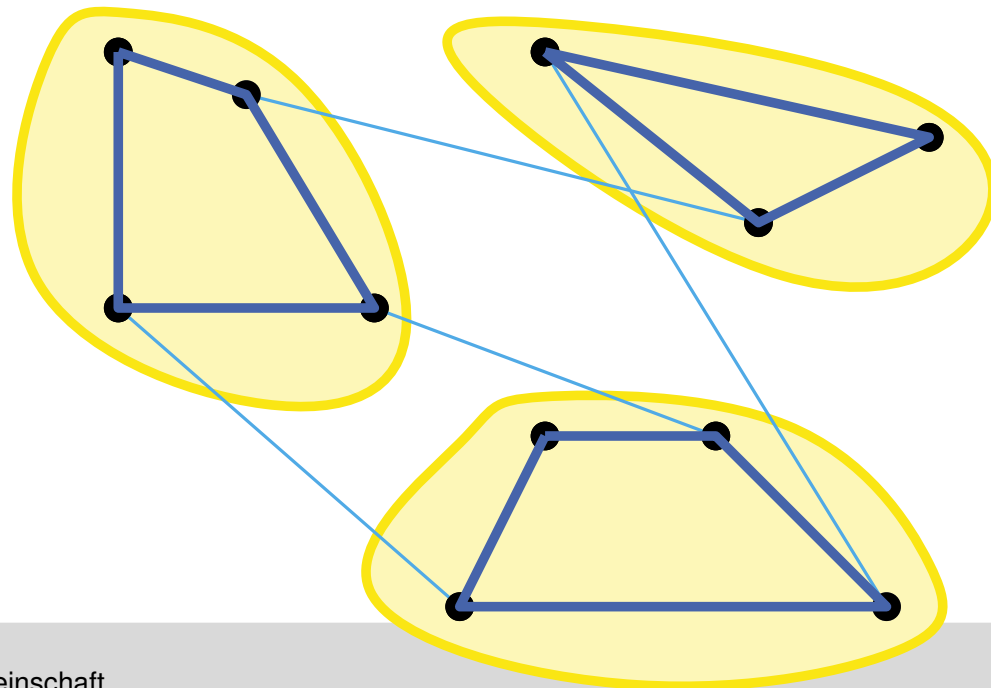


Travelling Salesman Problem für Kantengewichte 1 und 2

Seminar NP-schwere Probleme

Sina Schmitt · 28. Mai 2018

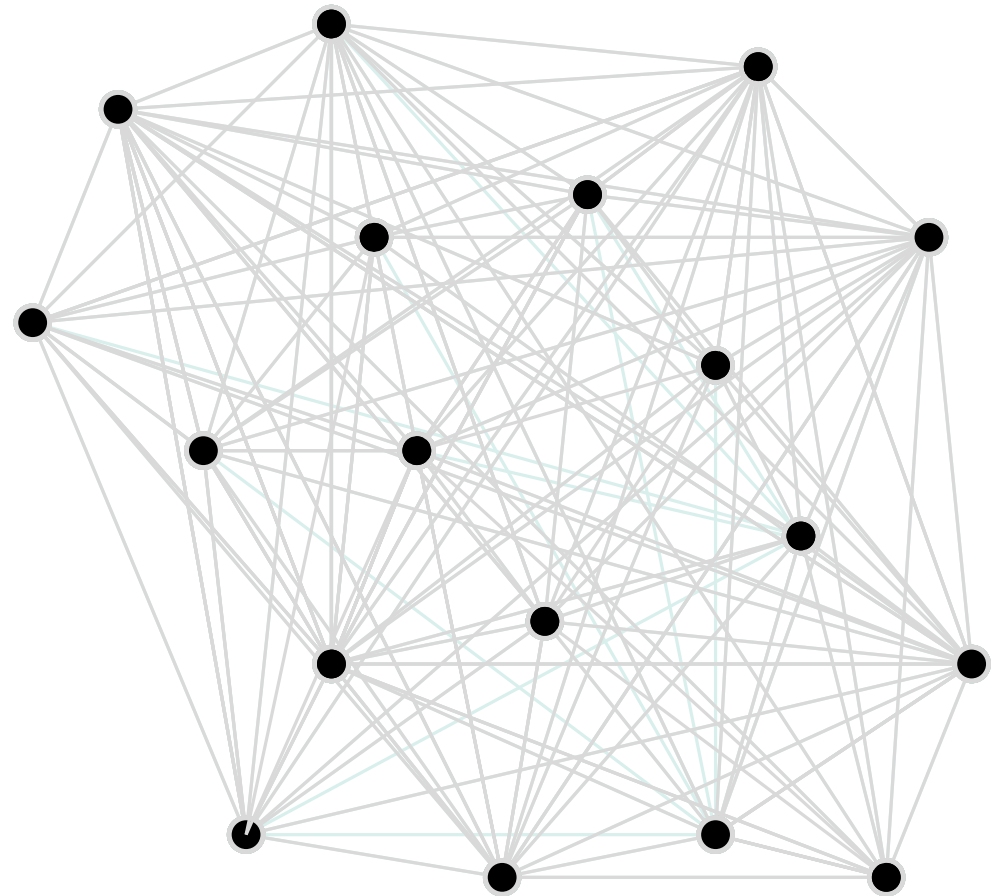
INSTITUTE OF THEORETICAL INFORMATICS · ALGORITHMICS GROUP



TRAVELLING SALESMAN PROBLEM

■ Gegeben:

Vollständiger, ungerichteter
Graph mit Kantengewichten



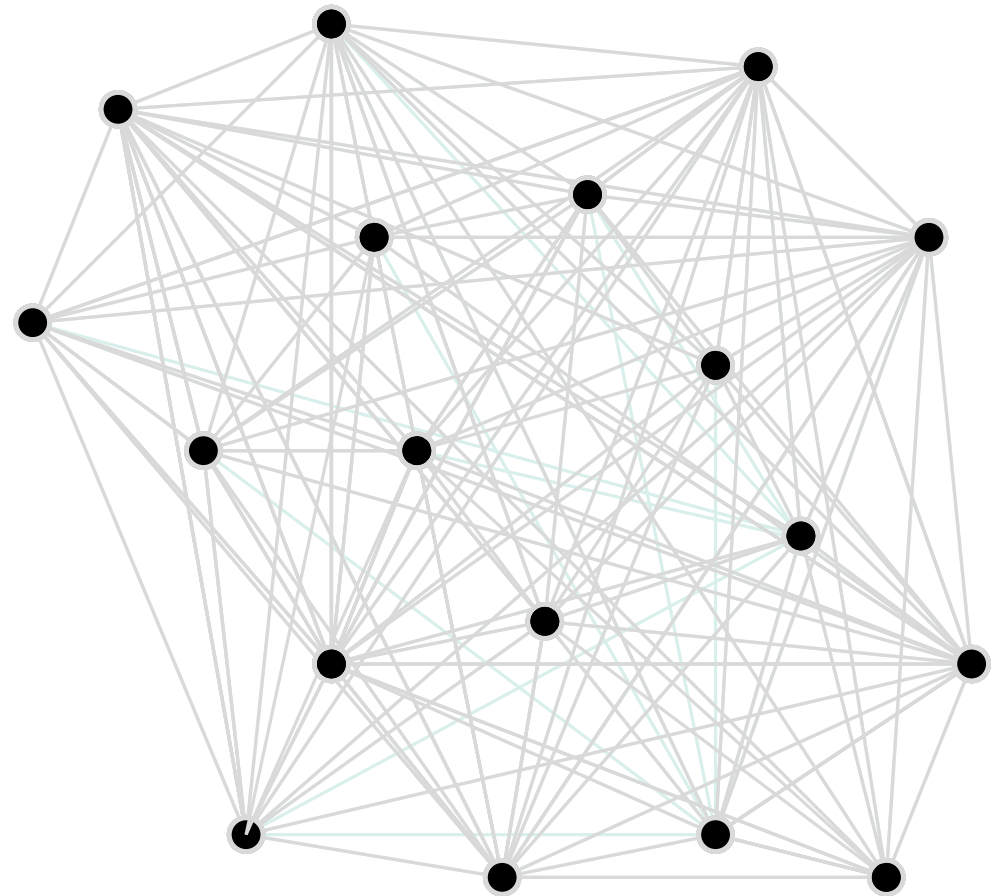
TRAVELLING SALESMAN PROBLEM

■ Gegeben:

Vollständiger, ungerichteter Graph mit Kantengewichten

■ Gesucht:

Hamiltonkreis, für den die Summe der Kantengewichte minimal ist



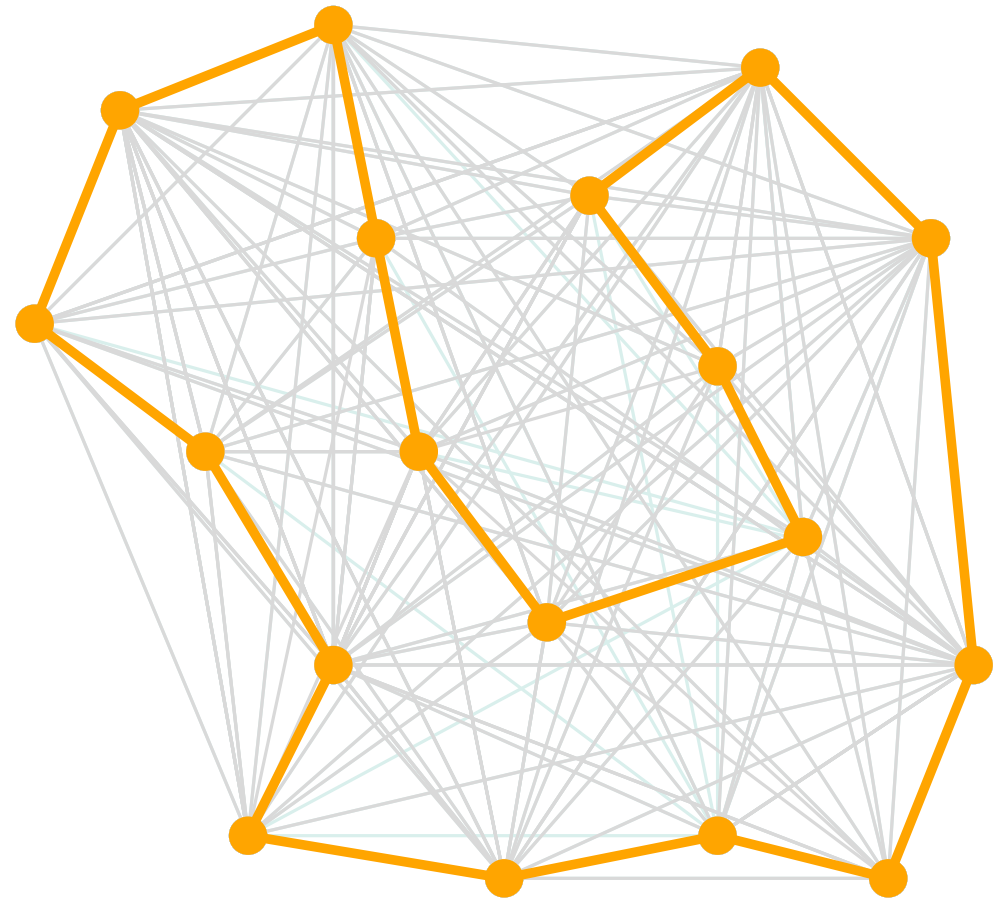
TRAVELLING SALESMAN PROBLEM

■ Gegeben:

Vollständiger, ungerichteter Graph mit Kantengewichten

■ Gesucht:

Hamiltonkreis, für den die Summe der Kantengewichte minimal ist



TRAVELLING SALESMAN PROBLEM

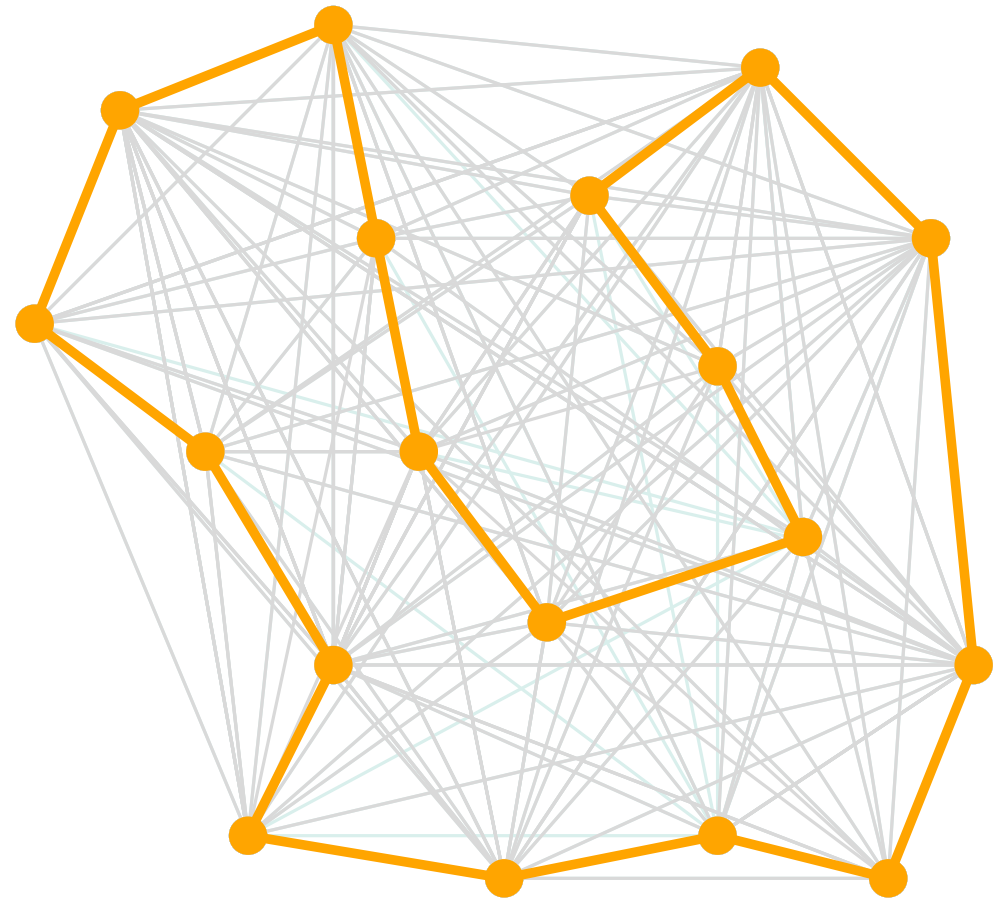
■ Gegeben:

Vollständiger, ungerichteter Graph mit Kantengewichten

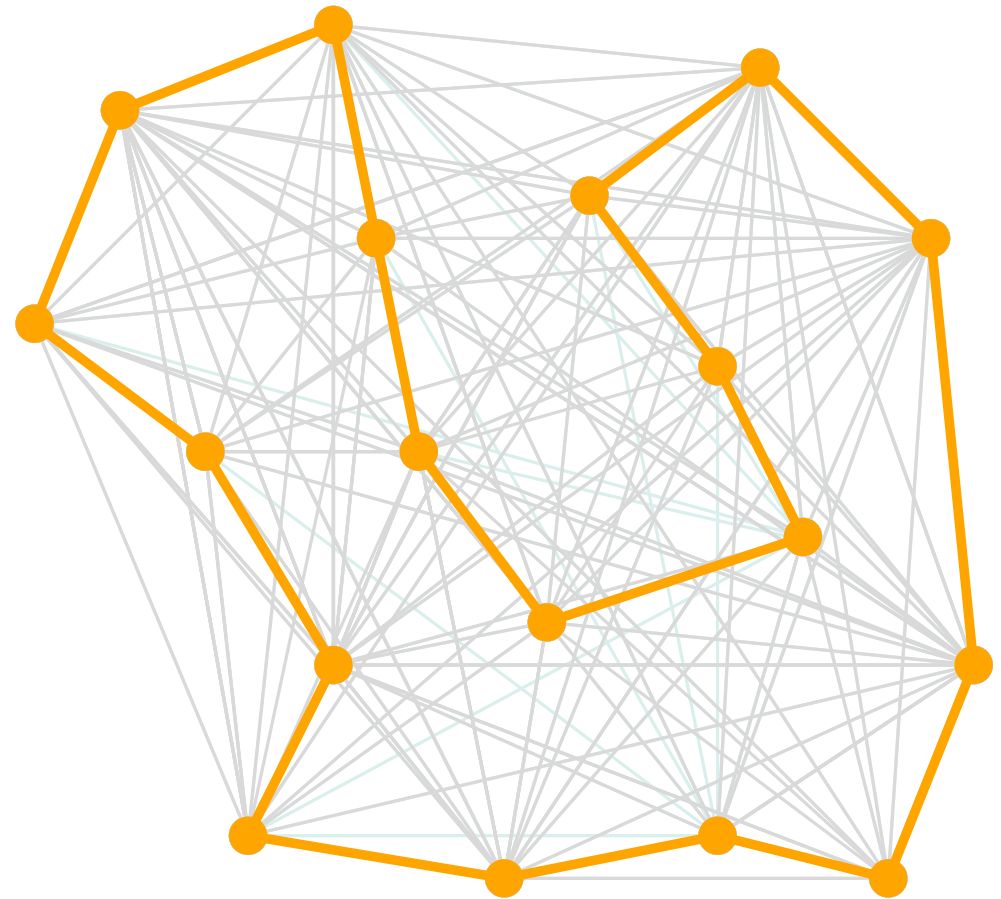
■ Gesucht:

Hamiltonkreis, für den die Summe der Kantengewichte minimal ist

→ **NP-vollständig!**

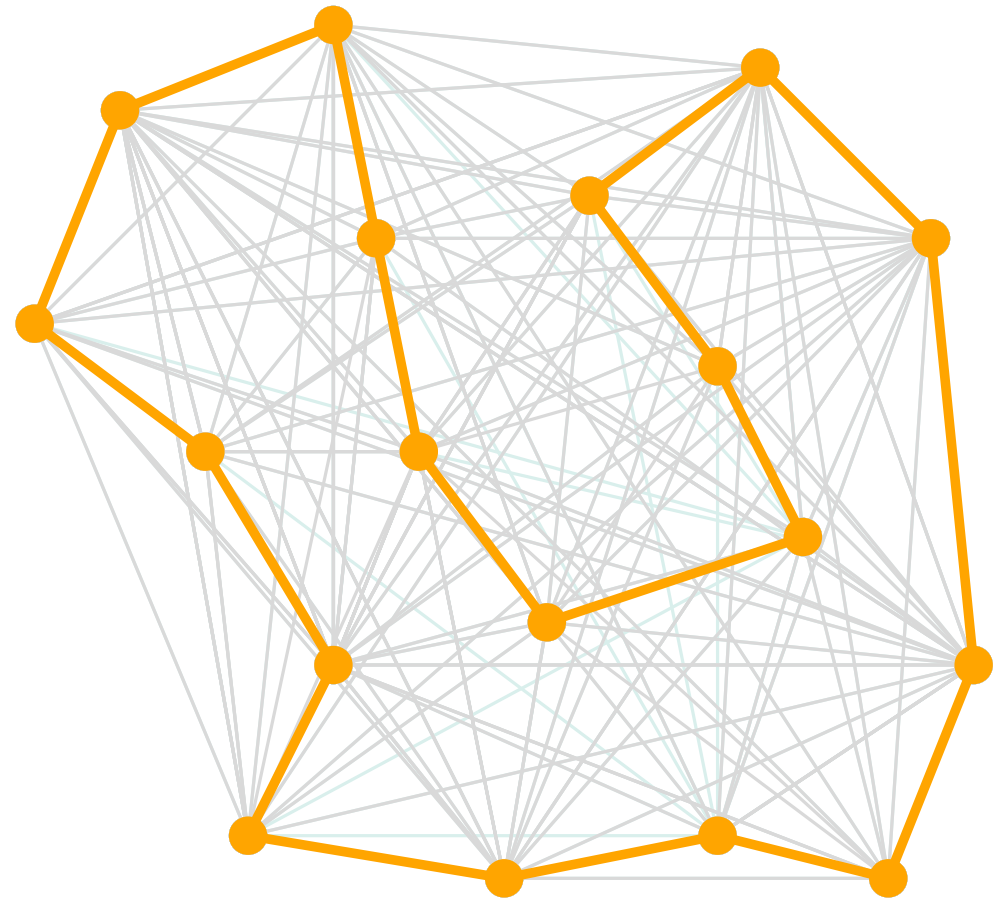


Approximationsalgorithmus



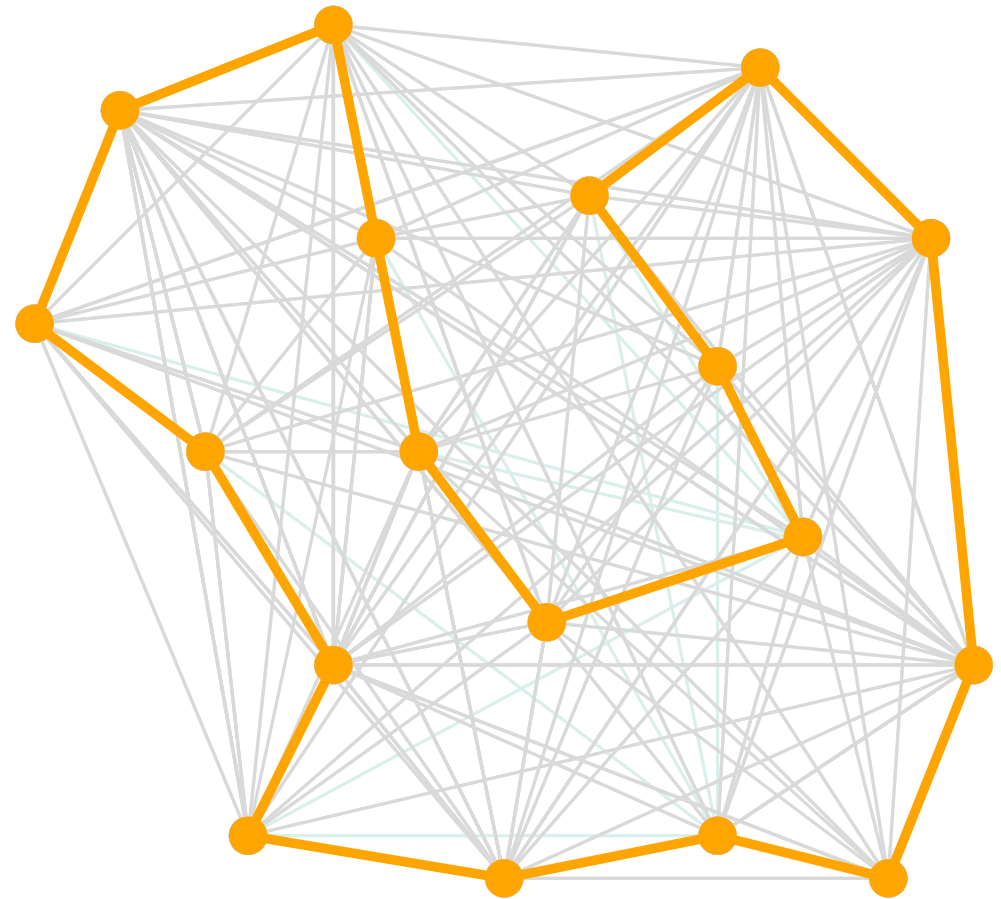
Approximationsalgorithmus

- Einschränkung auf Kantengewichte 1 und 2



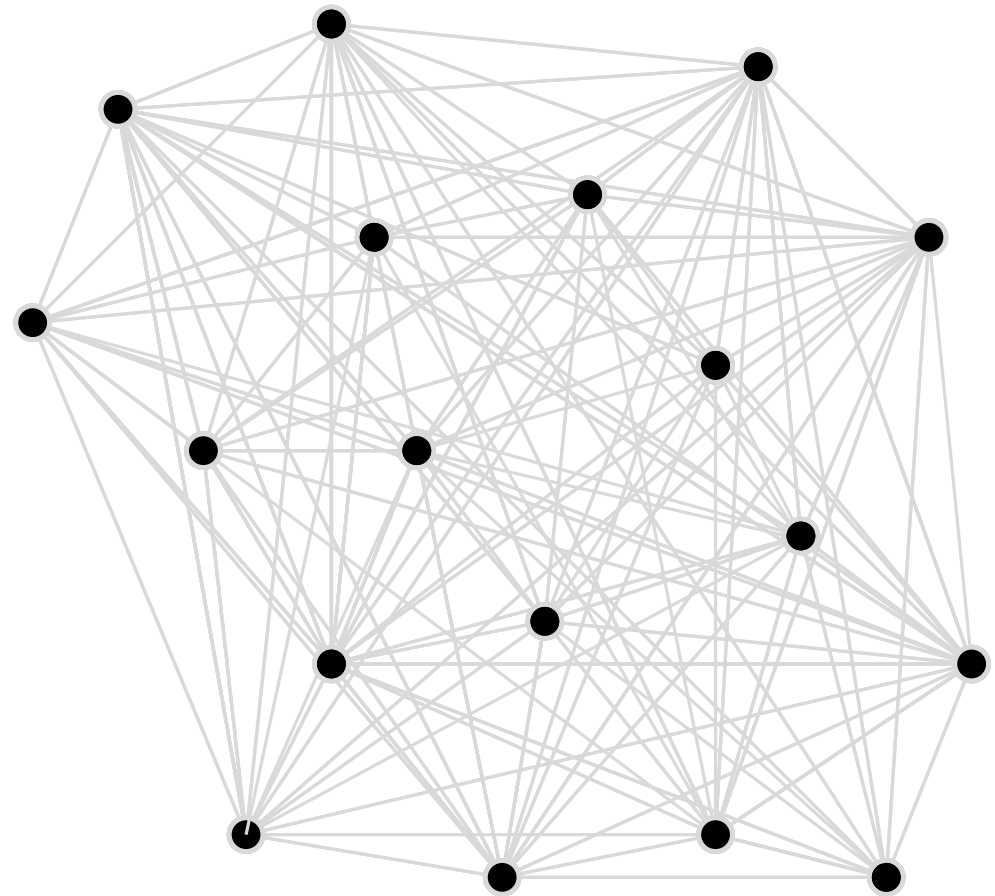
Approximationsalgorithmus

- Einschränkung auf Kantengewichte 1 und 2
- Methode:
"Subtour Patching"



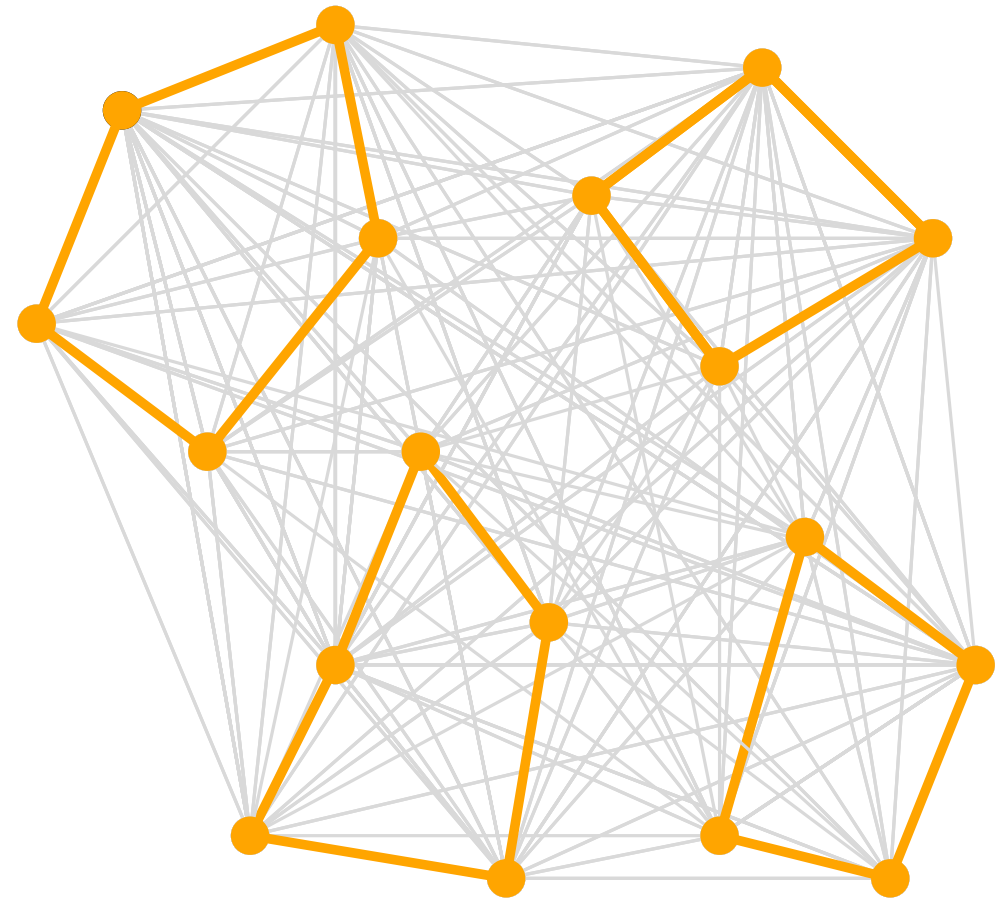
"SUBTOUR PATCHING"

- Start:
Optimales 2-Matching



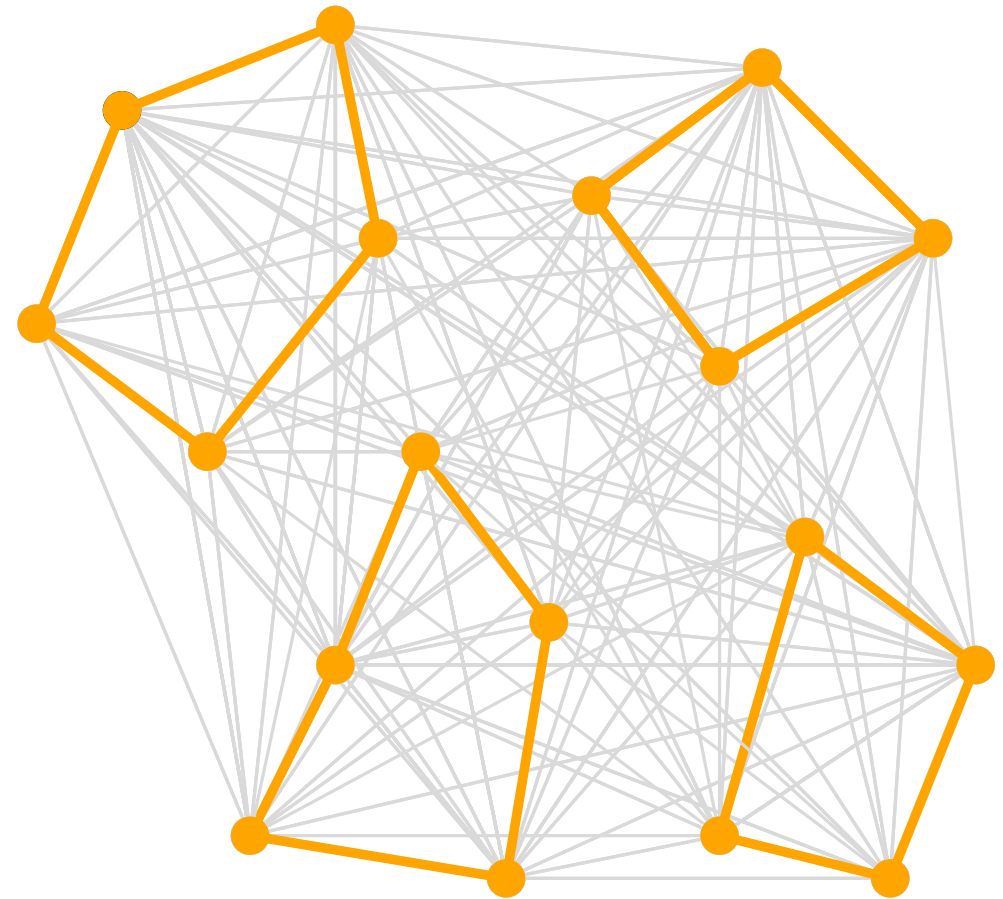
"SUBTOUR PATCHING"

- Start:
Optimales 2-Matching



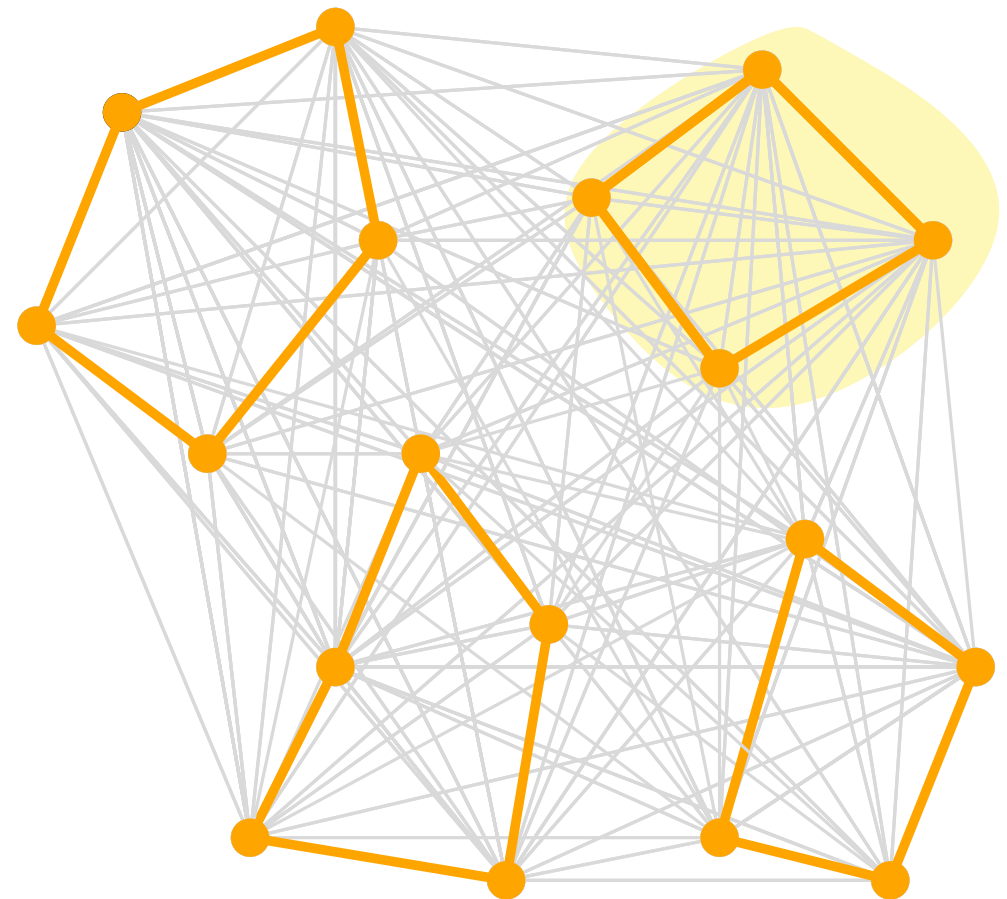
"SUBTOUR PATCHING"

- Start:
Optimales 2-Matching
- Zwei Kreise wählen



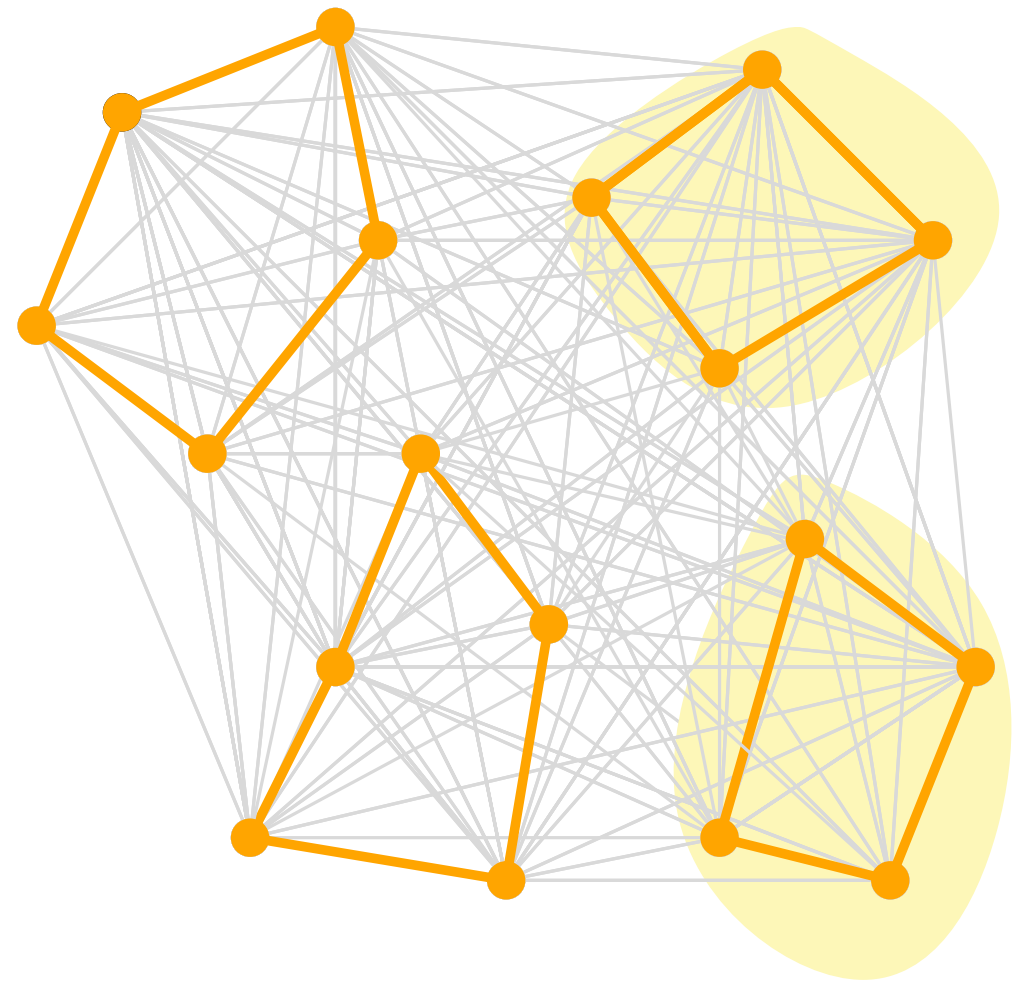
"SUBTOUR PATCHING"

- Start:
Optimales 2-Matching
- Zwei Kreise wählen



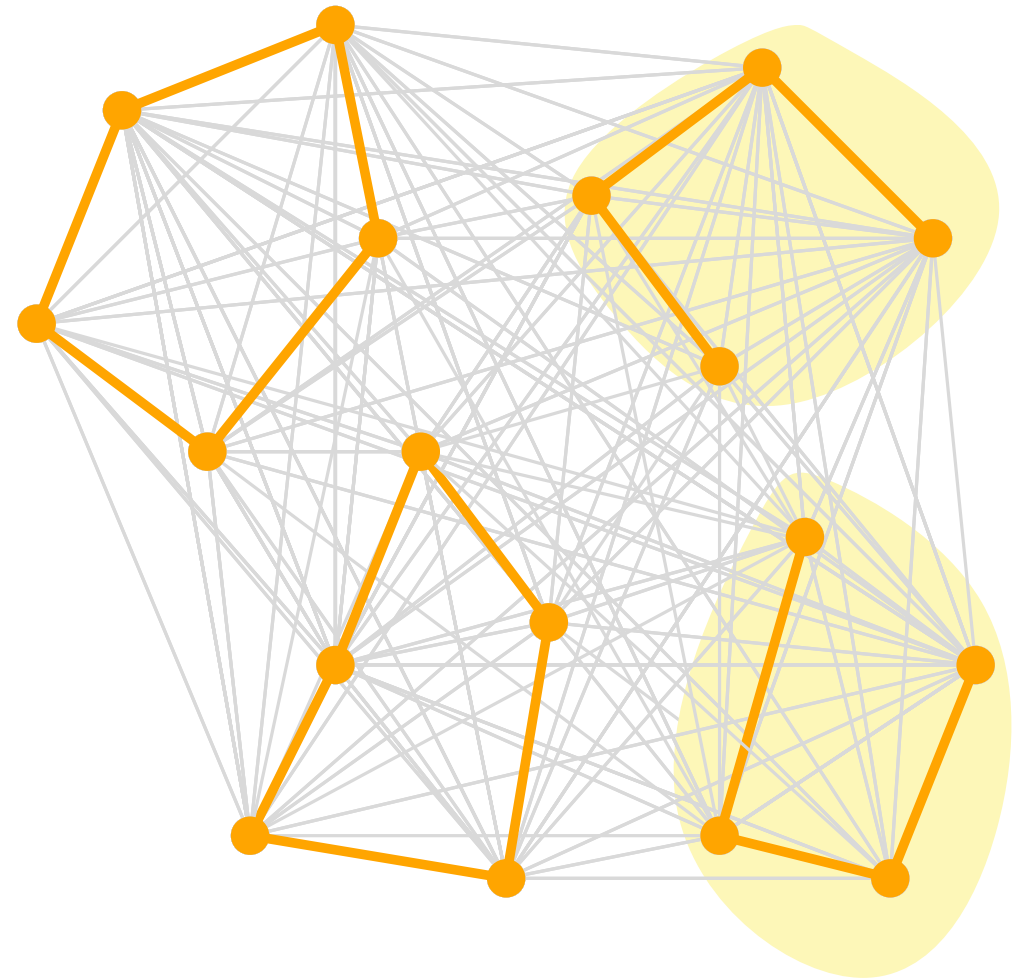
"SUBTOUR PATCHING"

- Start:
Optimales 2-Matching
- Zwei Kreise wählen
- Je eine Kante löschen



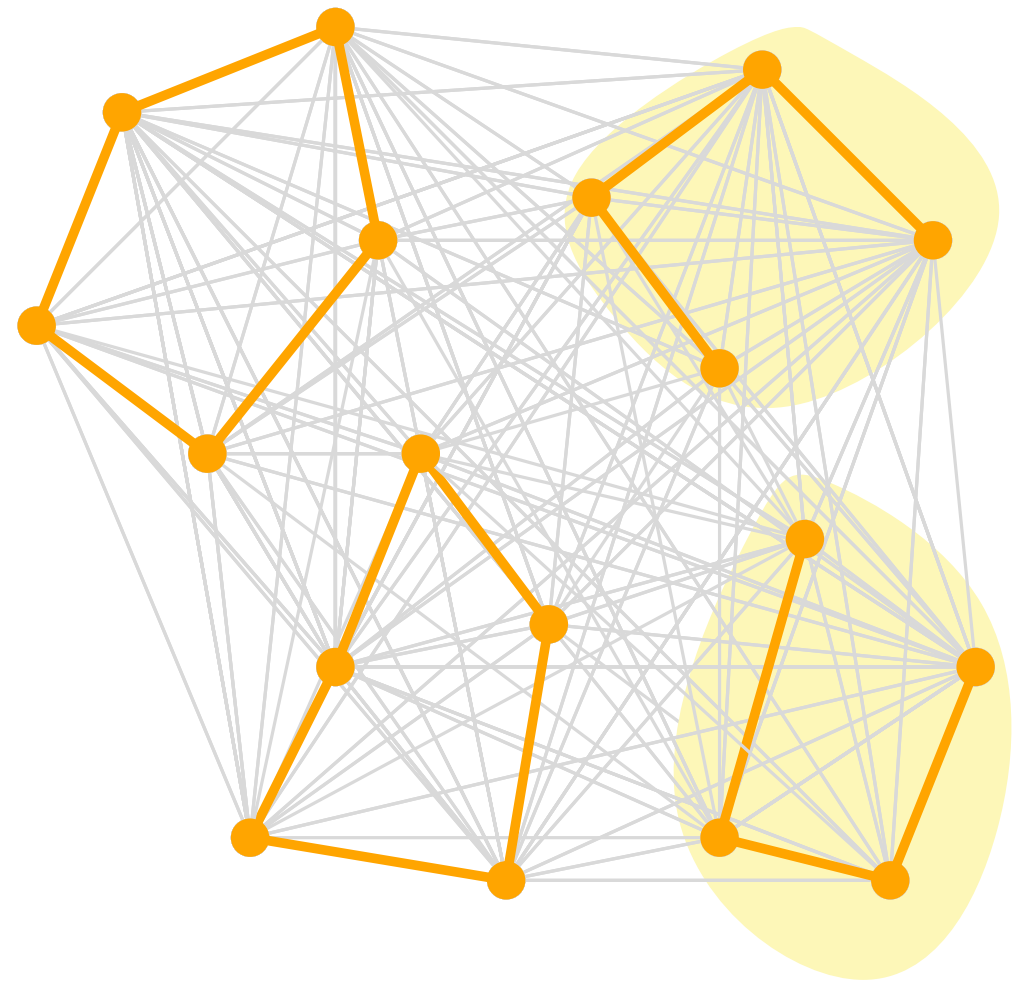
"SUBTOUR PATCHING"

- Start:
Optimales 2-Matching
- Zwei Kreise wählen
- Je eine Kante löschen



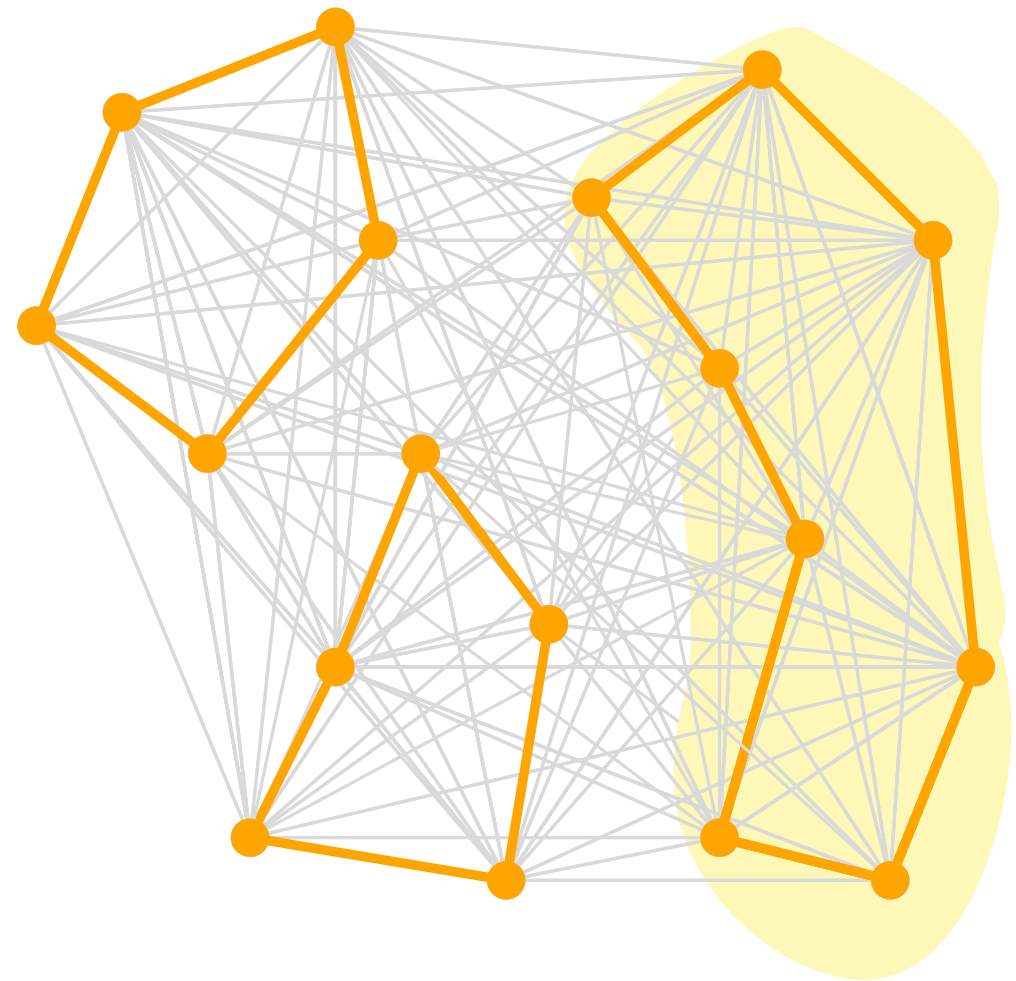
"SUBTOUR PATCHING"

- Start:
Optimales 2-Matching
- Zwei Kreise wählen
- Je eine Kante löschen
- Kreise verbinden



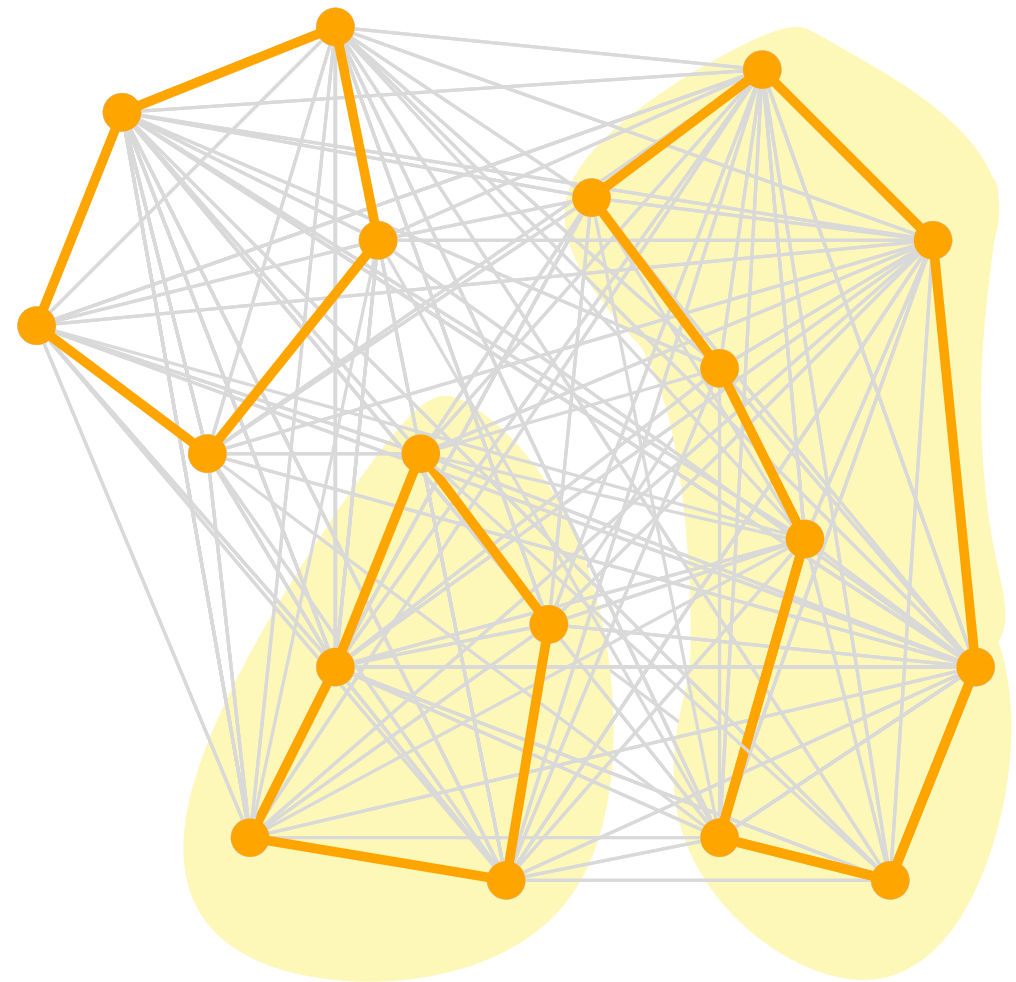
"SUBTOUR PATCHING"

- Start:
Optimales 2-Matching
- Zwei Kreise wählen
- Je eine Kante löschen
- Kreise verbinden



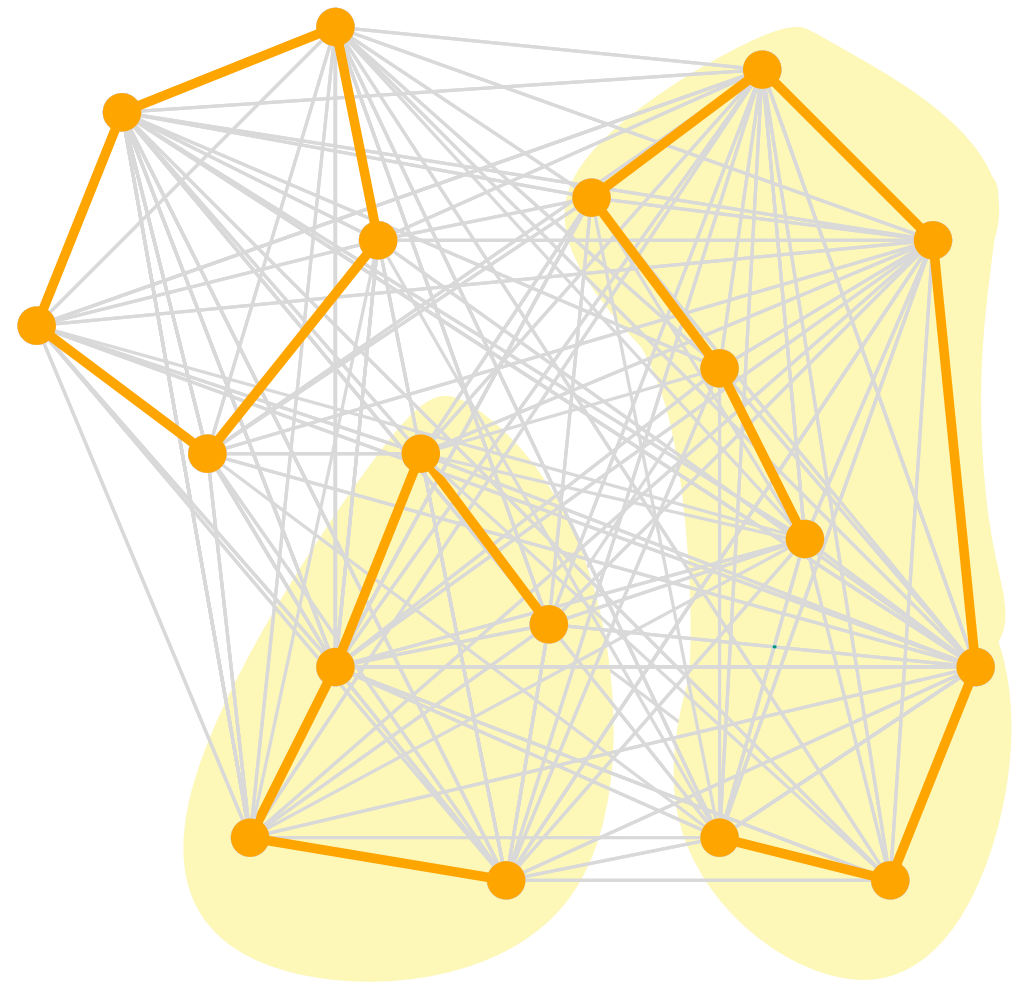
"SUBTOUR PATCHING"

- Start:
Optimales 2-Matching
- Zwei Kreise wählen
- Je eine Kante löschen
- Kreise verbinden



