængende ikke-orienteret graf uden simple kredse.

En skov er en ikke-orienteret graf uden simple kredse.

Et træ er altså en sammenhængende skov.

En skov er en graf hvor hver sammenhængskomponent er en skov.

Egenskaber.

Hvis T er en ikke-orienteret graf med n punkter så er følgende udsagn ækvivalente:

- T er et træ.
- For ethvert par af punkter u og v i T er der en entydig simpel vej fra u til v i G .
- T er sammenhængende og har $n - 1$ kanter.
- T er uden simple kredse og har $n - 1$ kanter.

Træer med rod r .

v : et punkt i træet.

Hvis $v \neq r$ så er der en entydig nabo til v hvis afstand fra r er 1 mindre end v 's afstand fra r . Dette punkt kaldes v 's forælder.

De øvrige naboer til v (Hvis $v = r$: alle naboer til v .) har afstand fra r : 1 større end v 's afstand fra r . Disse punkter kaldes v 's børn.

Punkter uden børn kaldes blade. Andre punkter er indre.

m : positivt helt tal.

Et m -ært træ er et træ med rod hvor hvert punkt har højst m børn.

Hvis hvert indre punkt har præcis m børn så er det et fuldt m -ært træ.

Et 2-ært træ kaldes binært.

Sætning 3+4. Et fuldt m -ært træ med i indre punkter, ℓ blade og i alt $n = i + \ell$ punkter opfylder:

$$n = mi + 1 = \frac{m\ell - 1}{m - 1} \text{ og } i = \frac{\ell - 1}{m - 1}$$

Definition.

Lad G være en ikke-orienteret graf.

Hvis T er et træ, som er delgraf af G og indeholder alle G 's punkter så siger vi at T er et udspændende træ i G .

Sætning.

En ikke-orienteret graf G har et udspændende træ
hvis og kun hvis
 G er sammenhængende.

Problemer, der løses af algoritme, der svarer JA eller NEJ til inputtet.

Hierarki af sværhedsgrader (m.h.t. kompleksitet):

- P*: problemer der løses af hurtig algoritme (polynomiel tid)
- NP*: blanding af lette og vanskelige problemer (let at svare JA)
- NP*-komplet: meget vanskelige problemer

Million dollar spørgsmål: er $P = NP$?

De fleste gætter: Nej!, men man kan ikke bevise det.

Hvis man finder en polynomiel-tids algoritme, der kan løse bare ét af de tusindvis af kendte *NP*-komplette problemer, så kan samme algoritme bruges til at løse alle problemer *NP* i polynomiel tid.

Eksempler på *NP*-komplette problemer:

Hamilton-kreds

Input: graf G

Spørgsmål: har G en Hamilton-kreds.

TSP

Input: vægtet komplet graf K , en konstant C

Spørgsmål: har K en Hamilton-kreds af længde højst C .

k-farvning, $k \geq 3$

Input: graf G

Spørgsmål: har G en farvning med k farver.

Procedure DFS(G : en sammenh. ikke-orienteret graf)

vælg et punkt u

$T :=$ træ bestående af u

visit(u)

{ T er et udspændende træ i G }

Procedure visit(v : et punkt i grafen)

for hver nabo w til v

if $w \notin T$ **then**

begin

tilføj w og $\{v, w\}$ til T

visit(w)

end

Procedure Kruskal(G : vægtet graf)

sorter G 's kanter e_1, \dots, e_m efter vægt så $w(e_1) \leq w(e_2) \leq \dots \leq w(e_m)$.

$T :=$ skov uden kanter

for $i := 1$ **to** m

if $T \cup \{e_i\}$ ikke har simpel kreds **then**

$T := T \cup \{e_i\}$

{ T er et minimum vægt udspændende træ. }

Procedure Prim (G : vægtet graf med n punkter)

$T :=$ træ bestående af ét punkt

for $i := 1$ **to** $n - 1$

begin

$e :=$ kant med minimal vægt mellem et punkt i T og
 et punkt ikke i T

 Tilføj e og endepunkt til T

end

{ T er et minimum vægt udspændende træ }

Procedure Prim ($G = (V, E)$): vægtet graf med n punkter)

$T :=$ træ bestående af ét punkt v_1

for alle punkter $u \neq v_1$

if $\{v_1, u\} \in E$ **then** $L(u) := w(v_1, u)$ **else** $L(u) := \infty$

 {For $u \notin T$: $L(u)$ = længden af korteste kant fra u til T }

for $i := 1$ **to** $n - 1$

begin

 vælg $u \notin T$ så $L(u)$ er minimal

$T := T \cup \{u\} \cup \{\text{korteste } u - T \text{ kant}\}$

for alle v hvor $\{u, v\} \in E, v \notin T$

if $w(u, v) < L(v)$ **then** $L(v) := w(u, v)$

end