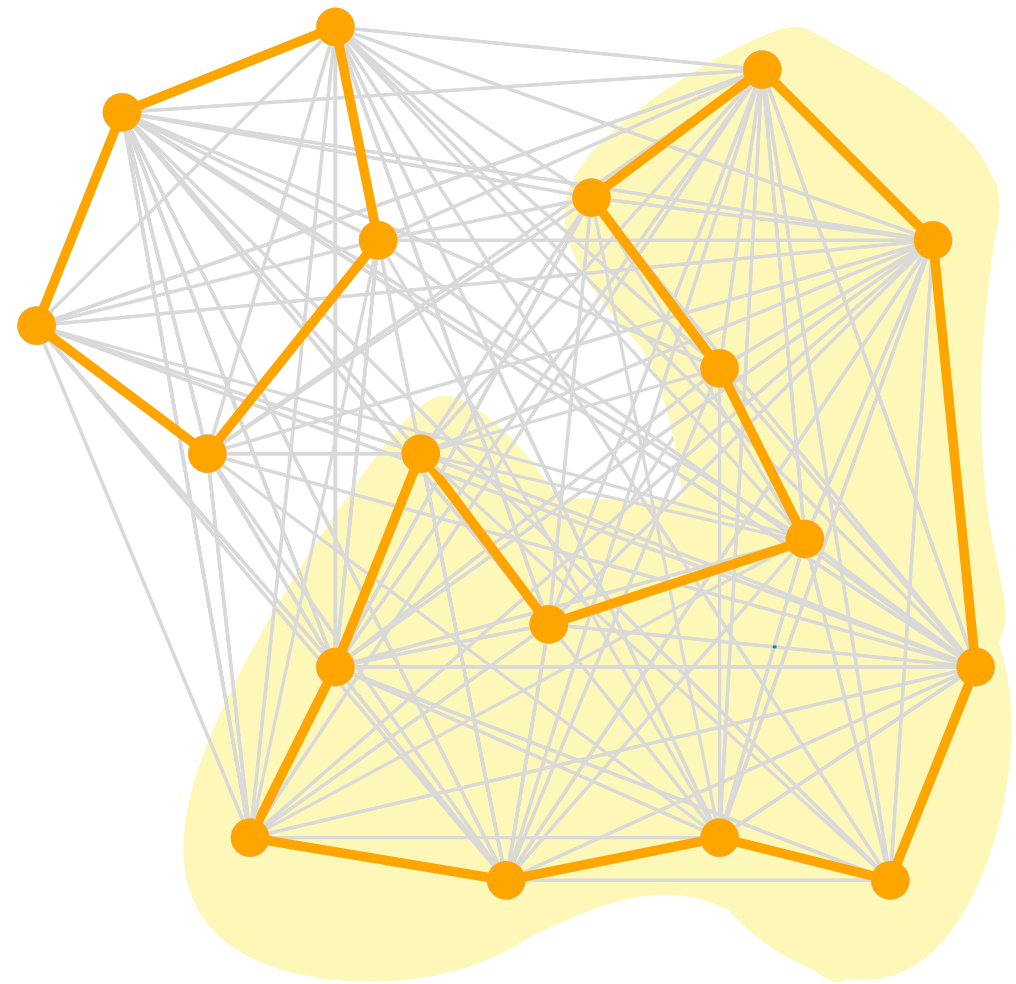
"SUBTOUR PATCHING"

- Start:
Optimales 2-Matching
- Zwei Kreise wählen
- Je eine Kante löschen
- Kreise verbinden



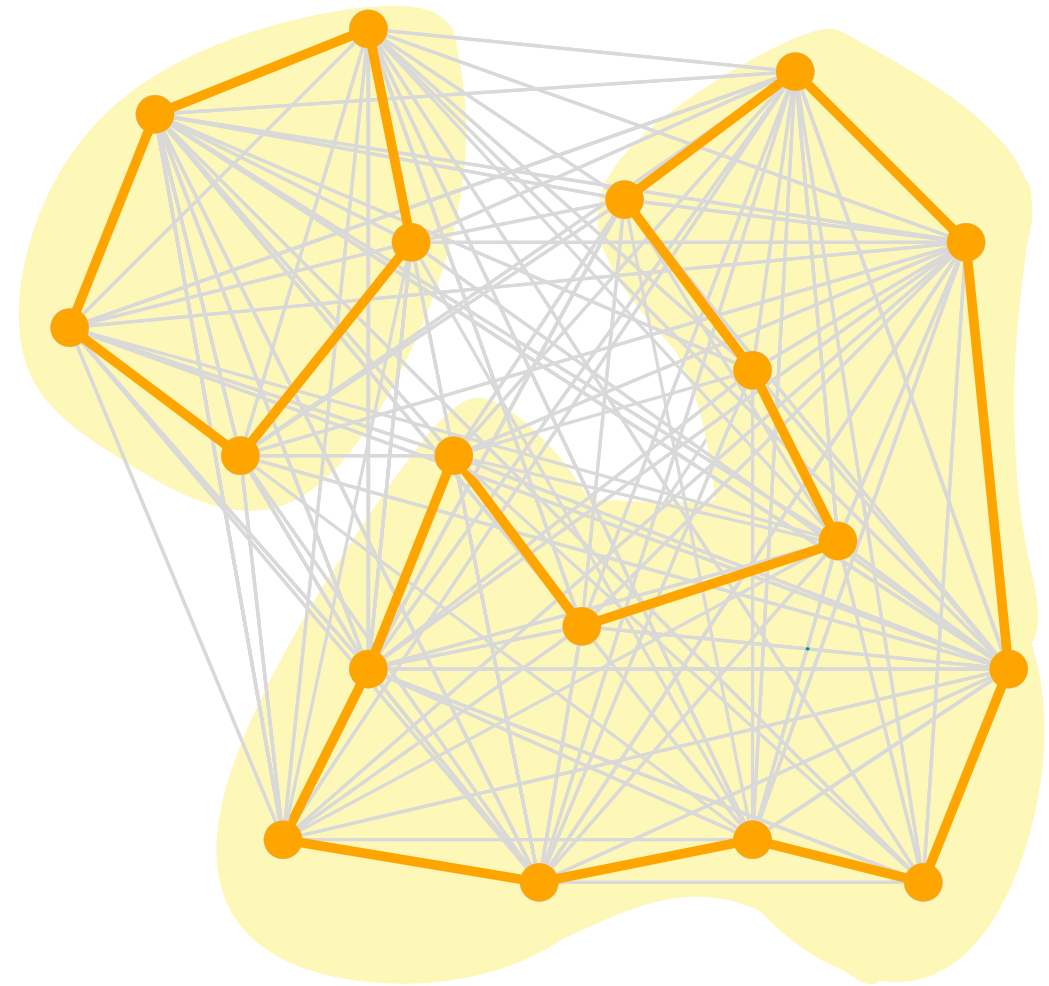
"SUBTOUR PATCHING"

- Start:
Optimales 2-Matching
- Zwei Kreise wählen
- Je eine Kante löschen
- Kreise verbinden



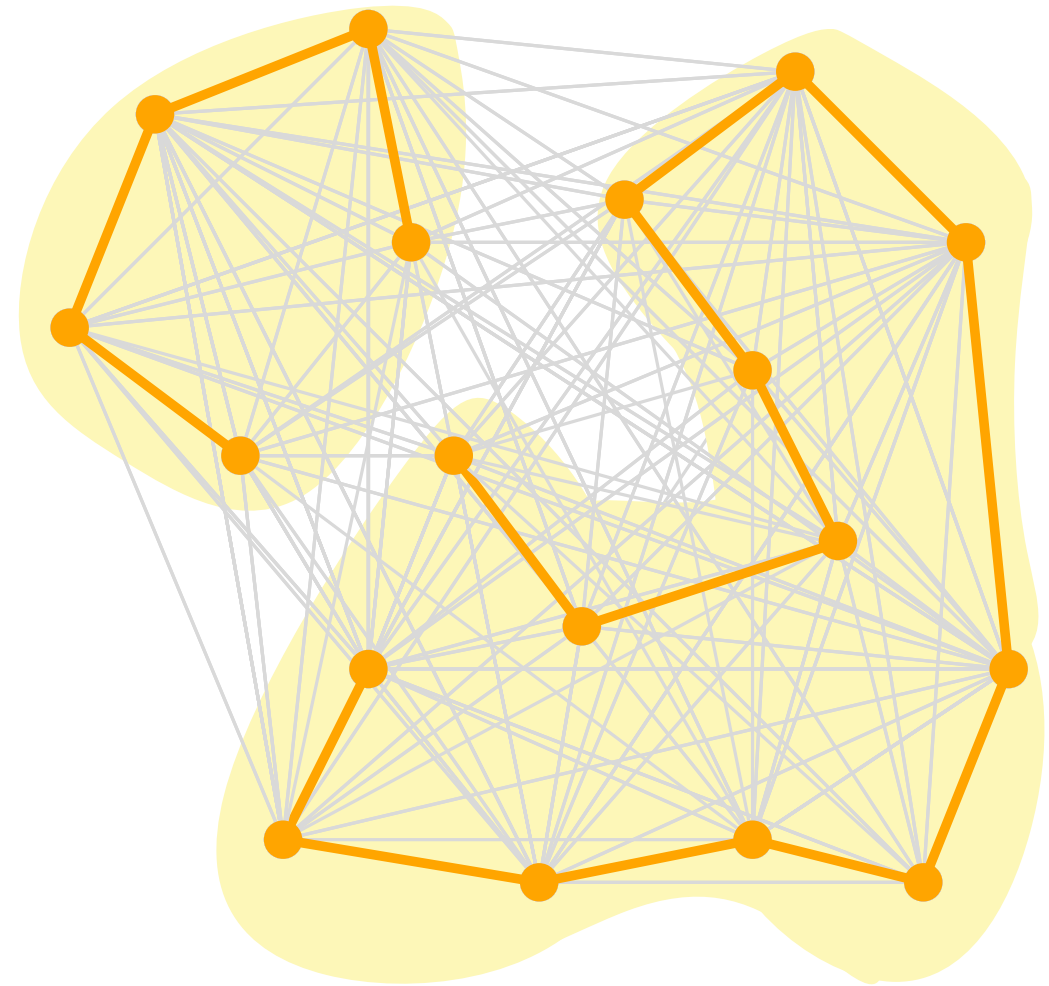
"SUBTOUR PATCHING"

- Start:
Optimales 2-Matching
- Zwei Kreise wählen
- Je eine Kante löschen
- Kreise verbinden



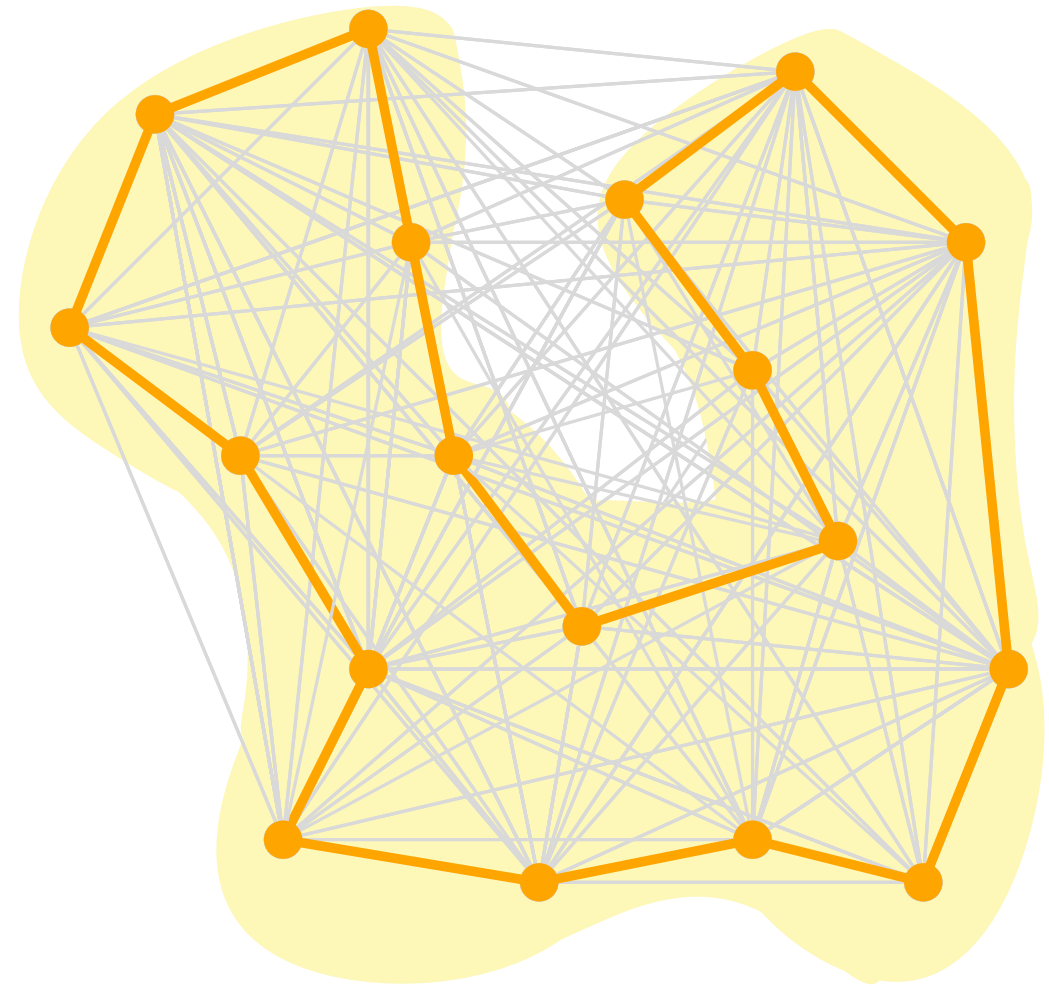
"SUBTOUR PATCHING"

- Start:
Optimales 2-Matching
- Zwei Kreise wählen
- Je eine Kante löschen
- Kreise verbinden

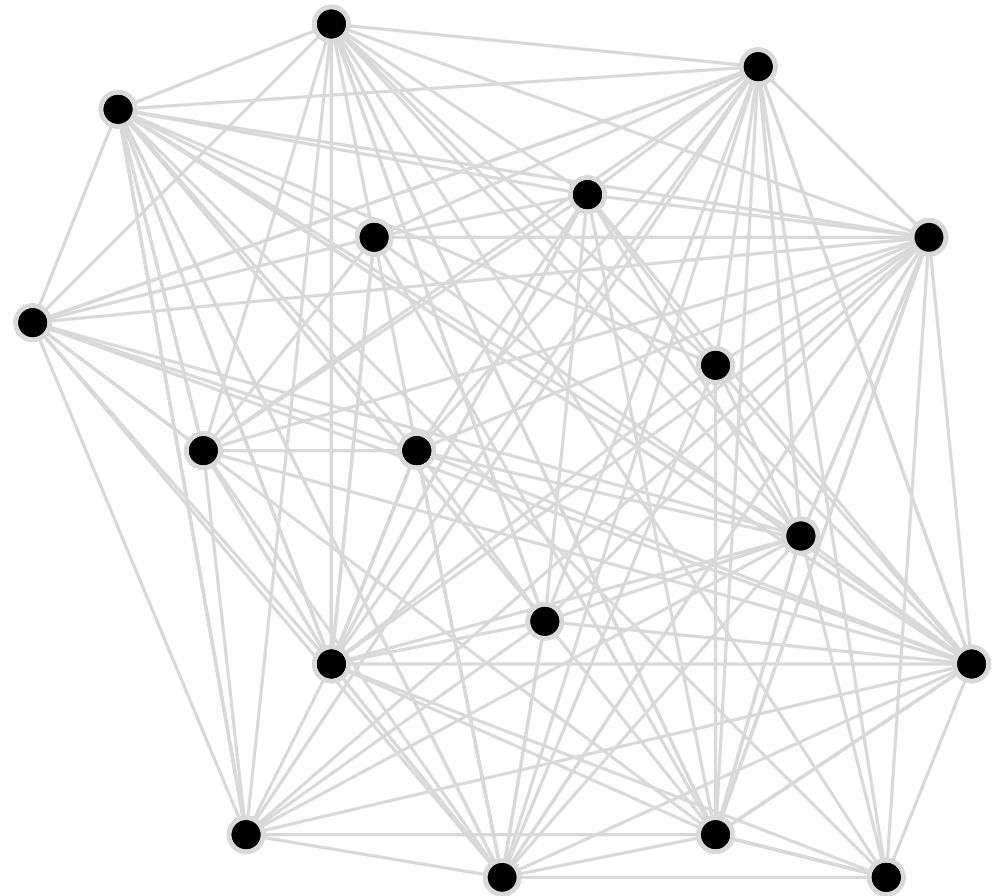


"SUBTOUR PATCHING"

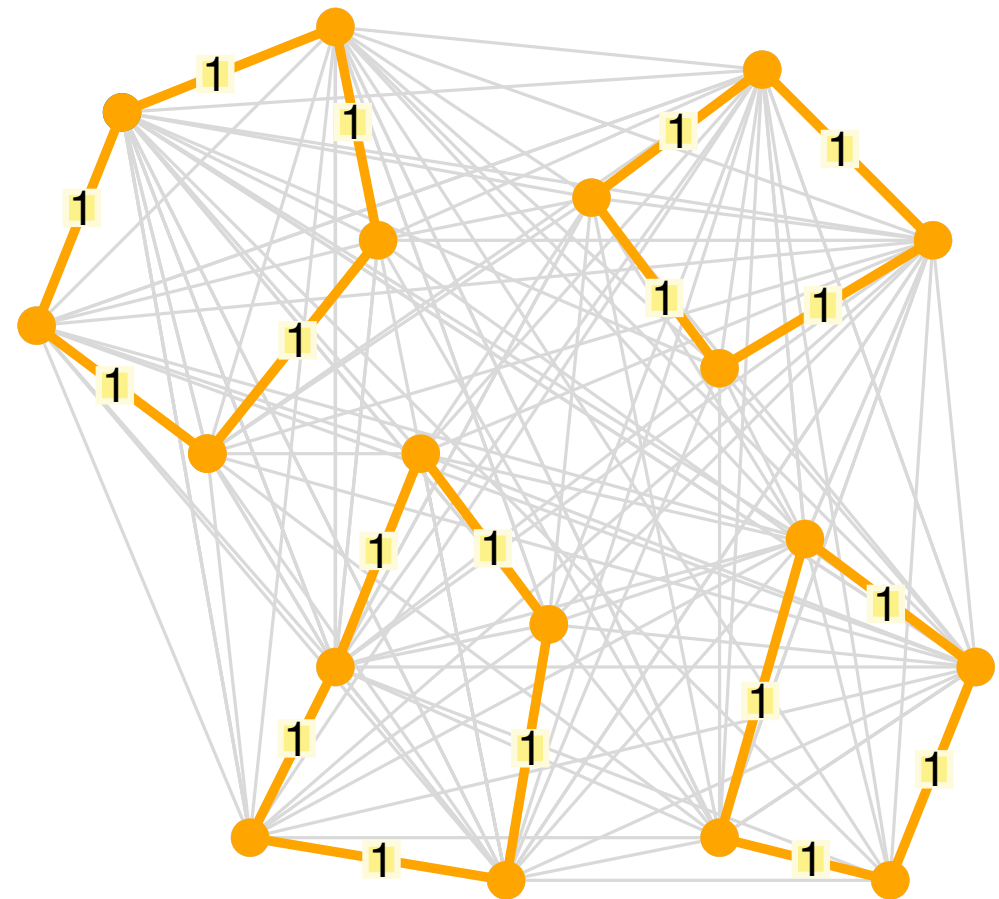
- Start:
Optimales 2-Matching
- Zwei Kreise wählen
- Je eine Kante löschen
- Kreise verbinden



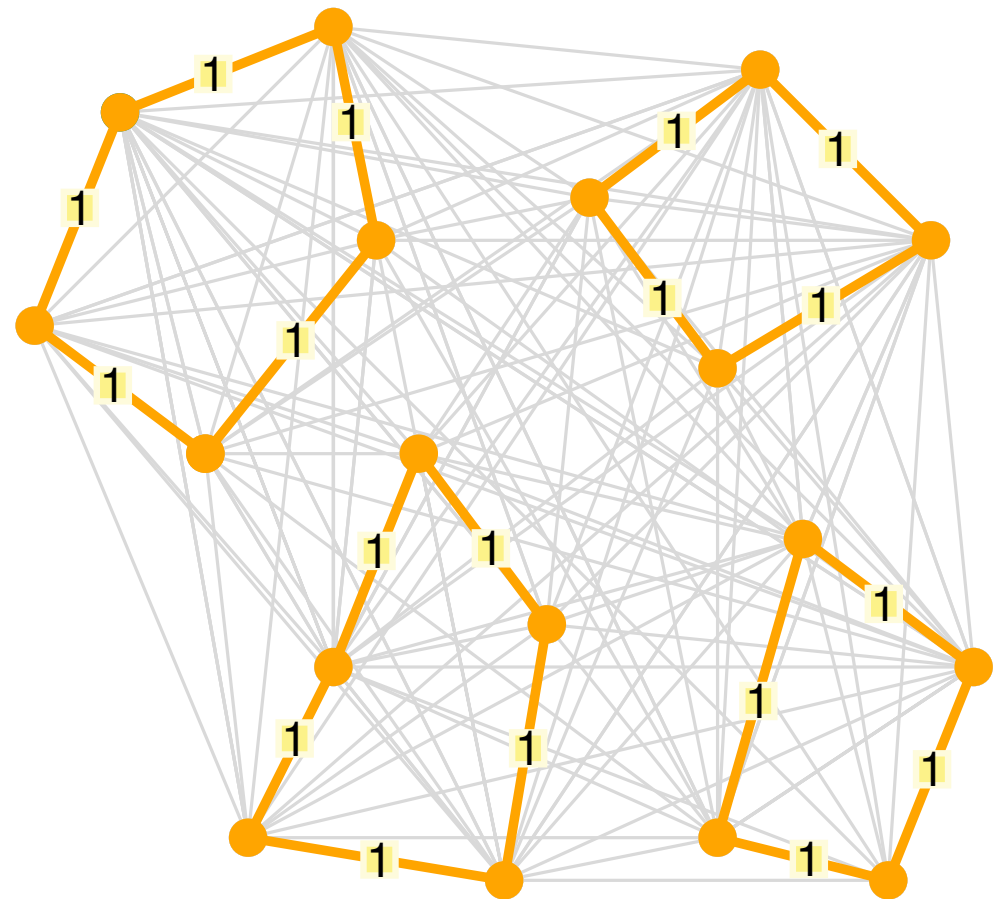
- Start:
Optimales 2-Matching



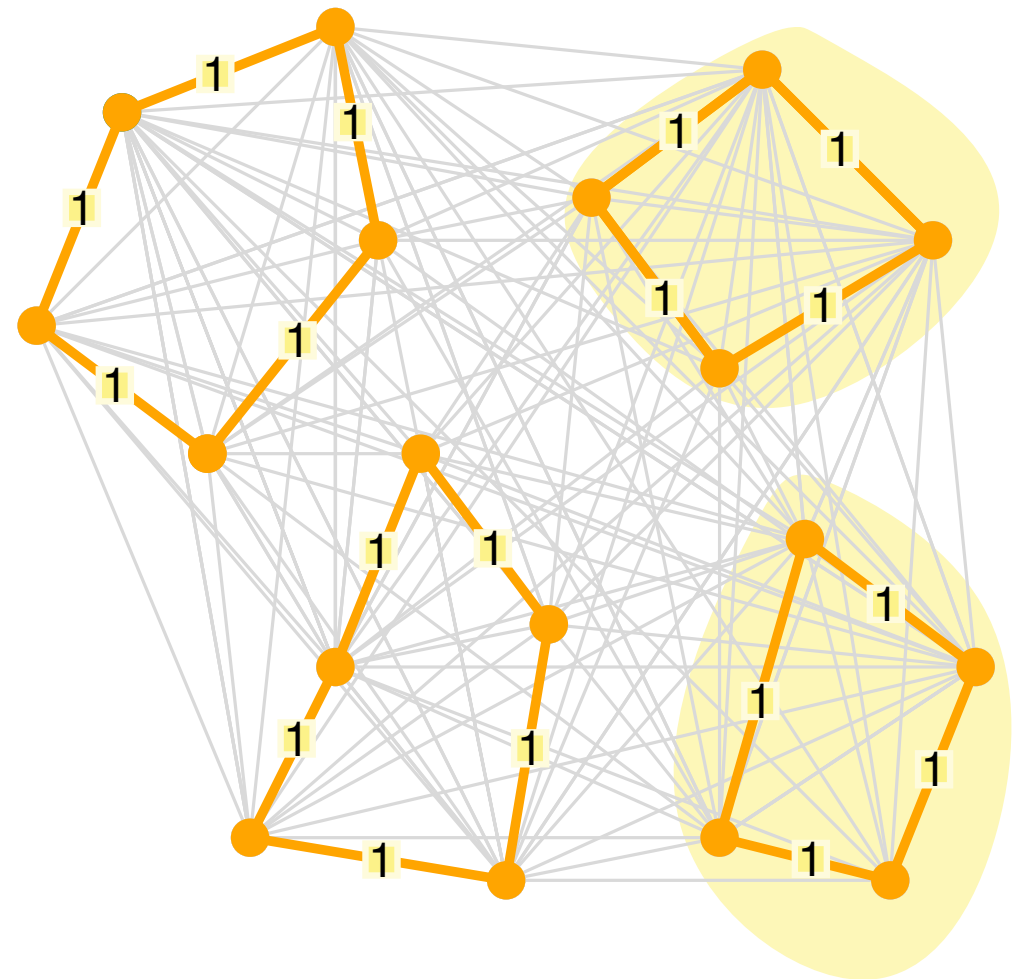
- Start:
Optimales 2-Matching



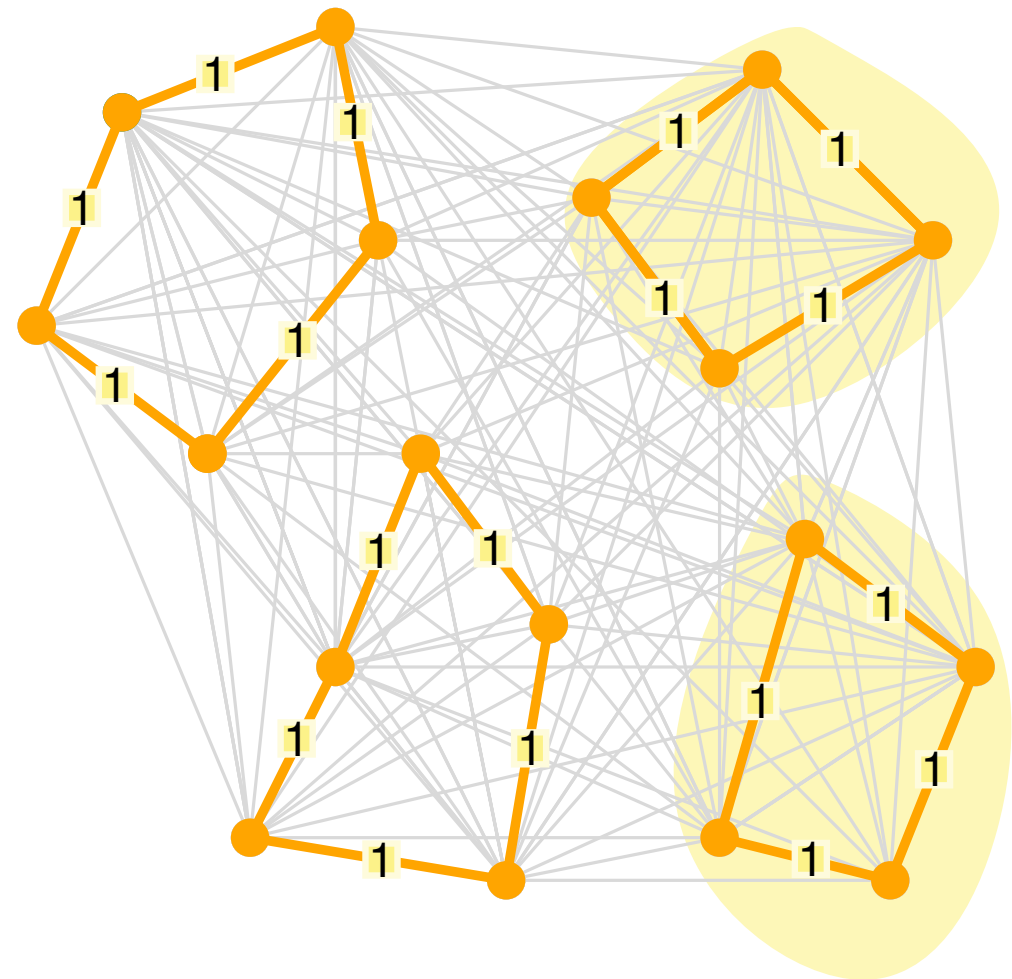
- Start:
Optimales 2-Matching
- Zwei Kreise wählen



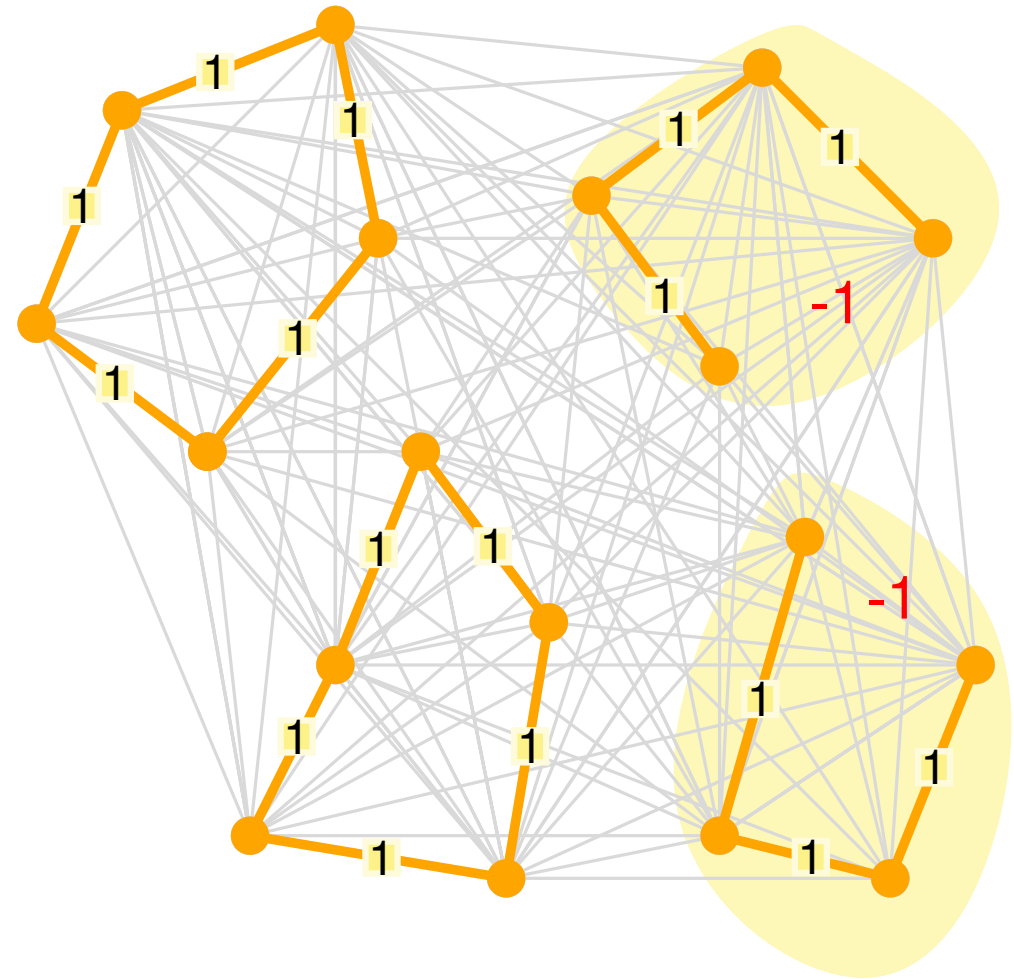
- Start:
Optimales 2-Matching
- Zwei Kreise wählen



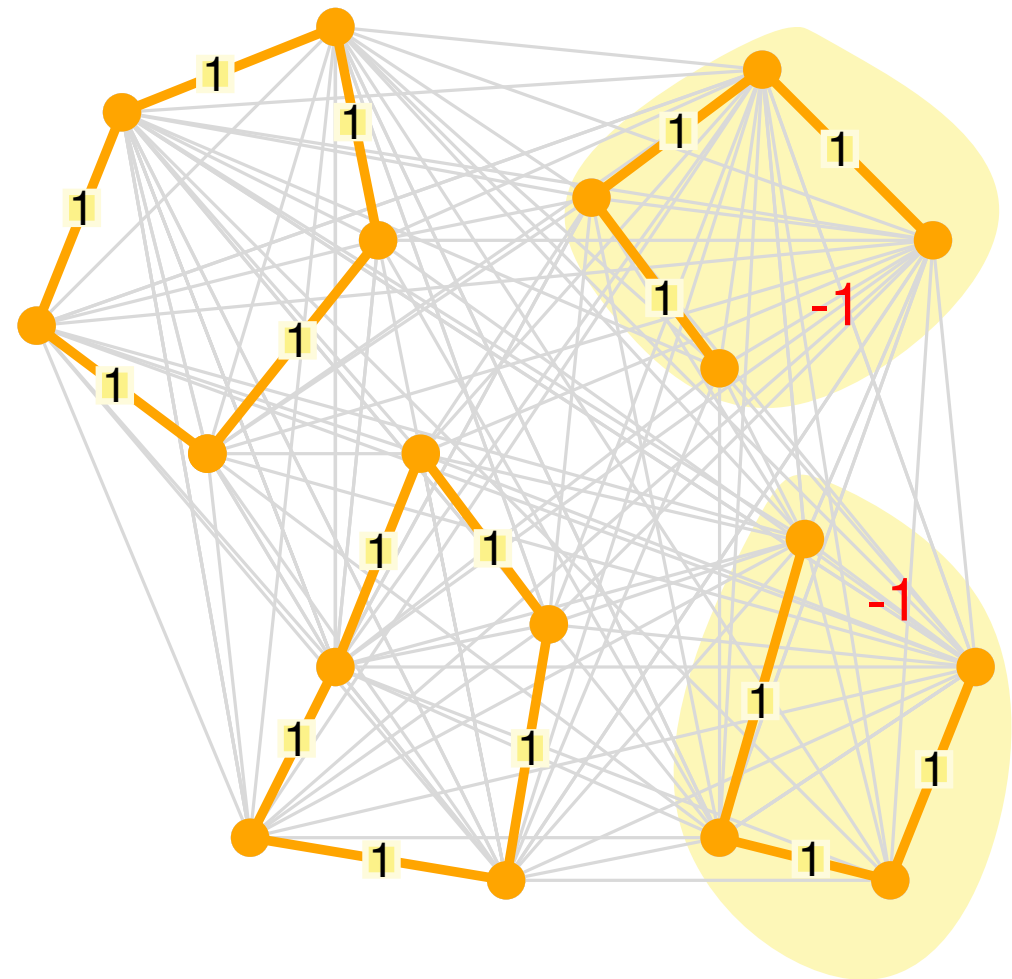
- Start:
Optimales 2-Matching
- Zwei Kreise wählen
- Je eine Kante löschen



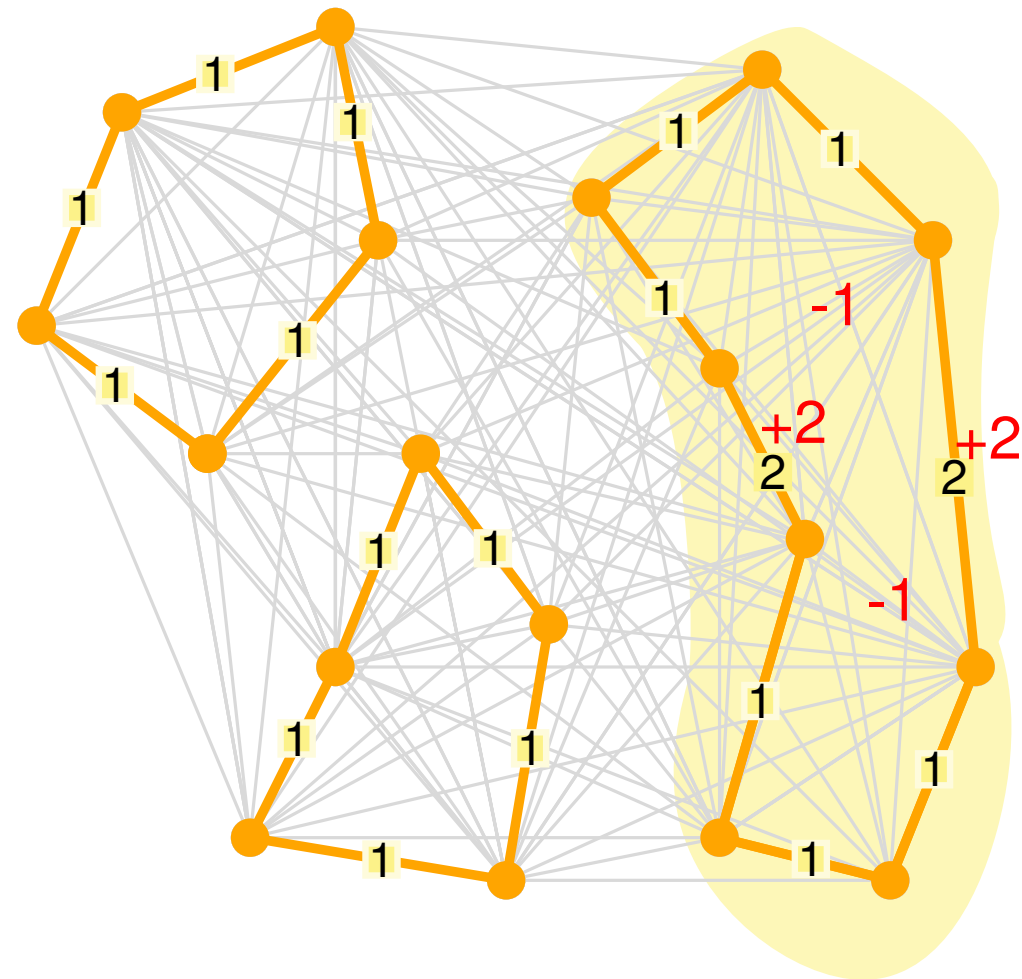
- Start:
Optimales 2-Matching
- Zwei Kreise wählen
- Je eine Kante löschen



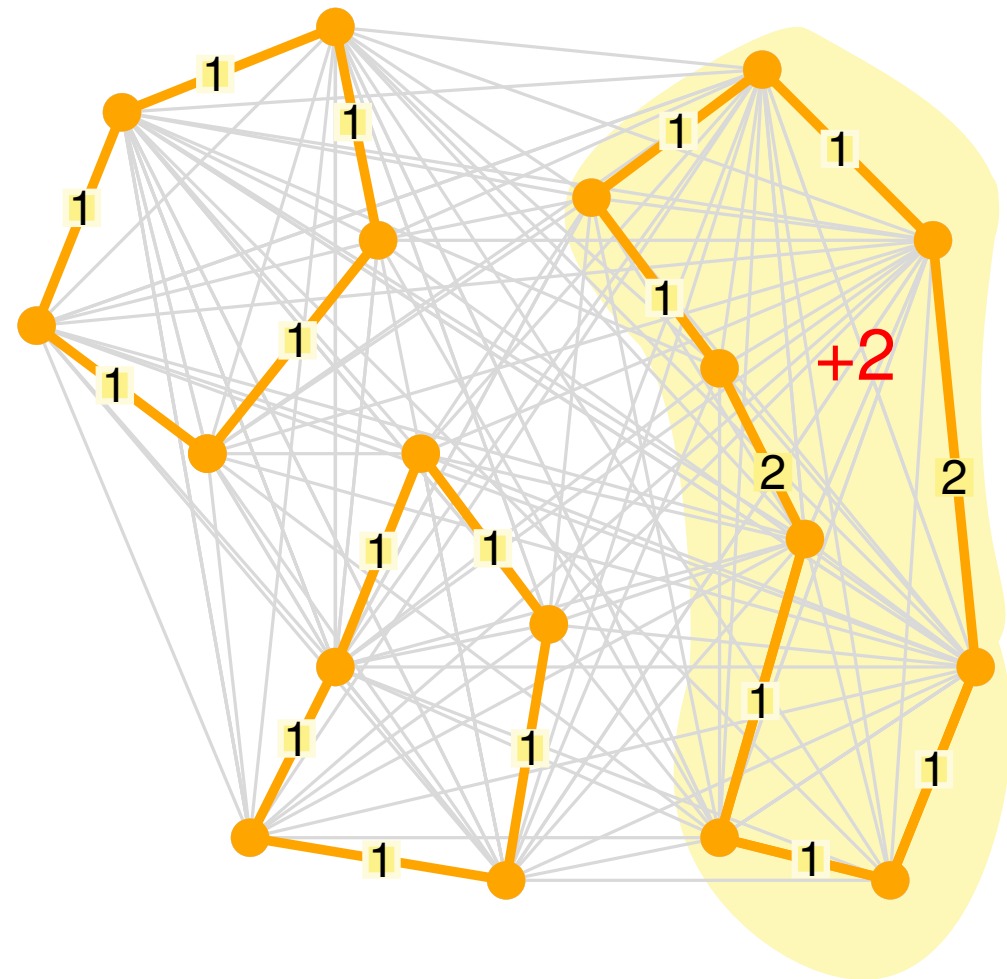
- Start:
Optimales 2-Matching
- Zwei Kreise wählen
- Je eine Kante löschen
- Kreise verbinden



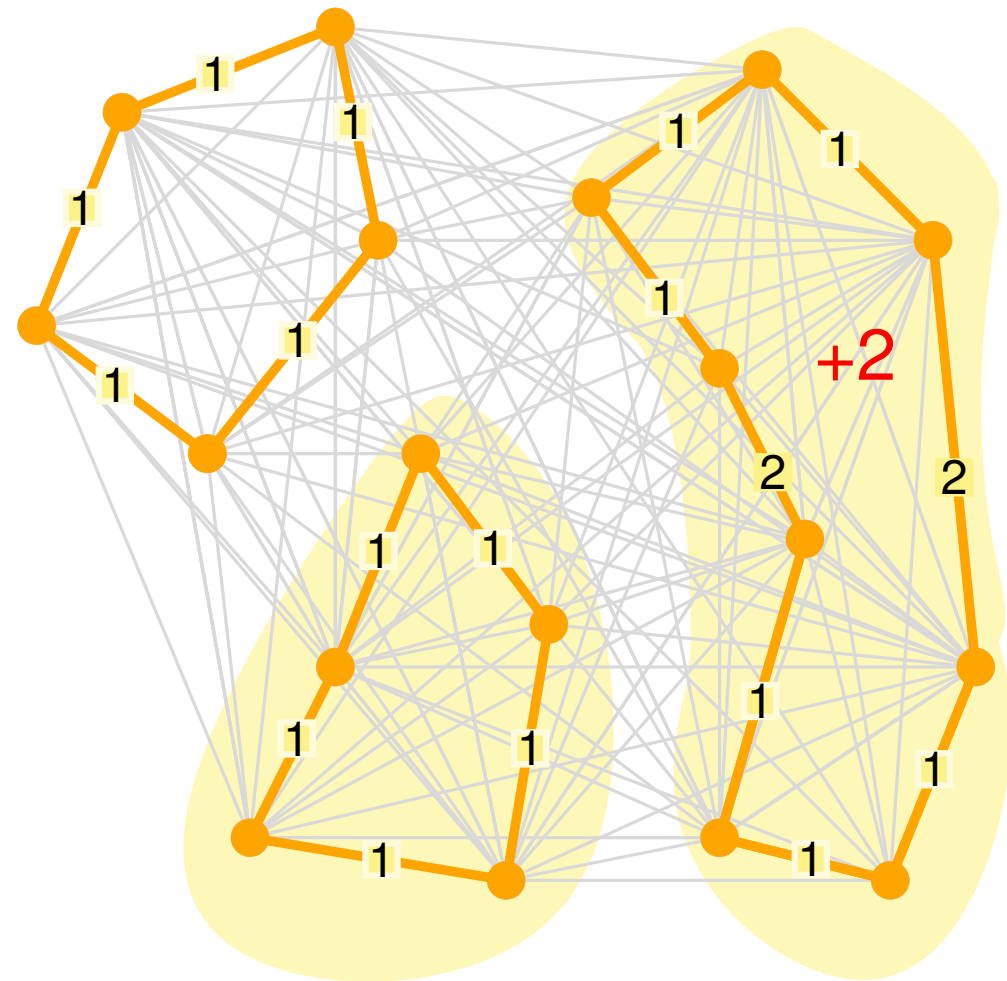
- Start:
Optimales 2-Matching
- Zwei Kreise wählen
- Je eine Kante löschen
- Kreise verbinden



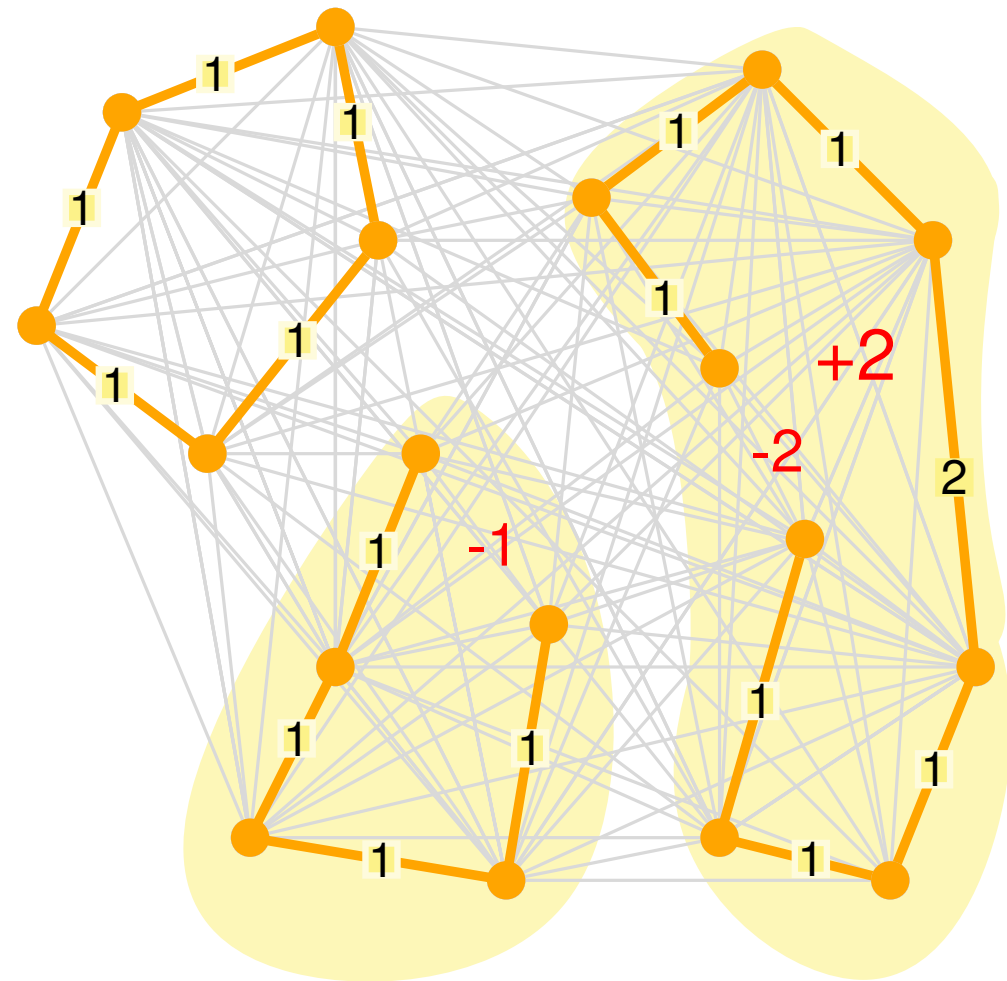
- Start:
Optimales 2-Matching
- Zwei Kreise wählen
- Je eine Kante löschen
- Kreise verbinden



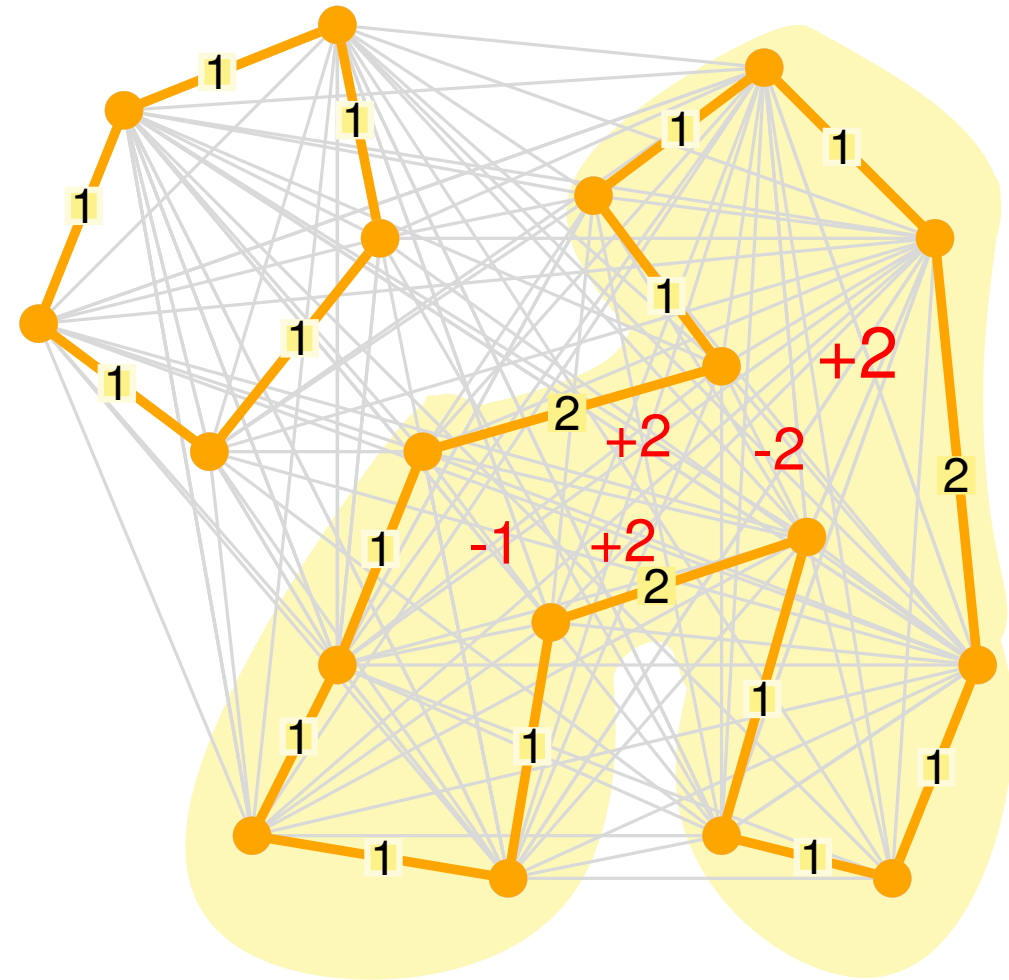
- Start:
Optimales 2-Matching
- Zwei Kreise wählen
- Je eine Kante löschen
- Kreise verbinden



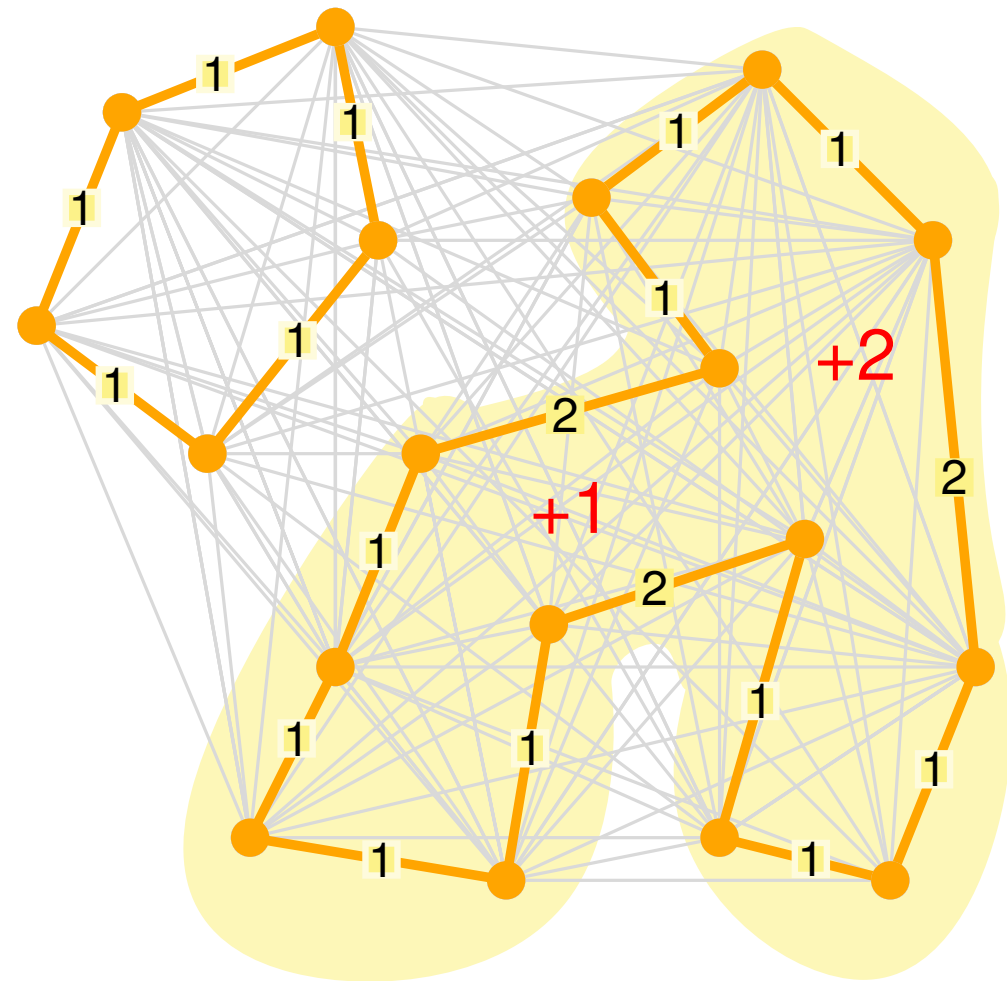
- Start:
Optimales 2-Matching
- Zwei Kreise wählen
- Je eine Kante löschen
- Kreise verbinden



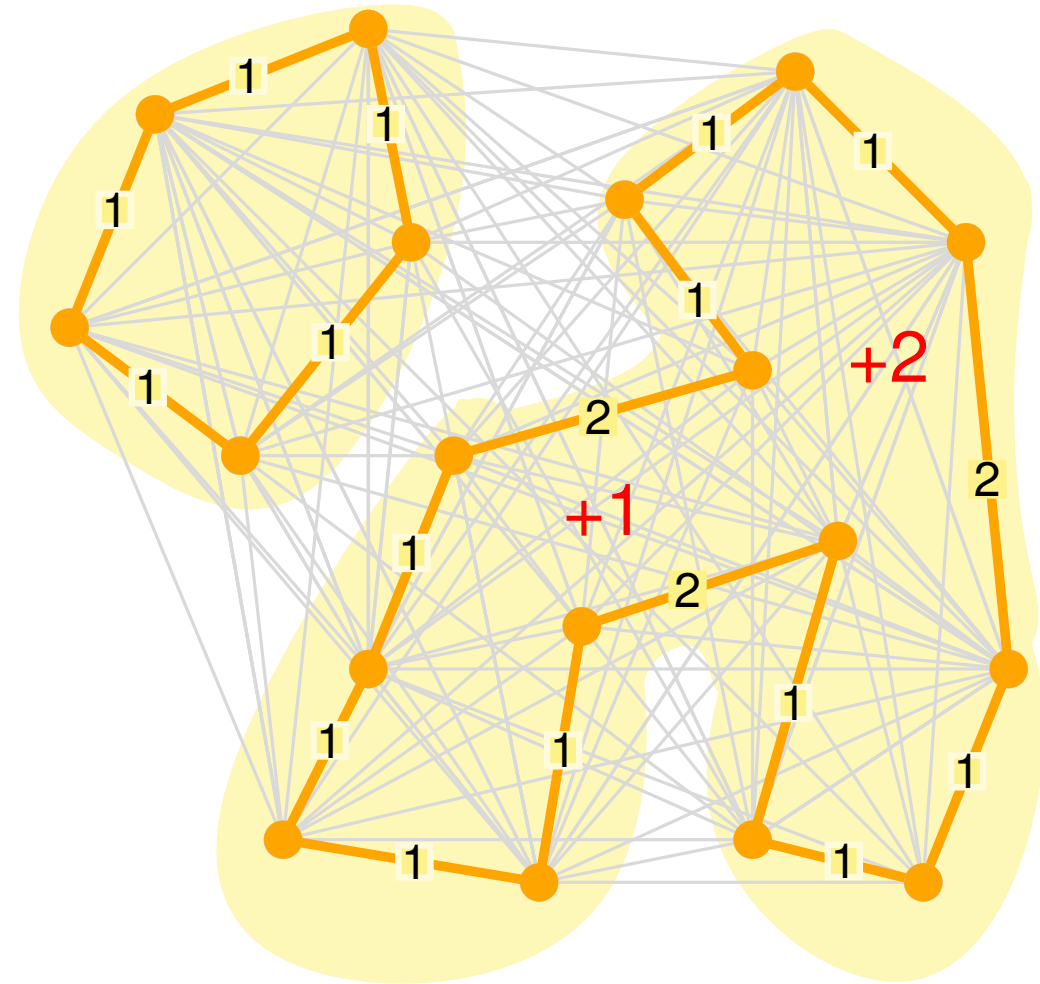
- Start:
Optimales 2-Matching
- Zwei Kreise wählen
- Je eine Kante löschen
- Kreise verbinden



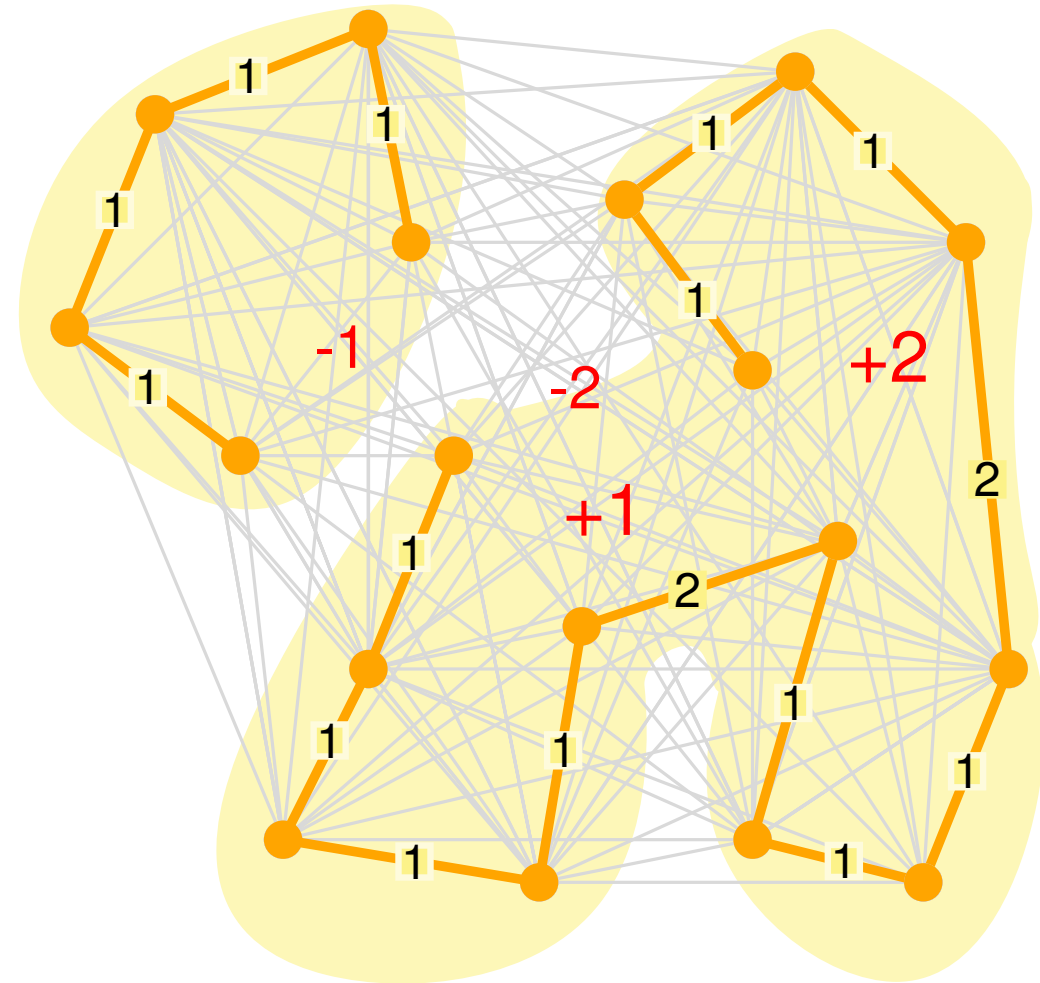
- Start:
Optimales 2-Matching
- Zwei Kreise wählen
- Je eine Kante löschen
- Kreise verbinden



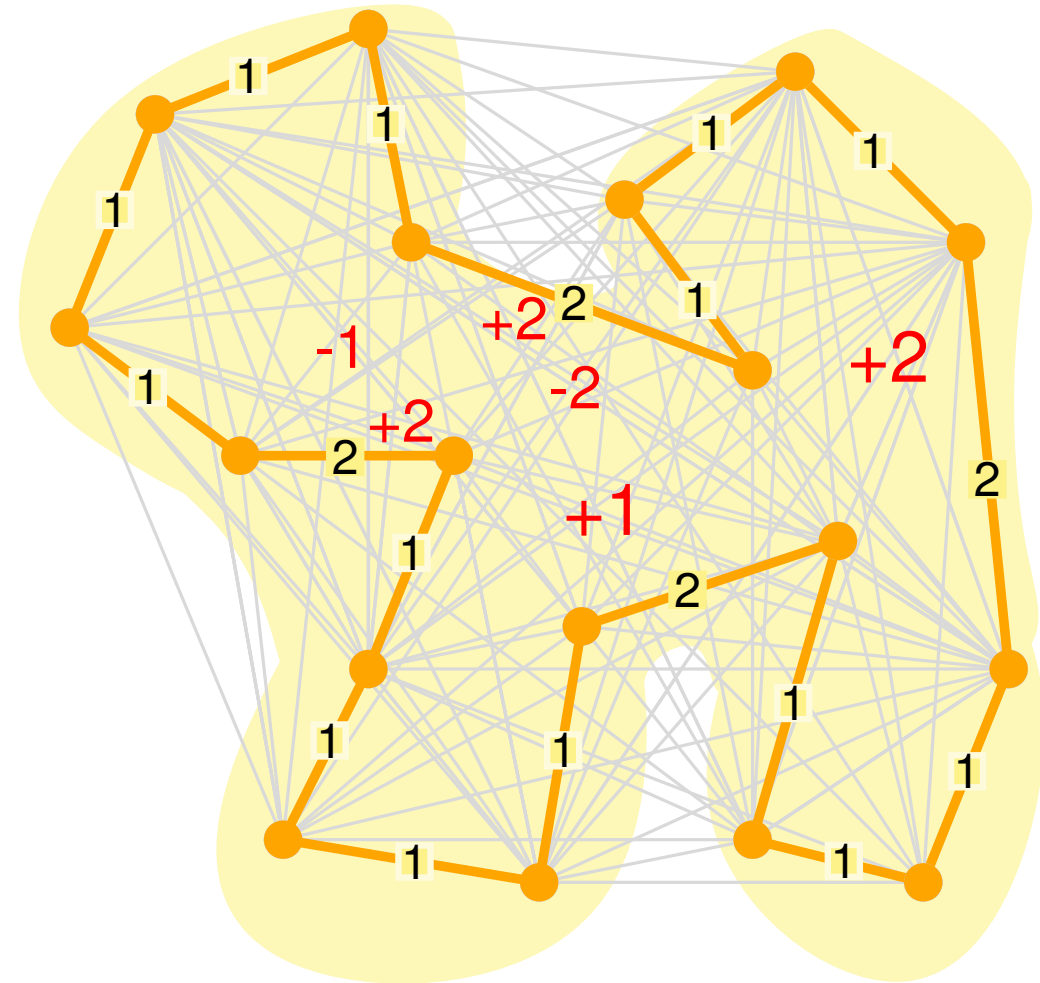
- Start:
Optimales 2-Matching
- Zwei Kreise wählen
- Je eine Kante löschen
- Kreise verbinden



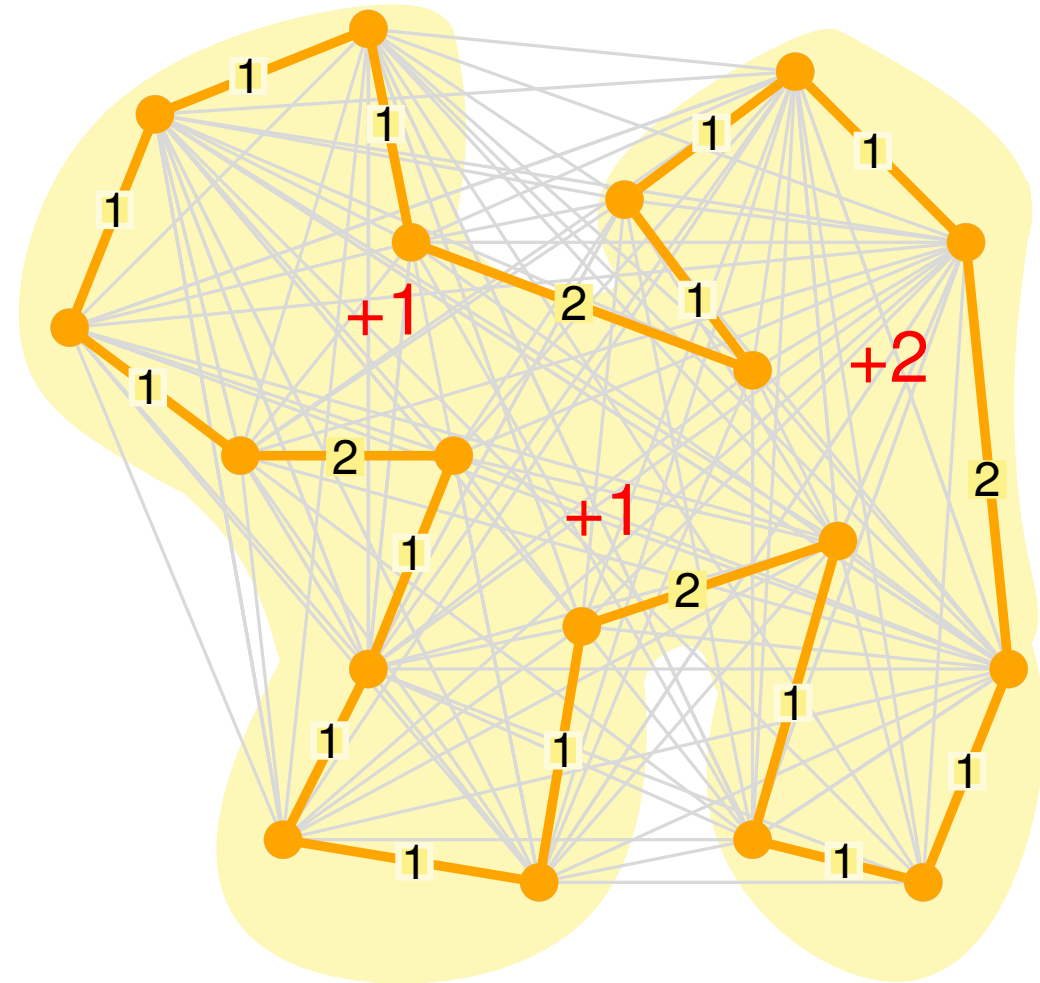
- Start:
Optimales 2-Matching
- Zwei Kreise wählen
- Je eine Kante löschen
- Kreise verbinden



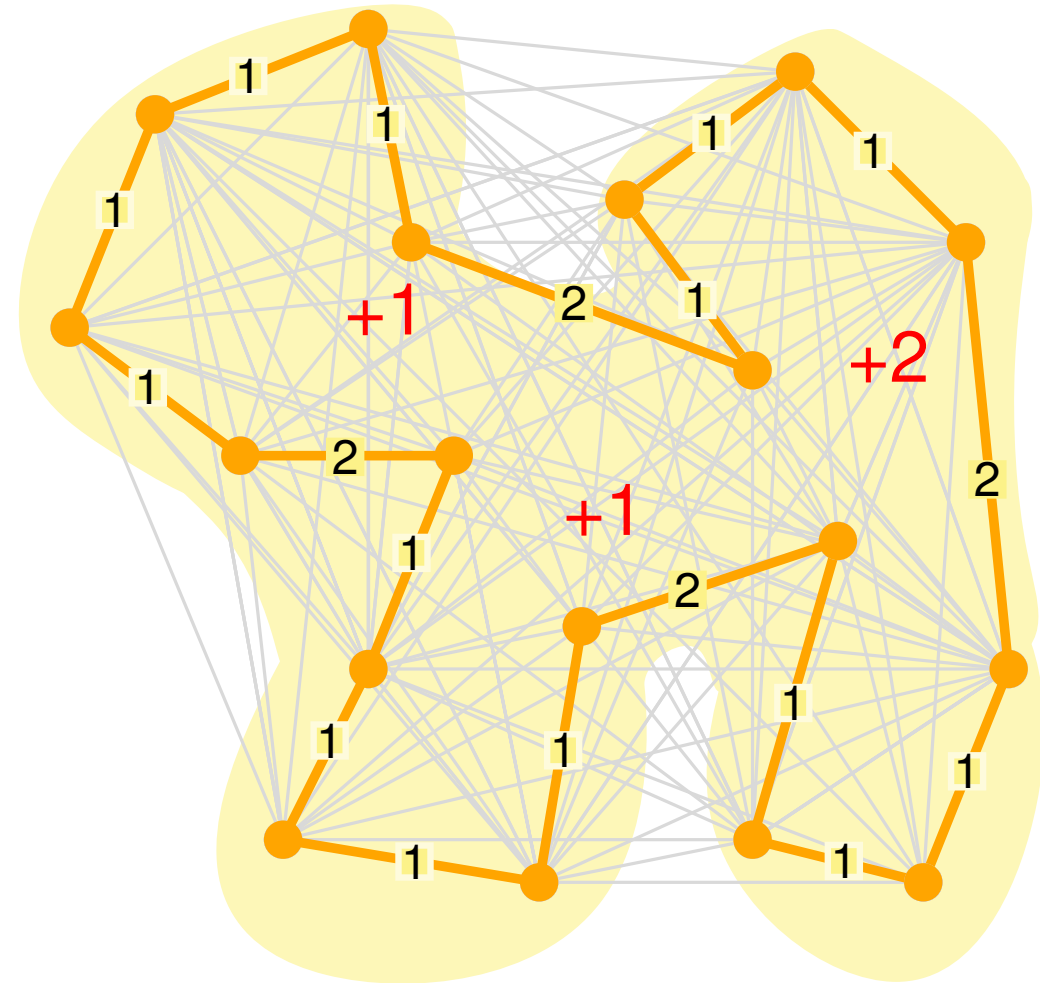
- Start:
Optimales 2-Matching
- Zwei Kreise wählen
- Je eine Kante löschen
- Kreise verbinden

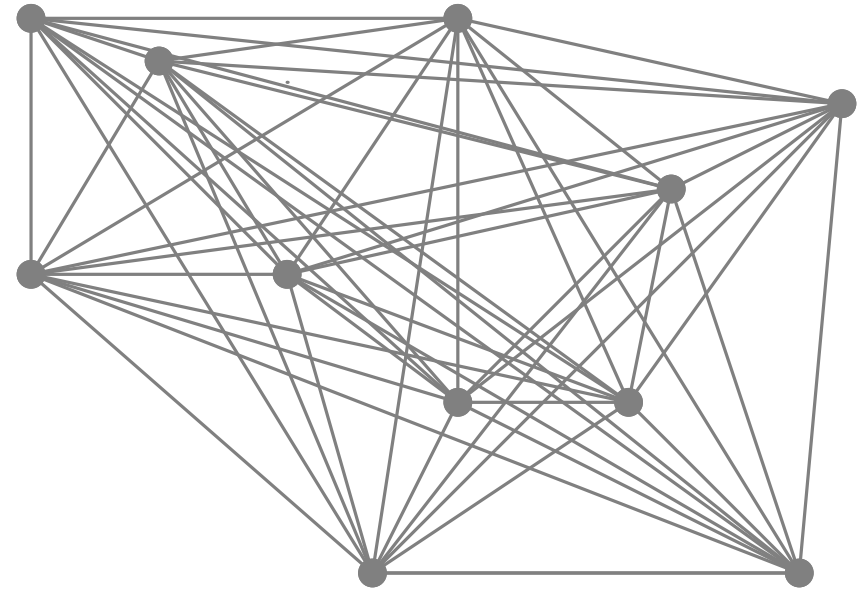


- Start:
Optimales 2-Matching
- Zwei Kreise wählen
- Je eine Kante löschen
- Kreise verbinden

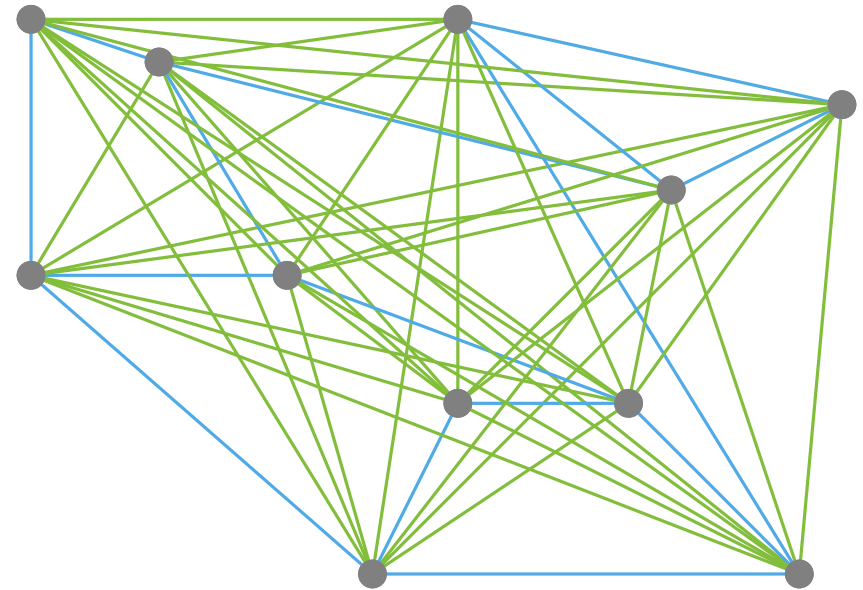


- Start:
Optimales 2-Matching
 - Zwei Kreise wählen
 - Je eine Kante löschen
 - Kreise verbinden
- ➔ Kosten des optimalen 2-Matchings $+ n/3$
- ➔ Güte: $4/3$





$$G = (V, E) \quad w : E \rightarrow \{1, 2\}$$

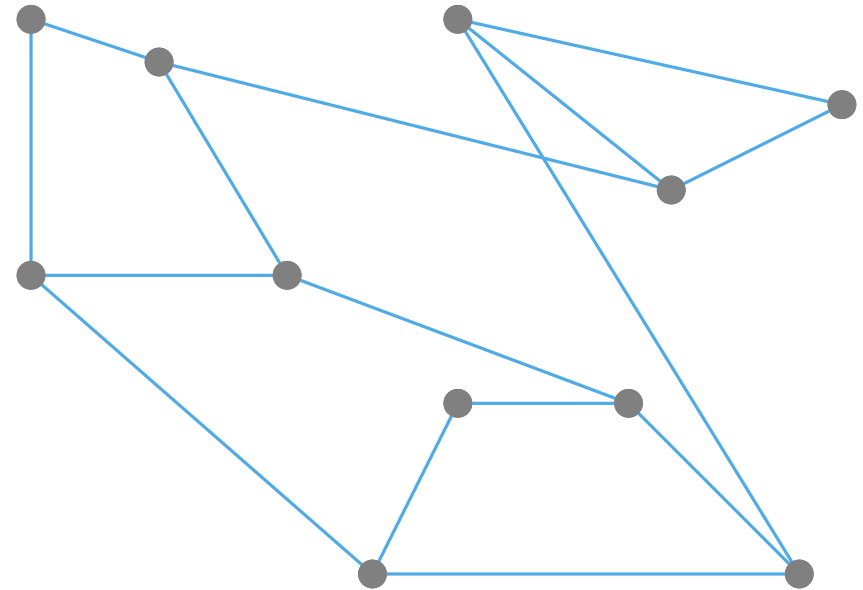


$$G = (V, E) \quad w : E \rightarrow \{1, 2\}$$

$$e \in E' \leftrightarrow e \in E, w(e) = 1$$

$$e \in E'' \leftrightarrow e \in E, w(e) = 2$$

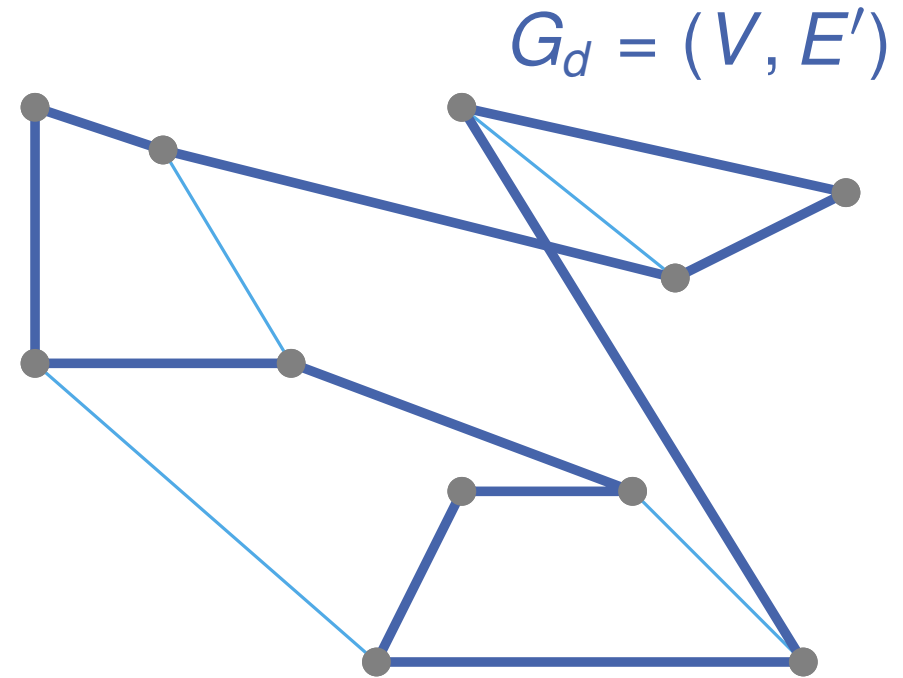
$$G_d = (V, E')$$



$$G = (V, E) \quad w : E \rightarrow \{1, 2\}$$

$$e \in E' \leftrightarrow e \in E, w(e) = 1$$

Hamiltonkreis in G_d ?



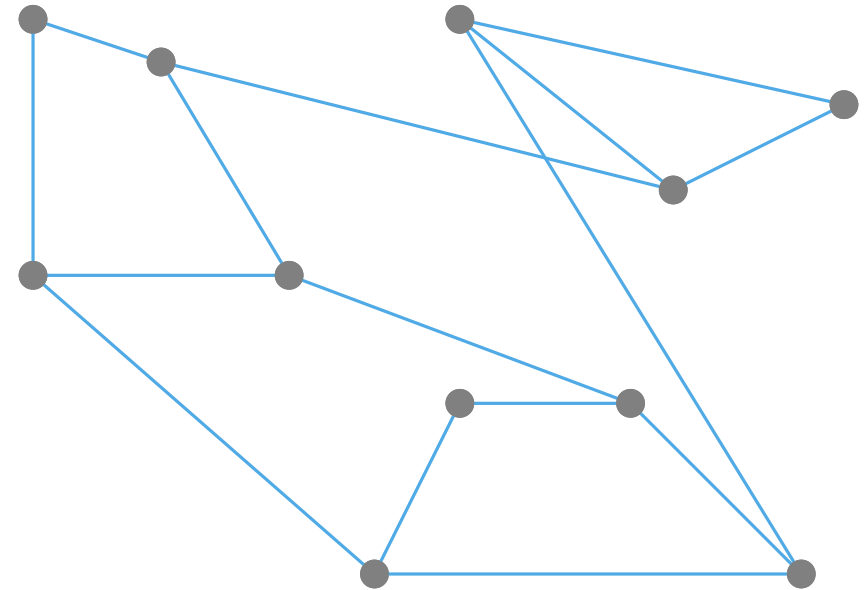
$$G = (V, E) \quad w : E \rightarrow \{1, 2\}$$

$$e \in E' \leftrightarrow e \in E, w(e) = 1$$

APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

$$G_d = (V, E')$$



$$G = (V, E) \quad w : E \rightarrow \{1, 2\}$$

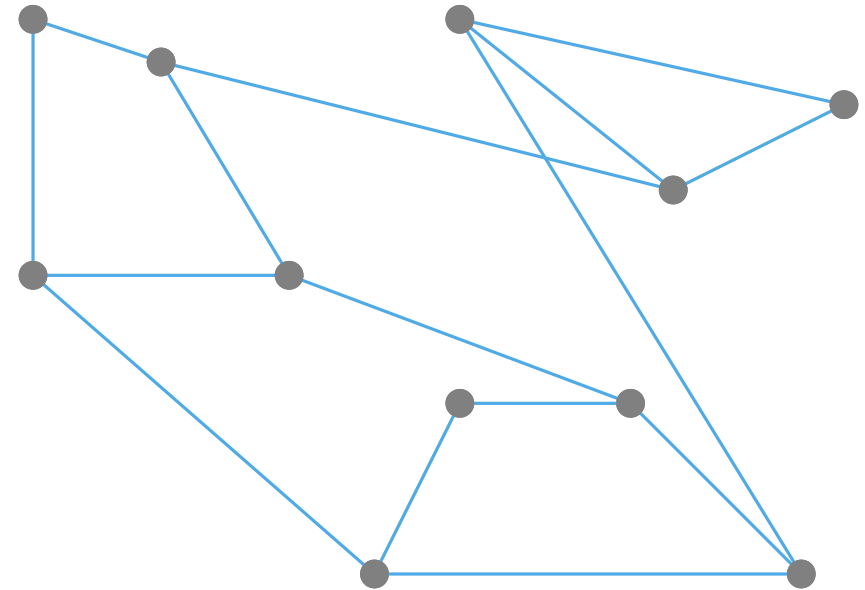
$$e \in E' \leftrightarrow e \in E, w(e) = 1$$

APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

- Optimales 2-Matching auf G_d

$$G_d = (V, E')$$



$$G = (V, E) \quad w : E \rightarrow \{1, 2\}$$

$$e \in E' \leftrightarrow e \in E, w(e) = 1$$

APPROXIMATIONSALGORITHMUS

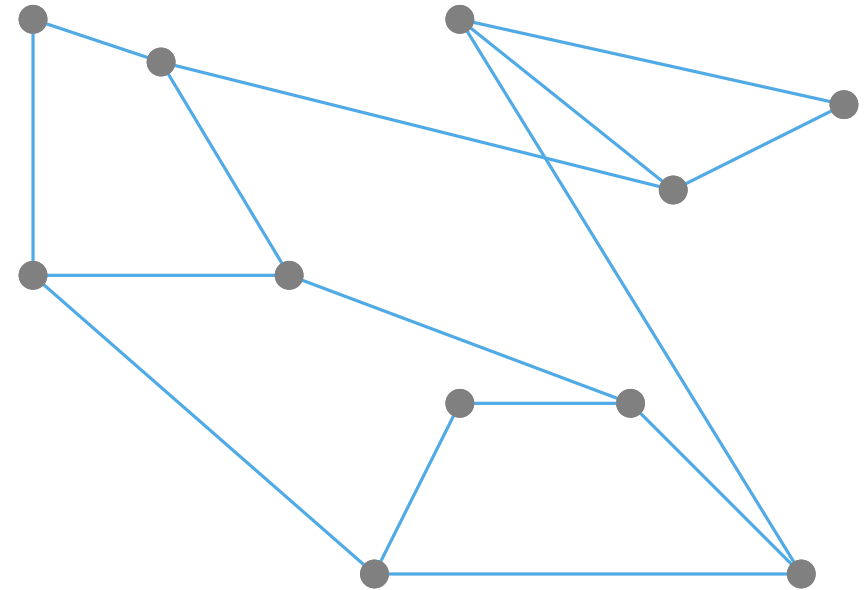
FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

■ Optimales 2-Matching auf G_d

➔ induziert Menge an Kreisen

$$C = \{c_1, \dots, c_k\}$$

$$G_d = (V, E')$$



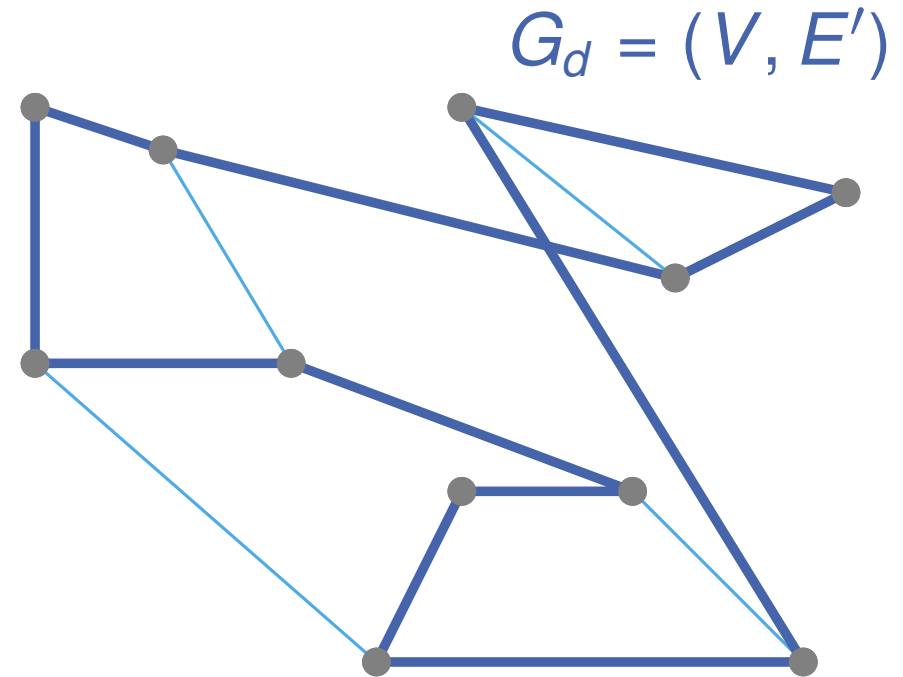
$$G = (V, E) \quad w : E \rightarrow \{1, 2\}$$

$$e \in E' \leftrightarrow e \in E, w(e) = 1$$

APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

- Optimales 2-Matching auf G_d
- ➔ induziert Menge an Kreisen $C = \{c_1, \dots, c_k\}$
- ➔ Fall $|C| = 1$: fertig



$$G = (V, E) \quad w : E \rightarrow \{1, 2\}$$

$$e \in E' \leftrightarrow e \in E, w(e) = 1$$

APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

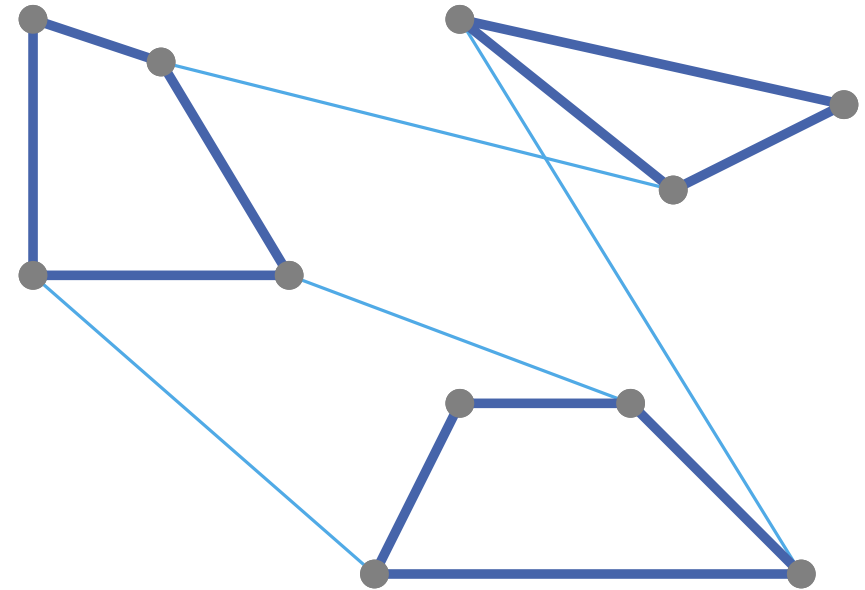
■ Optimales 2-Matching auf G_d

➔ induziert Menge an Kreisen

$$C = \{c_1, \dots, c_k\}$$

➔ Fall $|C| > 1$

$$G_d = (V, E')$$



$$G = (V, E) \quad w : E \rightarrow \{1, 2\}$$

$$e \in E' \leftrightarrow e \in E, w(e) = 1$$

APPROXIMATIONSALGORITHMUS

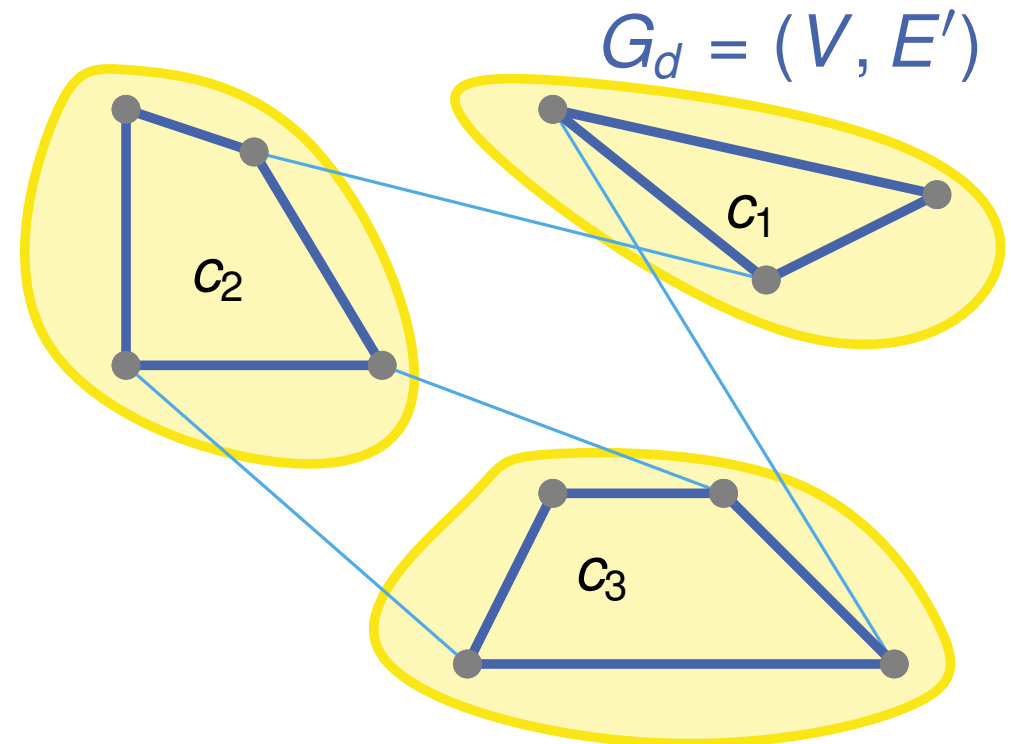
FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

■ Optimales 2-Matching auf G_d

➔ induziert Menge an Kreisen

$$C = \{c_1, \dots, c_k\}$$

➔ Fall $|C| > 1$



$$G = (V, E) \quad w : E \rightarrow \{1, 2\}$$

$$e \in E' \leftrightarrow e \in E, w(e) = 1$$

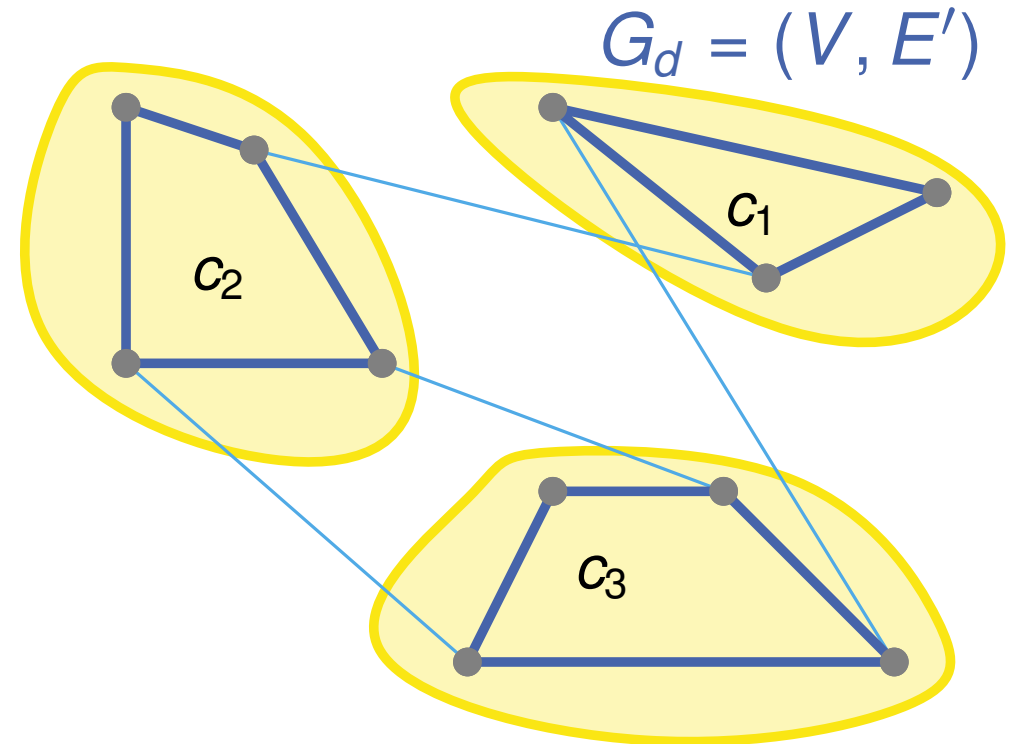
APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

■ Optimales 2-Matching auf G_d

➔ induziert Menge an Kreisen

$$C = \{c_1, \dots, c_k\}$$



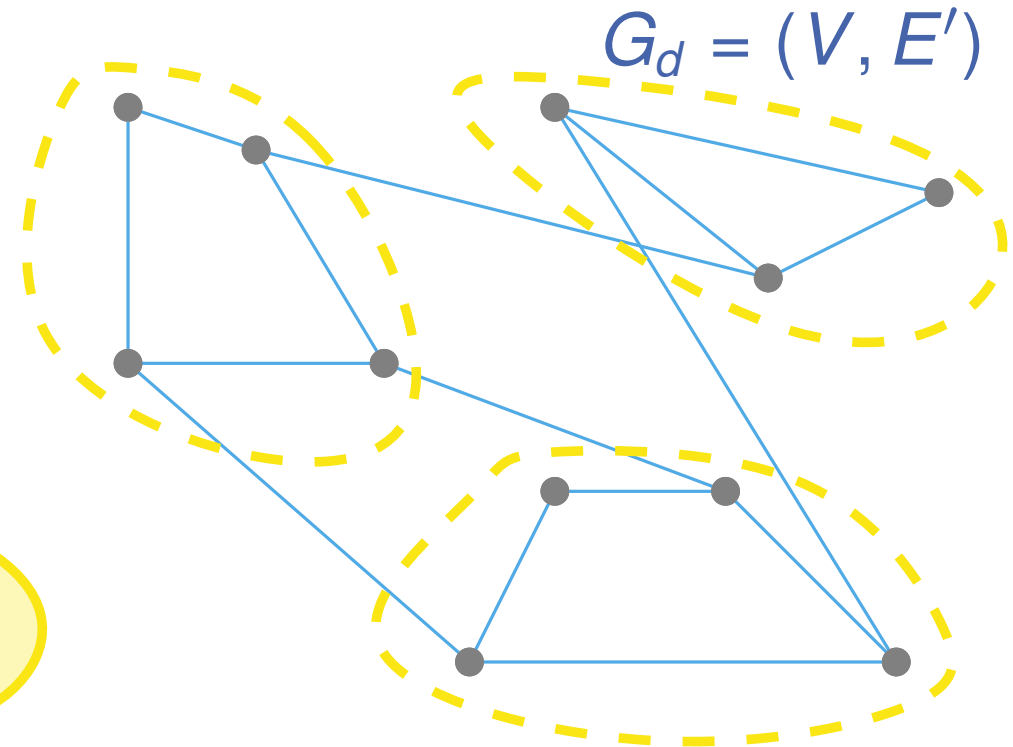
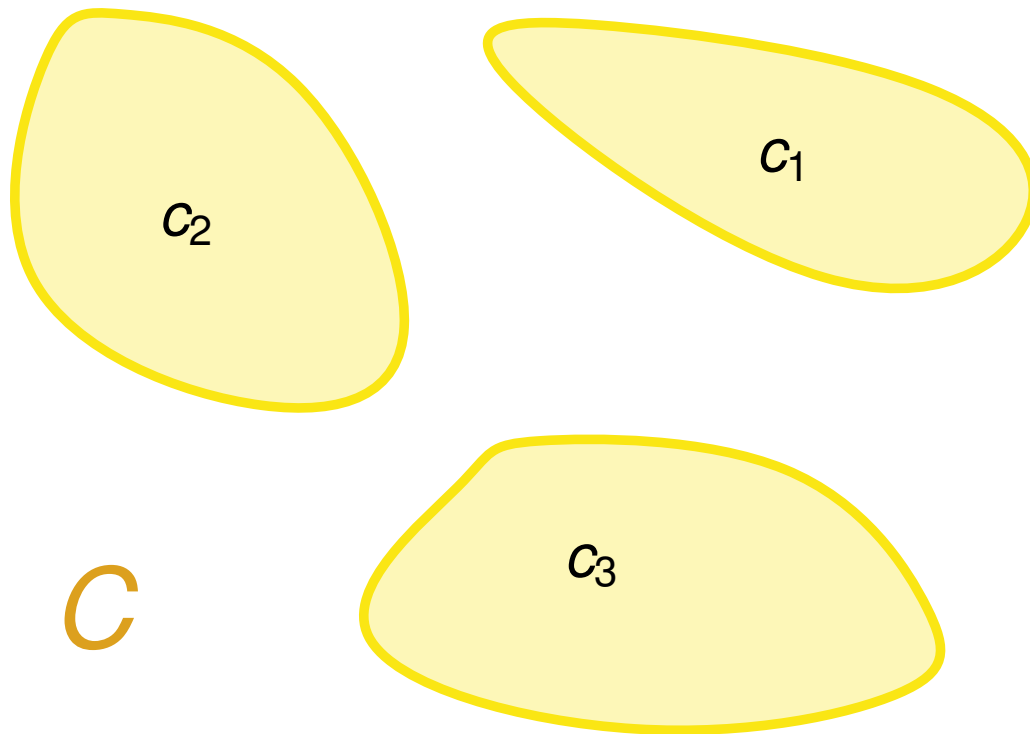
APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

■ Optimales 2-Matching auf G_d

➔ induziert Menge an Kreisen

$$C = \{c_1, \dots, c_k\}$$



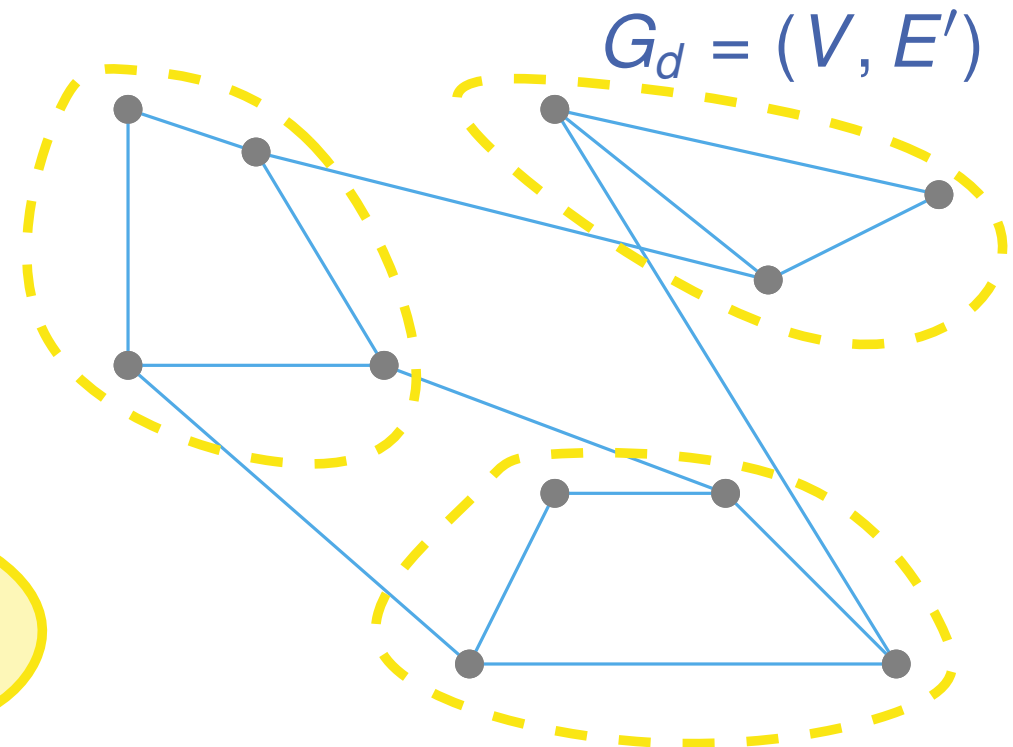
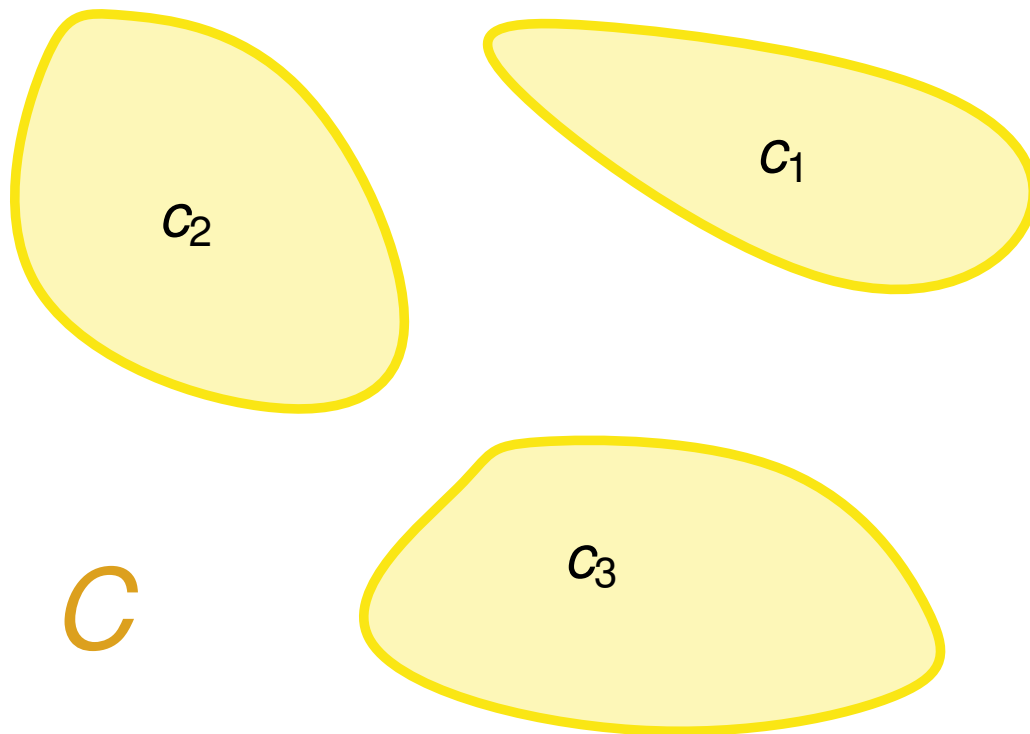
APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

■ Optimales 2-Matching auf G_d

➔ induziert Menge an Kreisen

$$C = \{c_1, \dots, c_k\}$$



$$B = (V \cup C, D)$$

$(c, v) \in D$ g.d.w.
 $v \in V$ nicht in $c \in C$ liegt und
 $u \in V$ in c existiert mit $\{u, v\} \in E'$

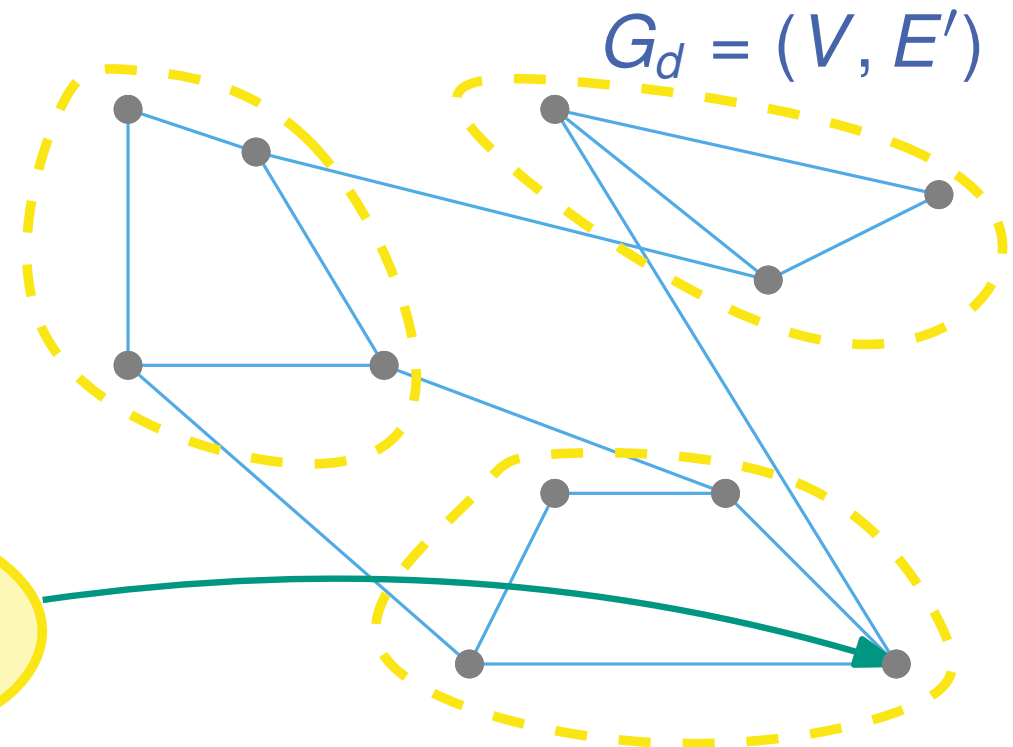
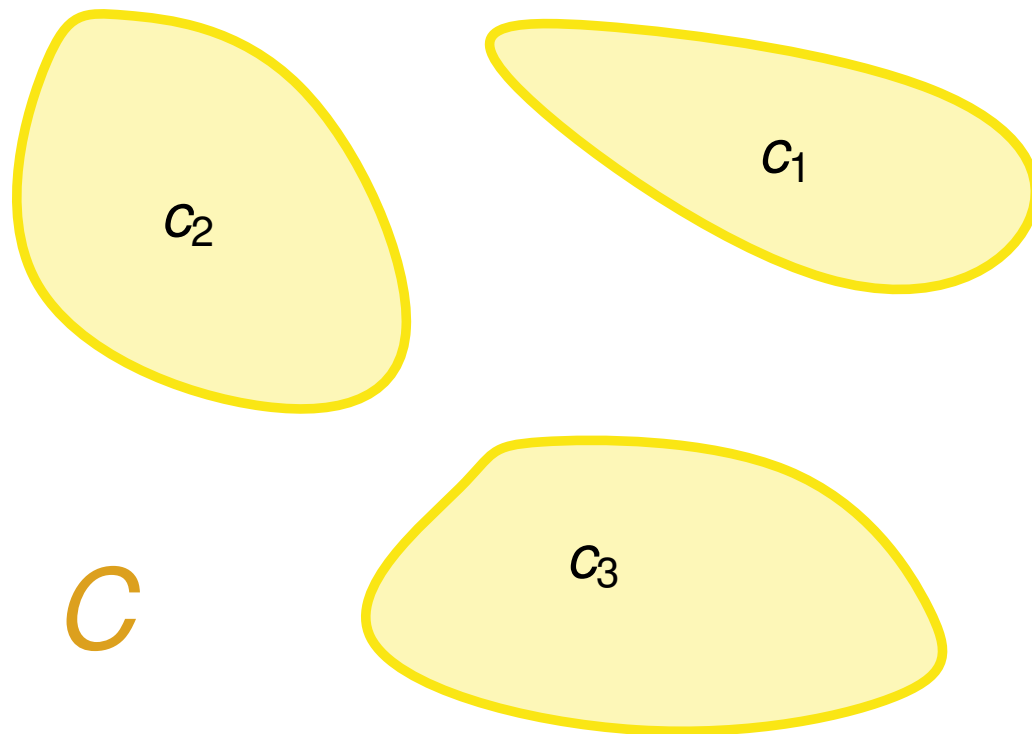
APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

■ Optimales 2-Matching auf G_d

➔ induziert Menge an Kreisen

$$C = \{c_1, \dots, c_k\}$$



$$B = (V \cup C, D)$$

$(c, v) \in D$ g.d.w.
 $v \in V$ nicht in $c \in C$ liegt und
 $u \in V$ in c existiert mit $\{u, v\} \in E'$

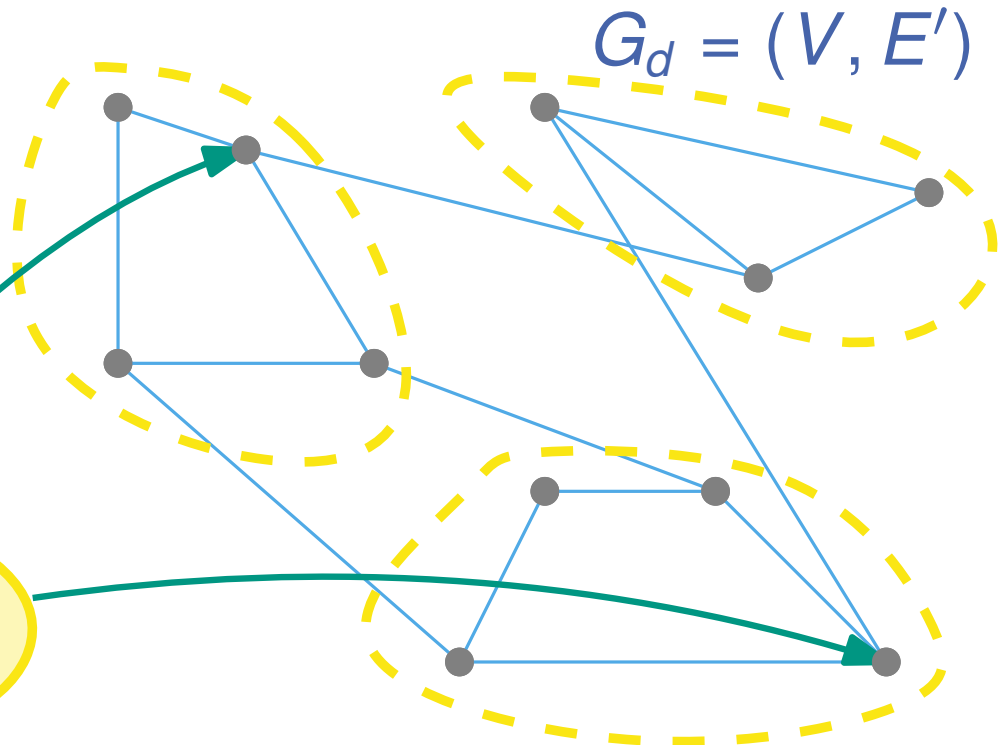
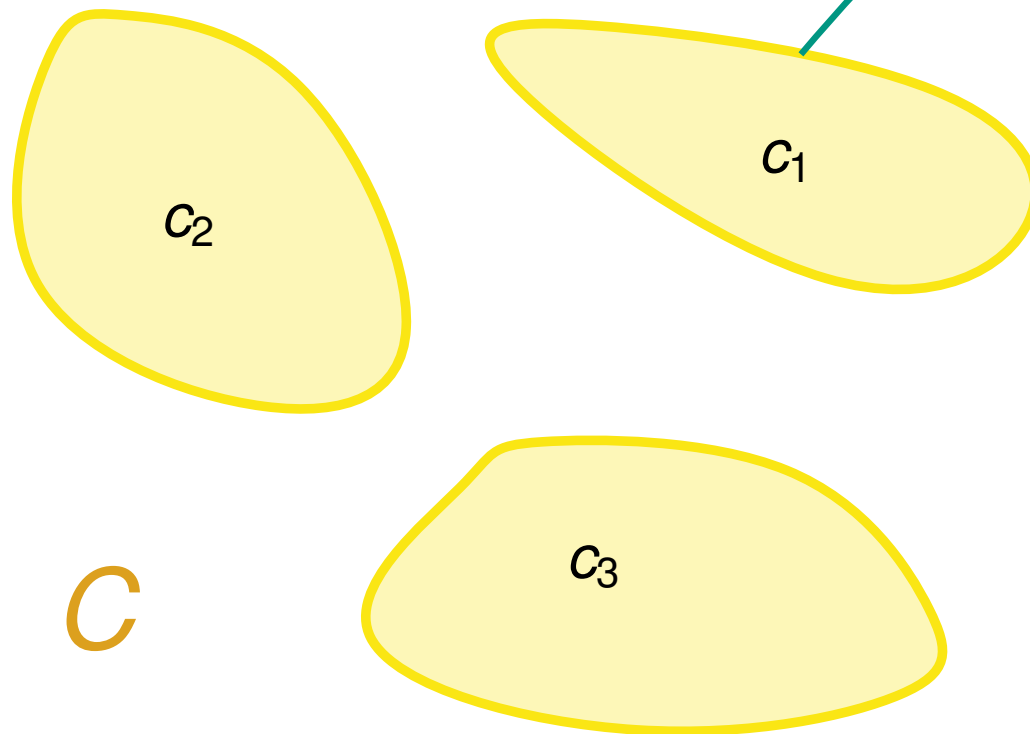
APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

■ Optimales 2-Matching auf G_d

➔ induziert Menge an Kreisen

$$C = \{c_1, \dots, c_k\}$$



$$B = (V \cup C, D)$$

$(c, v) \in D$ g.d.w.
 $v \in V$ nicht in $c \in C$ liegt und
 $u \in V$ in c existiert mit $\{u, v\} \in E'$

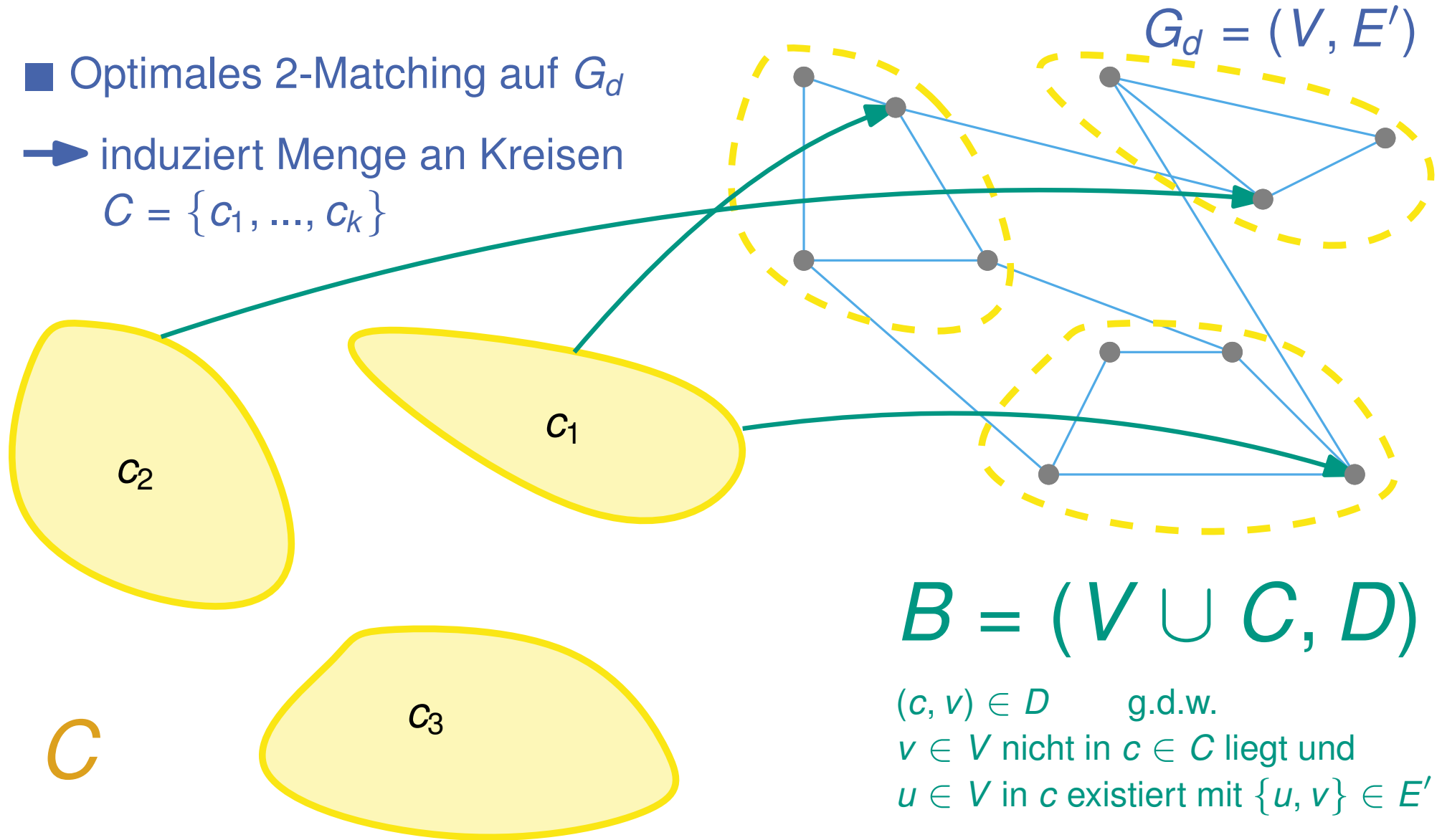
APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

■ Optimales 2-Matching auf G_d

➔ induziert Menge an Kreisen

$$C = \{c_1, \dots, c_k\}$$



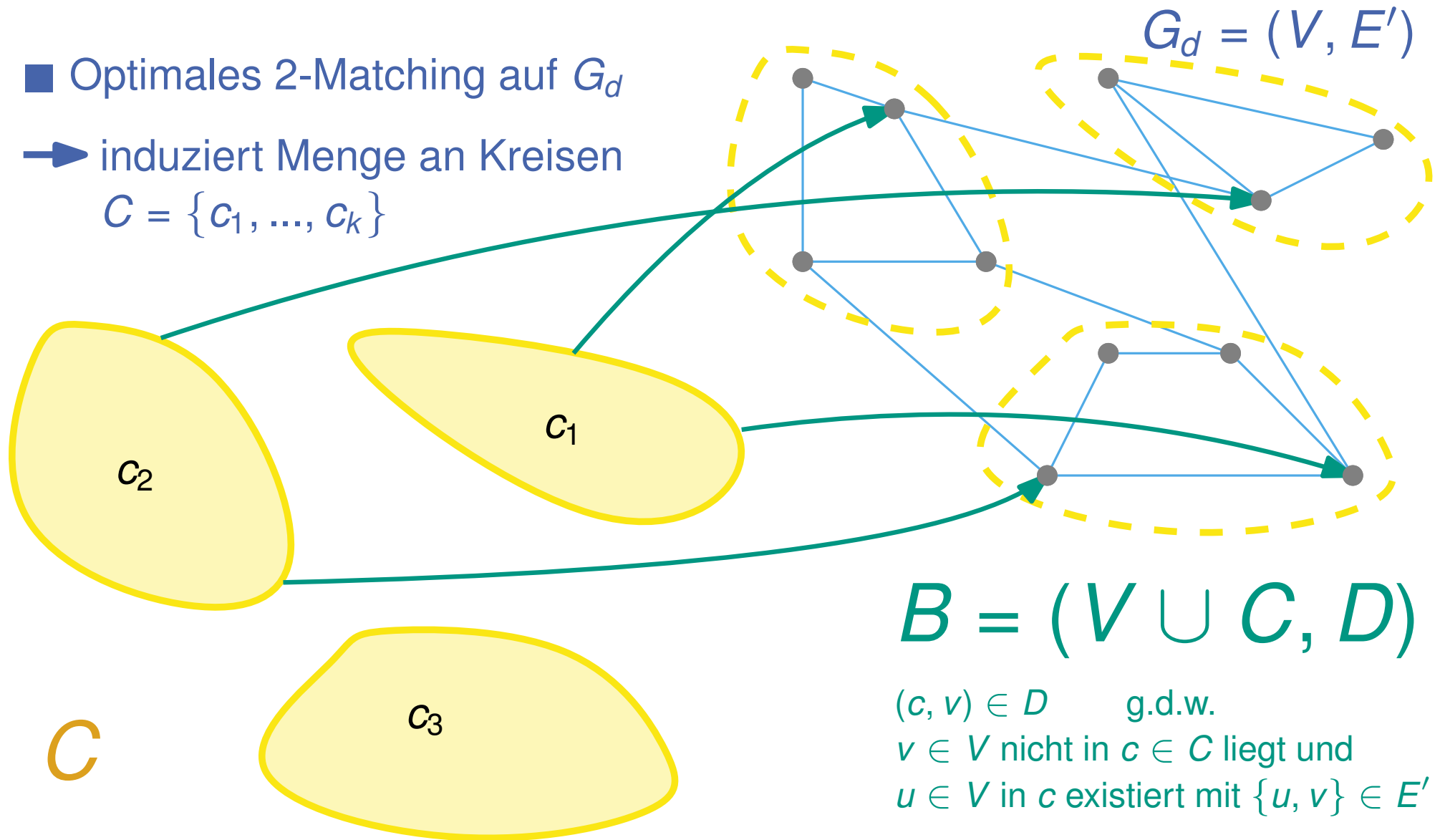
APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

■ Optimales 2-Matching auf G_d

➔ induziert Menge an Kreisen

$$C = \{c_1, \dots, c_k\}$$



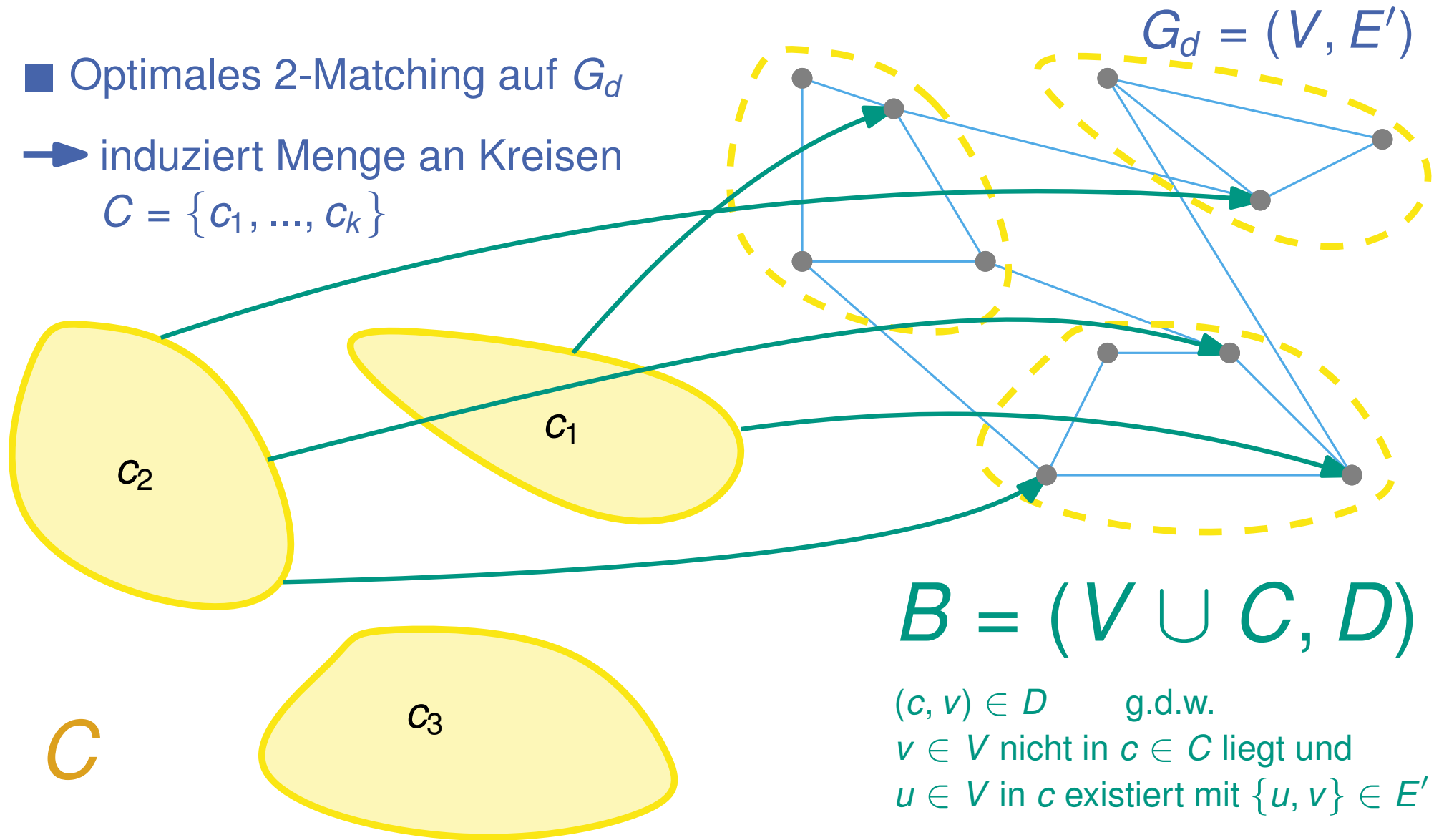
APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

■ Optimales 2-Matching auf G_d

➔ induziert Menge an Kreisen

$$C = \{c_1, \dots, c_k\}$$



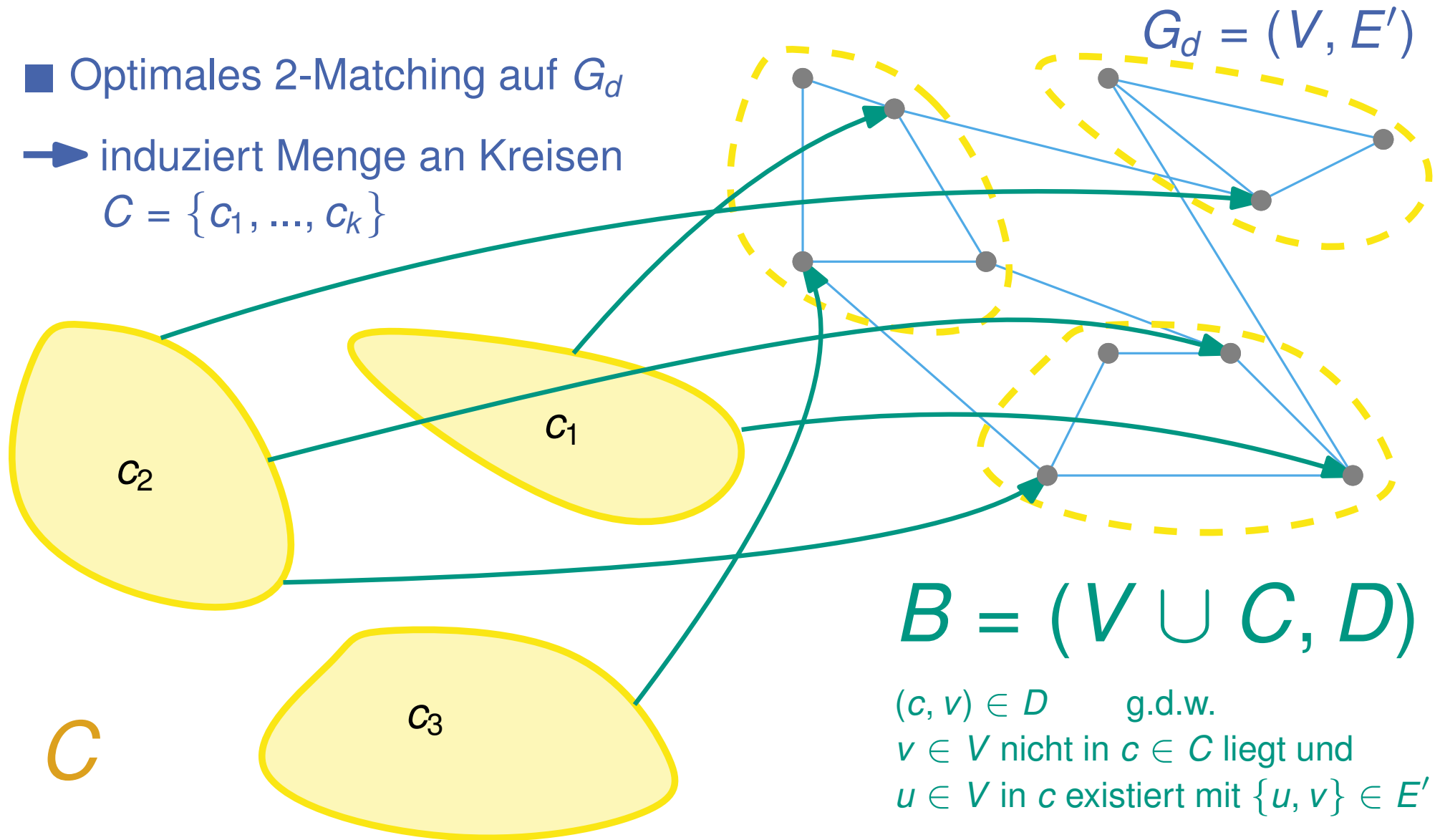
APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

■ Optimales 2-Matching auf G_d

➔ induziert Menge an Kreisen

$$C = \{c_1, \dots, c_k\}$$



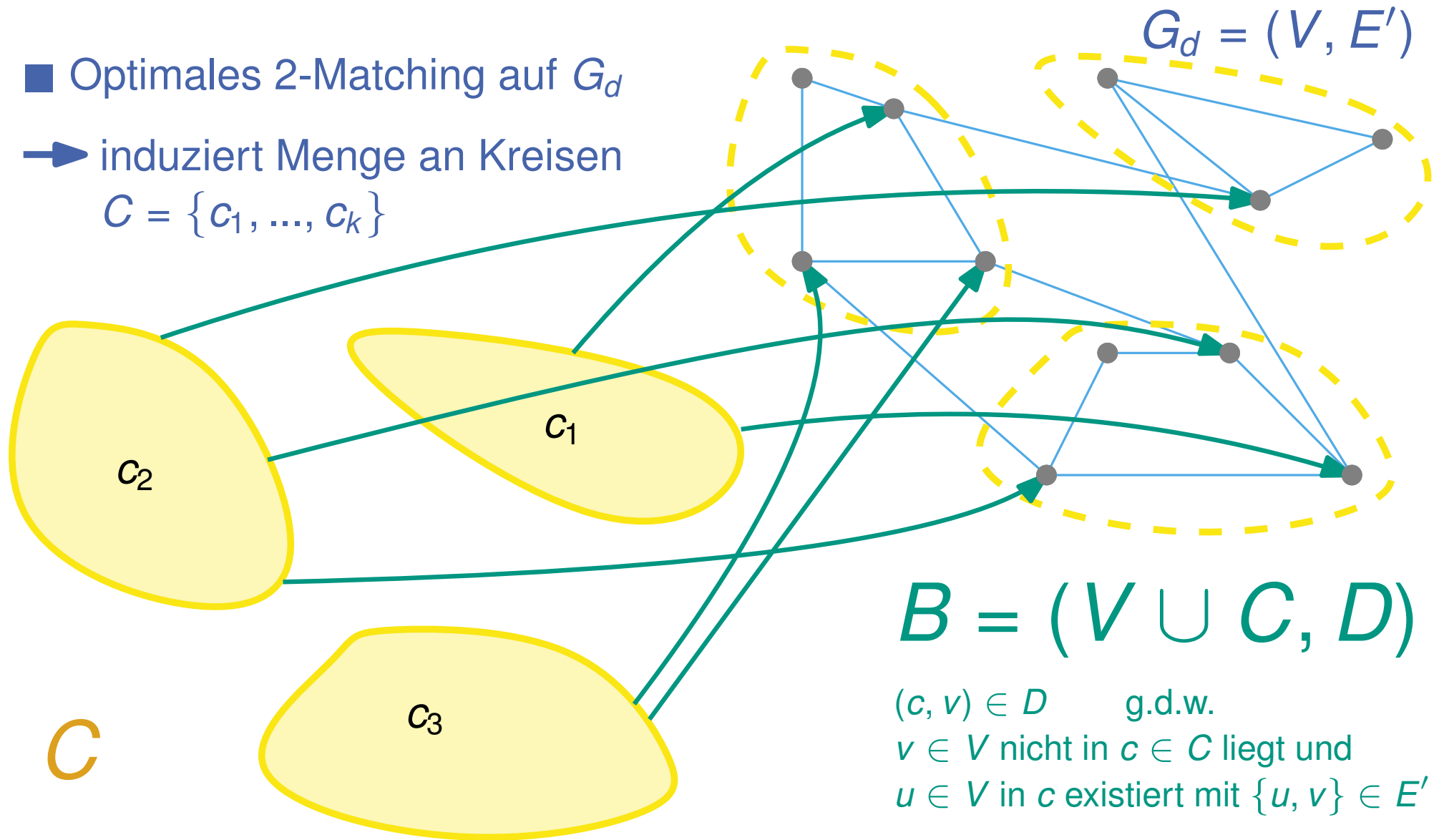
APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

■ Optimales 2-Matching auf G_d

➔ induziert Menge an Kreisen

$$C = \{c_1, \dots, c_k\}$$



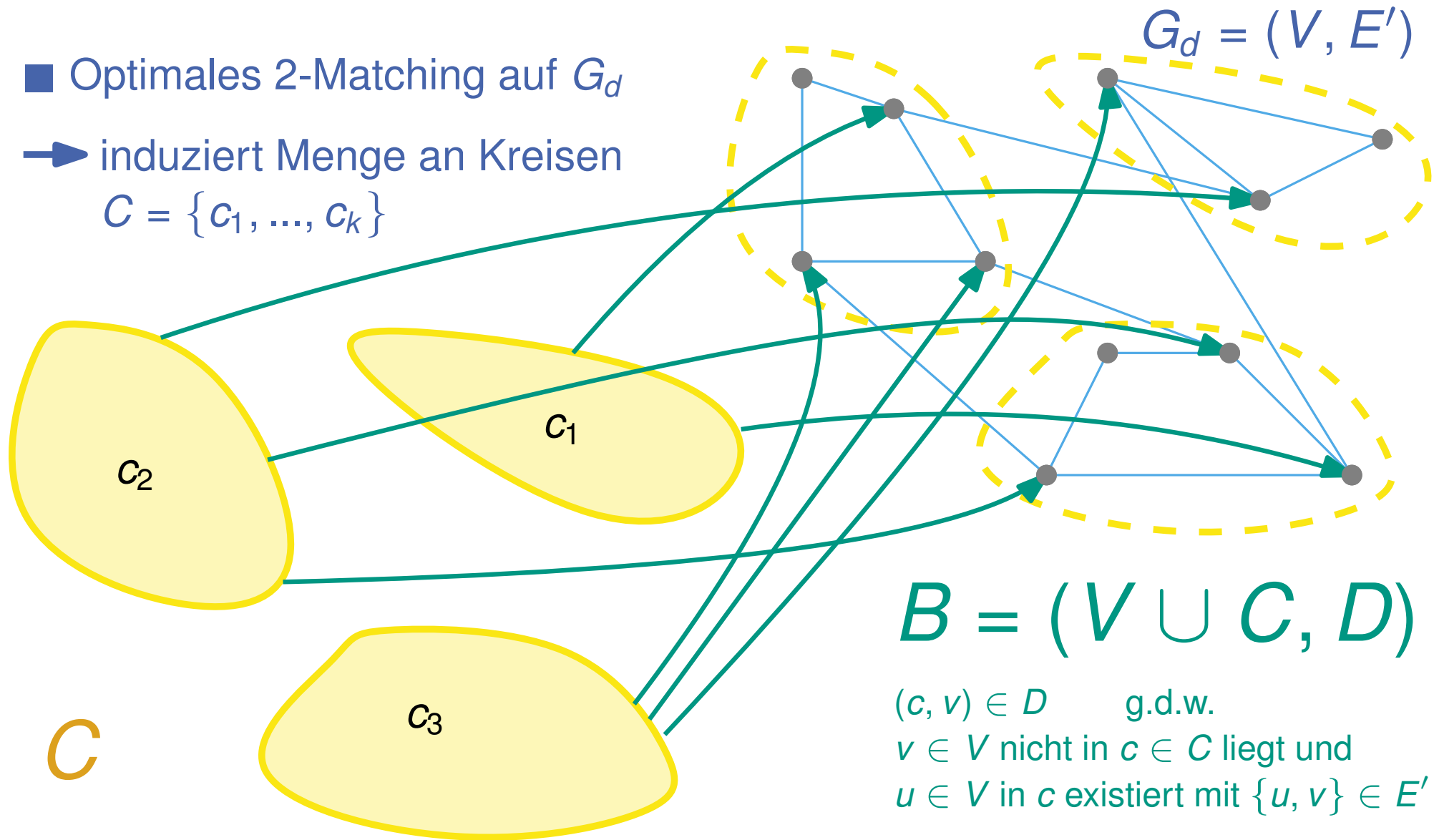
APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

■ Optimales 2-Matching auf G_d

➔ induziert Menge an Kreisen

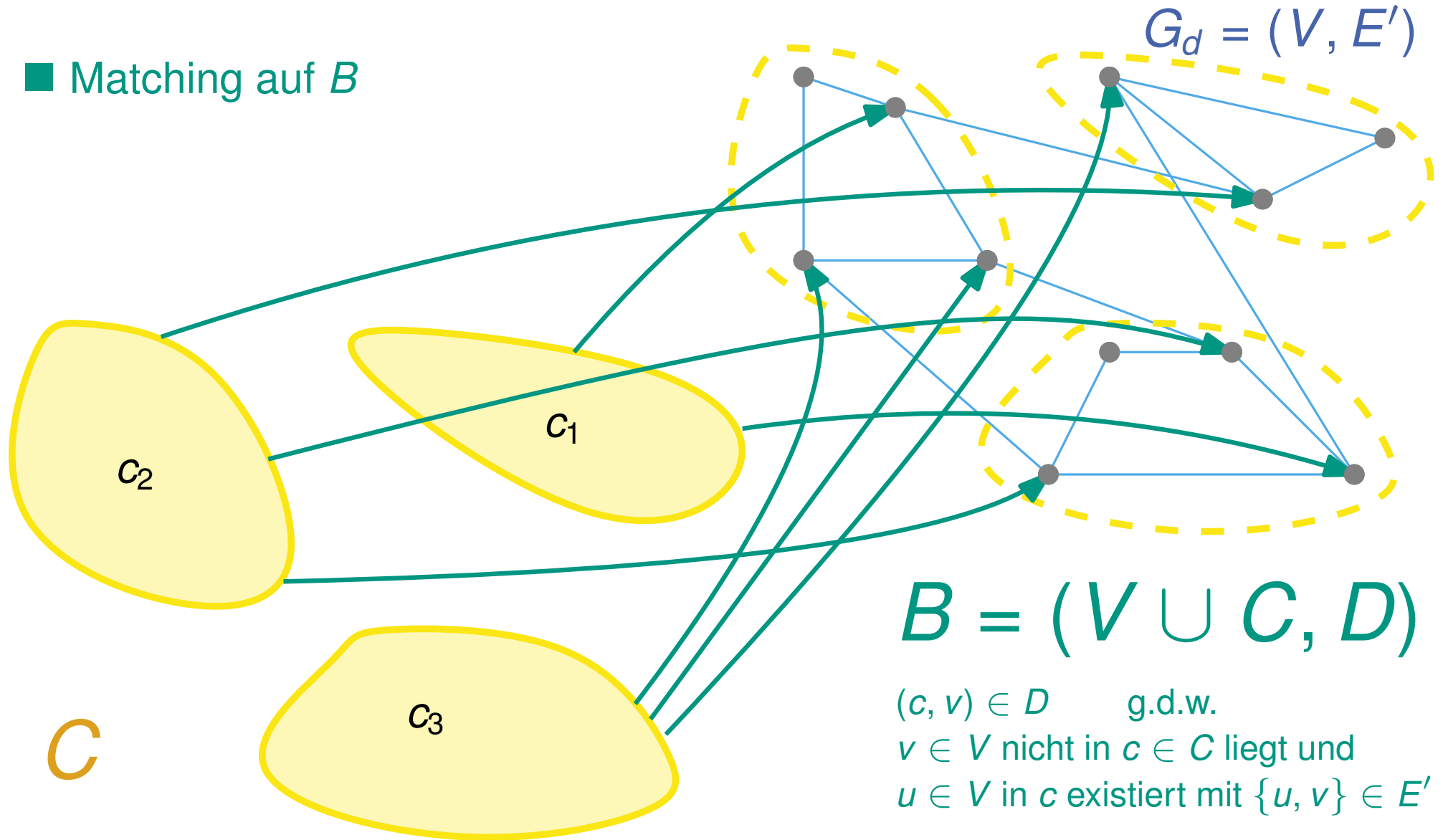
$$C = \{c_1, \dots, c_k\}$$



APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

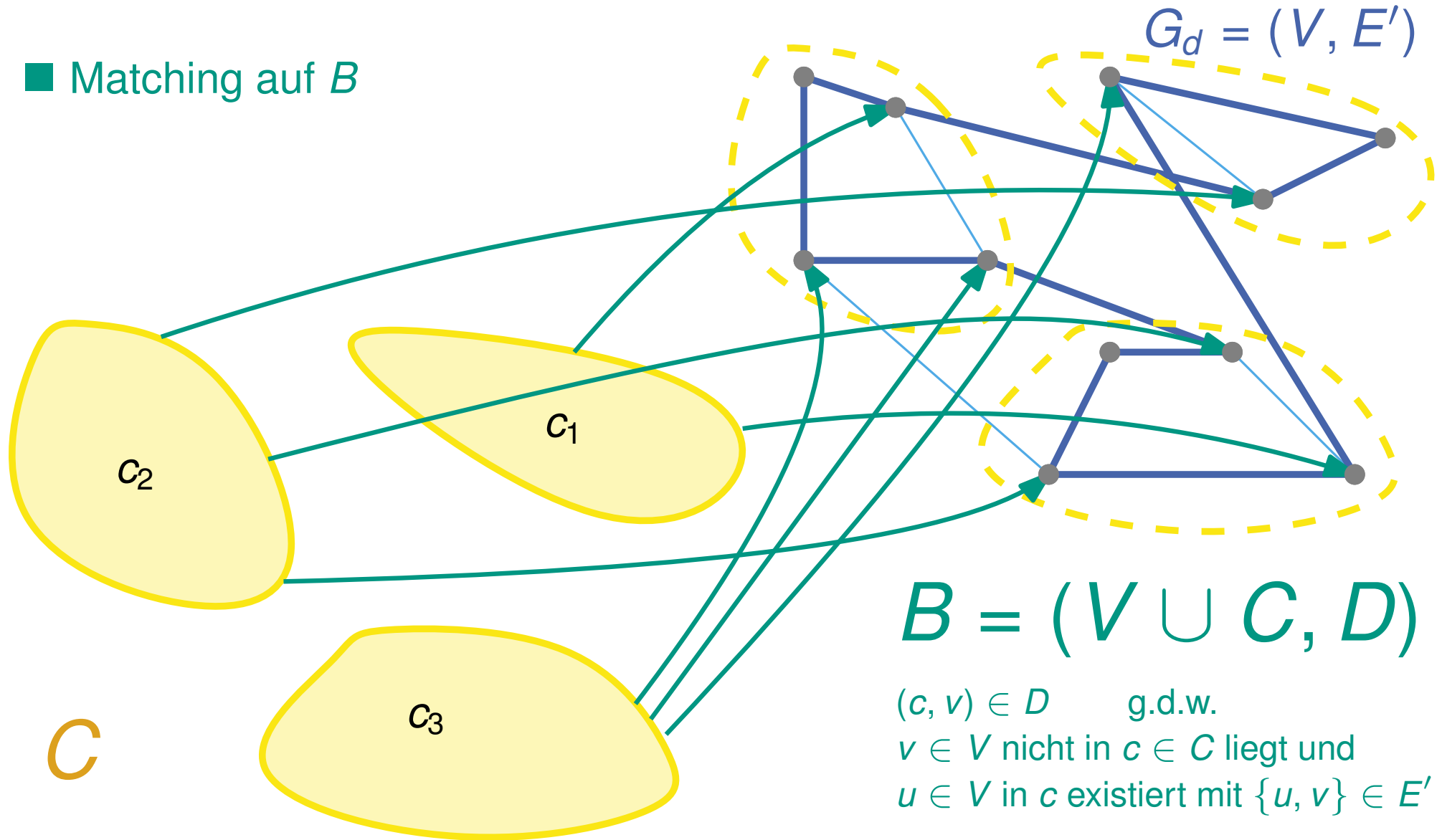
■ Matching auf B



APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

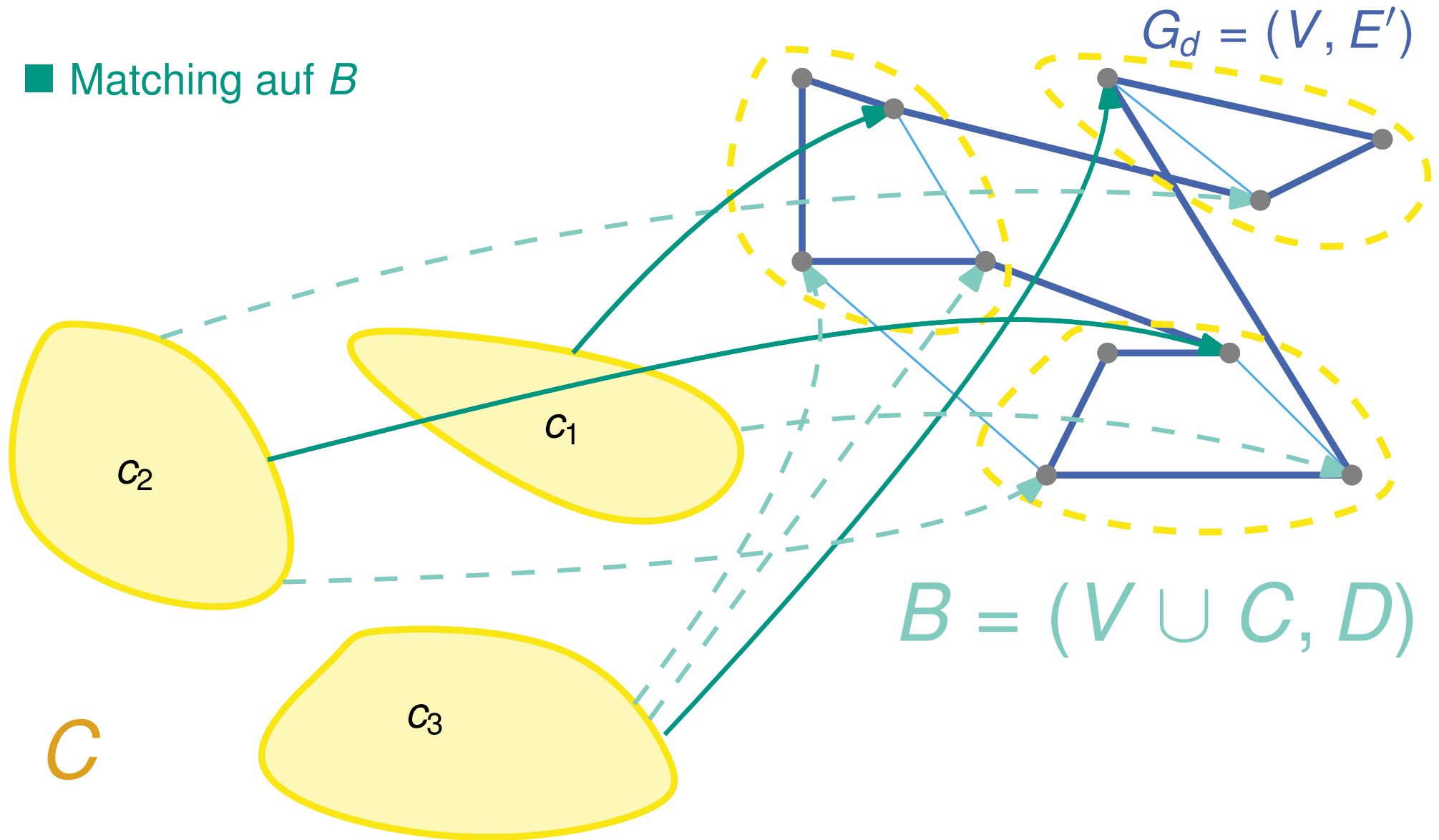
■ Matching auf B



APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

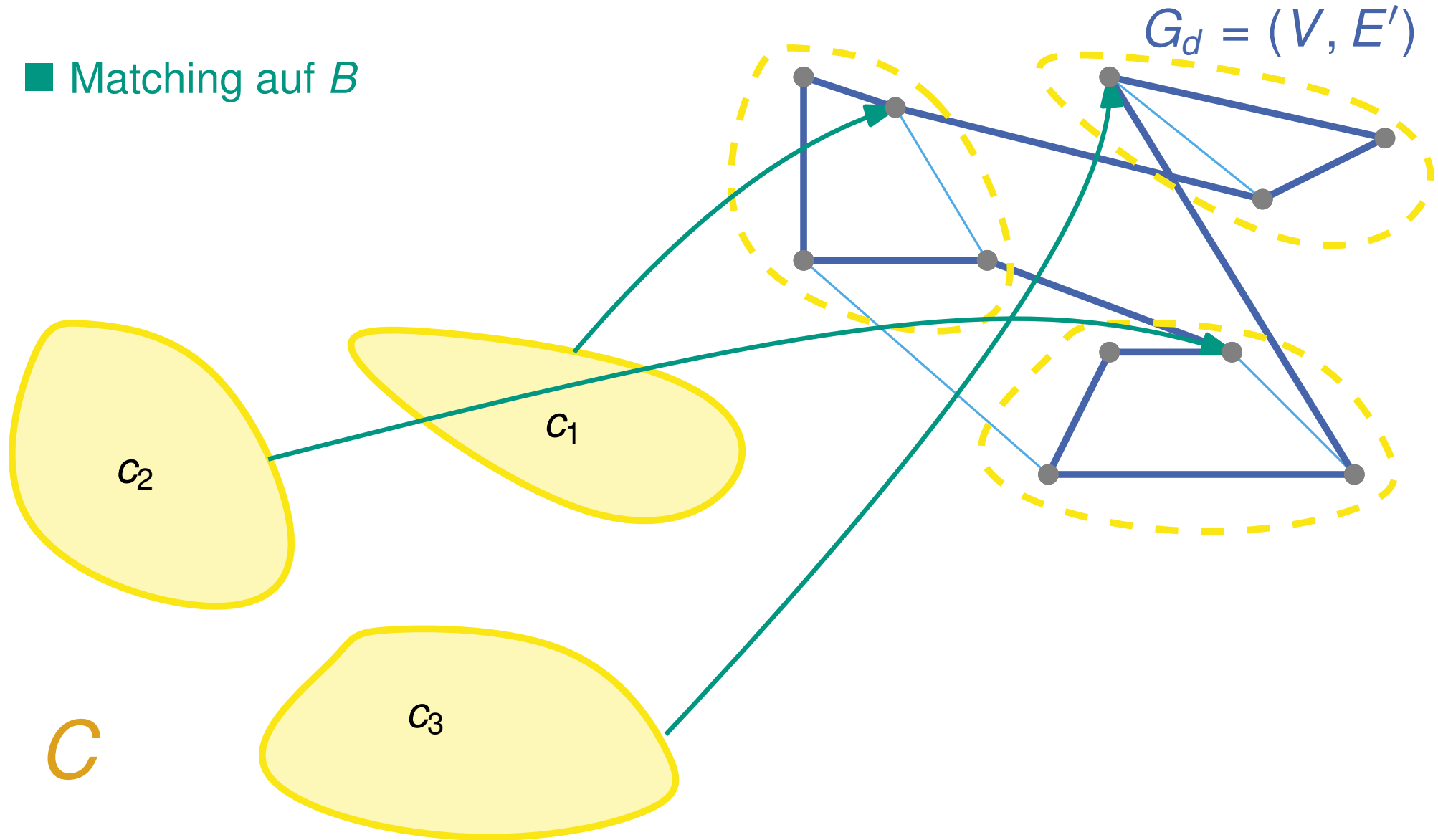
■ Matching auf B



APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

■ Matching auf B

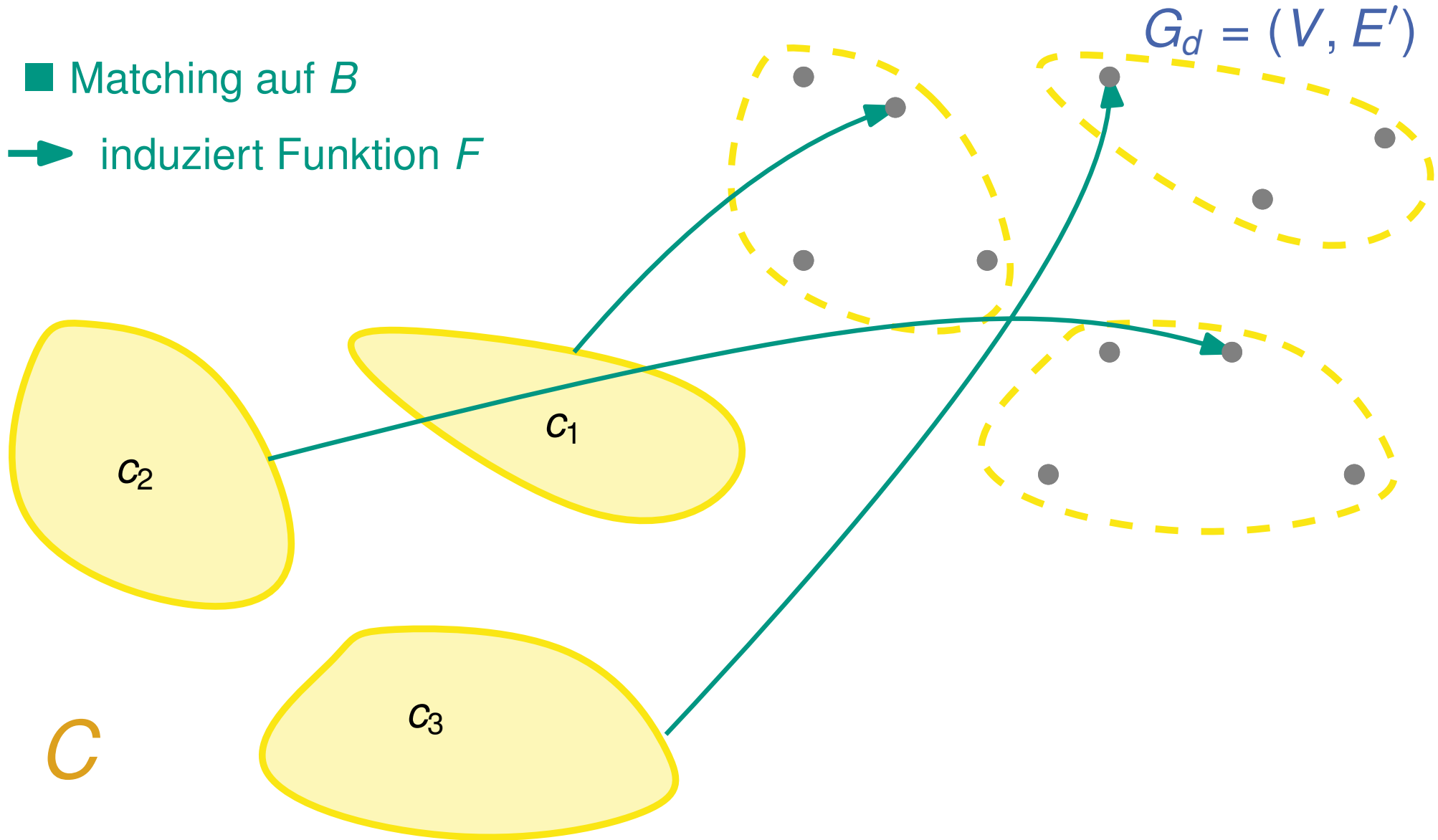


APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

■ Matching auf B

➔ induziert Funktion F

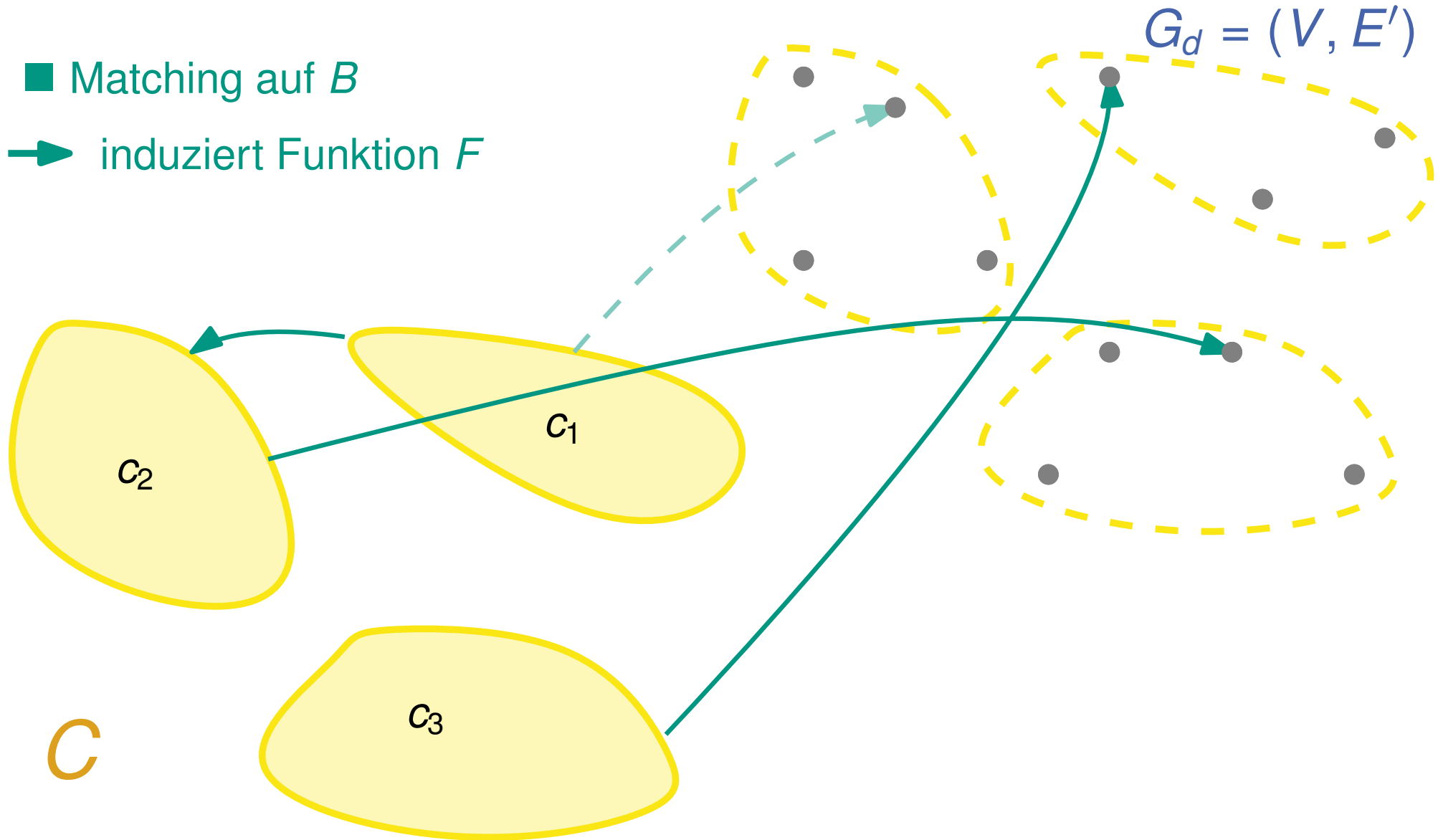


APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

■ Matching auf B

➔ induziert Funktion F

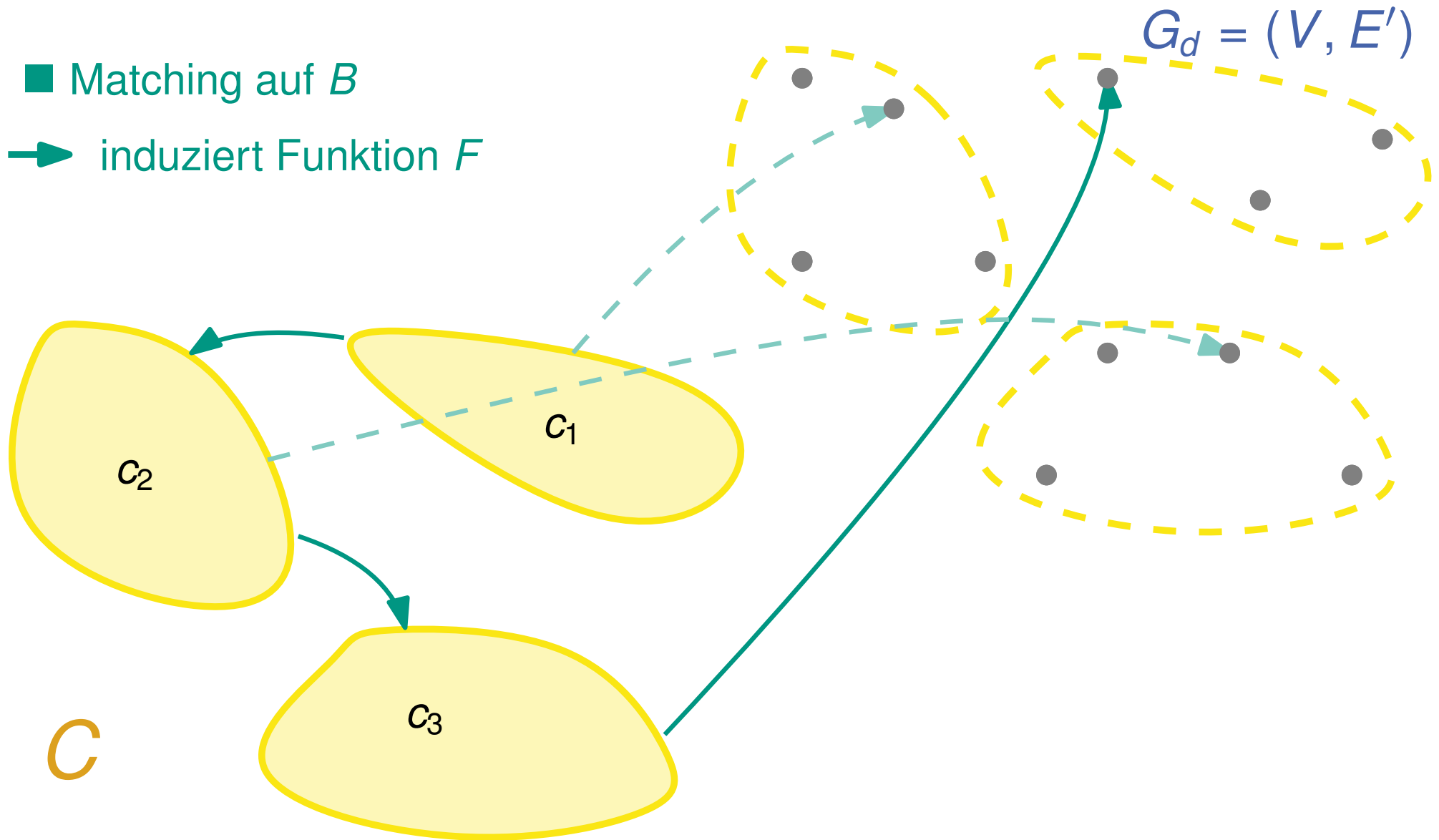


APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

■ Matching auf B

➔ induziert Funktion F

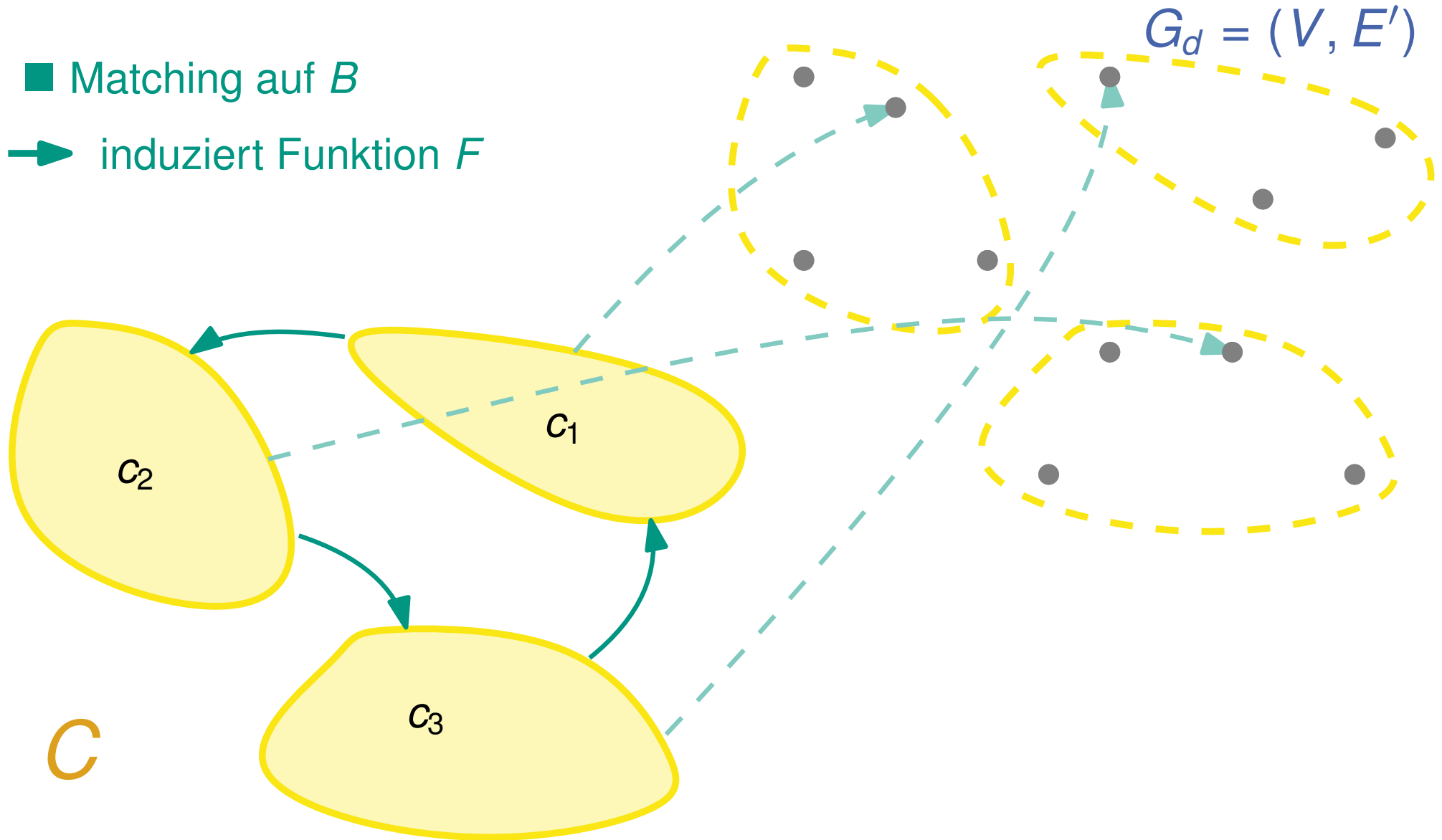


APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

■ Matching auf B

➔ induziert Funktion F

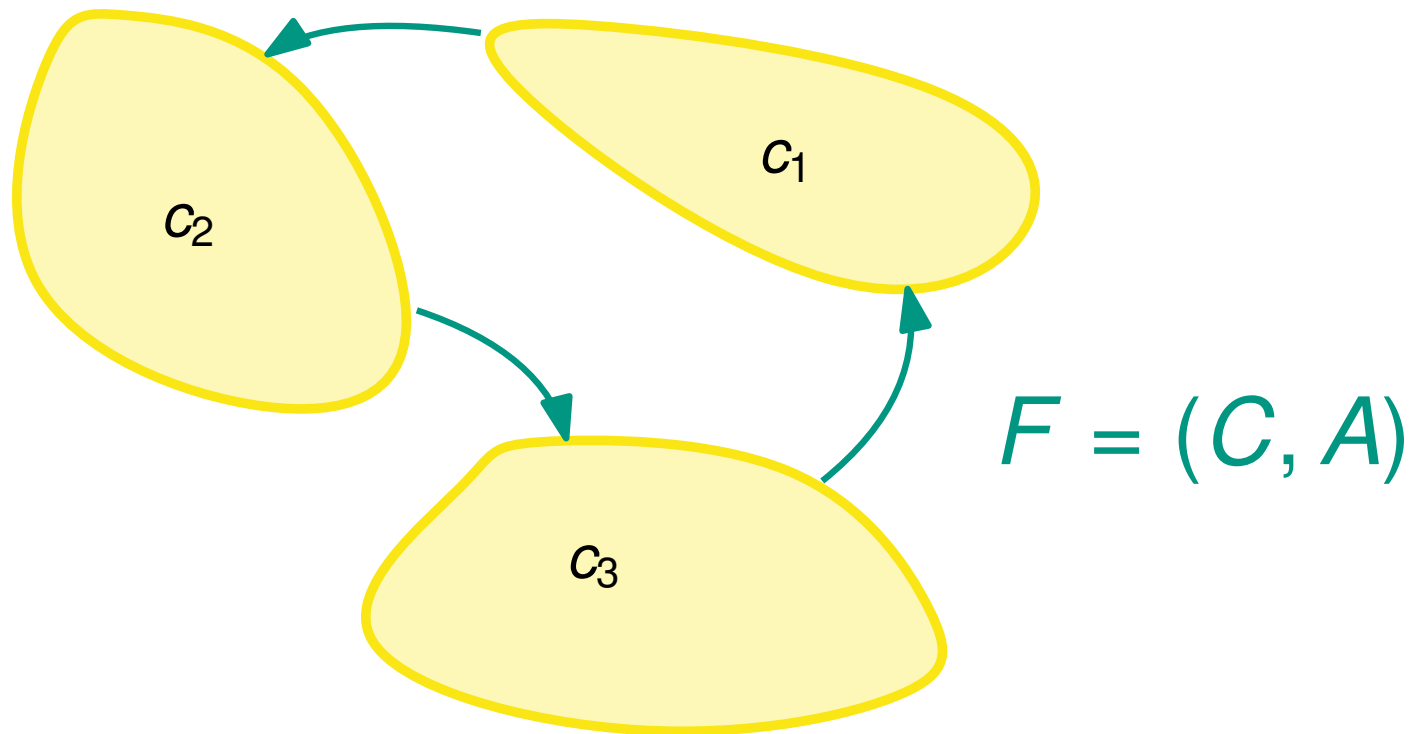


APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

■ Matching auf B

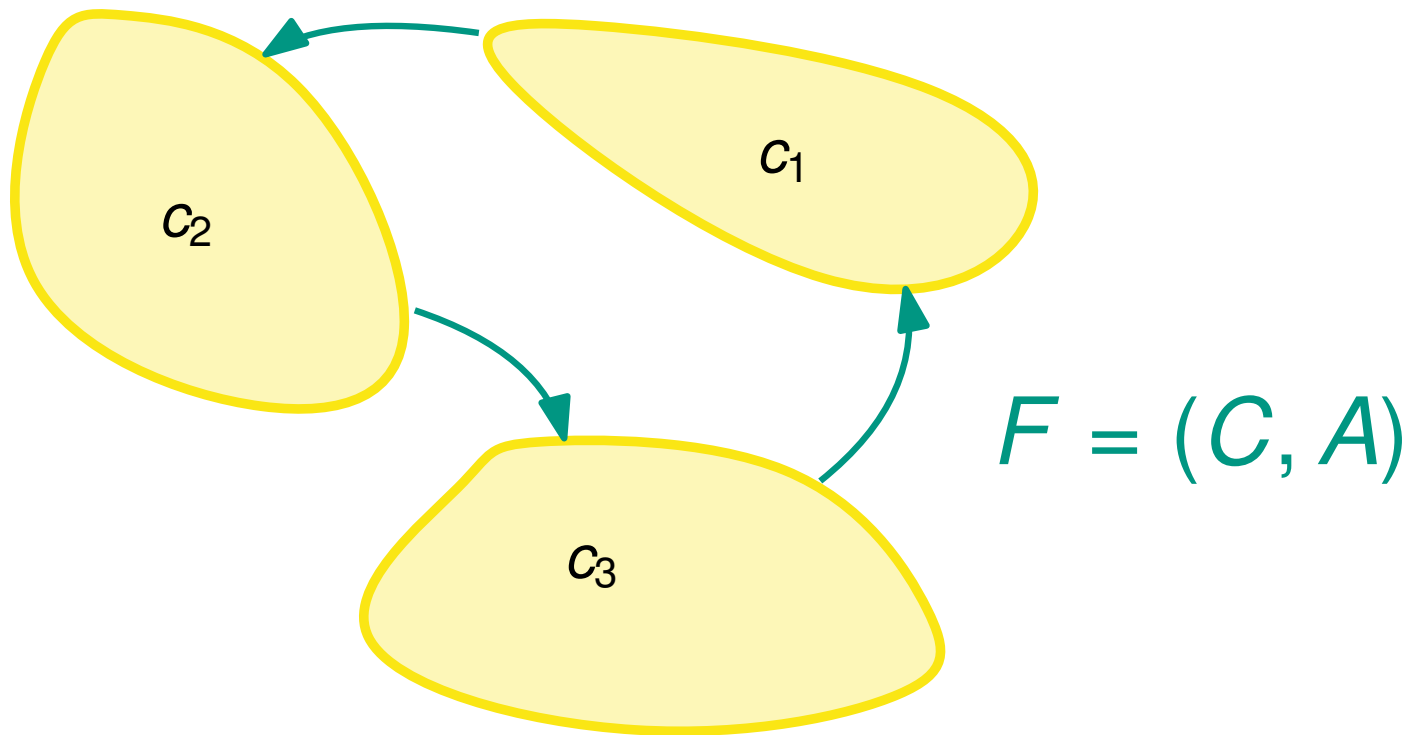
→ induziert Funktion F



APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

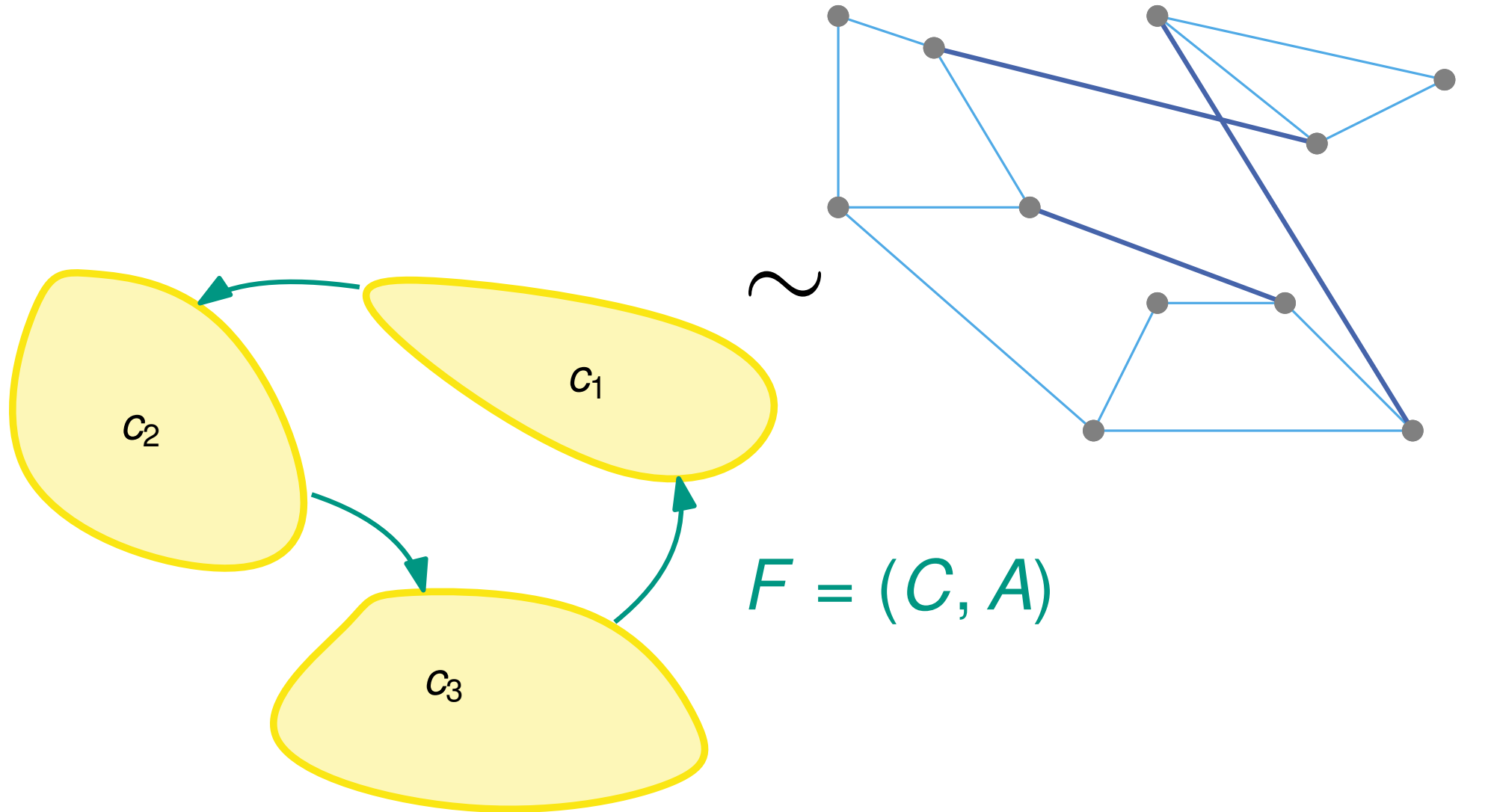
Jede Kante von F ist mit einer Kante von G_d assoziiert!



APPROXIMATIONSALGORITHMUS

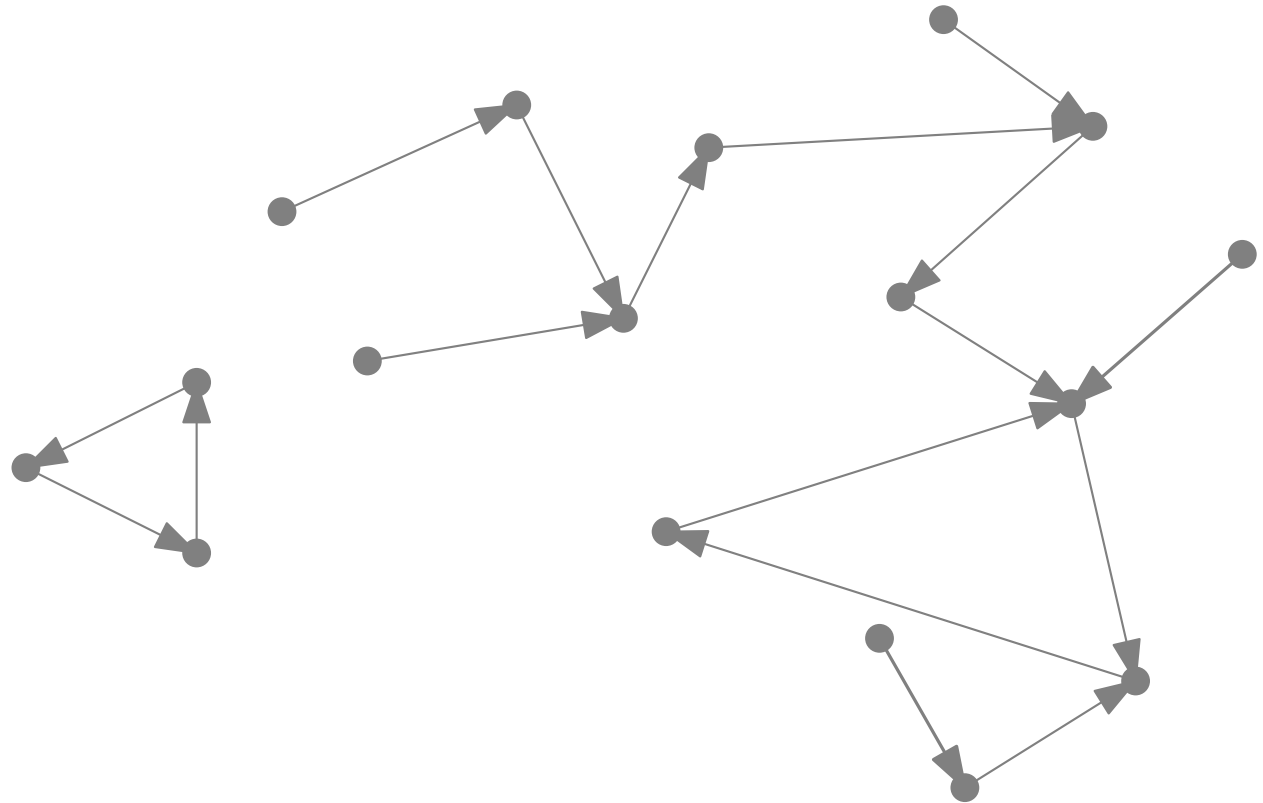
FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

Jede Kante von F ist mit einer Kante von G_d assoziiert!



Lemma:

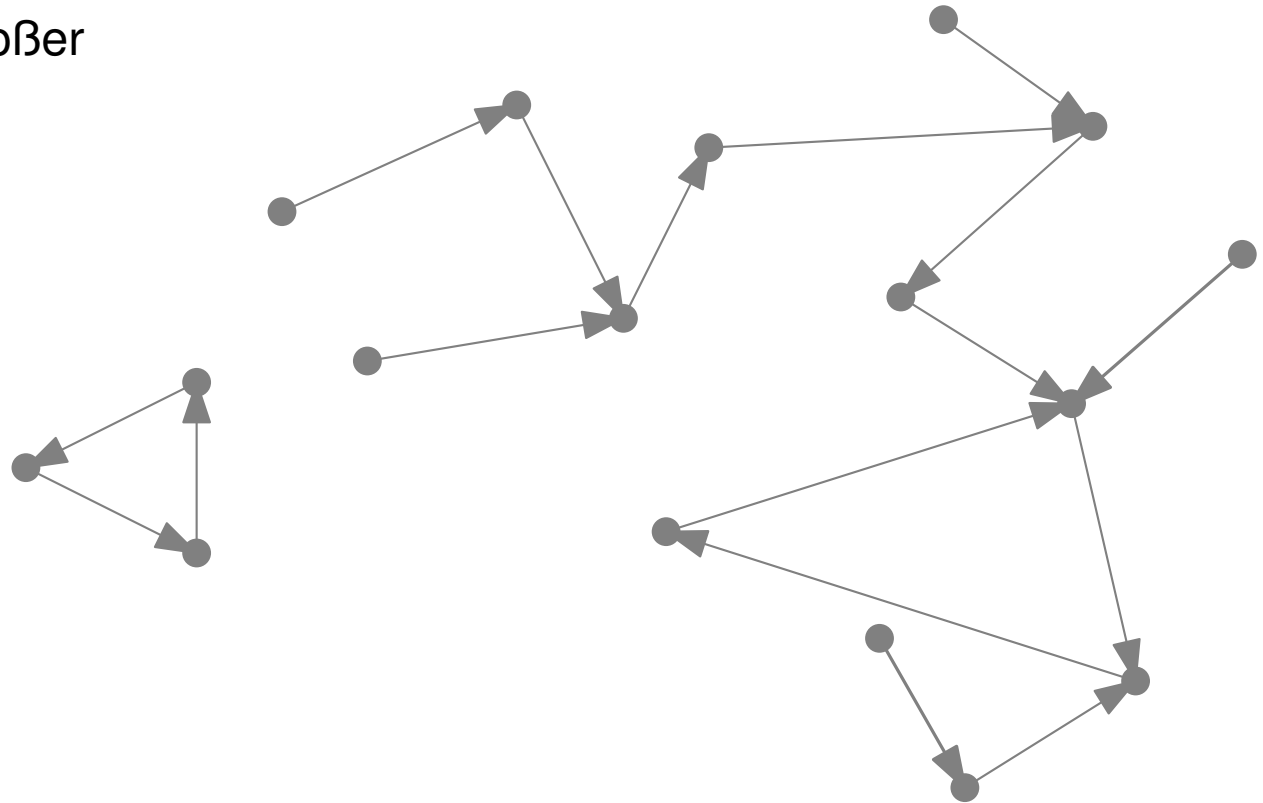
Jede Funktion F hat einen aufspannenden Teilgraph, der aus In-Trees der Höhe 1 und Pfaden der Länge 2 besteht.



Lemma:

Jede Funktion F hat einen aufspannenden Teilgraph, der aus In-Trees der Höhe 1 und Pfaden der Länge 2 besteht.

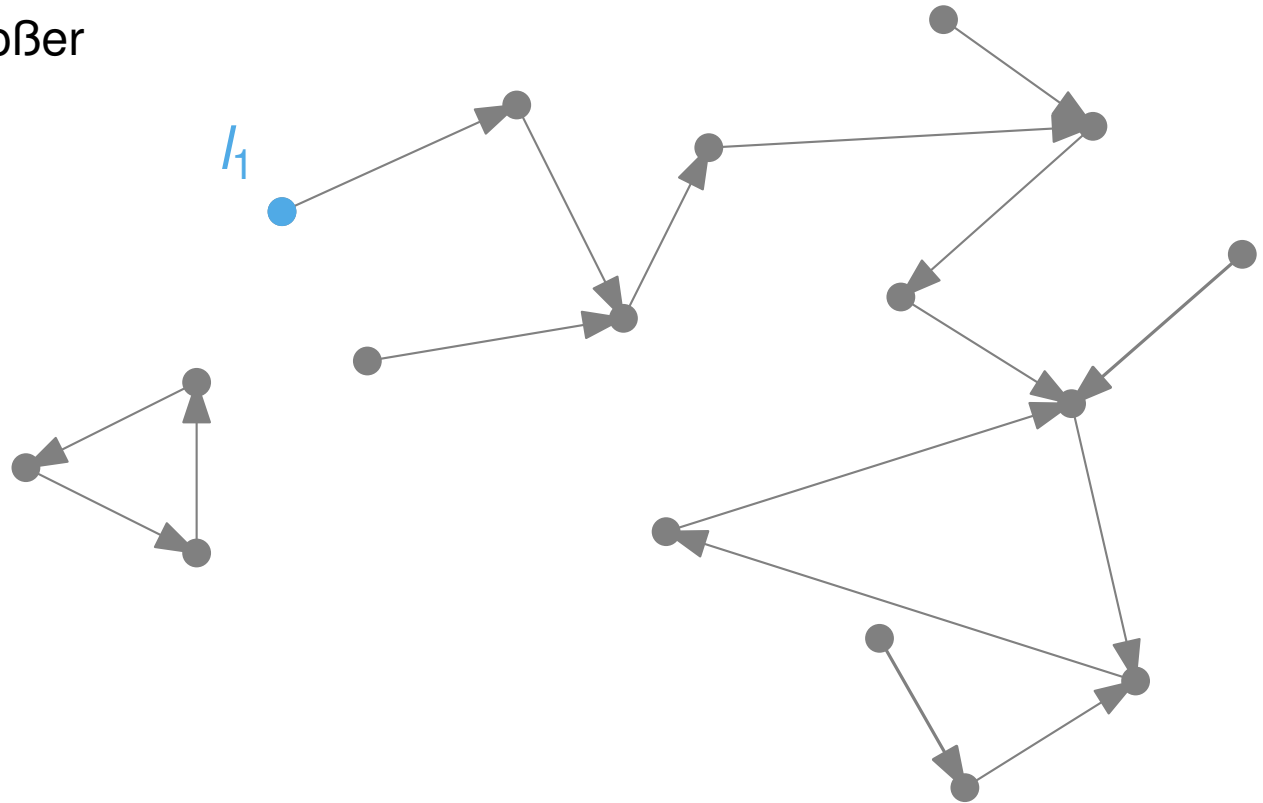
- Wähle Blatt mit möglichst großer Distanz zu anderem Knoten



Lemma:

Jede Funktion F hat einen aufspannenden Teilgraph, der aus In-Trees der Höhe 1 und Pfaden der Länge 2 besteht.

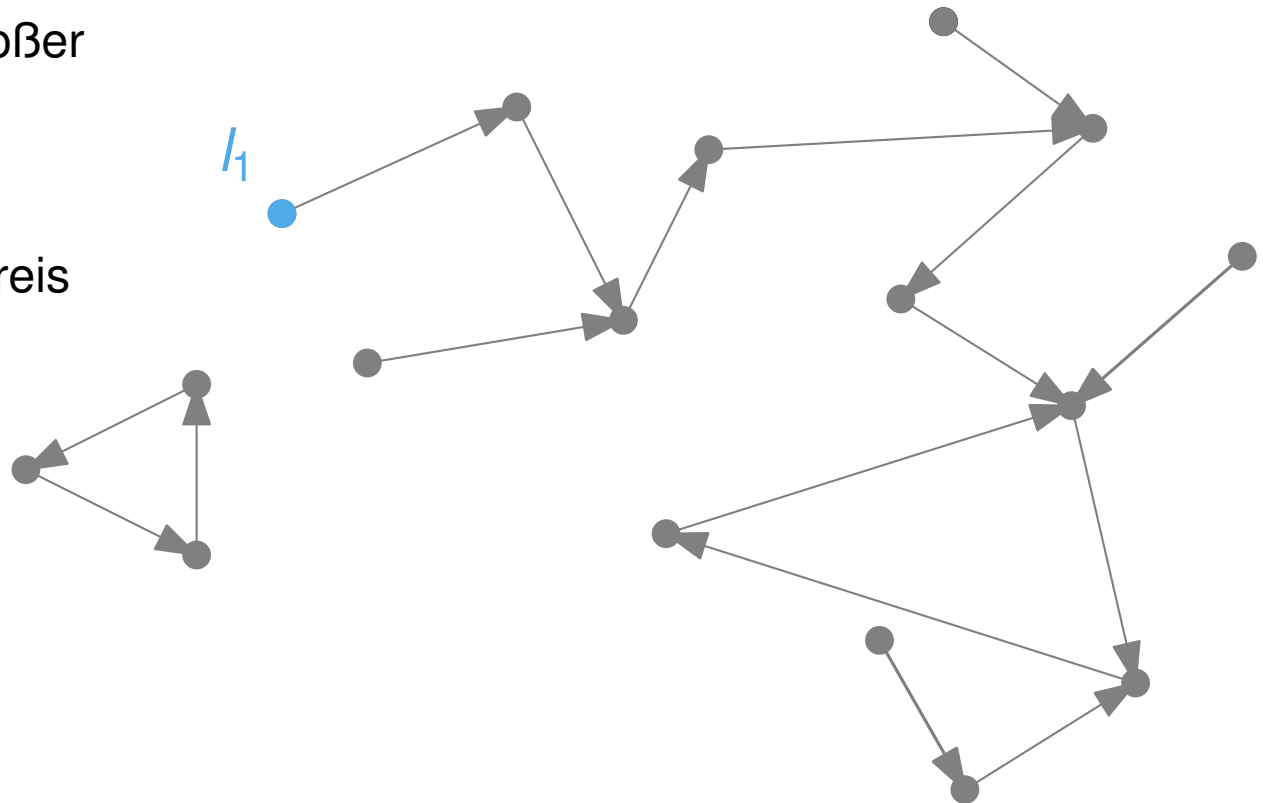
- Wähle Blatt mit möglichst großer Distanz zu anderem Knoten



Lemma:

Jede Funktion F hat einen aufspannenden Teilgraph, der aus In-Trees der Höhe 1 und Pfaden der Länge 2 besteht.

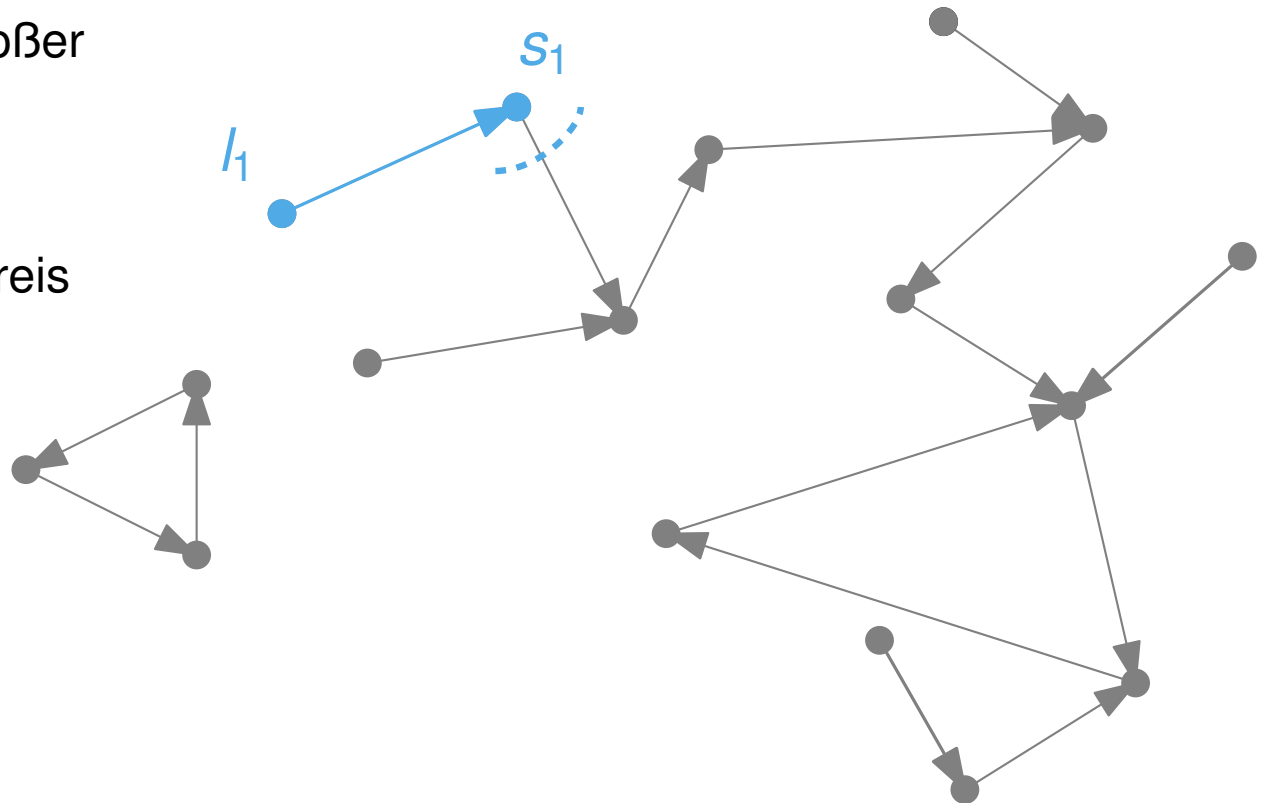
- Wähle Blatt mit möglichst großer Distanz zu anderem Knoten
- Nachfolger liegt auf einem Kreis oder ist Wurzel eines In-Tree der Höhe 1



Lemma:

Jede Funktion F hat einen aufspannenden Teilgraph, der aus In-Trees der Höhe 1 und Pfaden der Länge 2 besteht.

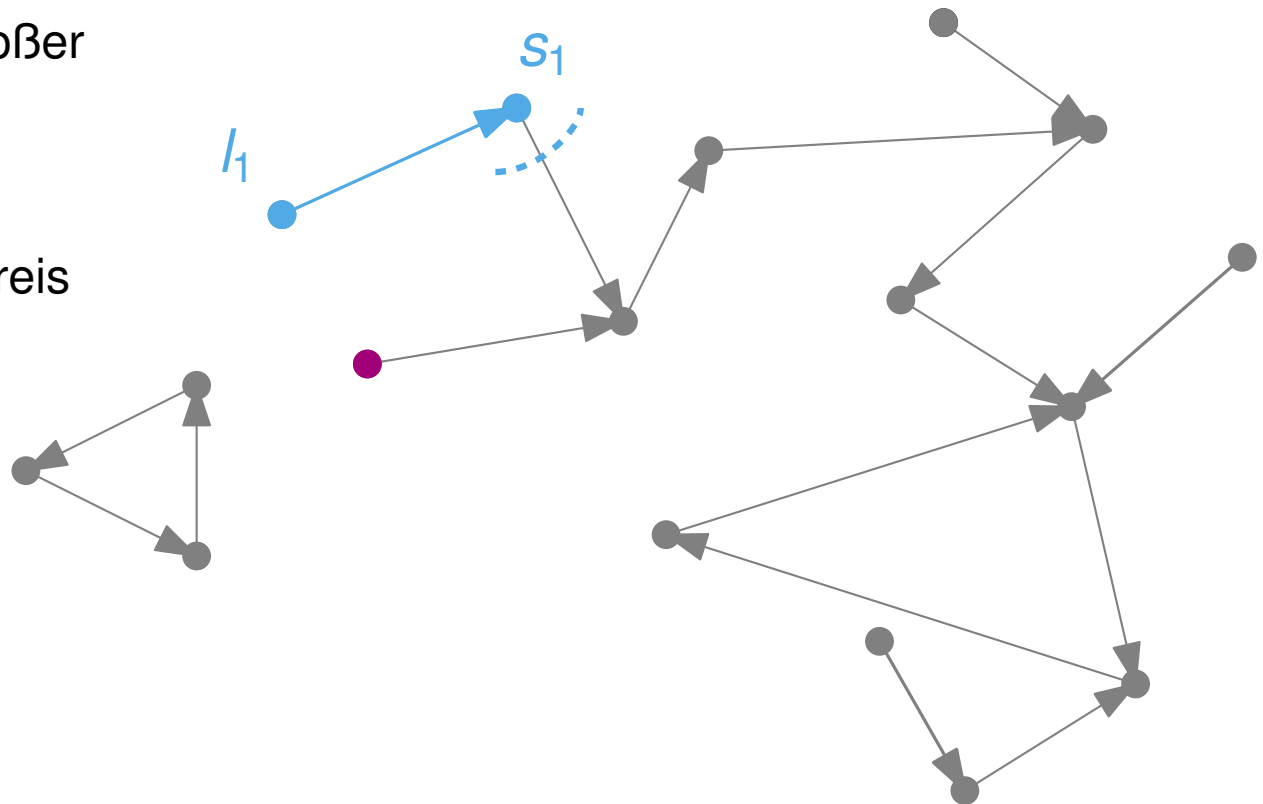
- Wähle Blatt mit möglichst großer Distanz zu anderem Knoten
- Nachfolger liegt auf einem Kreis oder ist Wurzel eines In-Tree der Höhe 1



Lemma:

Jede Funktion F hat einen aufspannenden Teilgraph, der aus In-Trees der Höhe 1 und Pfaden der Länge 2 besteht.

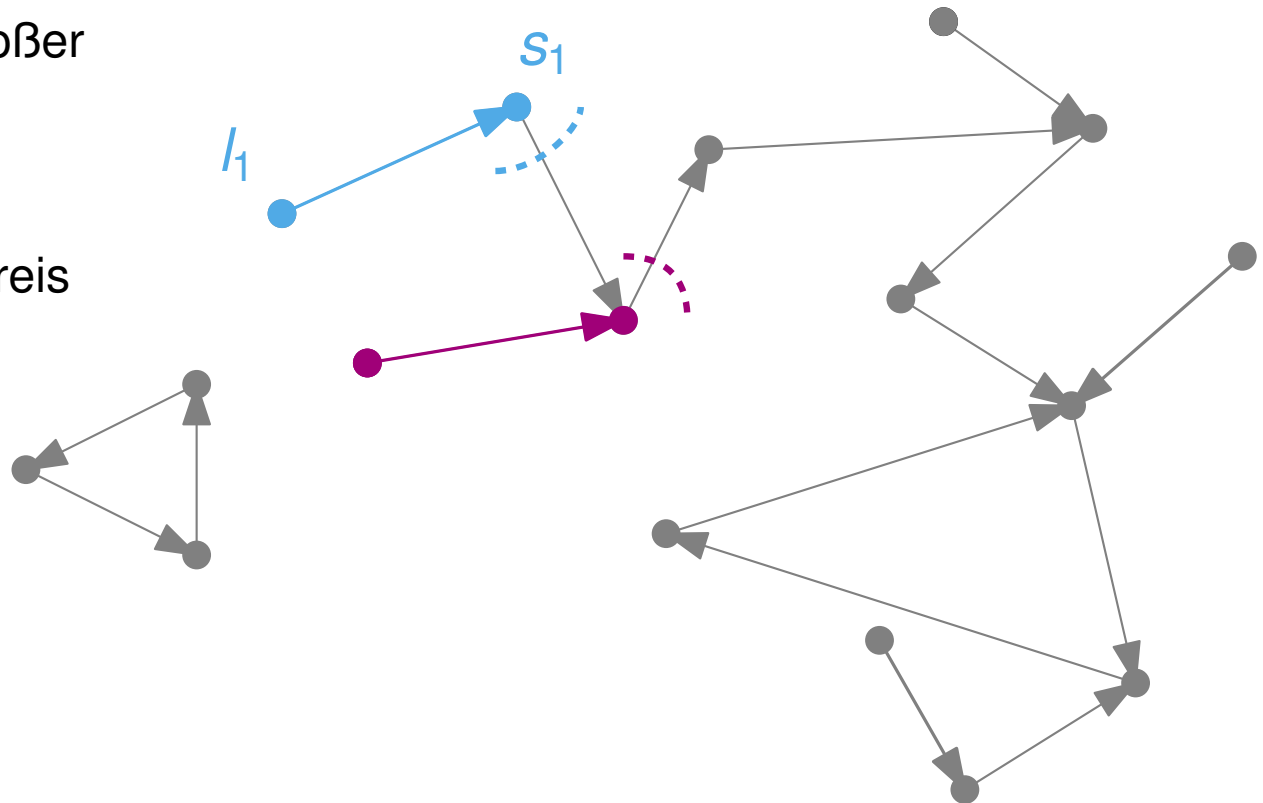
- Wähle Blatt mit möglichst großer Distanz zu anderem Knoten
- Nachfolger liegt auf einem Kreis oder ist Wurzel eines In-Tree der Höhe 1



Lemma:

Jede Funktion F hat einen aufspannenden Teilgraph, der aus In-Trees der Höhe 1 und Pfaden der Länge 2 besteht.

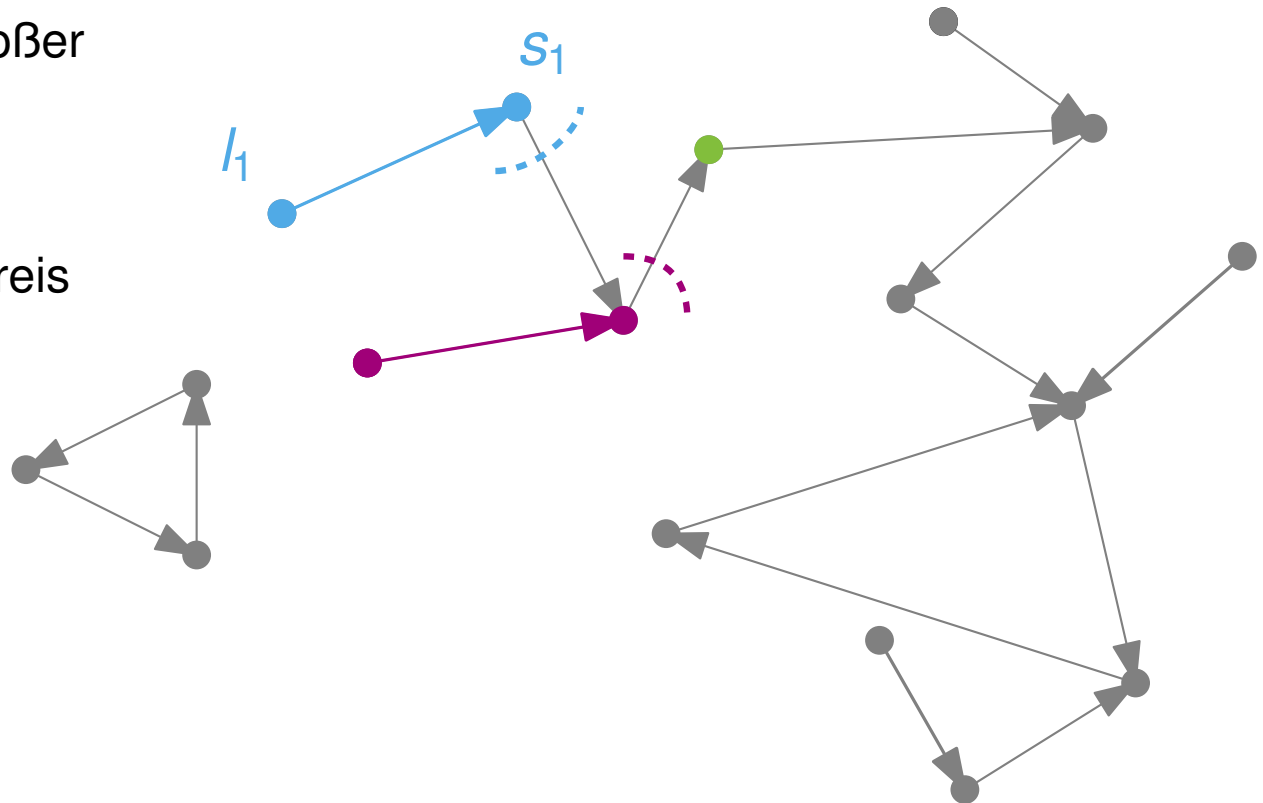
- Wähle Blatt mit möglichst großer Distanz zu anderem Knoten
- Nachfolger liegt auf einem Kreis oder ist Wurzel eines In-Tree der Höhe 1



Lemma:

Jede Funktion F hat einen aufspannenden Teilgraph, der aus In-Trees der Höhe 1 und Pfaden der Länge 2 besteht.

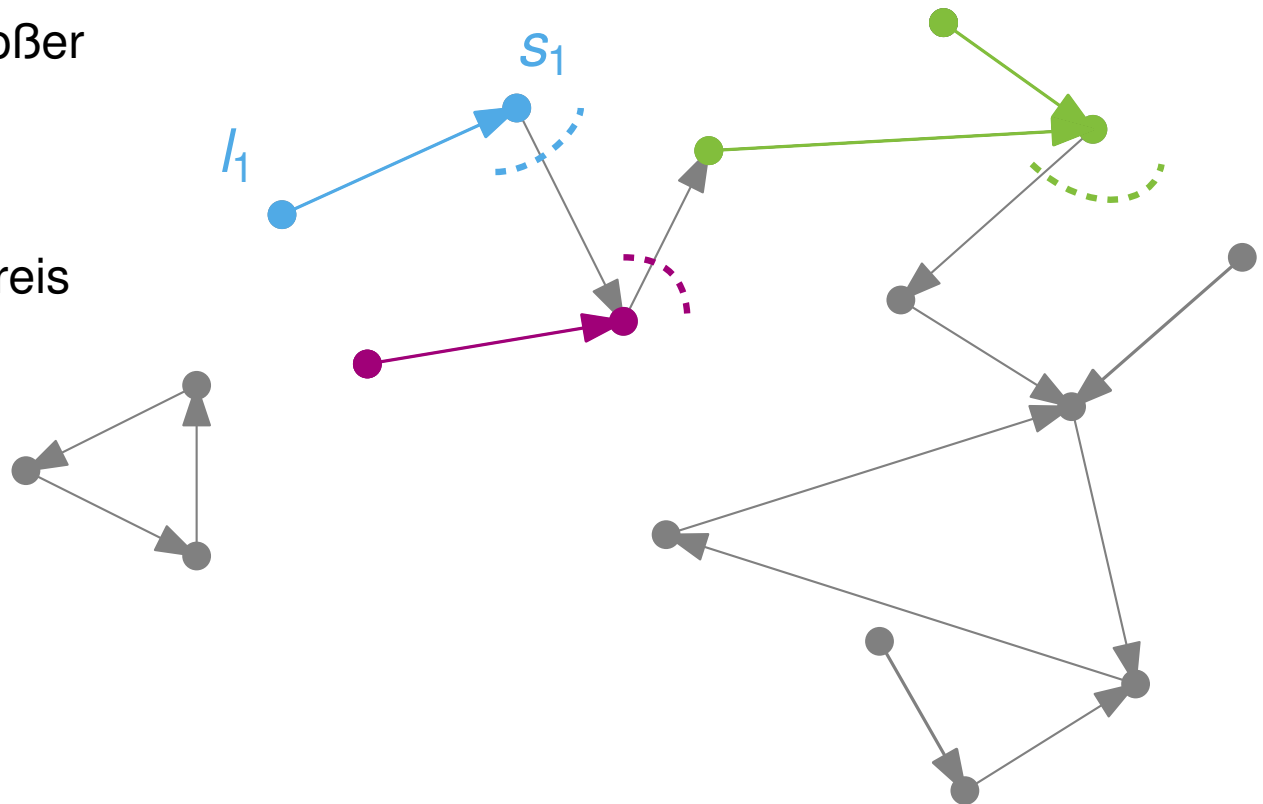
- Wähle Blatt mit möglichst großer Distanz zu anderem Knoten
- Nachfolger liegt auf einem Kreis oder ist Wurzel eines In-Tree der Höhe 1



Lemma:

Jede Funktion F hat einen aufspannenden Teilgraph, der aus In-Trees der Höhe 1 und Pfaden der Länge 2 besteht.

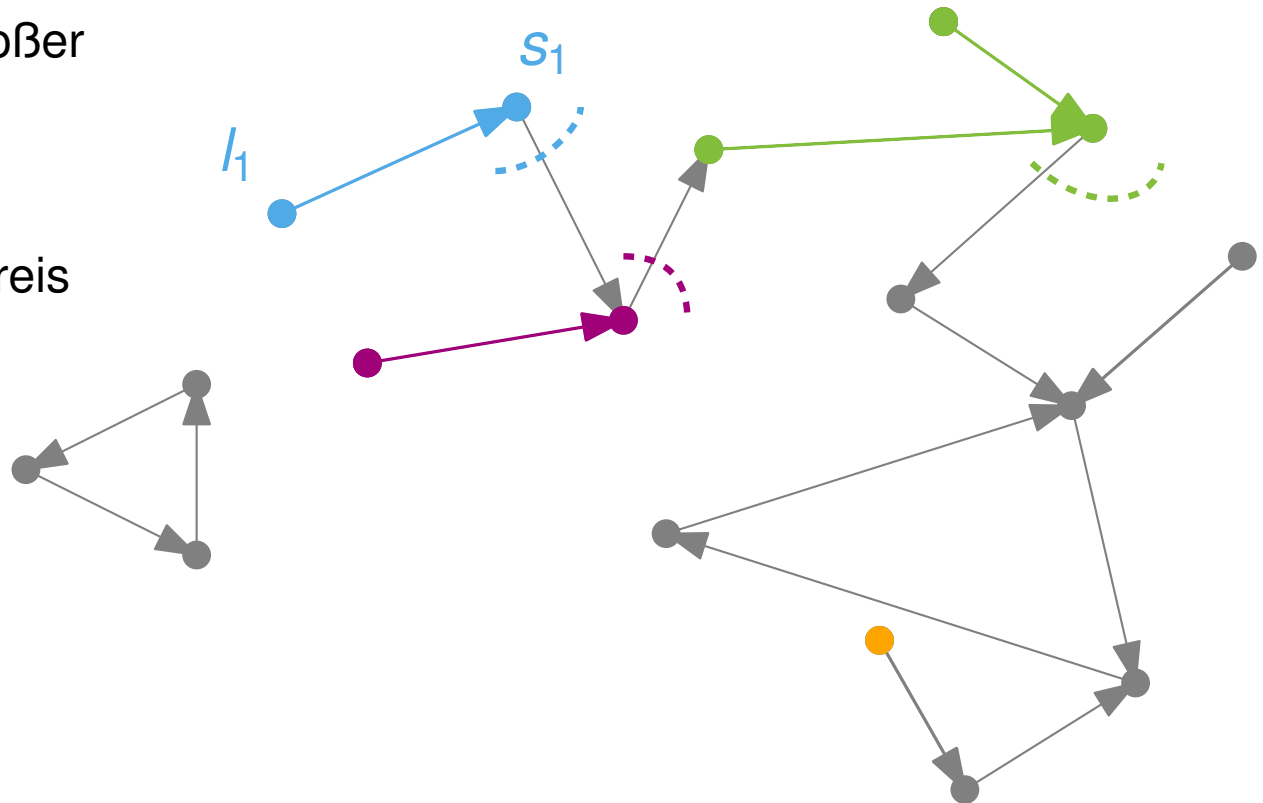
- Wähle Blatt mit möglichst großer Distanz zu anderem Knoten
- Nachfolger liegt auf einem Kreis oder ist Wurzel eines In-Tree der Höhe 1



Lemma:

Jede Funktion F hat einen aufspannenden Teilgraph, der aus In-Trees der Höhe 1 und Pfaden der Länge 2 besteht.

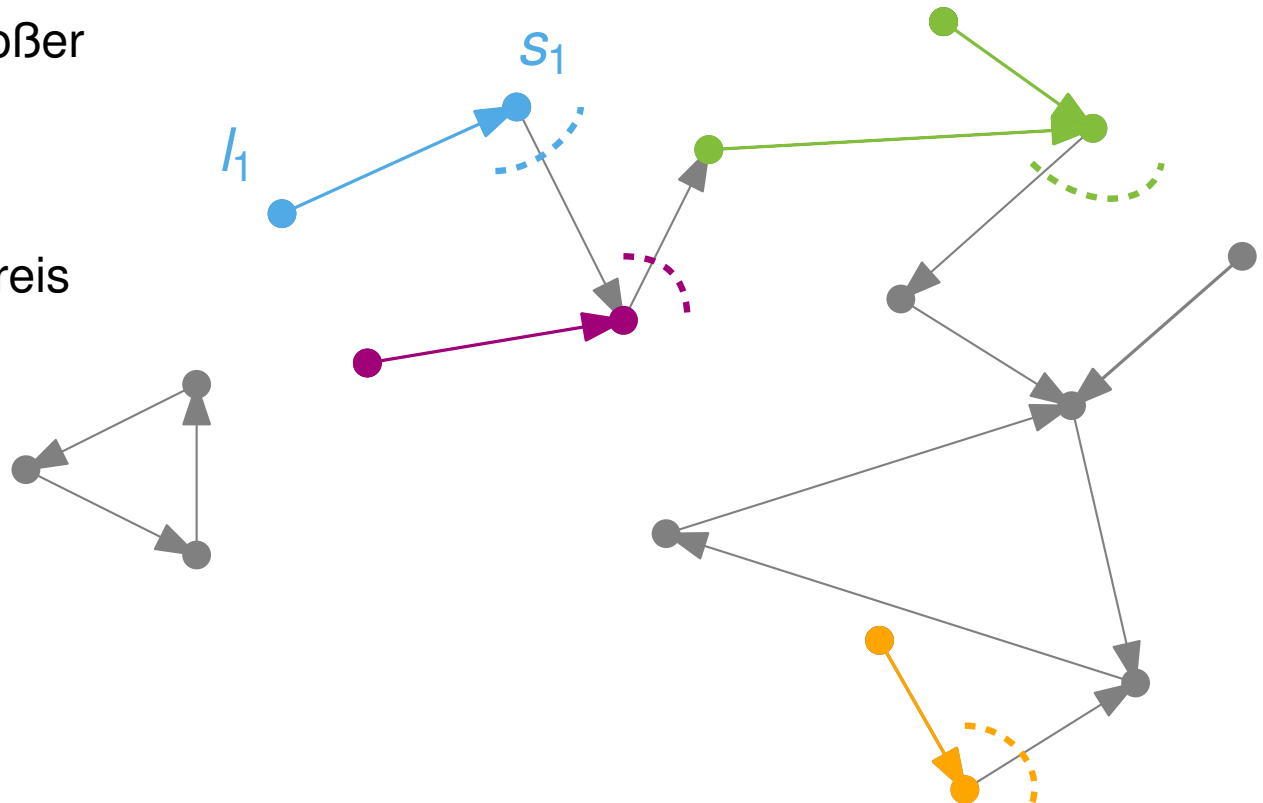
- Wähle Blatt mit möglichst großer Distanz zu anderem Knoten
- Nachfolger liegt auf einem Kreis oder ist Wurzel eines In-Tree der Höhe 1



Lemma:

Jede Funktion F hat einen aufspannenden Teilgraph, der aus In-Trees der Höhe 1 und Pfaden der Länge 2 besteht.

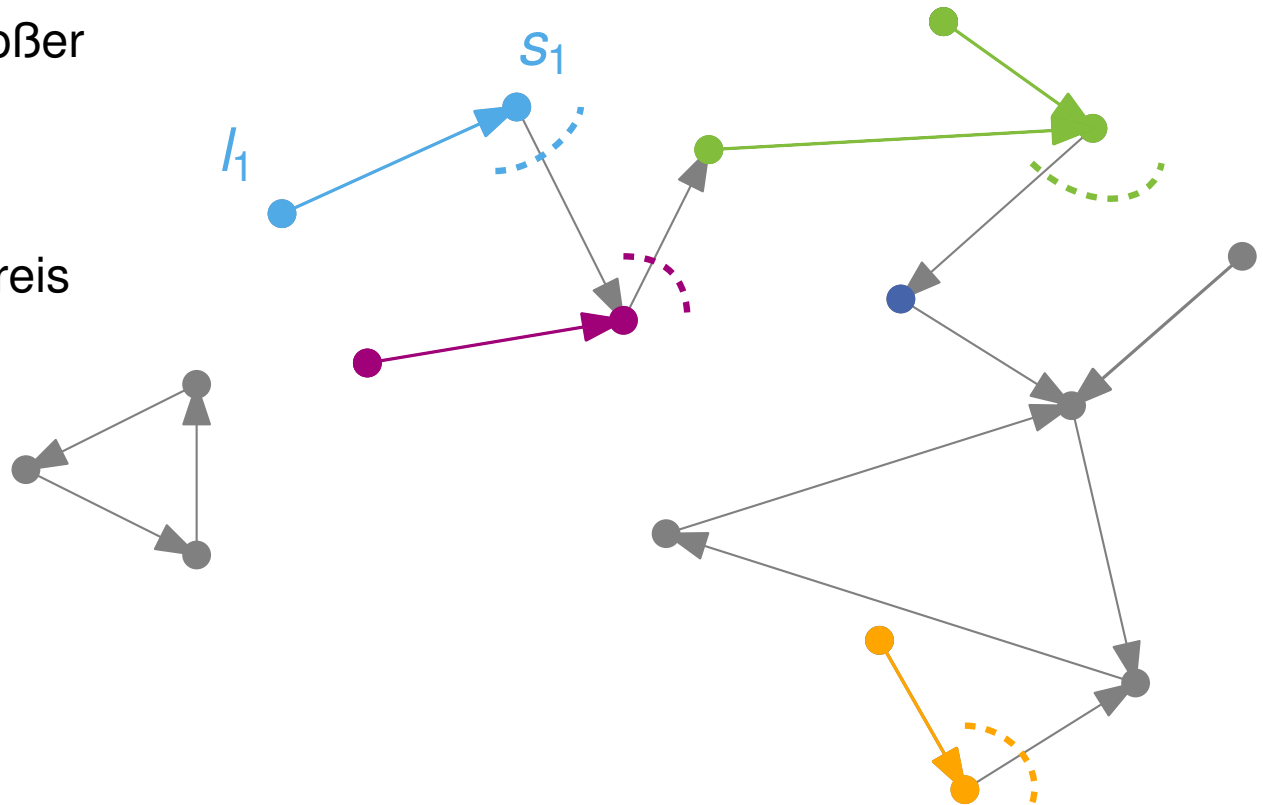
- Wähle Blatt mit möglichst großer Distanz zu anderem Knoten
- Nachfolger liegt auf einem Kreis oder ist Wurzel eines In-Tree der Höhe 1



Lemma:

Jede Funktion F hat einen aufspannenden Teilgraph, der aus In-Trees der Höhe 1 und Pfaden der Länge 2 besteht.

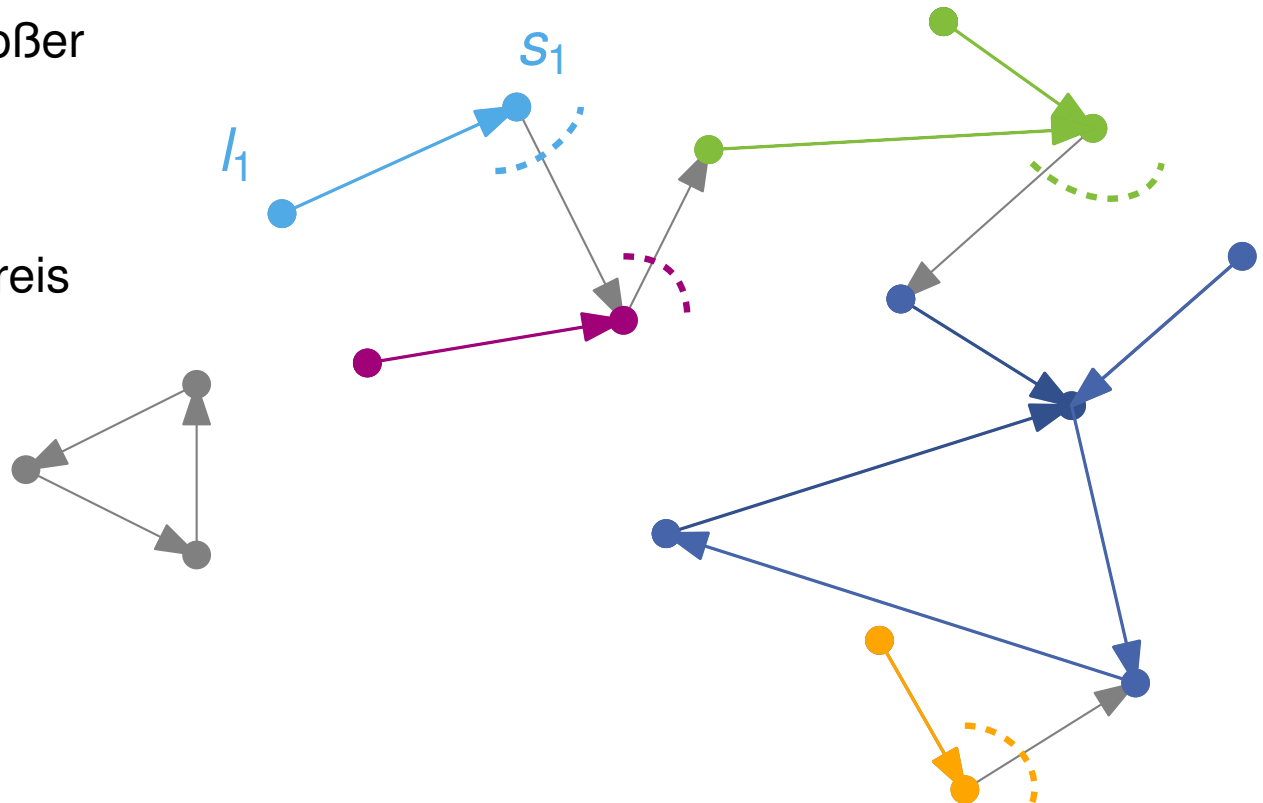
- Wähle Blatt mit möglichst großer Distanz zu anderem Knoten
- Nachfolger liegt auf einem Kreis oder ist Wurzel eines In-Tree der Höhe 1



Lemma:

Jede Funktion F hat einen aufspannenden Teilgraph, der aus In-Trees der Höhe 1 und Pfaden der Länge 2 besteht.

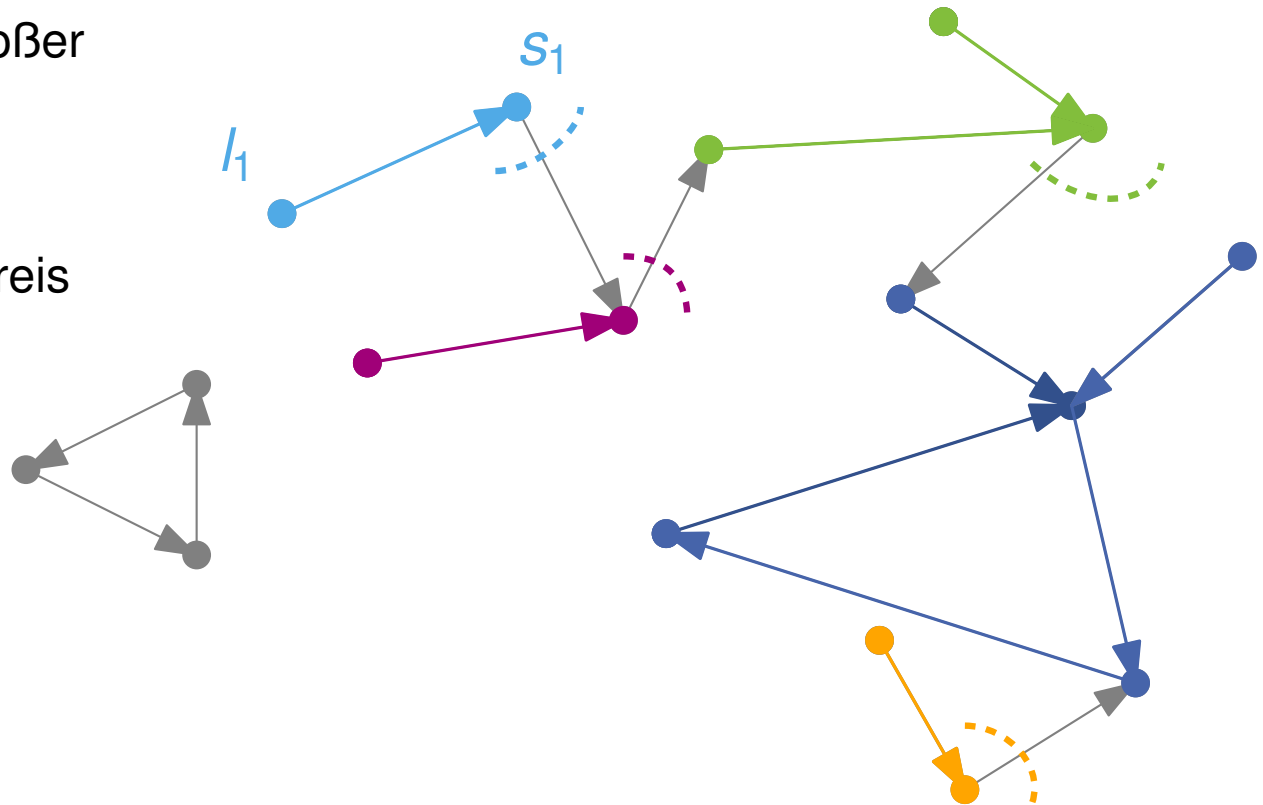
- Wähle Blatt mit möglichst großer Distanz zu anderem Knoten
- Nachfolger liegt auf einem Kreis oder ist Wurzel eines In-Tree der Höhe 1



Lemma:

Jede Funktion F hat einen aufspannenden Teilgraph, der aus In-Trees der Höhe 1 und Pfaden der Länge 2 besteht.

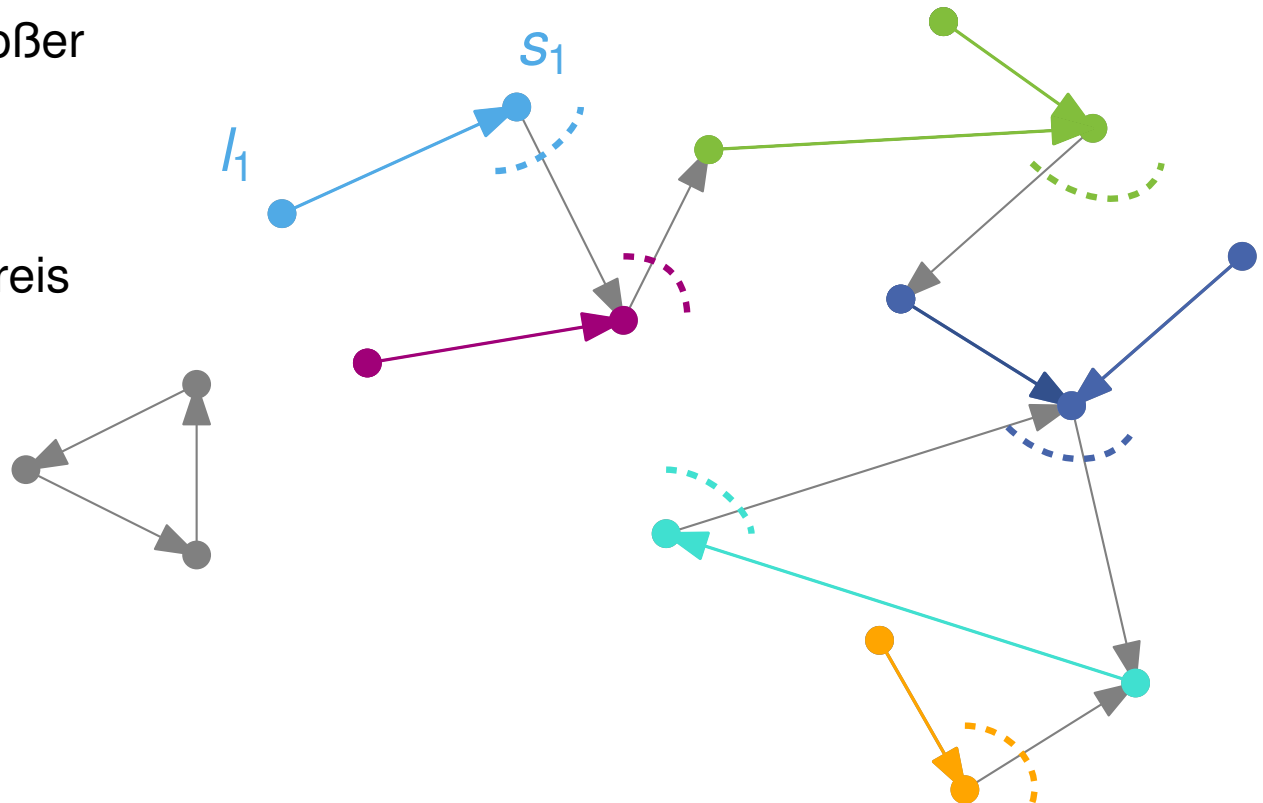
- Wähle Blatt mit möglichst großer Distanz zu anderem Knoten
- Nachfolger liegt auf einem Kreis oder ist Wurzel eines In-Tree der Höhe 1
- Kreise werden in Pfade der Länge 1 und 2 zerlegt



Lemma:

Jede Funktion F hat einen aufspannenden Teilgraph, der aus In-Trees der Höhe 1 und Pfaden der Länge 2 besteht.

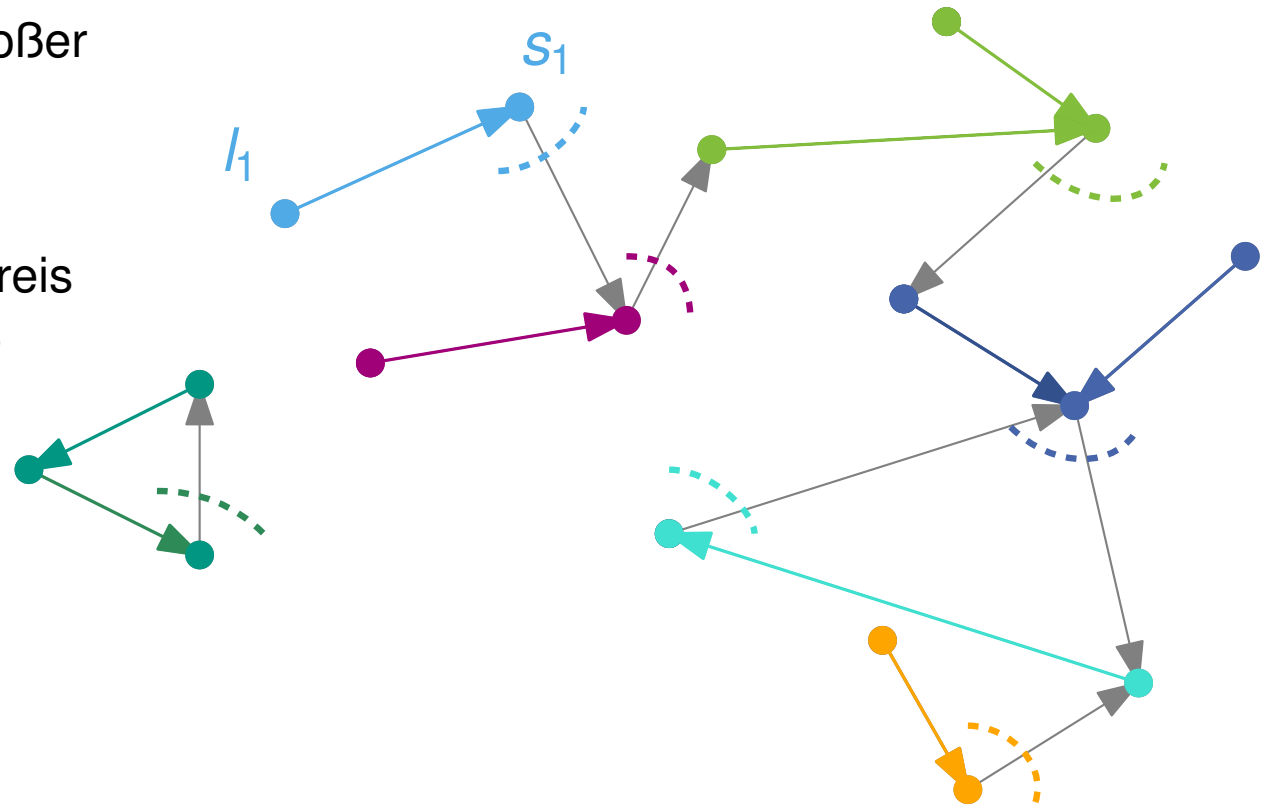
- Wähle Blatt mit möglichst großer Distanz zu anderem Knoten
- Nachfolger liegt auf einem Kreis oder ist Wurzel eines In-Tree der Höhe 1
- Kreise werden in Pfade der Länge 1 und 2 zerlegt



Lemma:

Jede Funktion F hat einen aufspannenden Teilgraph, der aus In-Trees der Höhe 1 und Pfaden der Länge 2 besteht.

- Wähle Blatt mit möglichst großer Distanz zu anderem Knoten
- Nachfolger liegt auf einem Kreis oder ist Wurzel eines In-Tree der Höhe 1
- Kreise werden in Pfade der Länge 1 und 2 zerlegt



Lemma:

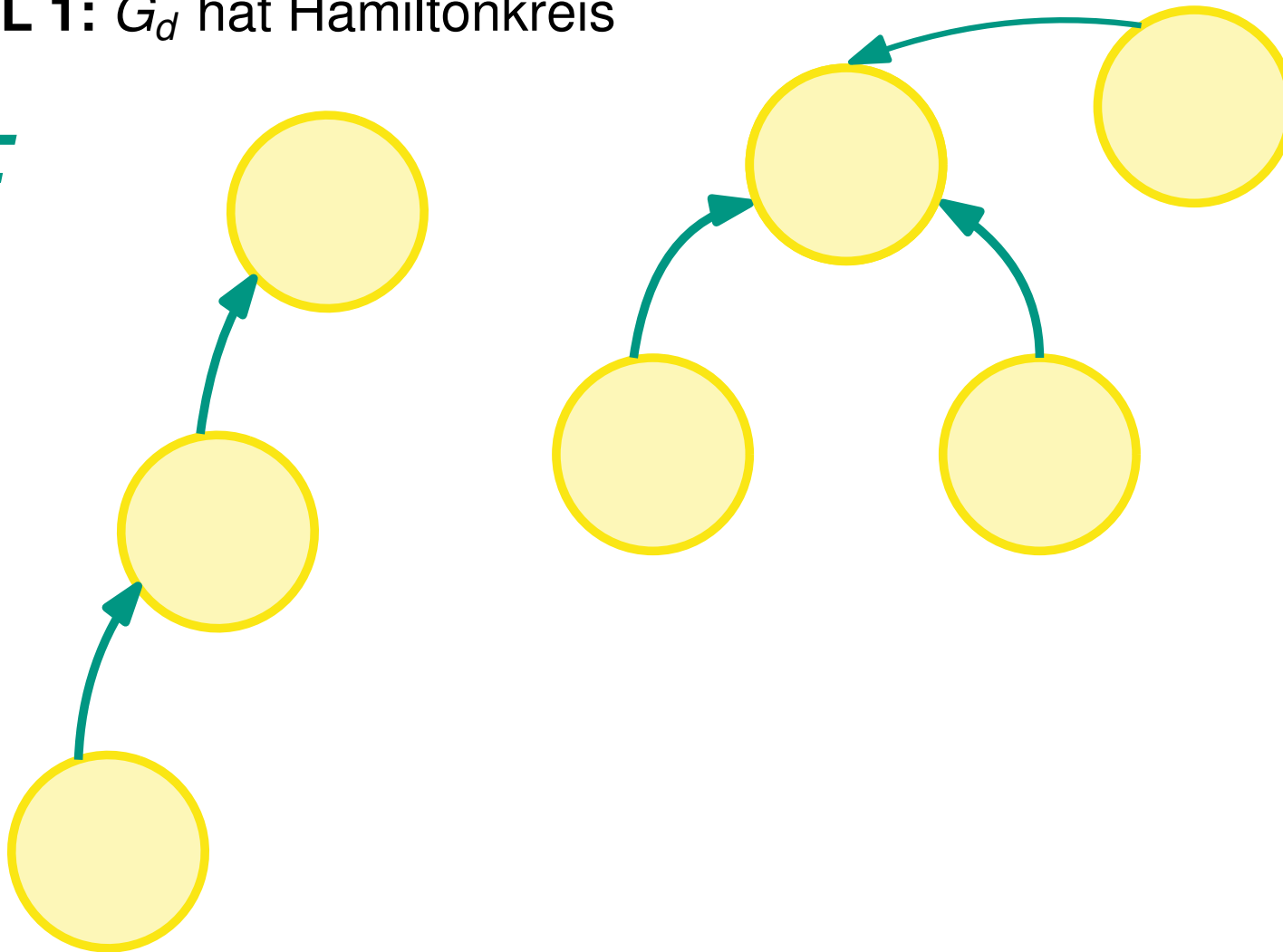
Jede Funktion F hat einen aufspannenden Teilgraph, der aus In-Trees der Höhe 1 und Pfaden der Länge 2 besteht.



APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

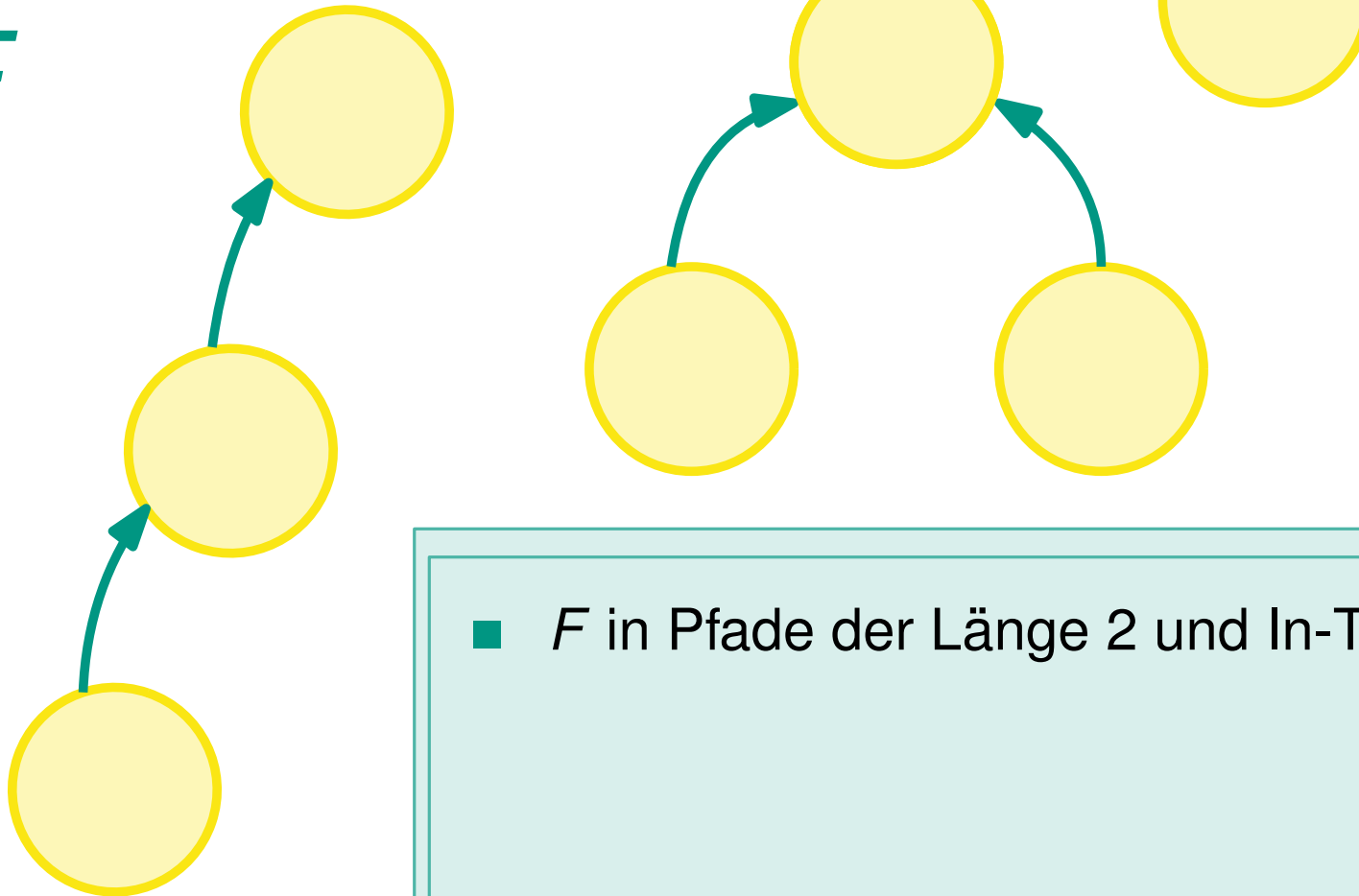
F



APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

F

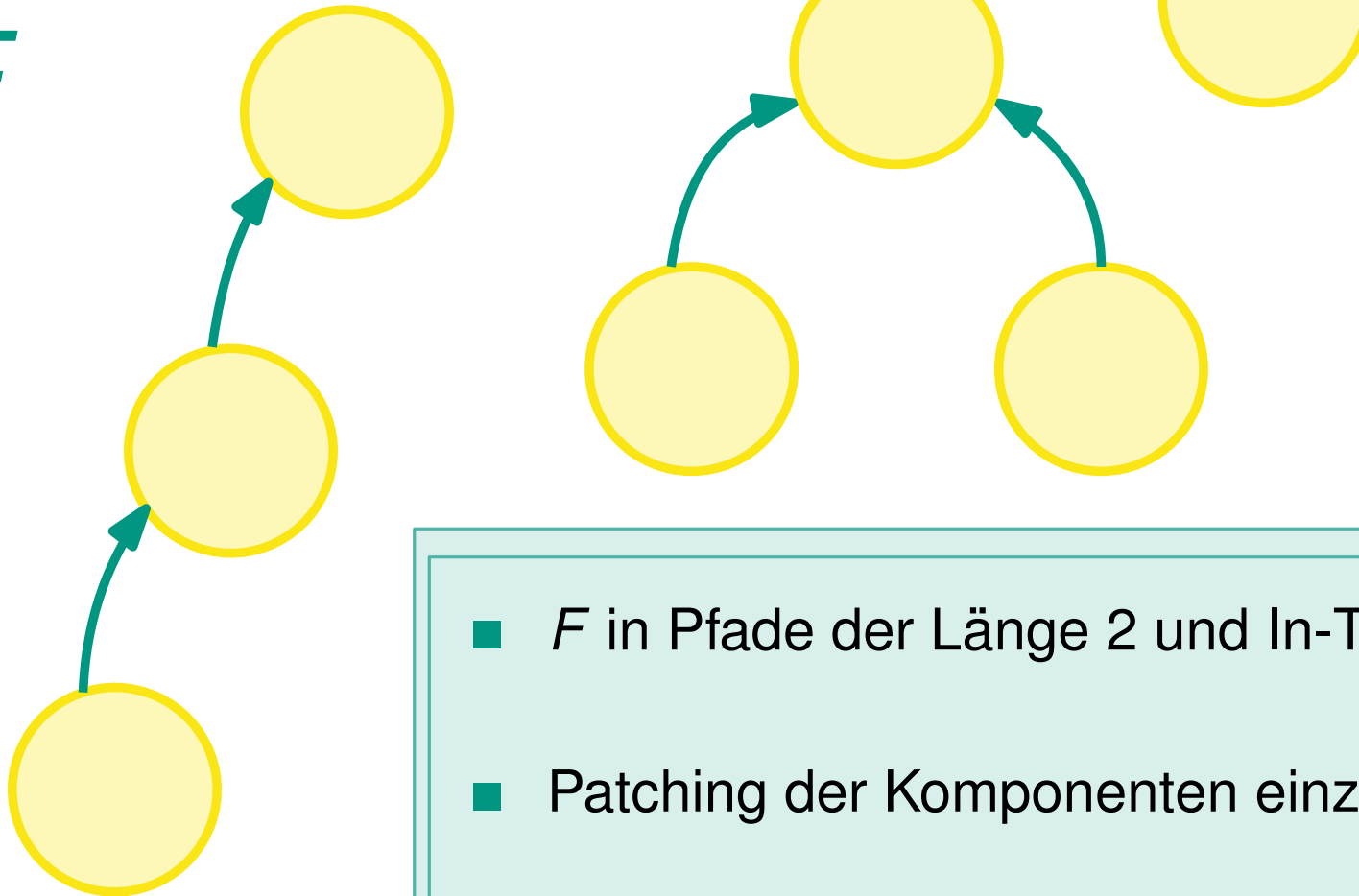


- F in Pfade der Länge 2 und In-Trees zerlegen

APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

F

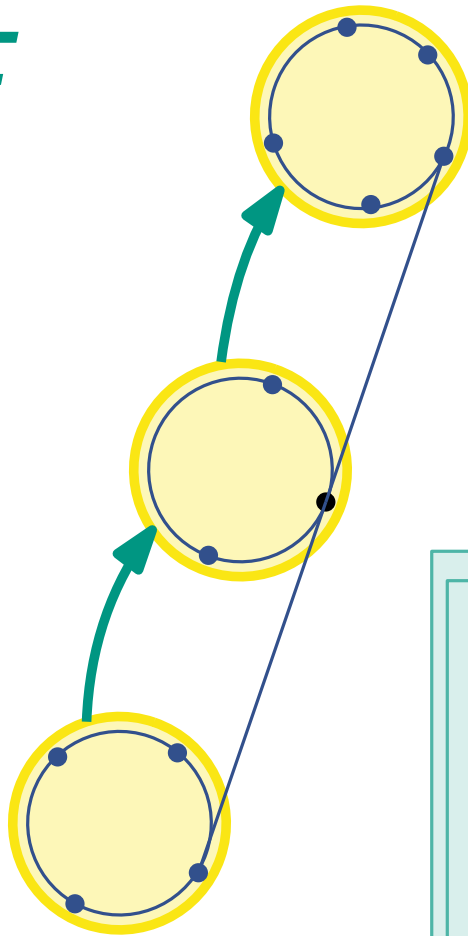


- F in Pfade der Länge 2 und In-Trees zerlegen
- Patching der Komponenten einzeln (3 Fälle)

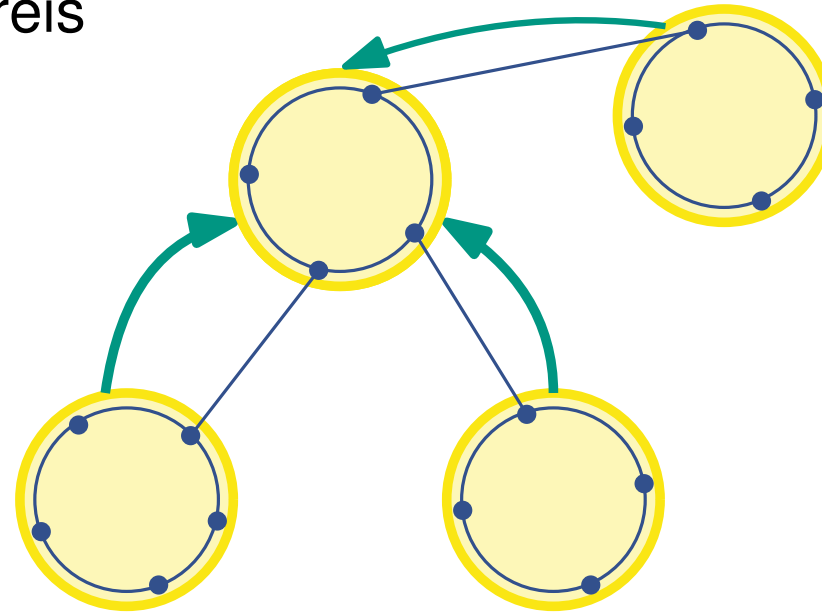
APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

F



G_d

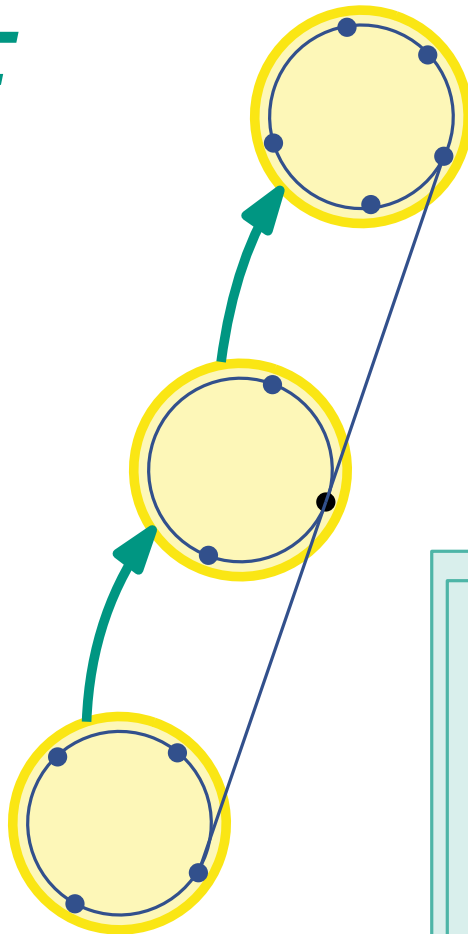


- F in Pfade der Länge 2 und In-Trees zerlegen
- Patching der Komponenten einzeln (3 Fälle)

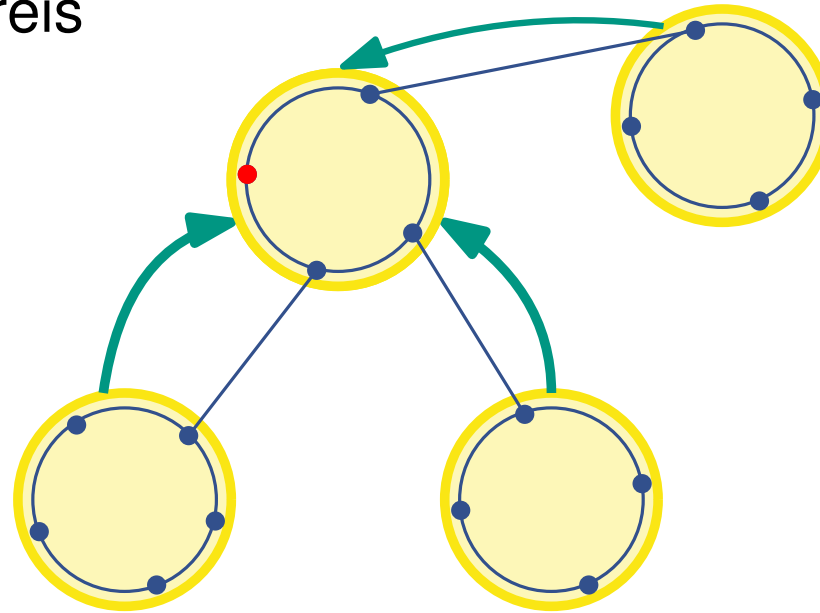
APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

F



G_d

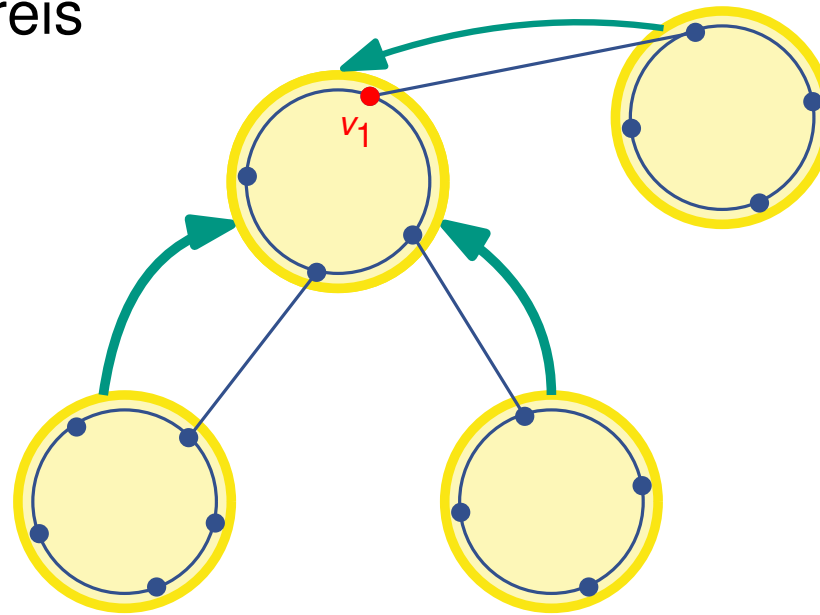
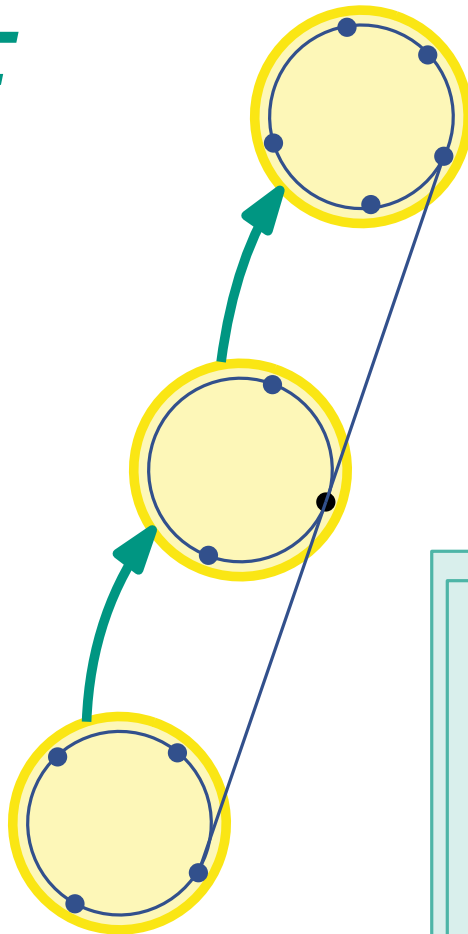


- F in Pfade der Länge 2 und In-Trees zerlegen
- Patching der Komponenten einzeln (3 Fälle)

APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

F



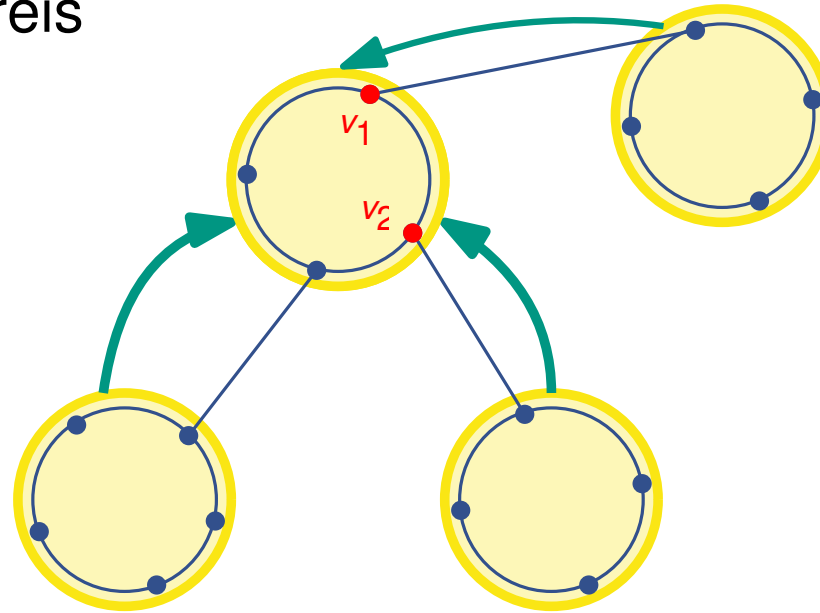
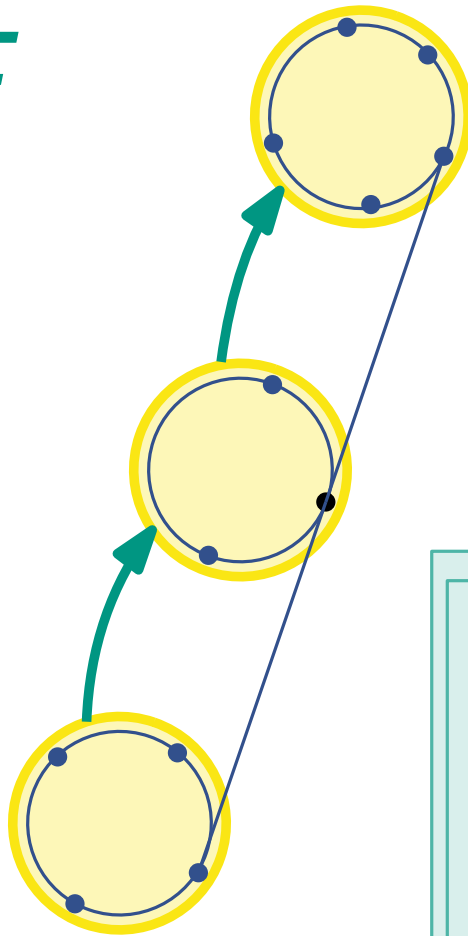
G_d

- F in Pfade der Länge 2 und In-Trees zerlegen
- Patching der Komponenten einzeln (3 Fälle)

APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

F



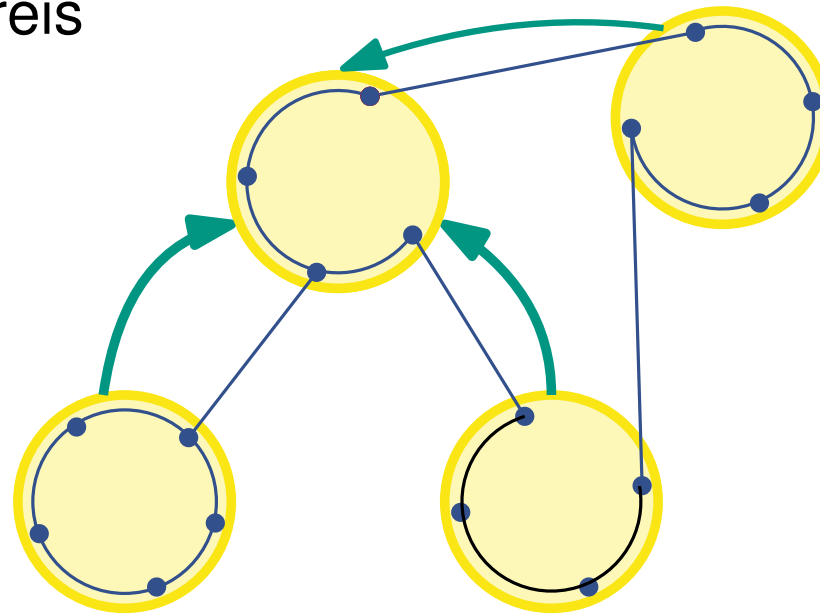
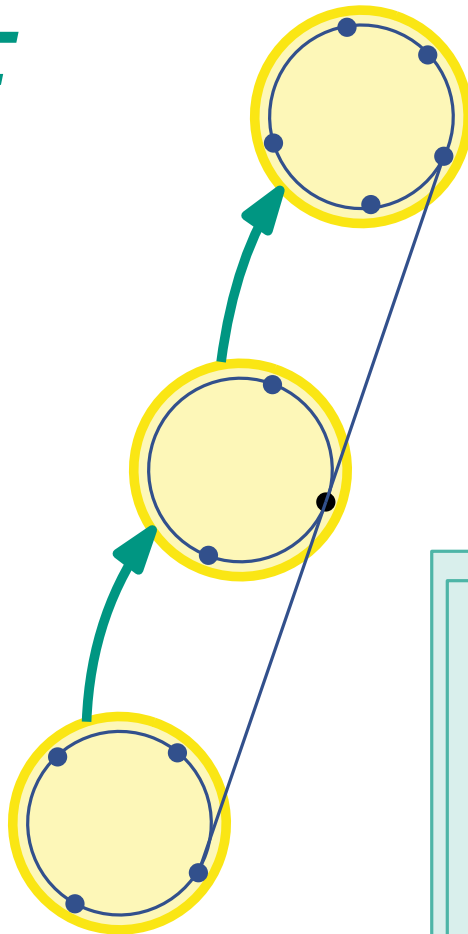
G_d

- F in Pfade der Länge 2 und In-Trees zerlegen
- Patching der Komponenten einzeln (3 Fälle)

APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

F



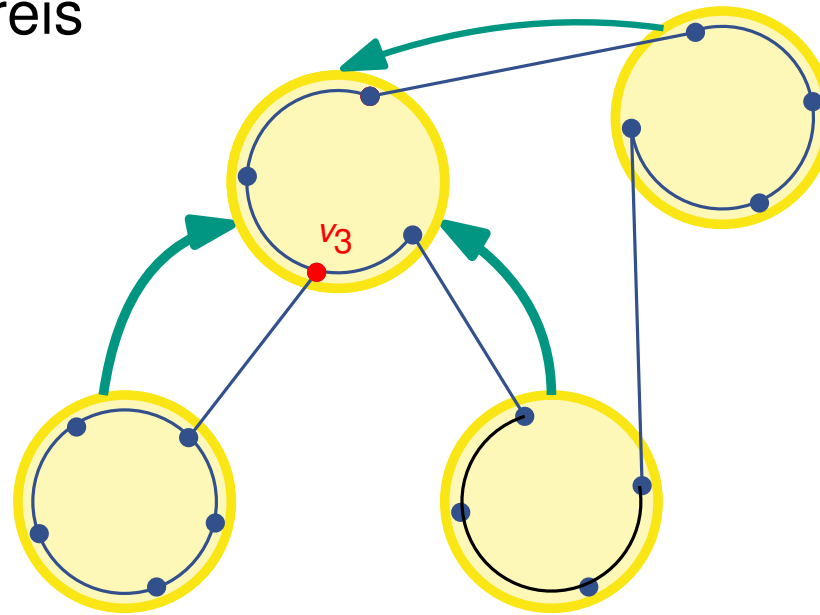
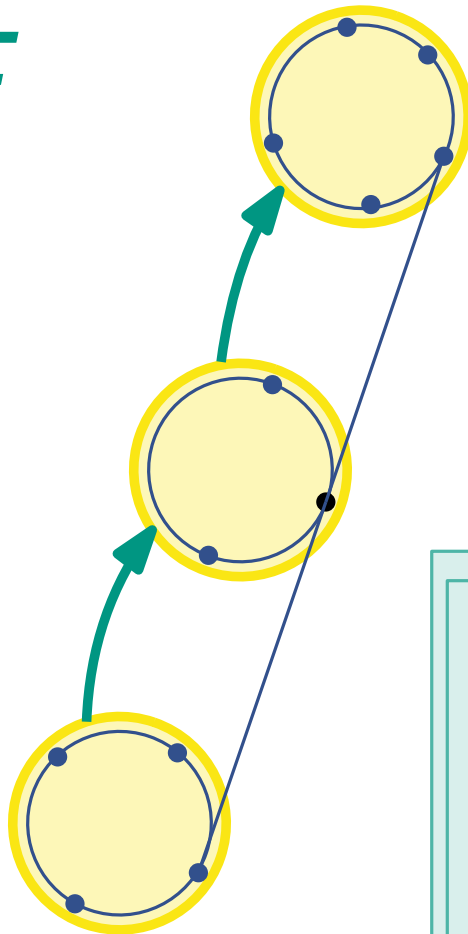
G_d

- F in Pfade der Länge 2 und In-Trees zerlegen
- Patching der Komponenten einzeln (3 Fälle)

APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

F



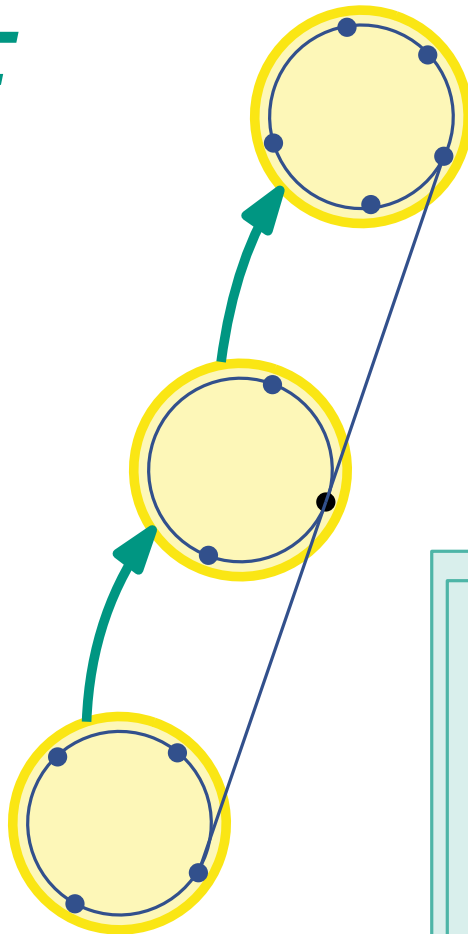
G_d

- F in Pfade der Länge 2 und In-Trees zerlegen
- Patching der Komponenten einzeln (3 Fälle)

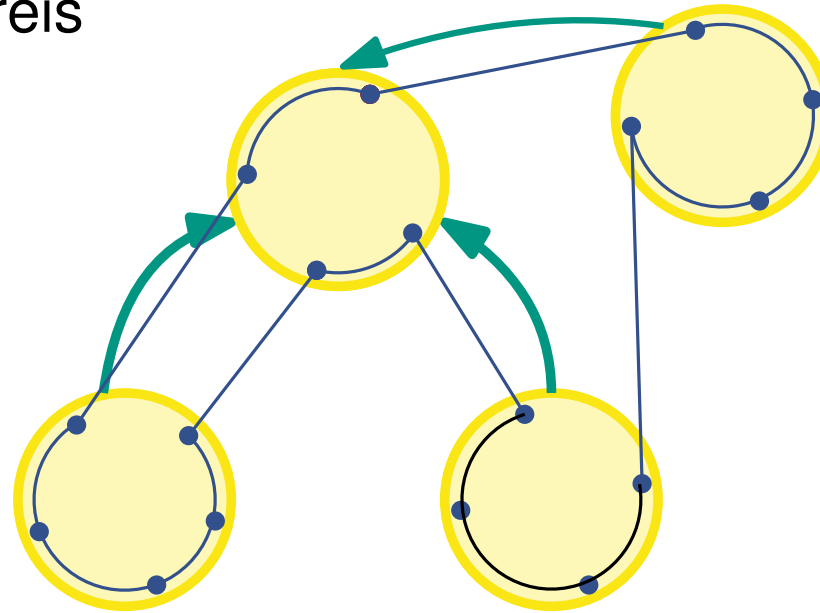
APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

F



G_d

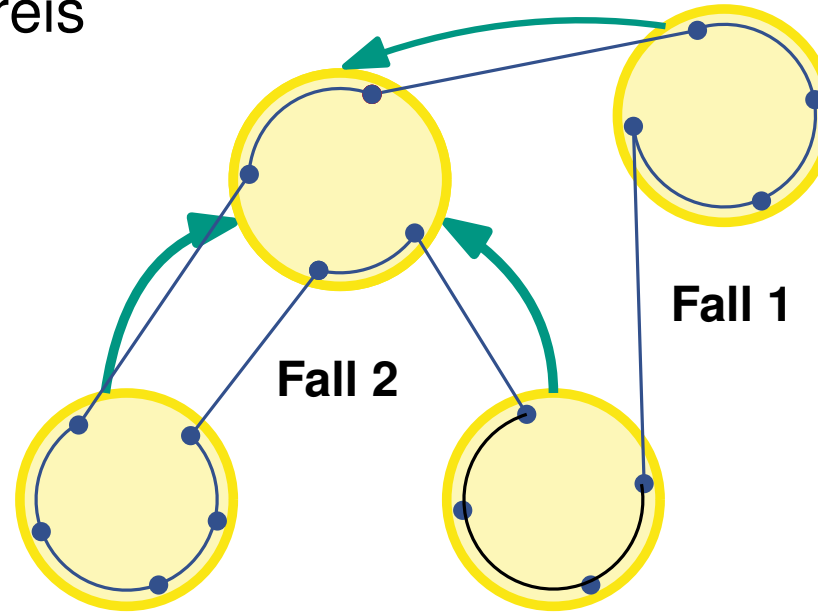
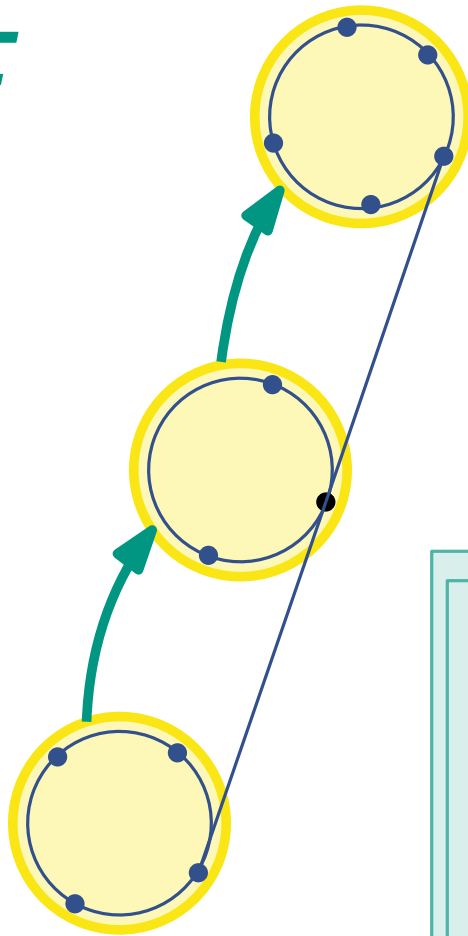


- F in Pfade der Länge 2 und In-Trees zerlegen
- Patching der Komponenten einzeln (3 Fälle)

APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

F



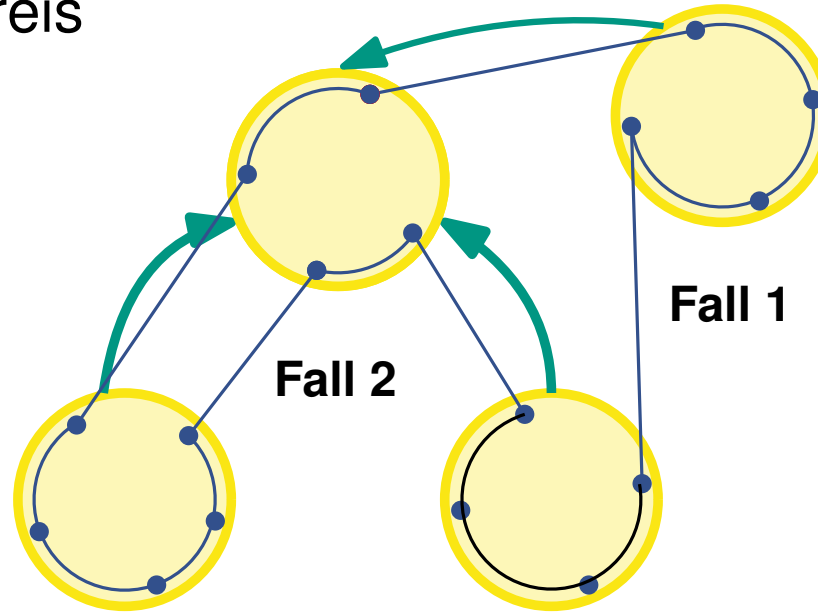
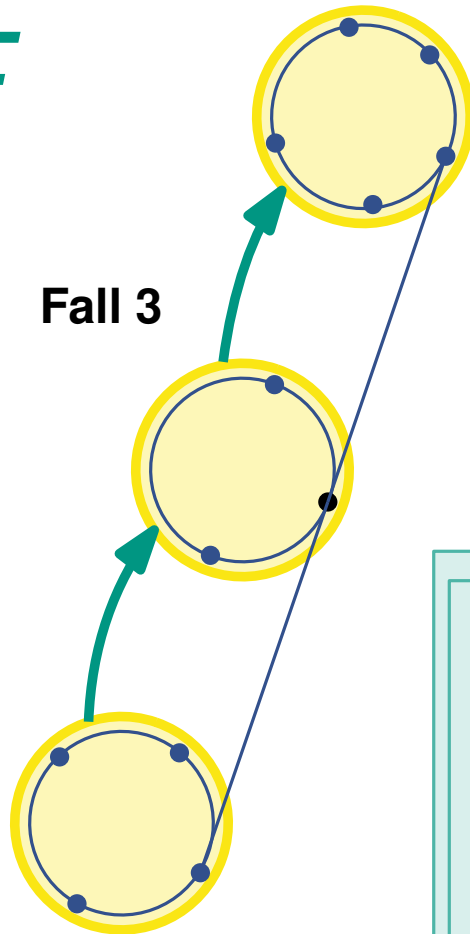
G_d

- F in Pfade der Länge 2 und In-Trees zerlegen
- Patching der Komponenten einzeln (3 Fälle)

APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

F



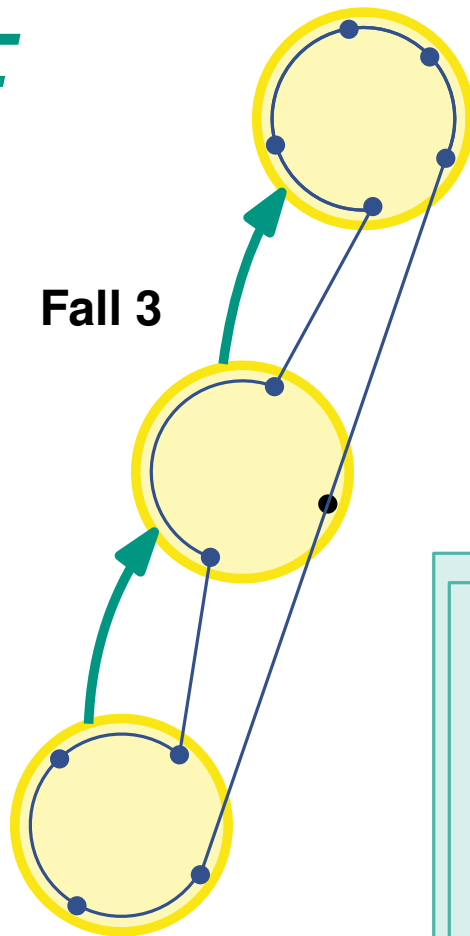
G_d

- F in Pfade der Länge 2 und In-Trees zerlegen
- Patching der Komponenten einzeln (3 Fälle)

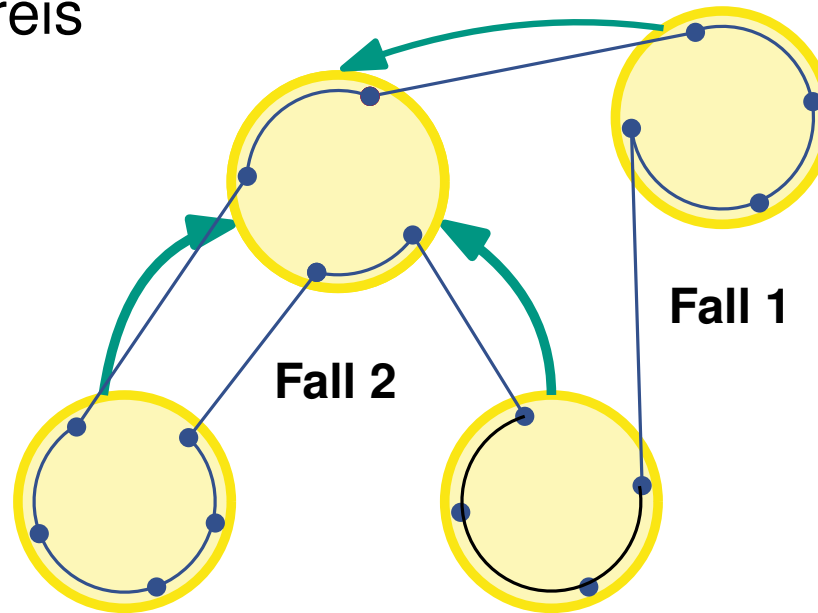
APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

F



Fall 3



Fall 1

Fall 2

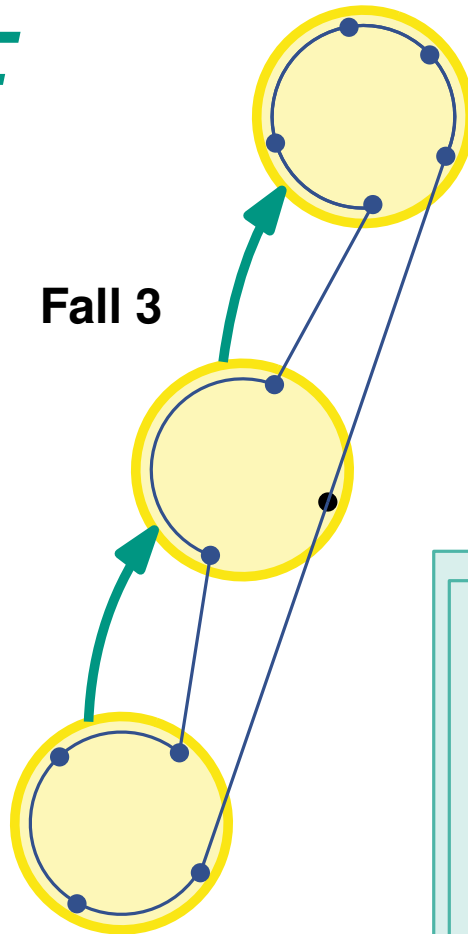
G_d

- F in Pfade der Länge 2 und In-Trees zerlegen
- Patching der Komponenten einzeln (3 Fälle)

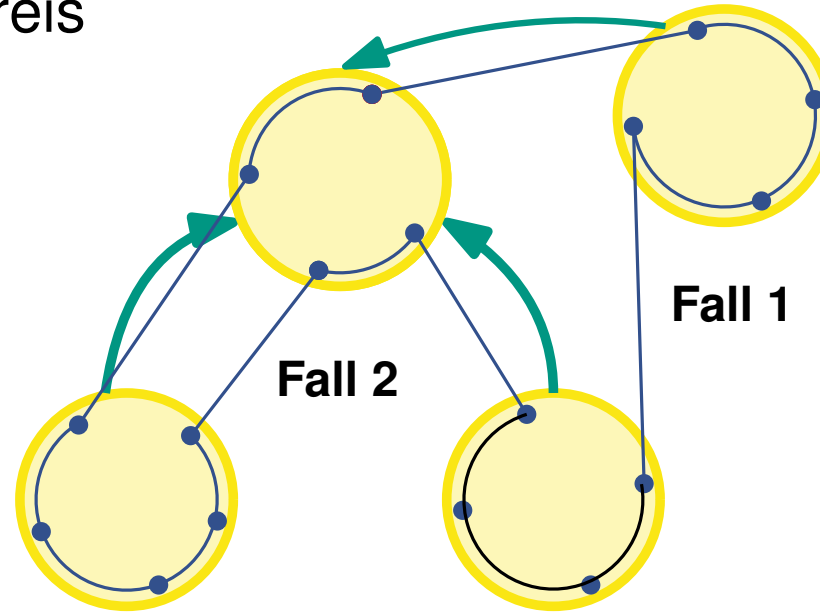
APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

F



Fall 3



Fall 1

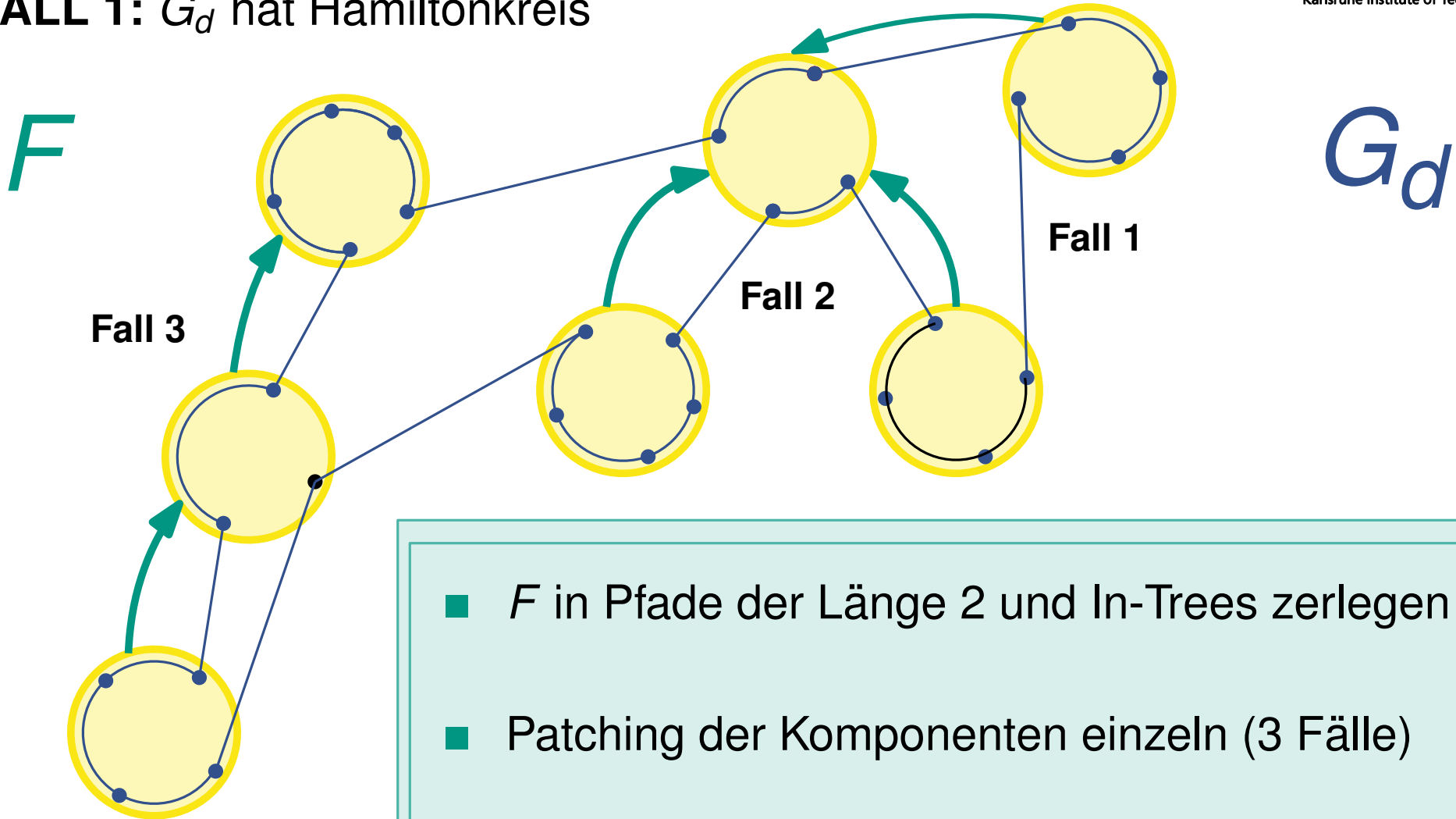
Fall 2

G_d

- F in Pfade der Länge 2 und In-Trees zerlegen
- Patching der Komponenten einzeln (3 Fälle)
- Patching der Komponenten miteinander

APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis



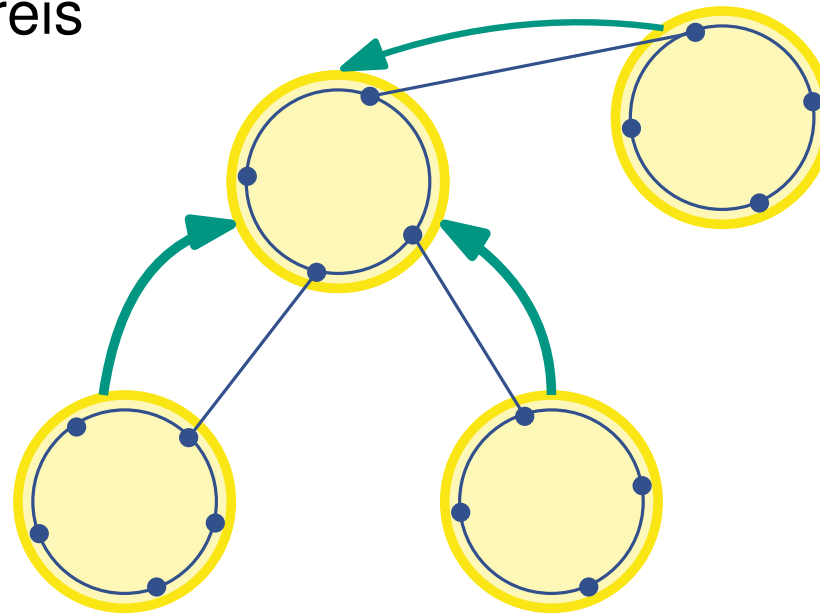
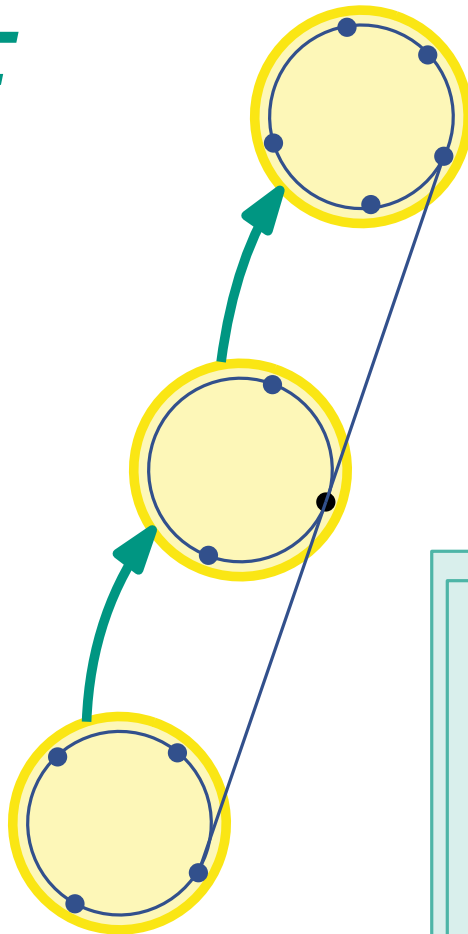
- F in Pfade der Länge 2 und In-Trees zerlegen
- Patching der Komponenten einzeln (3 Fälle)
- Patching der Komponenten miteinander

APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

KOSTEN

F



G_d

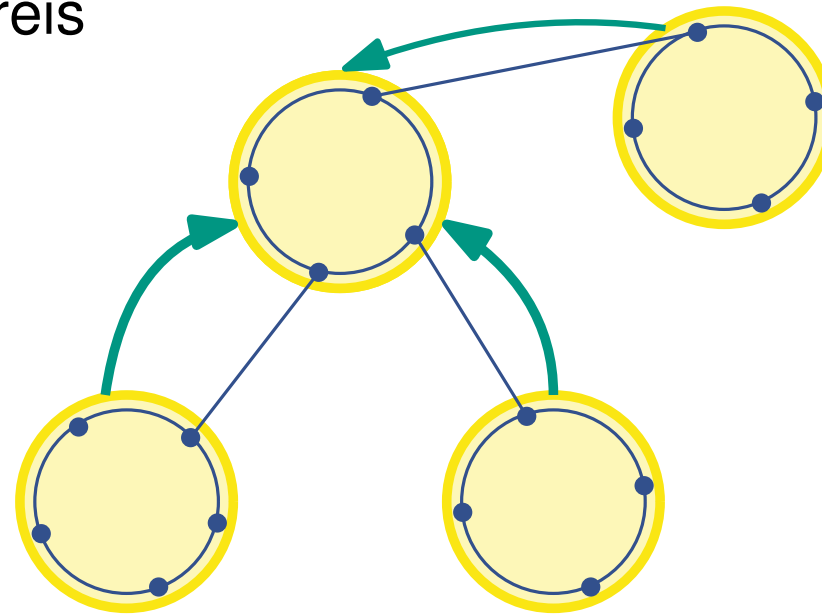
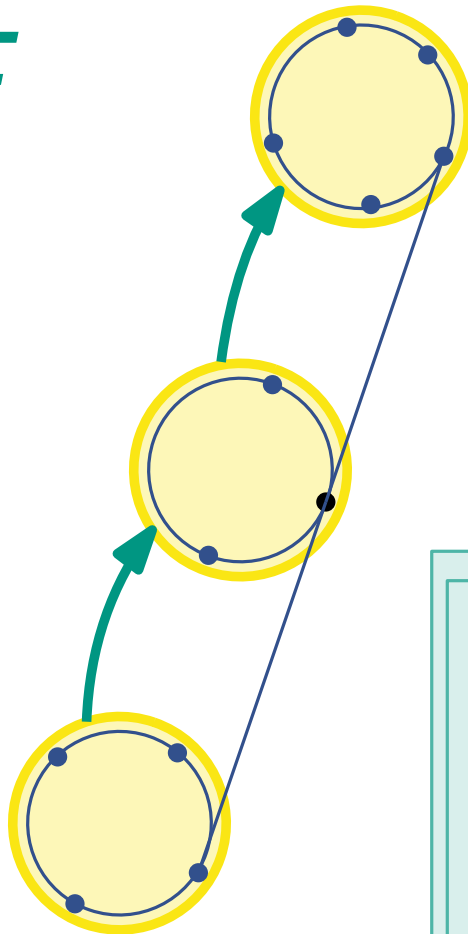
- F in Pfade der Länge 2 und In-Trees zerlegen n , da Matching auf G_d

APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

KOSTEN

F



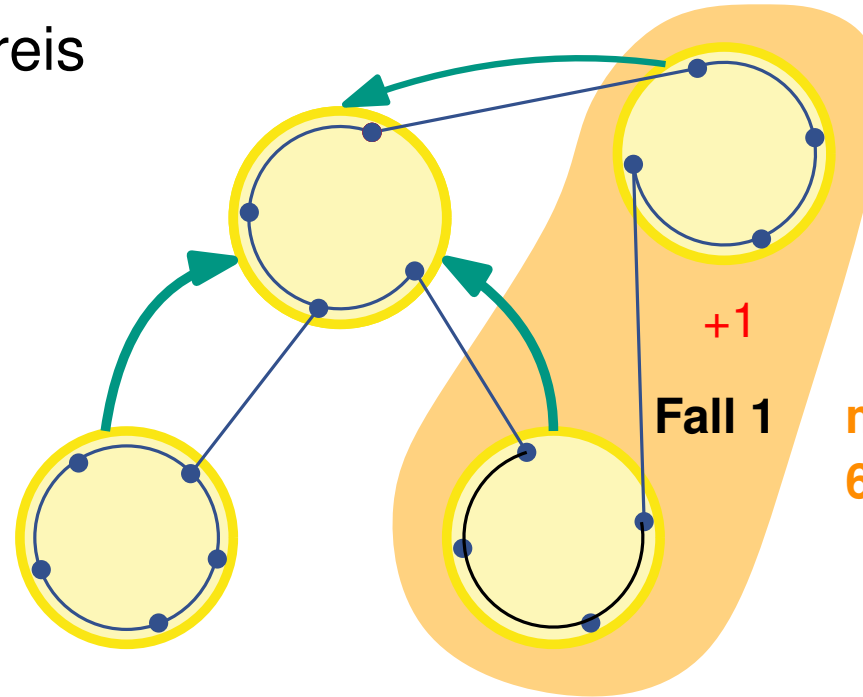
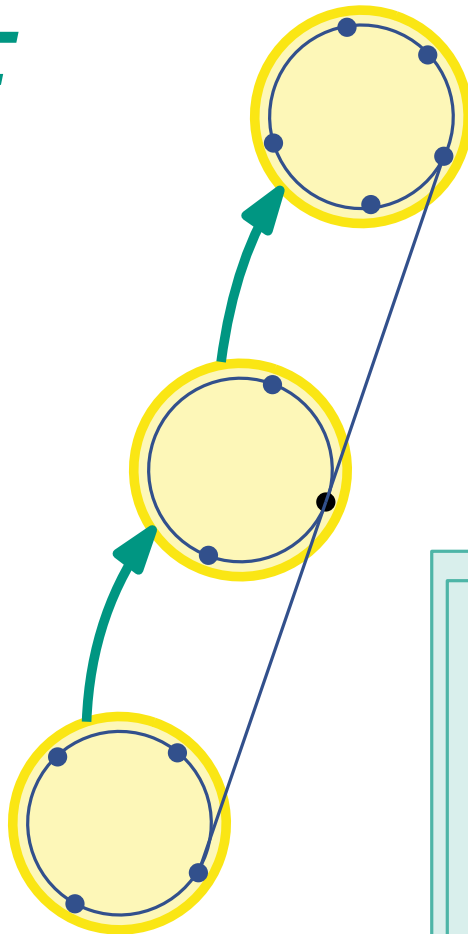
G_d

- F in Pfade der Länge 2 und In-Trees zerlegen n , da Matching auf G_d
- Patching der Komponenten einzeln (3 Fälle) maximal $2/9$ pro Knoten

APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

F



G_d

Fall 1

+1

mindestens
6 Knoten

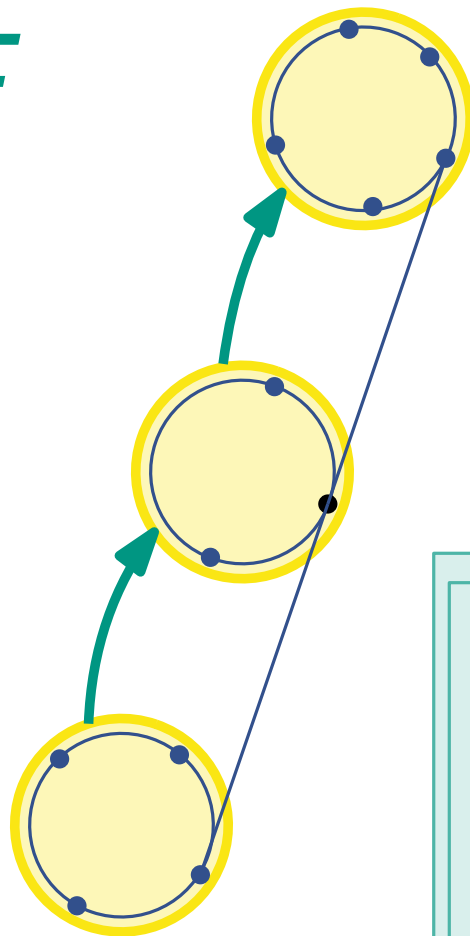
- F in Pfade der Länge 2 und In-Trees zerlegen n , da Matching auf G_d
- Patching der Komponenten einzeln (3 Fälle)
maximal $2/9$ pro Knoten

APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

KOSTEN

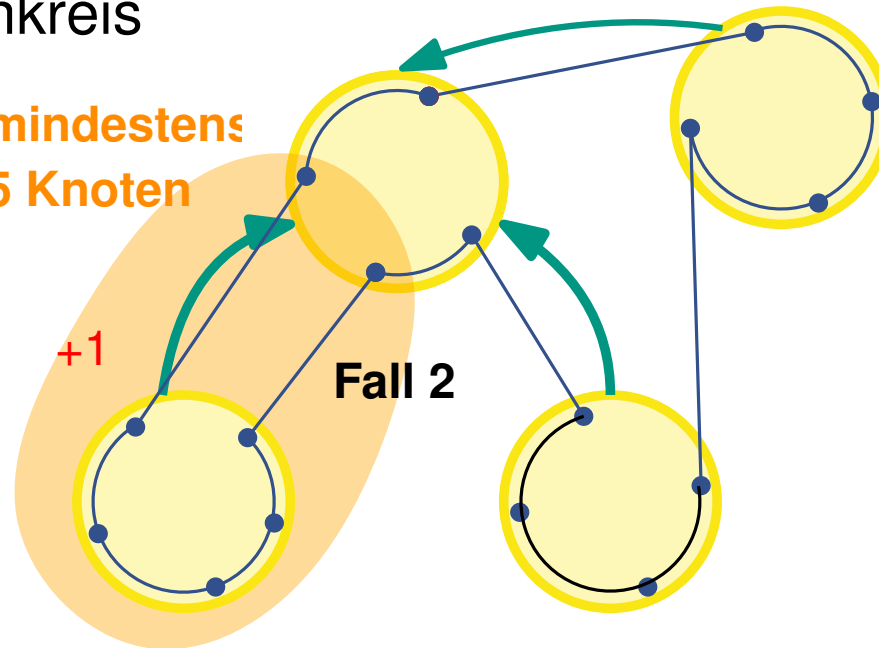
F



mindestens
5 Knoten

+1

Fall 2



G_d

- F in Pfade der Länge 2 und In-Trees zerlegen n , da Matching auf G_d
- Patching der Komponenten einzeln (3 Fälle) maximal $2/9$ pro Knoten

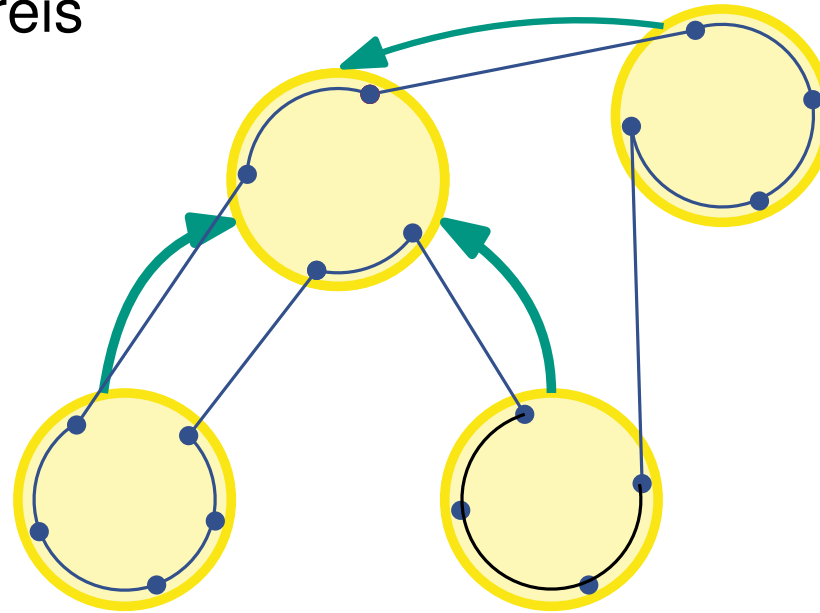
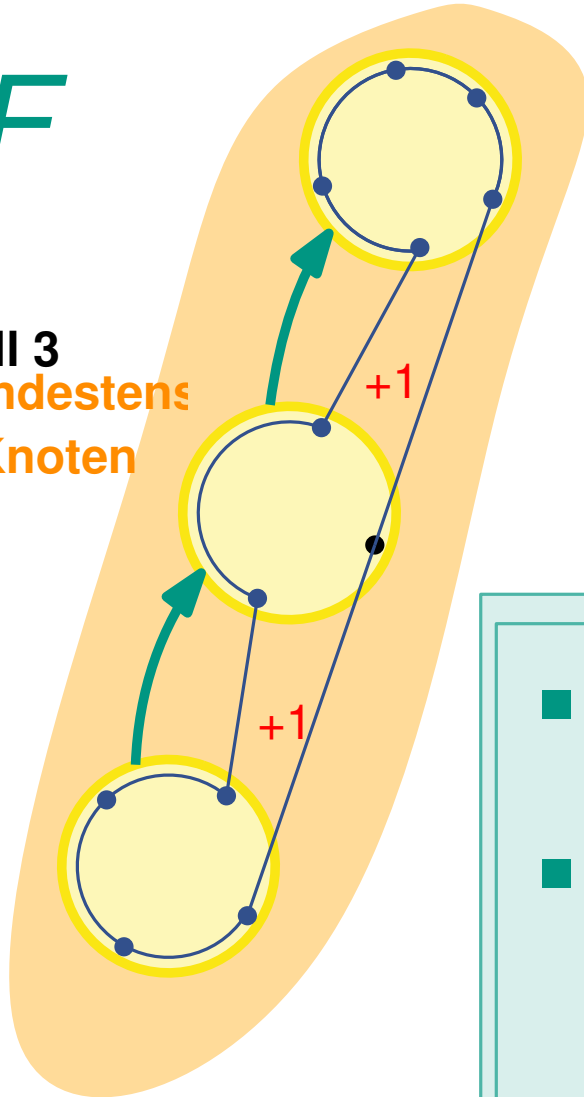
APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

KOSTEN

F

Fall 3
mindestens
9 Knoten



G_d

- F in Pfade der Länge 2 und In-Trees zerlegen n , da Matching auf G_d
- Patching der Komponenten einzeln (3 Fälle) maximal $2/9$ pro Knoten

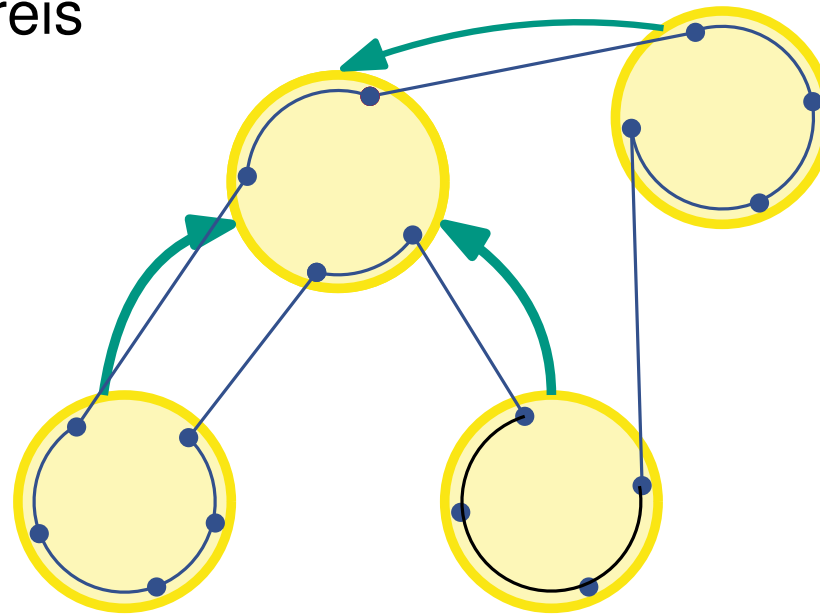
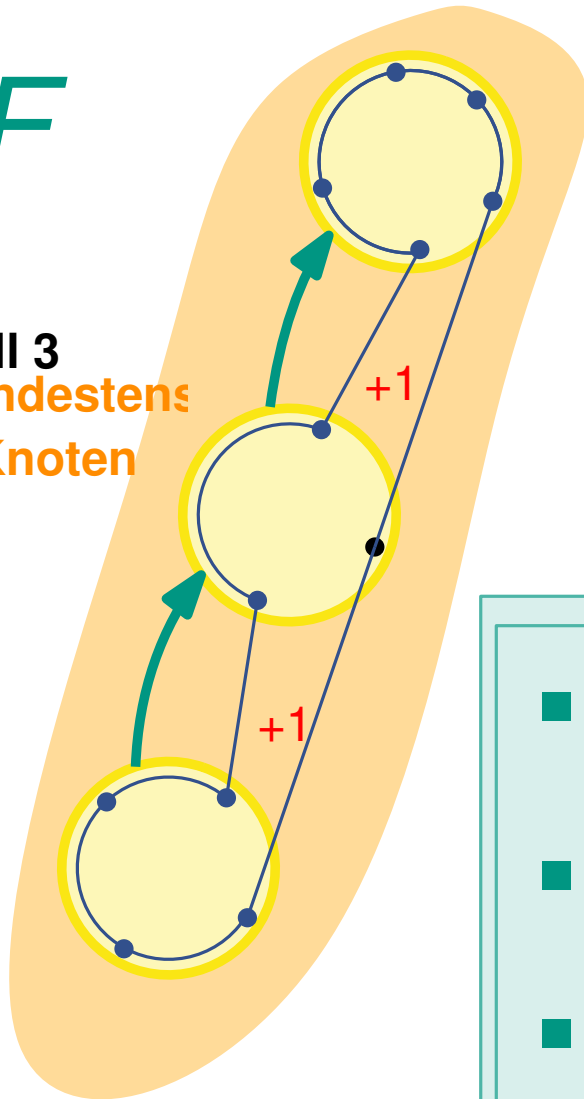
APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

KOSTEN

F

Fall 3
mindestens
9 Knoten



G_d

- F in Pfade der Länge 2 und In-Trees zerlegen n , da Matching auf G_d
- Patching der Komponenten einzeln (3 Fälle) maximal $2/9$ pro Knoten
- Patching der Komponenten miteinander keine Kosten

APPROXIMATIONSALGORITHMUS

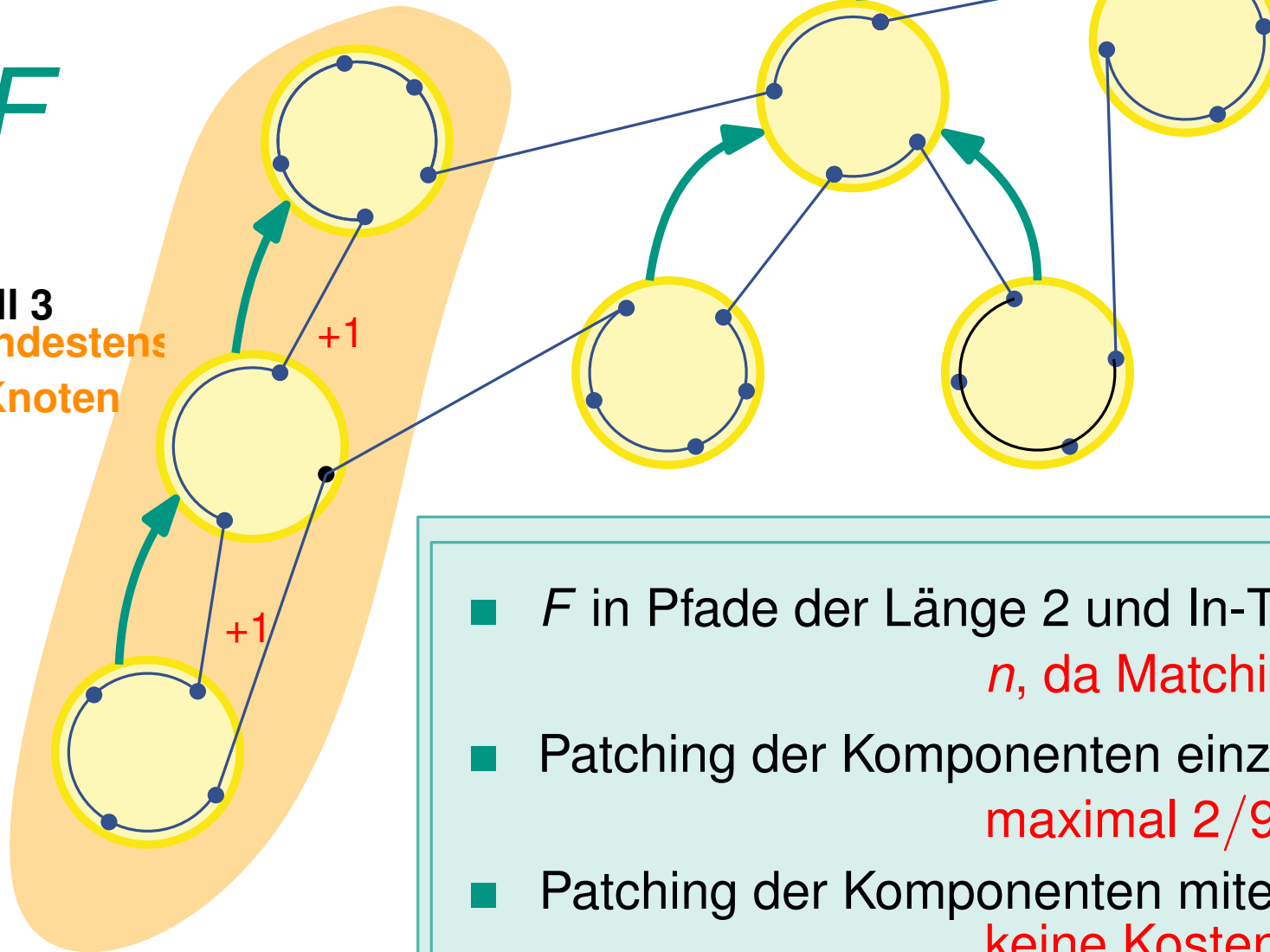
FALL 1: G_d hat Hamiltonkreis

KOSTEN

F

Fall 3
mindestens
9 Knoten

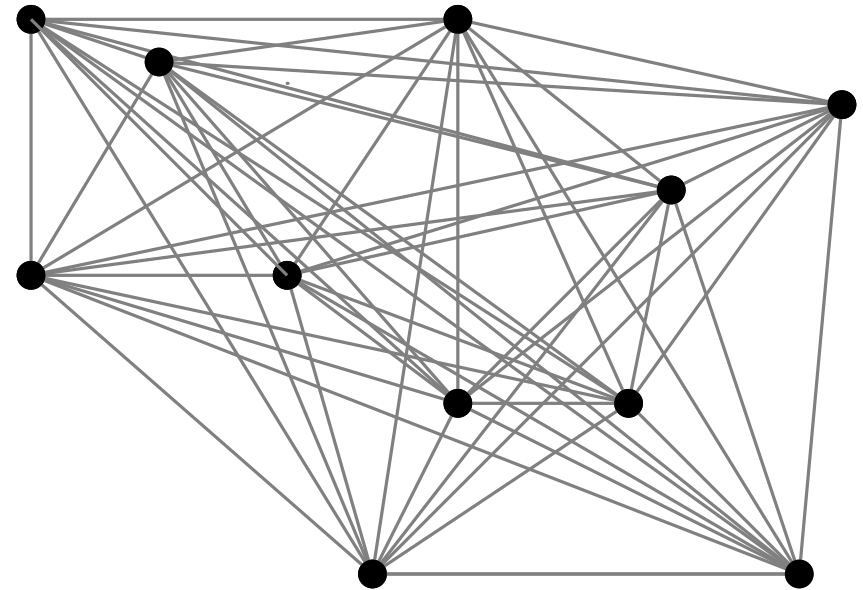
G_d



- F in Pfade der Länge 2 und In-Trees zerlegen n , da Matching auf G_d
- Patching der Komponenten einzeln (3 Fälle) maximal $2/9$ pro Knoten
- Patching der Komponenten miteinander keine Kosten

APPROXIMATIONSALGORITHMUS

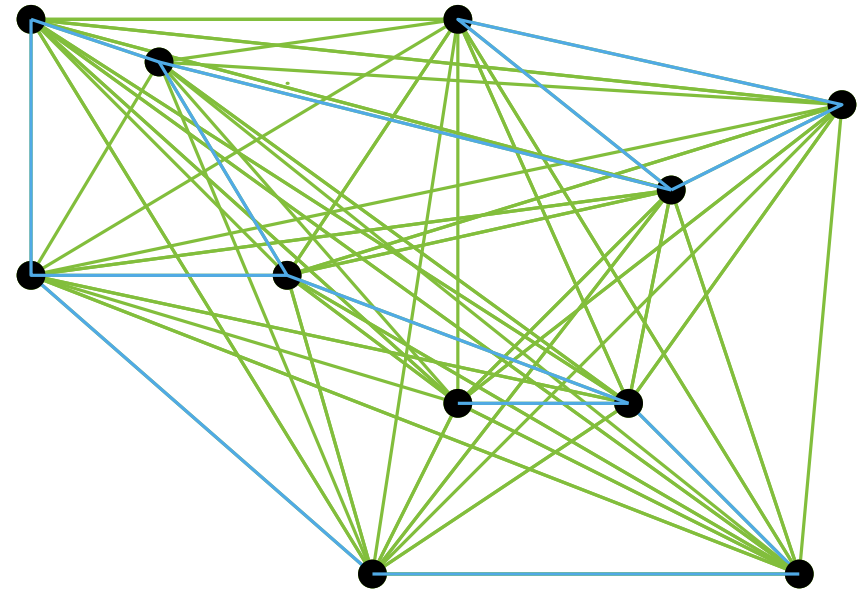
FALL 2: G_d hat keinen Hamiltonkreis



$$G = (V, E) \quad w : E \rightarrow \{1, 2\}$$

APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 2: G_d hat keinen Hamiltonkreis



$$G = (V, E) \quad w : E \rightarrow \{1, 2\}$$

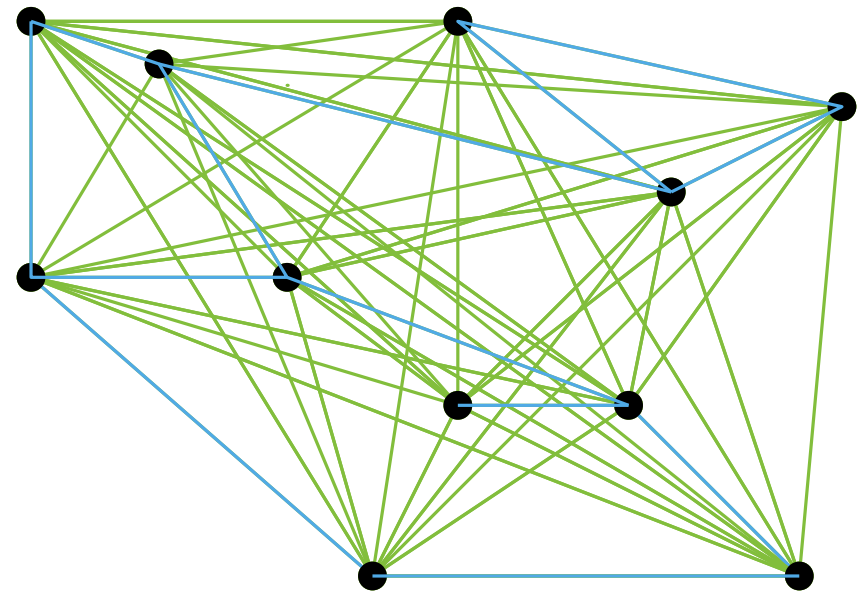
$$e \in E' \leftrightarrow e \in E, w(e) = 1$$

$$e \in E'' \leftrightarrow e \in E, w(e) = 2$$

APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 2: G_d hat keinen Hamiltonkreis

- Optimales 2-Matching auf G sodass:
 - ➔ maximal ein nicht-reiner Kreis
 - ➔ darin: keine 2-Kante inzident zu 1-Kante, die Kreis verlässt



$$G = (V, E) \quad w : E \rightarrow \{1, 2\}$$

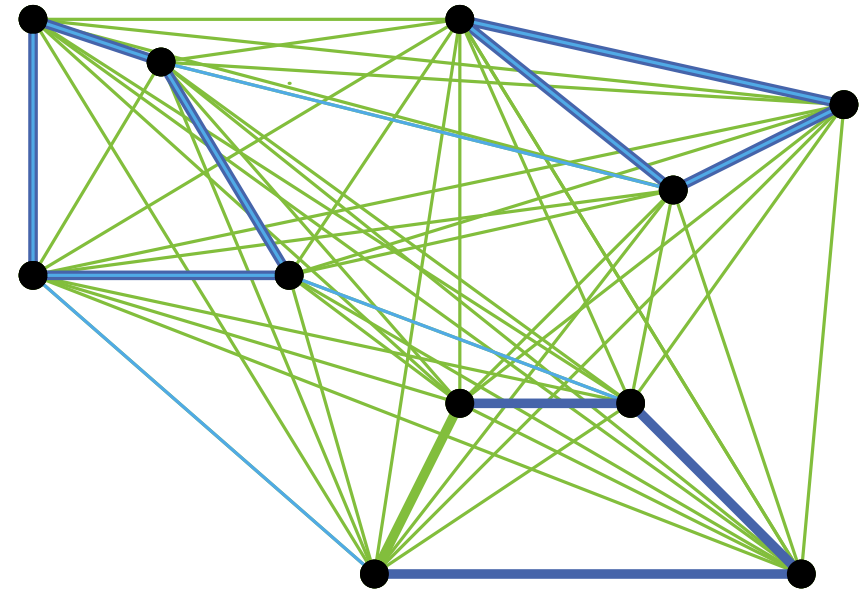
$$e \in E' \leftrightarrow e \in E, w(e) = 1$$

$$e \in E'' \leftrightarrow e \in E, w(e) = 2$$

APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 2: G_d hat keinen Hamiltonkreis

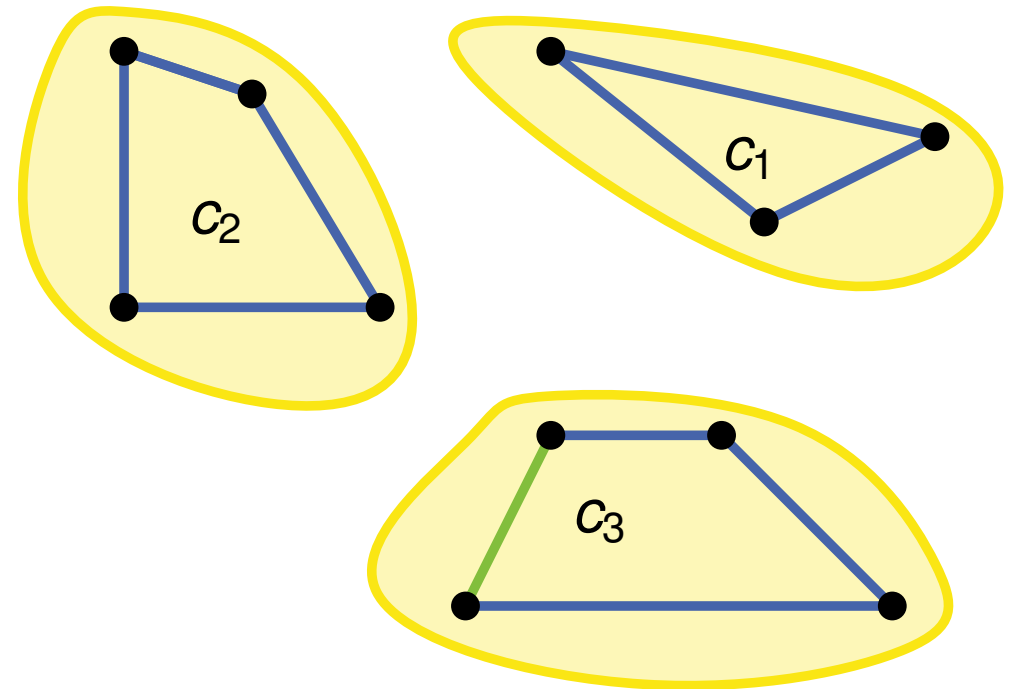
- Optimales 2-Matching auf G sodass:
 - ➔ maximal ein nicht-reiner Kreis
 - ➔ darin: keine 2-Kante inzident zu 1-Kante, die Kreis verlässt



APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 2: G_d hat keinen Hamiltonkreis

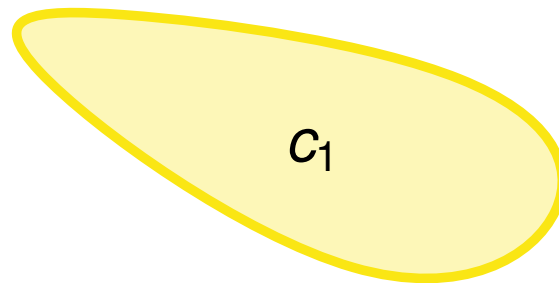
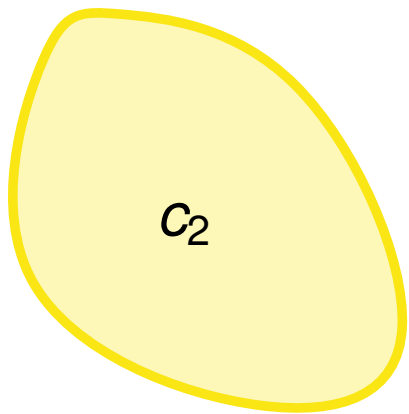
- Optimales 2-Matching auf G
- B wie zuvor, links nur pure Kreise



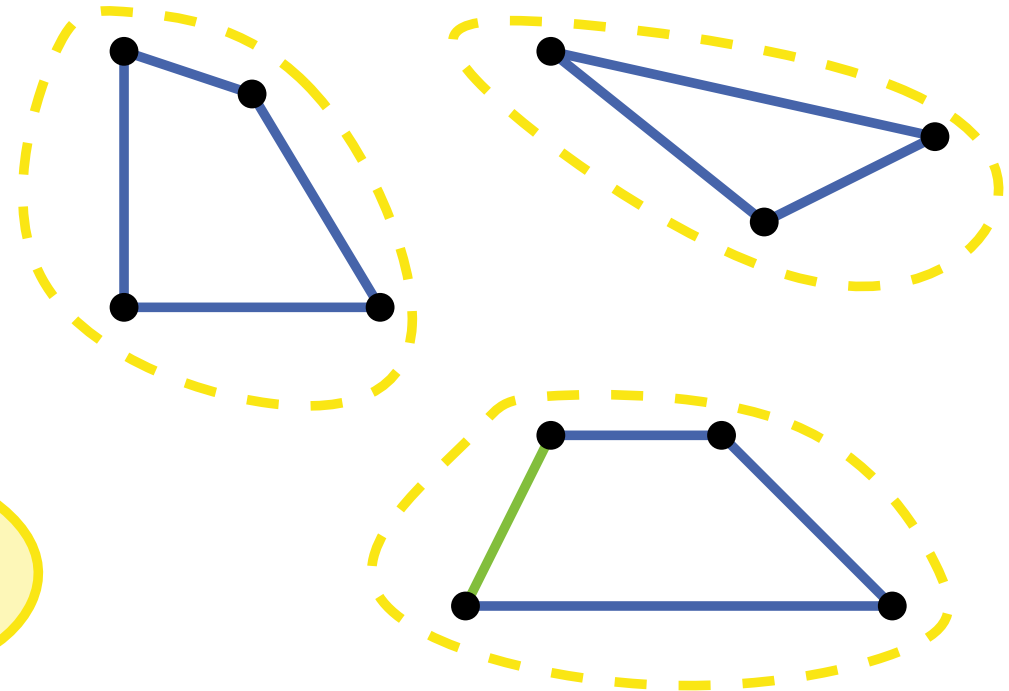
APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 2: G_d hat keinen Hamiltonkreis

- Optimales 2-Matching auf G
- B wie zuvor, links nur pure Kreise



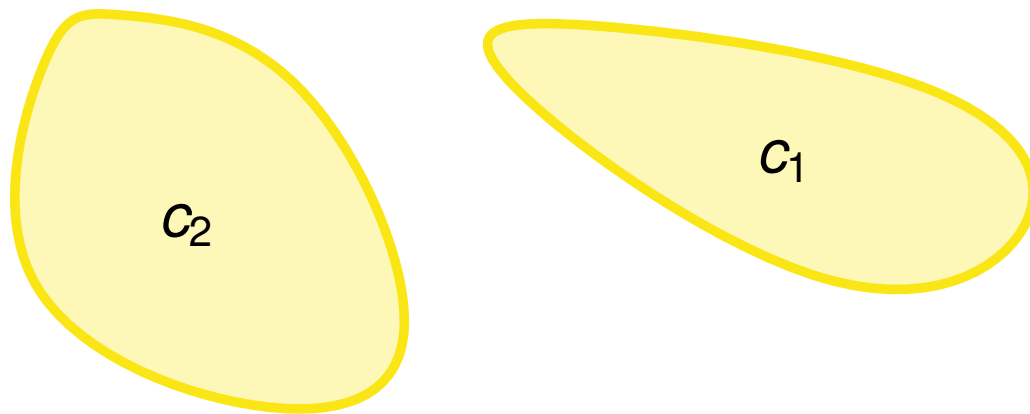
C



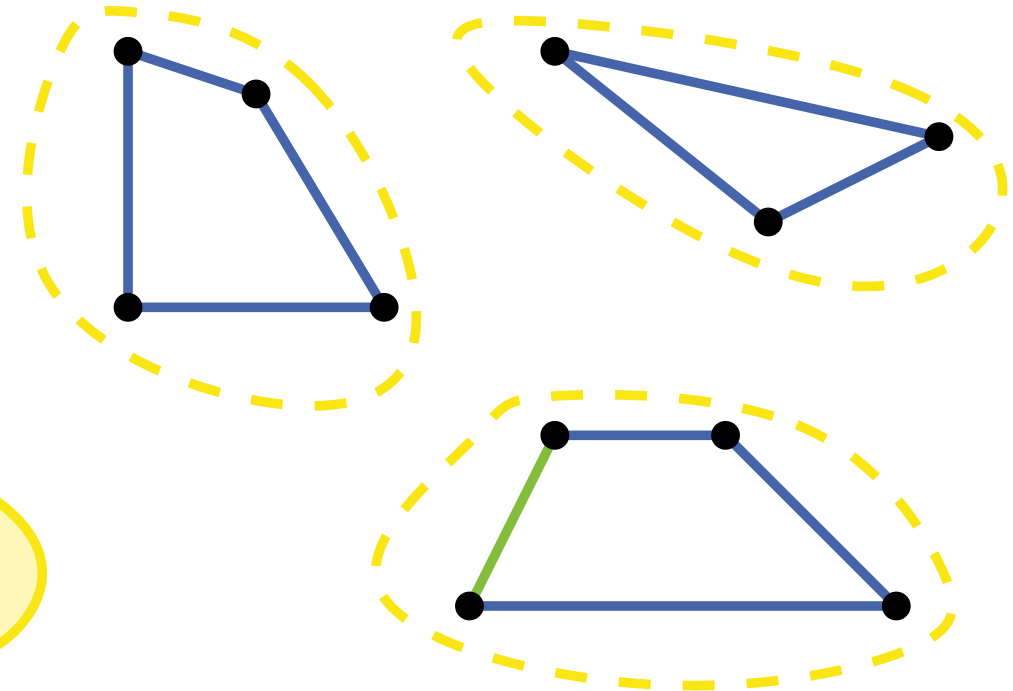
APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 2: G_d hat keinen Hamiltonkreis

- Optimales 2-Matching auf G
- B wie zuvor, links nur pure Kreise



C



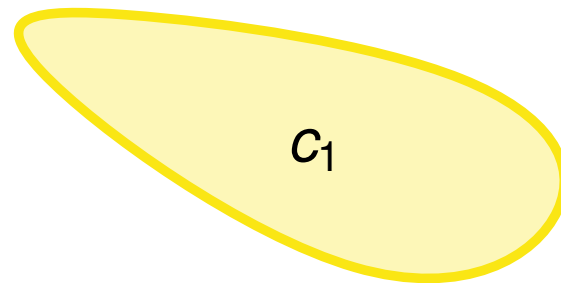
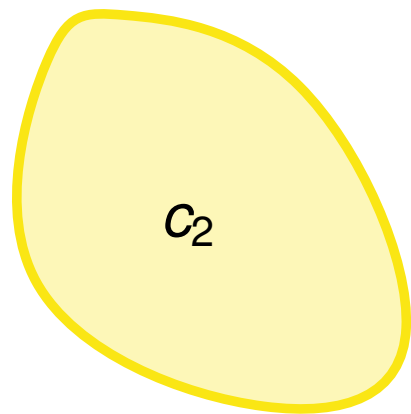
$$B = (V \cup C, D)$$

$(c, v) \in D$ g.d.w.
 $v \in V$ nicht in $c \in C$ liegt,
 c purer Kreis ist und
 $u \in V$ in c existiert mit $\{u, v\} \in E'$

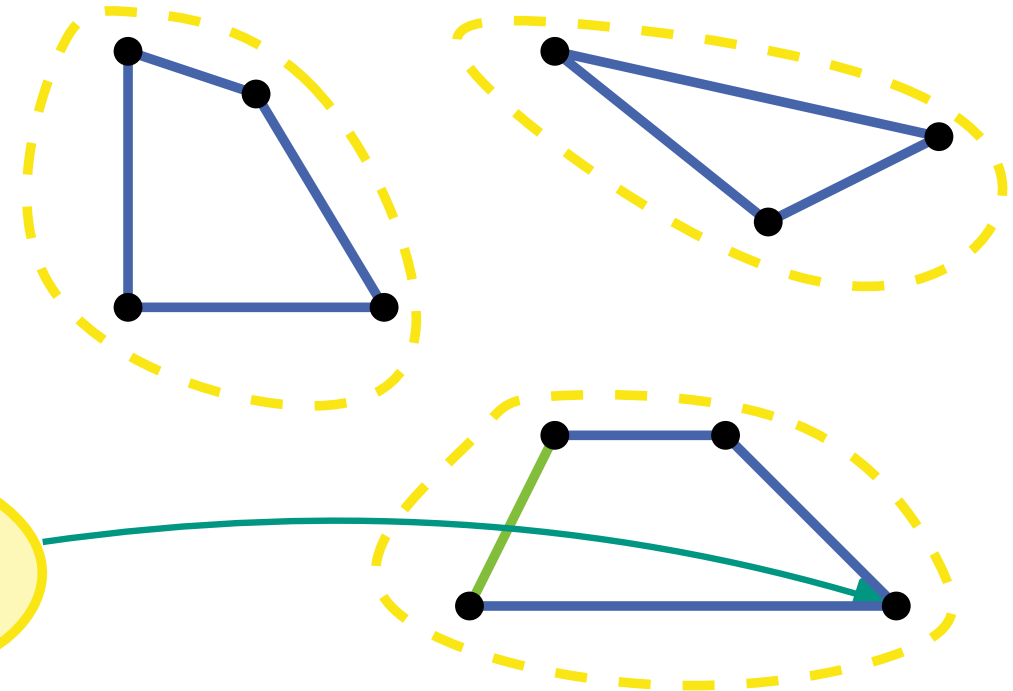
APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 2: G_d hat keinen Hamiltonkreis

- Optimales 2-Matching auf G
- B wie zuvor, links nur pure Kreise



C



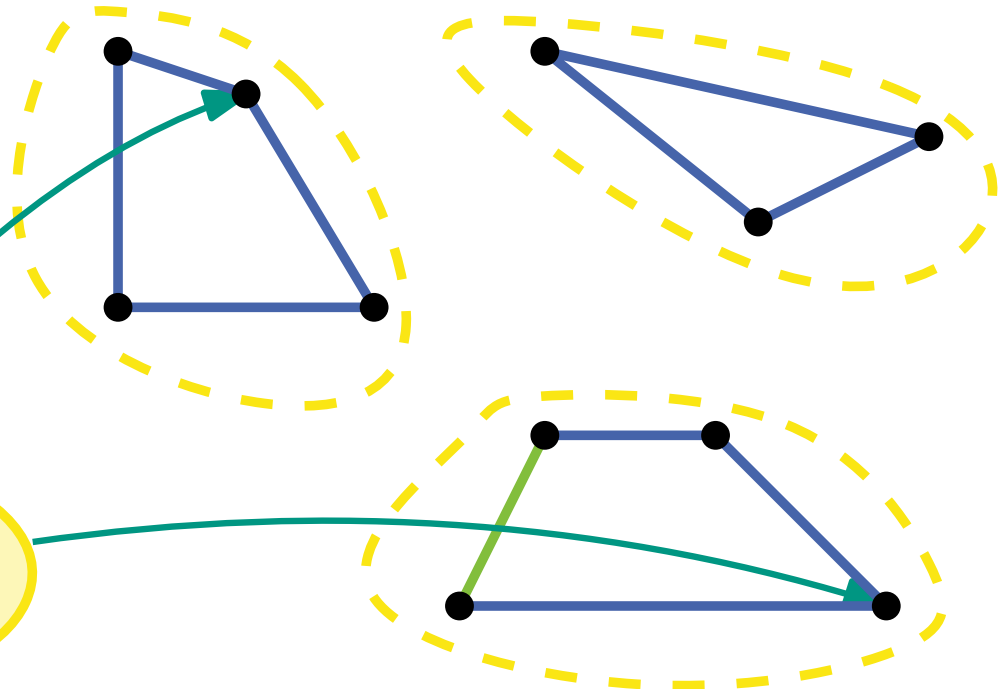
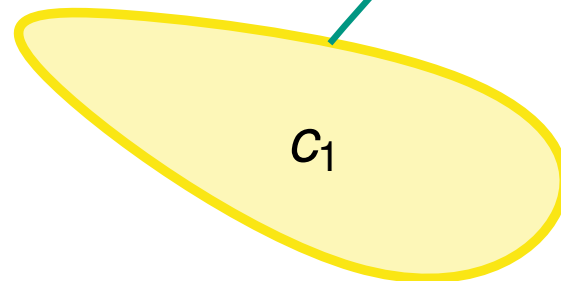
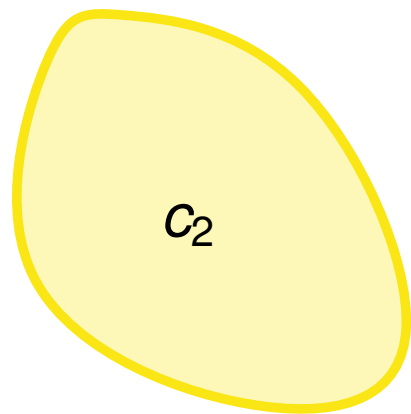
$$B = (V \cup C, D)$$

$(c, v) \in D$ g.d.w.
 $v \in V$ nicht in $c \in C$ liegt,
 c purer Kreis ist und
 $u \in V$ in c existiert mit $\{u, v\} \in E'$

APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 2: G_d hat keinen Hamiltonkreis

- Optimales 2-Matching auf G
- B wie zuvor, links nur pure Kreise



$$B = (V \cup C, D)$$

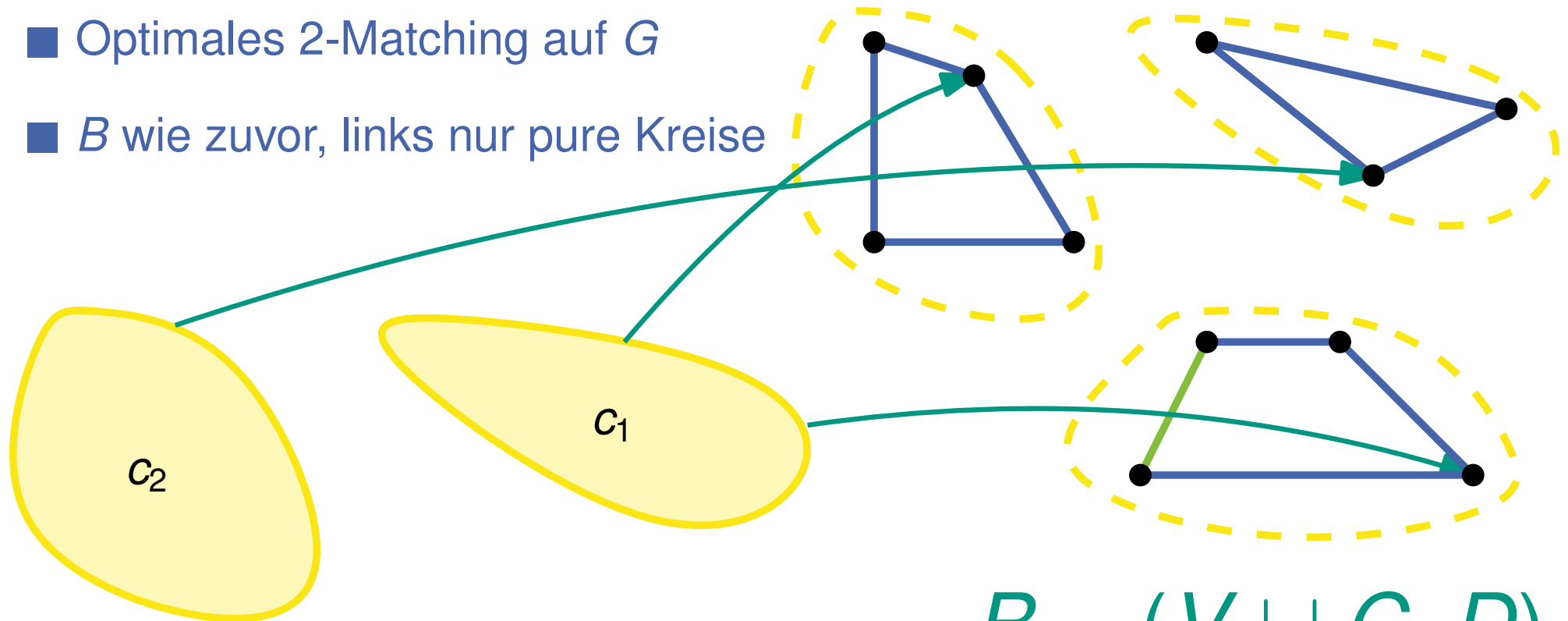
$(c, v) \in D$ g.d.w.
 $v \in V$ nicht in $c \in C$ liegt,
 c purer Kreis ist und
 $u \in V$ in c existiert mit $\{u, v\} \in E'$

C

APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 2: G_d hat keinen Hamiltonkreis

- Optimales 2-Matching auf G
- B wie zuvor, links nur pure Kreise



C

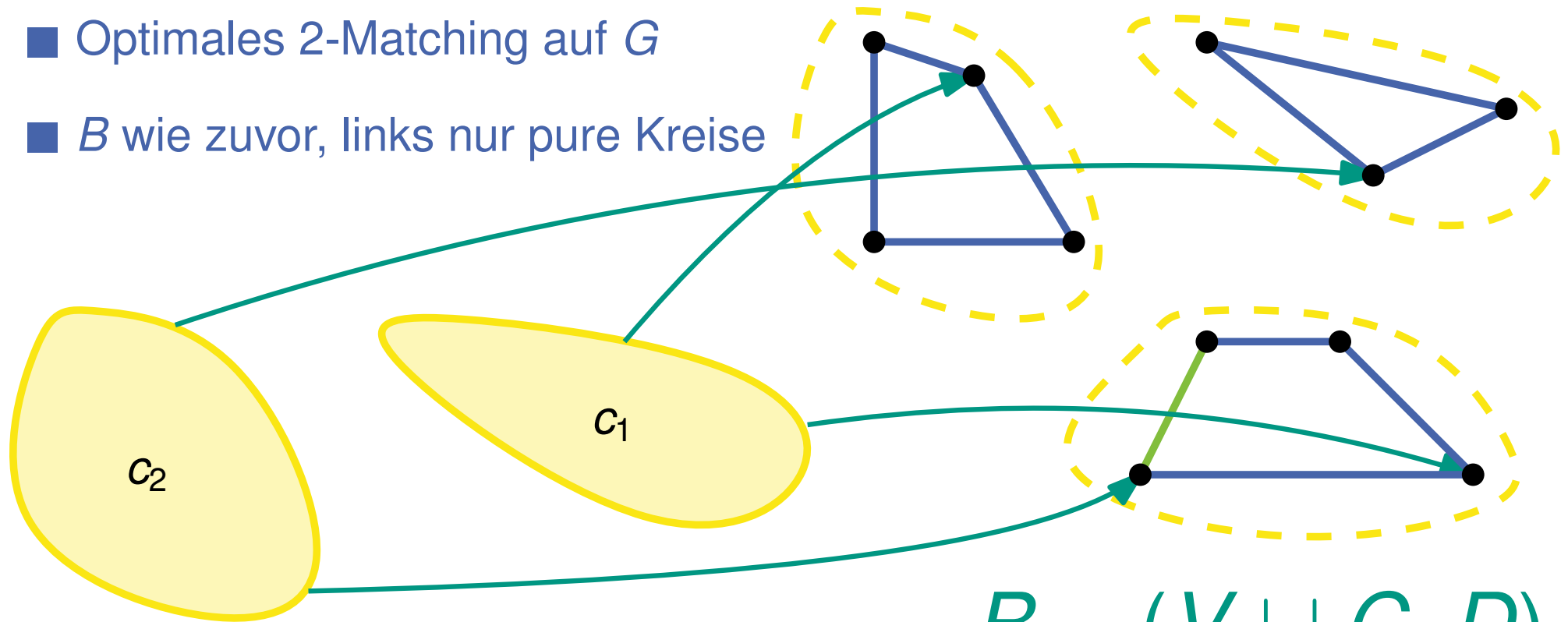
$$B = (V \cup C, D)$$

$(c, v) \in D$ g.d.w.
 $v \in V$ nicht in $c \in C$ liegt,
 c purer Kreis ist und
 $u \in V$ in c existiert mit $\{u, v\} \in E'$

APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 2: G_d hat keinen Hamiltonkreis

- Optimales 2-Matching auf G
- B wie zuvor, links nur pure Kreise



$$B = (V \cup C, D)$$

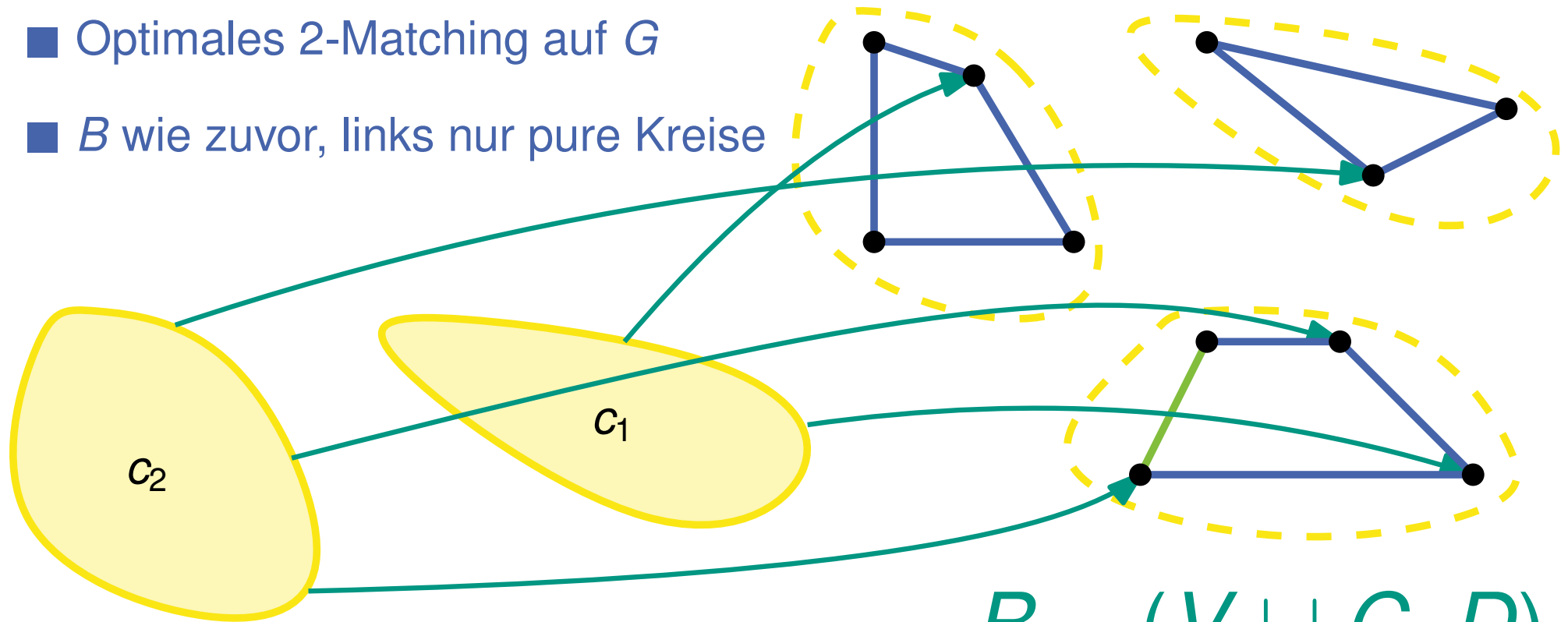
$(c, v) \in D$ g.d.w.
 $v \in V$ nicht in $c \in C$ liegt,
 c purer Kreis ist und
 $u \in V$ in c existiert mit $\{u, v\} \in E'$

C

APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 2: G_d hat keinen Hamiltonkreis

- Optimales 2-Matching auf G
- B wie zuvor, links nur pure Kreise



$$B = (V \cup C, D)$$

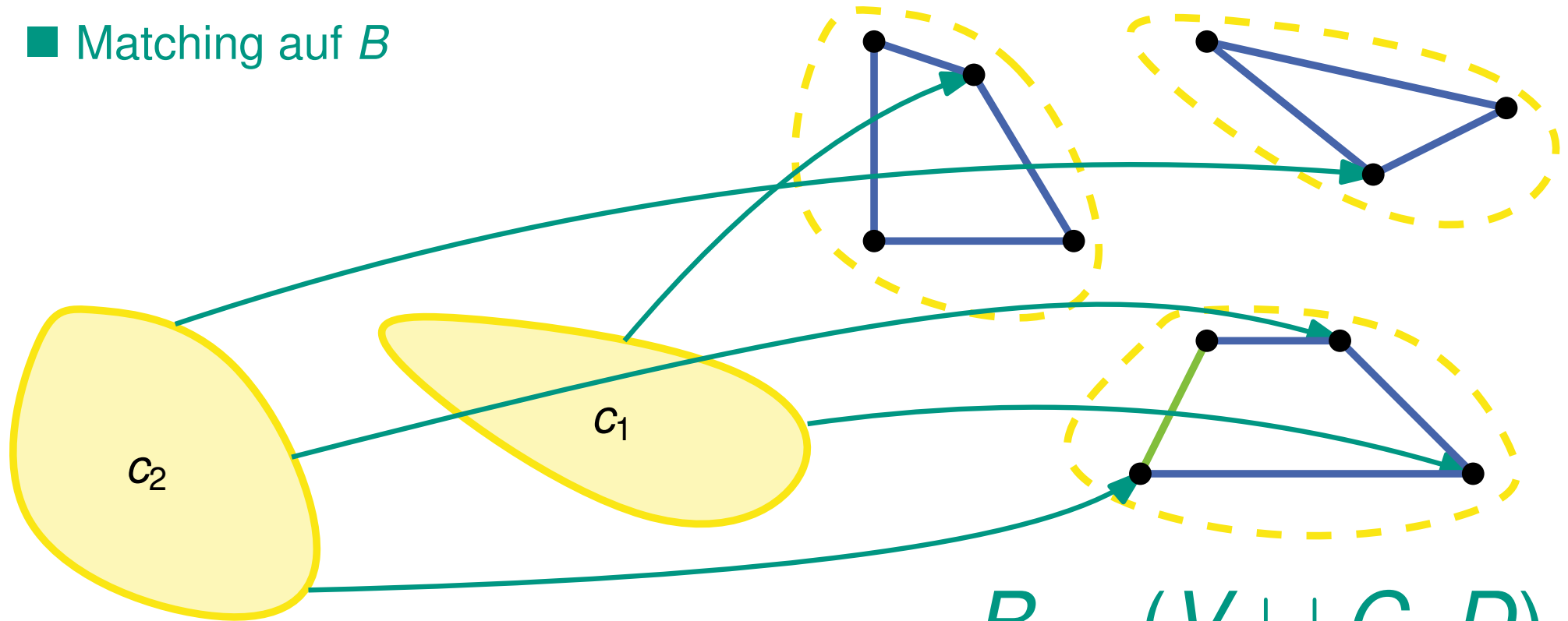
$(c, v) \in D$ g.d.w.
 $v \in V$ nicht in $c \in C$ liegt,
 c purer Kreis ist und
 $u \in V$ in c existiert mit $\{u, v\} \in E'$

C

APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 2: G_d hat keinen Hamiltonkreis

■ Matching auf B



$$B = (V \cup C, D)$$

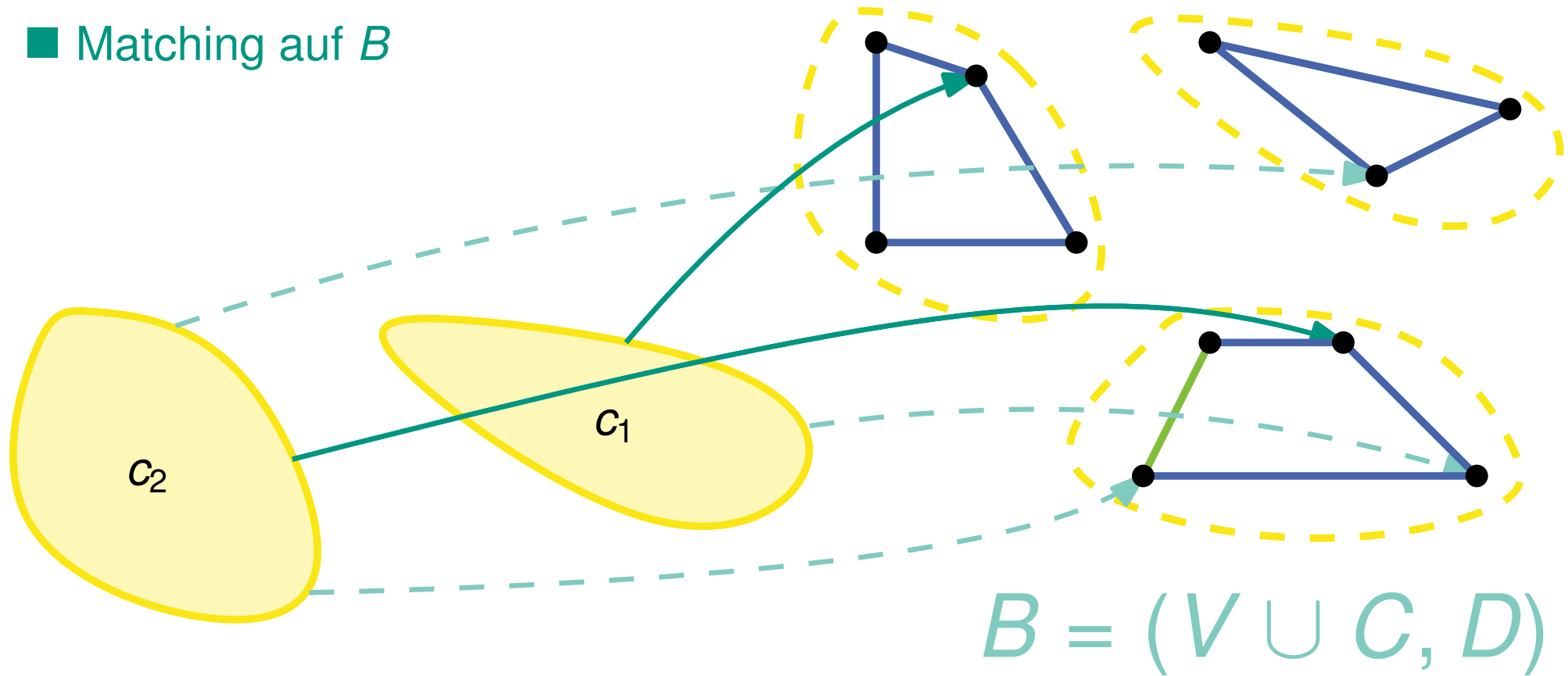
$(c, v) \in D$ g.d.w.
 $v \in V$ nicht in $c \in C$ liegt,
 c purer Kreis ist und
 $u \in V$ in c existiert mit $\{u, v\} \in E'$

C

APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 2: G_d hat keinen Hamiltonkreis

■ Matching auf B

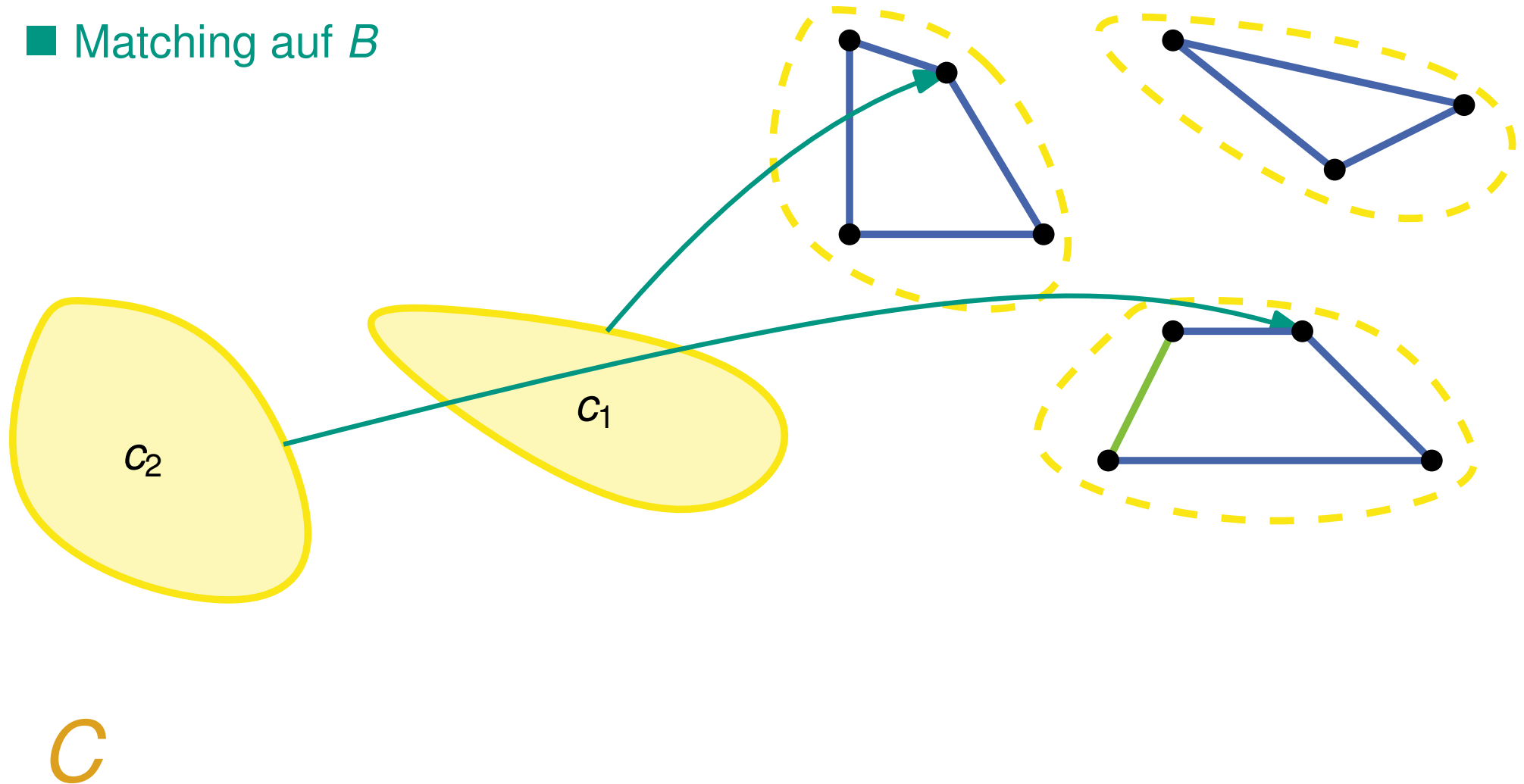


C

APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 2: G_d hat keinen Hamiltonkreis

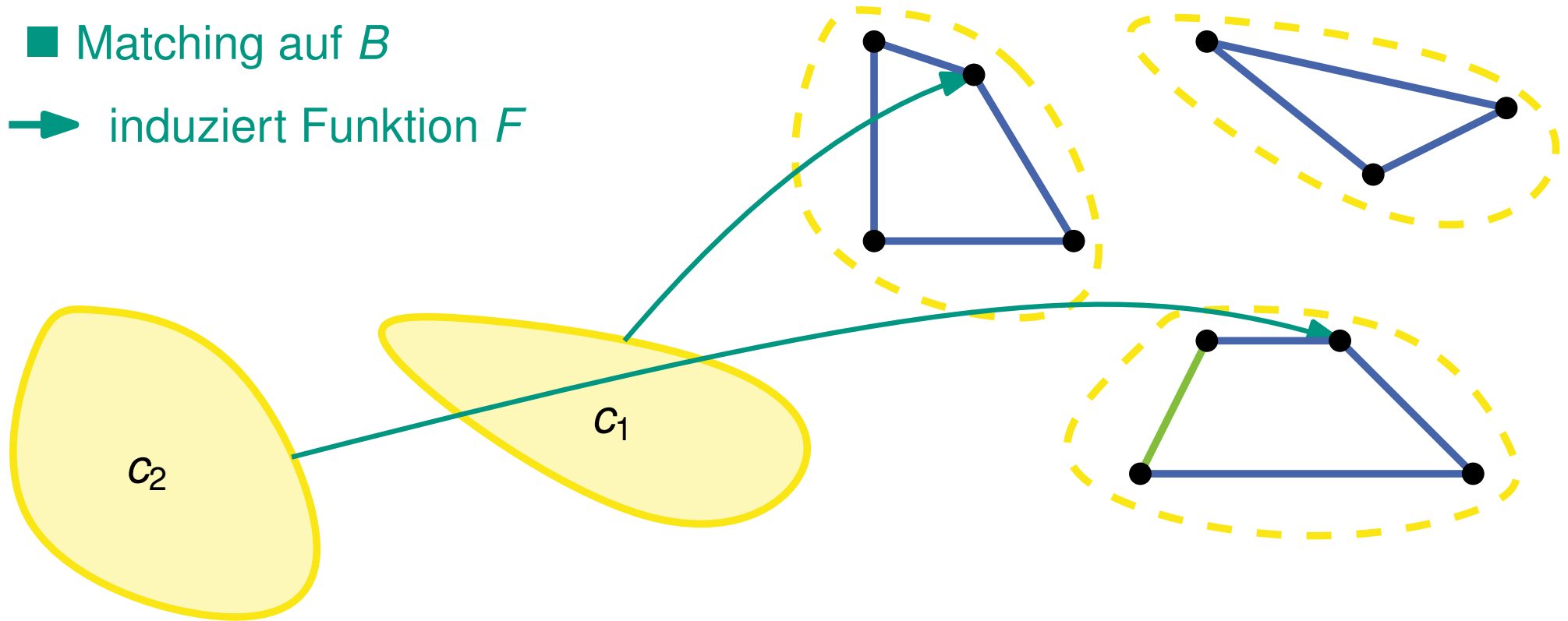
■ Matching auf B



APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 2: G_d hat keinen Hamiltonkreis

- Matching auf B
- ➔ induziert Funktion F

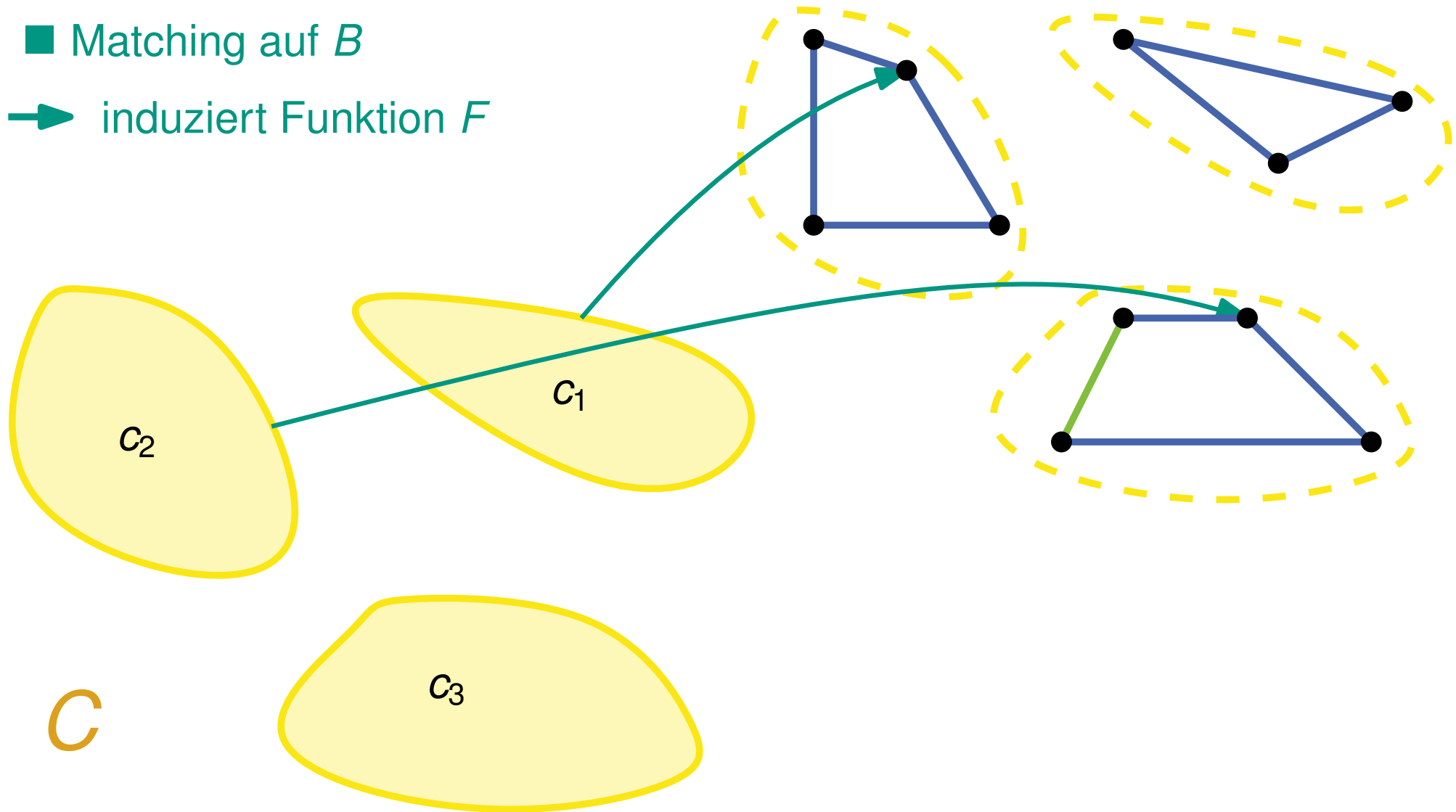


C

APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 2: G_d hat keinen Hamiltonkreis

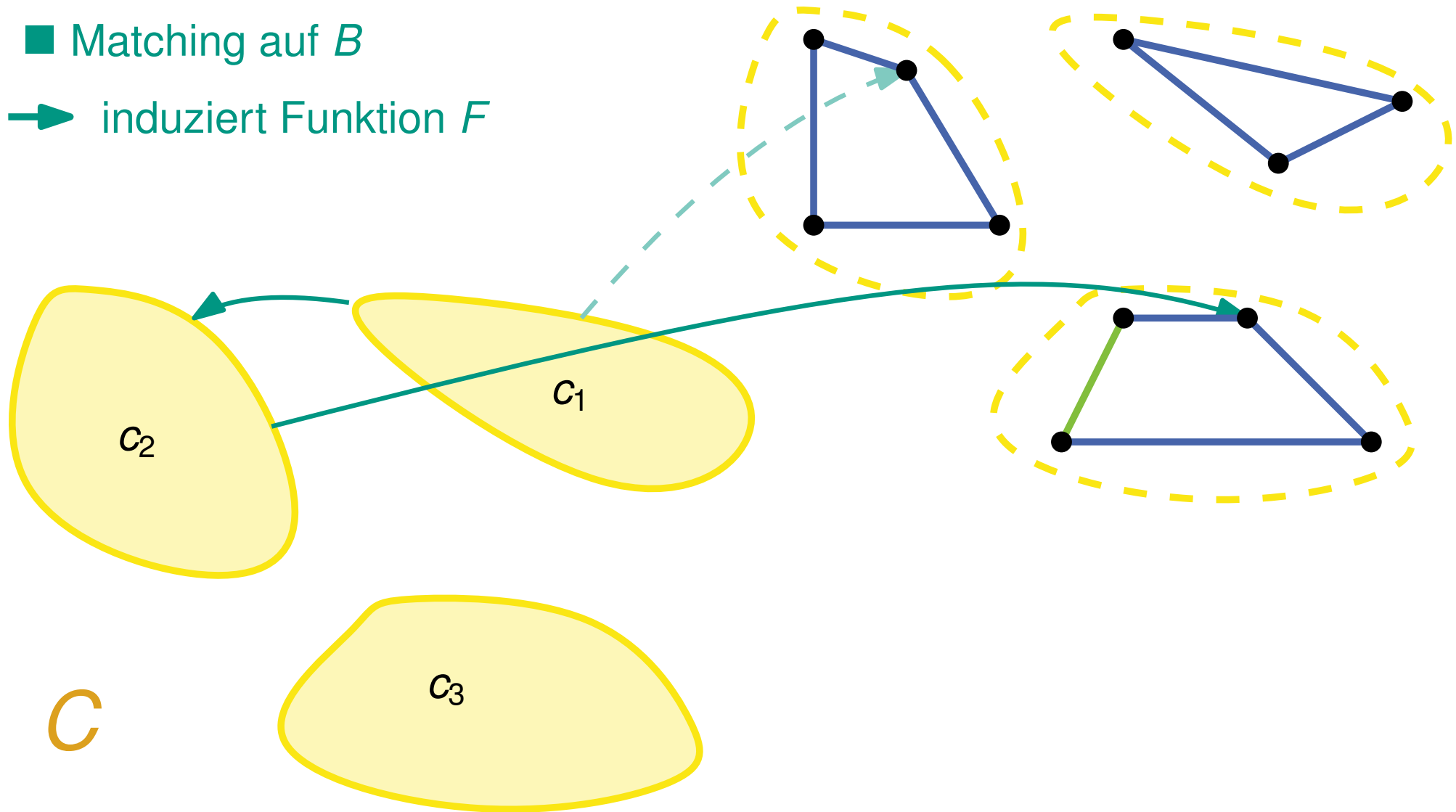
- Matching auf B
- ➔ induziert Funktion F



APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 2: G_d hat keinen Hamiltonkreis

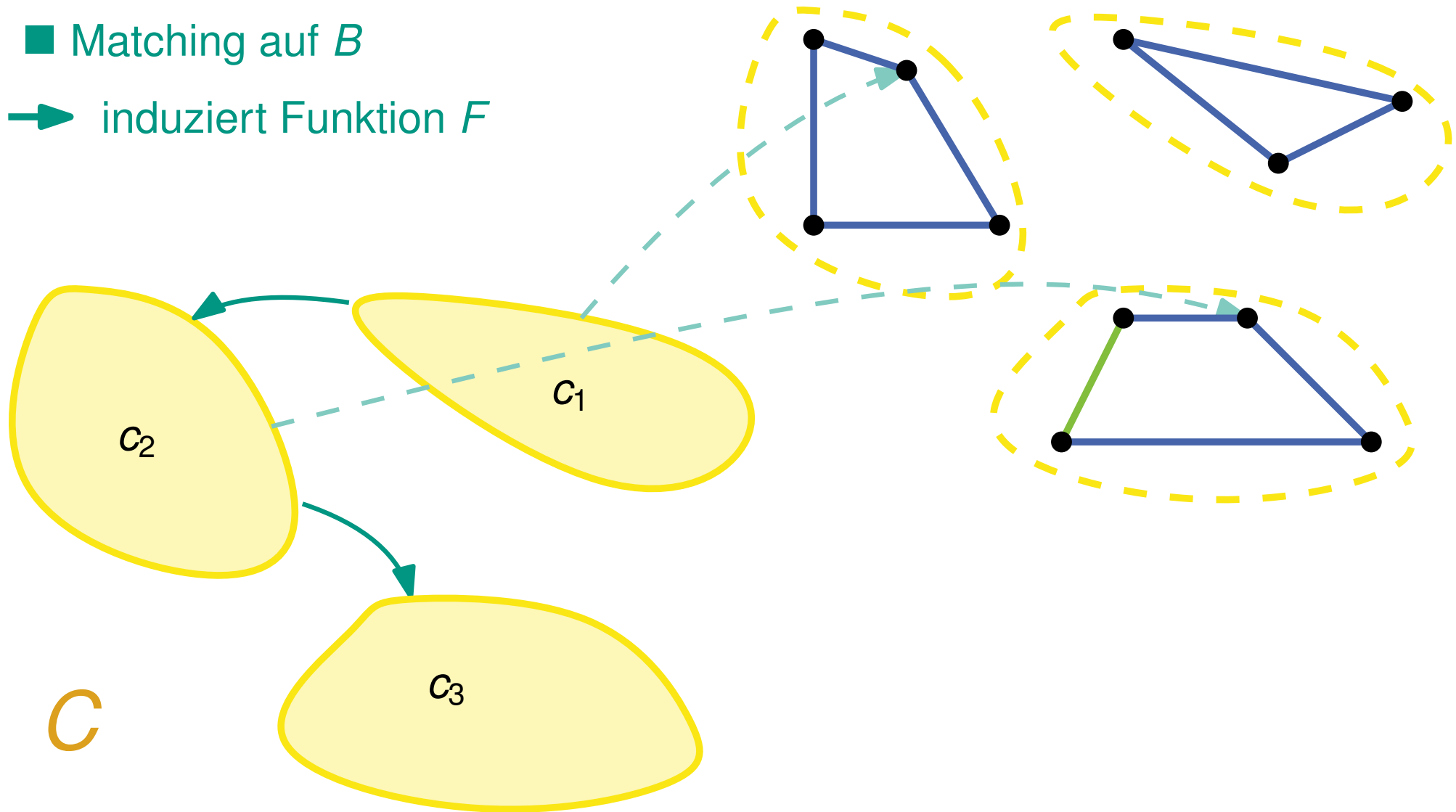
- Matching auf B
- ➔ induziert Funktion F



APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 2: G_d hat keinen Hamiltonkreis

- Matching auf B
- ➔ induziert Funktion F

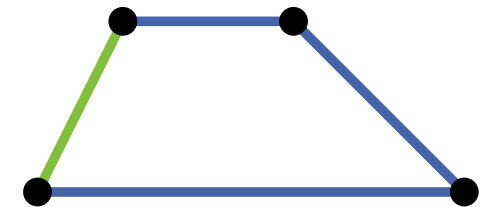
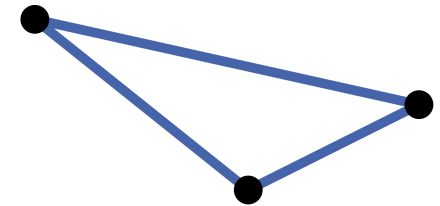
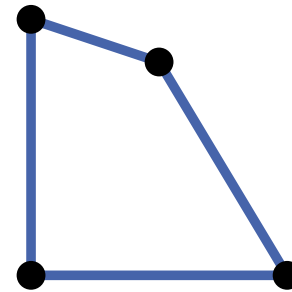
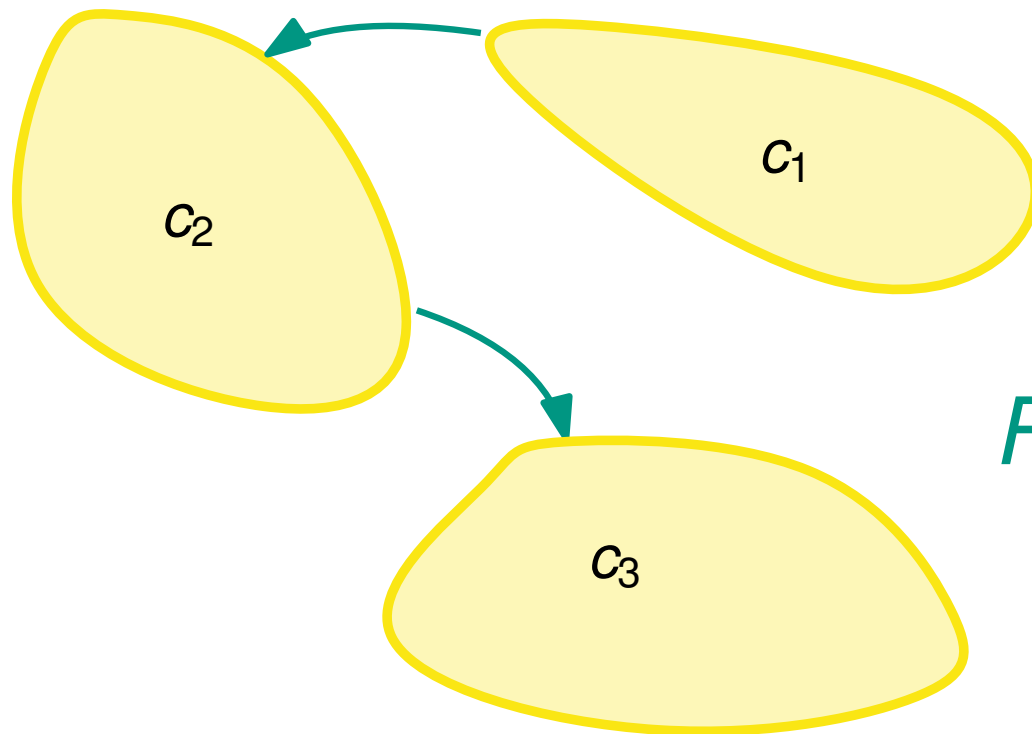


APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 2: G_d hat keinen Hamiltonkreis

■ Matching auf B

➔ induziert Funktion F



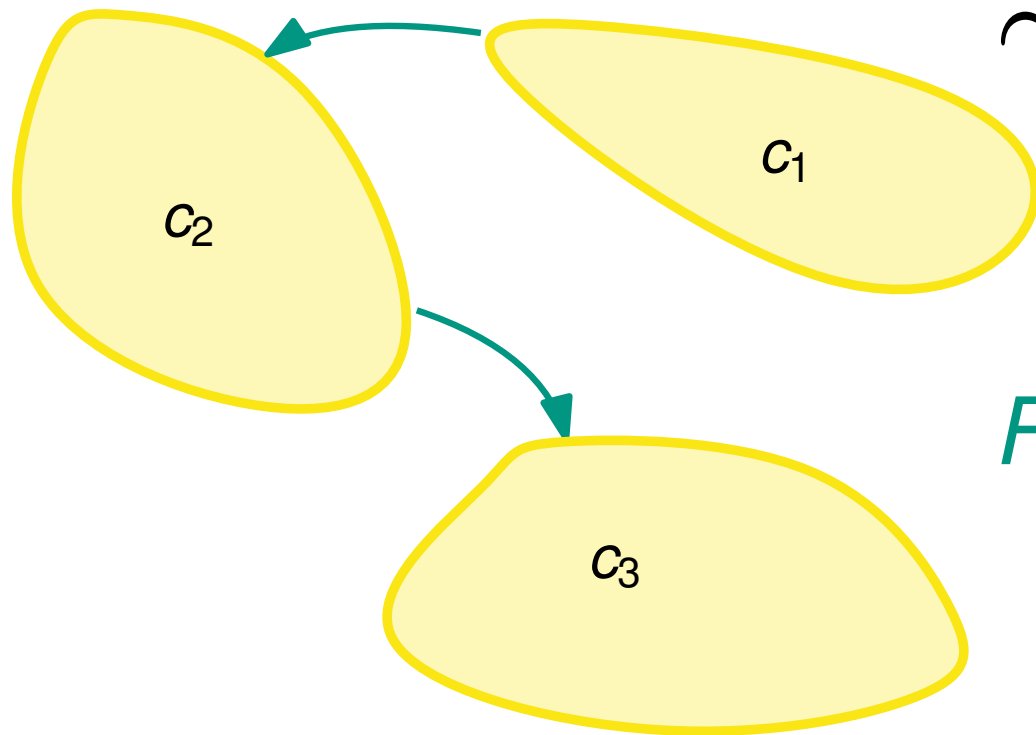
$$F = (C, A)$$

APPROXIMATIONSALGORITHMUS

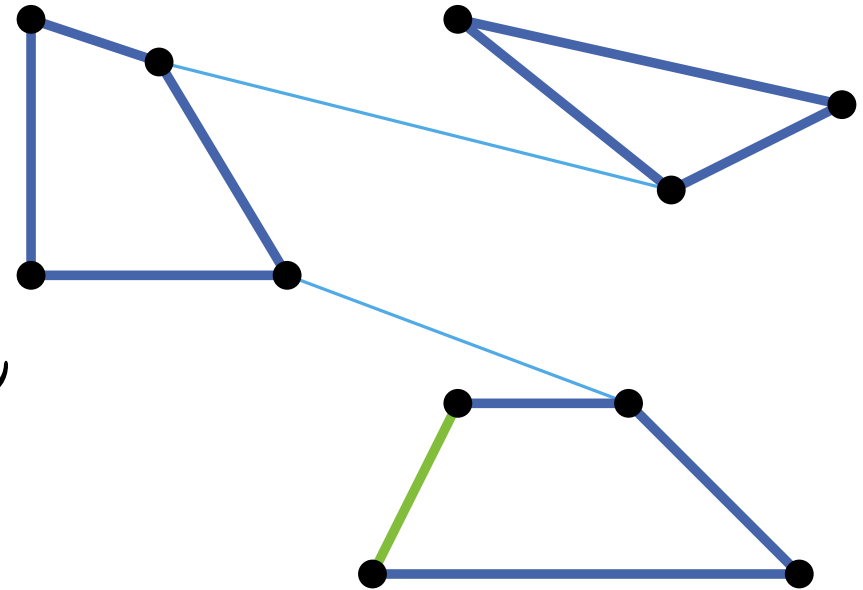
FALL 2: G_d hat keinen Hamiltonkreis

Jede Kante von F ist mit einer Kante von G_d assoziiert!

→ Finde aufspannenden Teilgraphen wie zuvor!



~

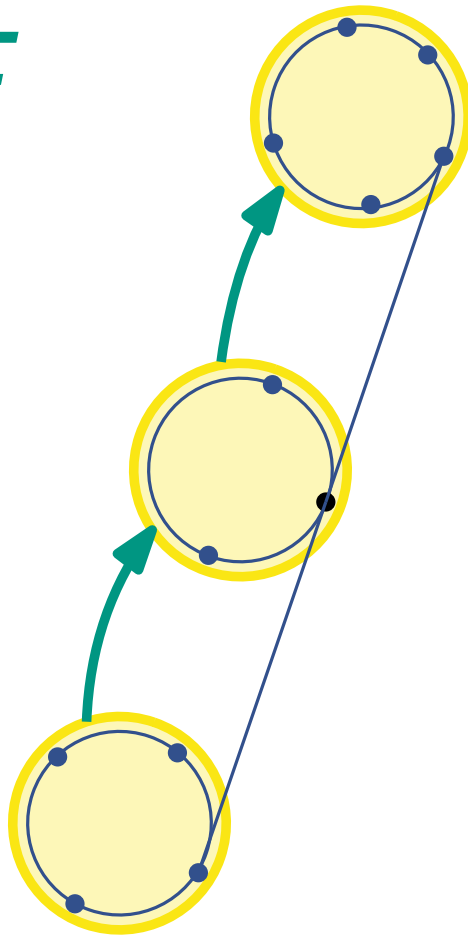


$$F = (C, A)$$

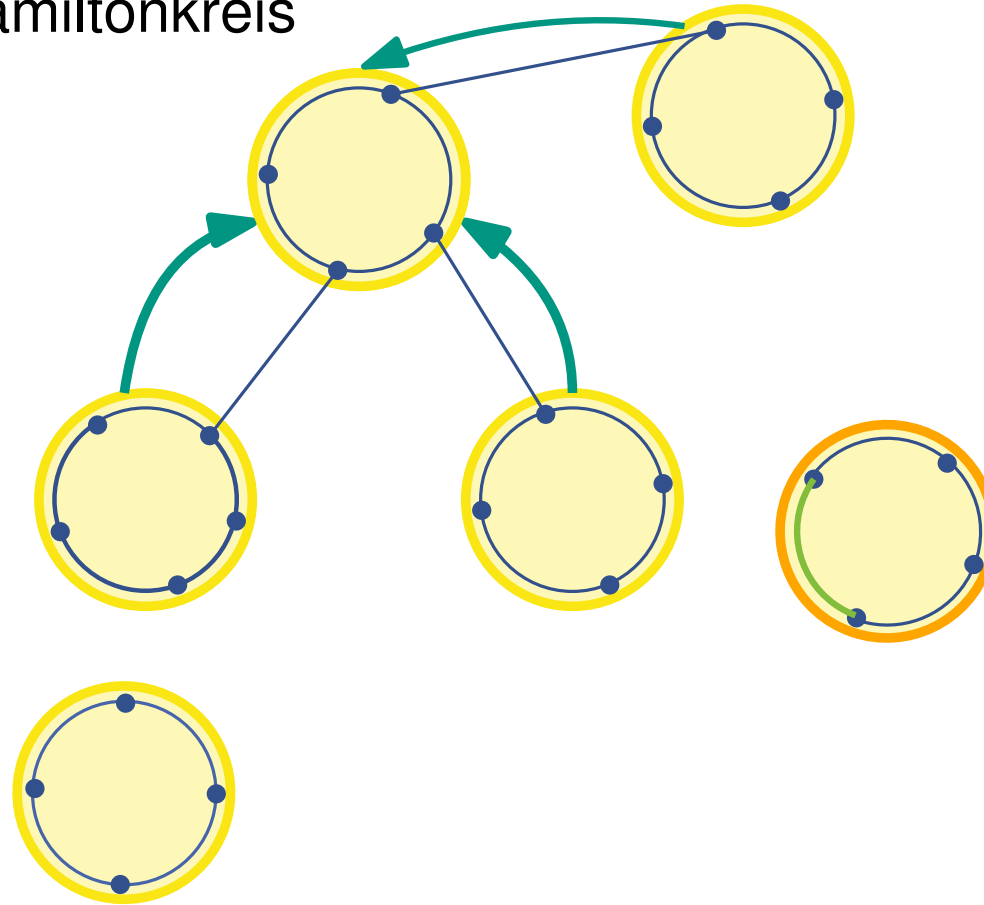
APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 2: G_d hat keinen Hamiltonkreis

F



G_d

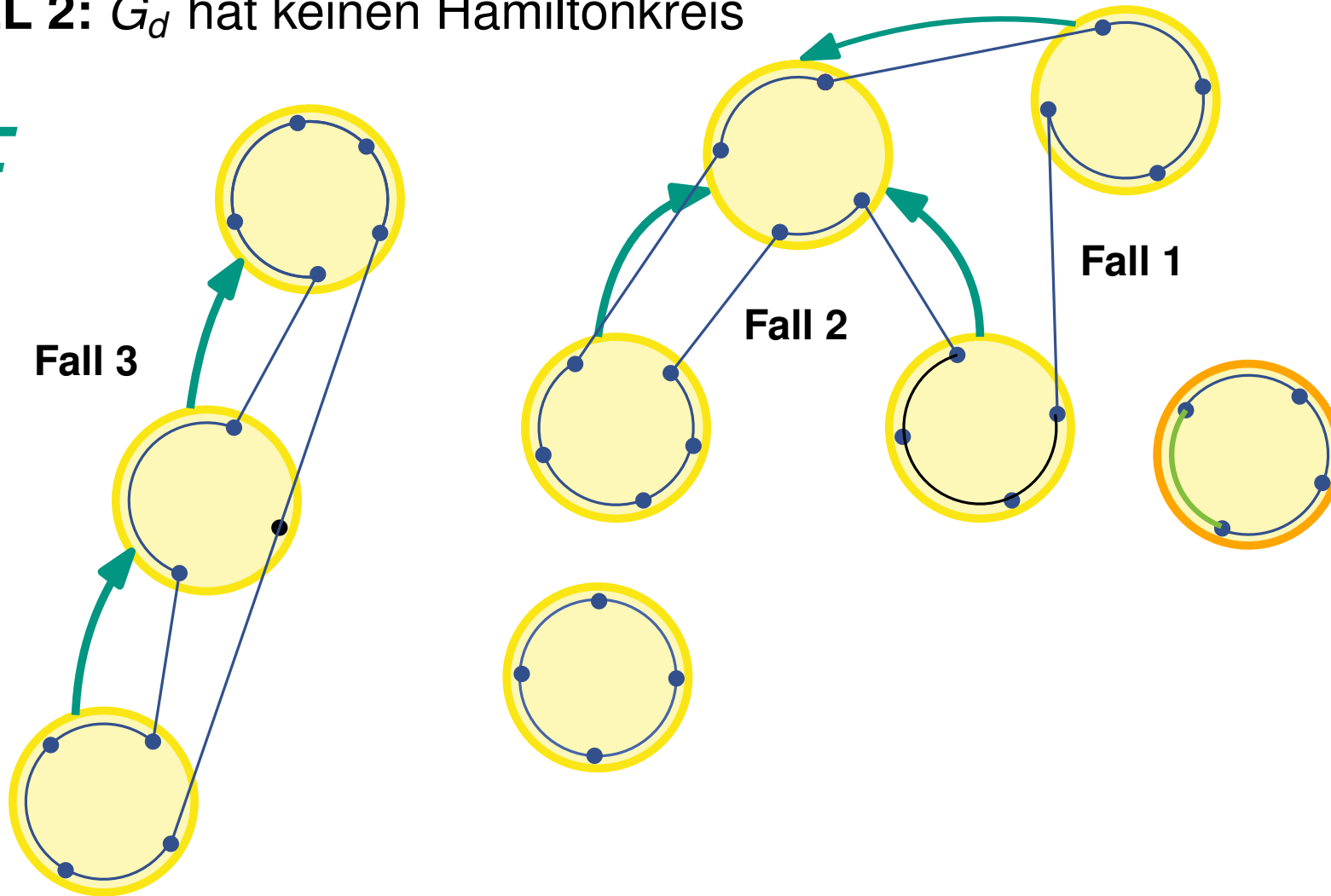


APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 2: G_d hat keinen Hamiltonkreis

F

G_d

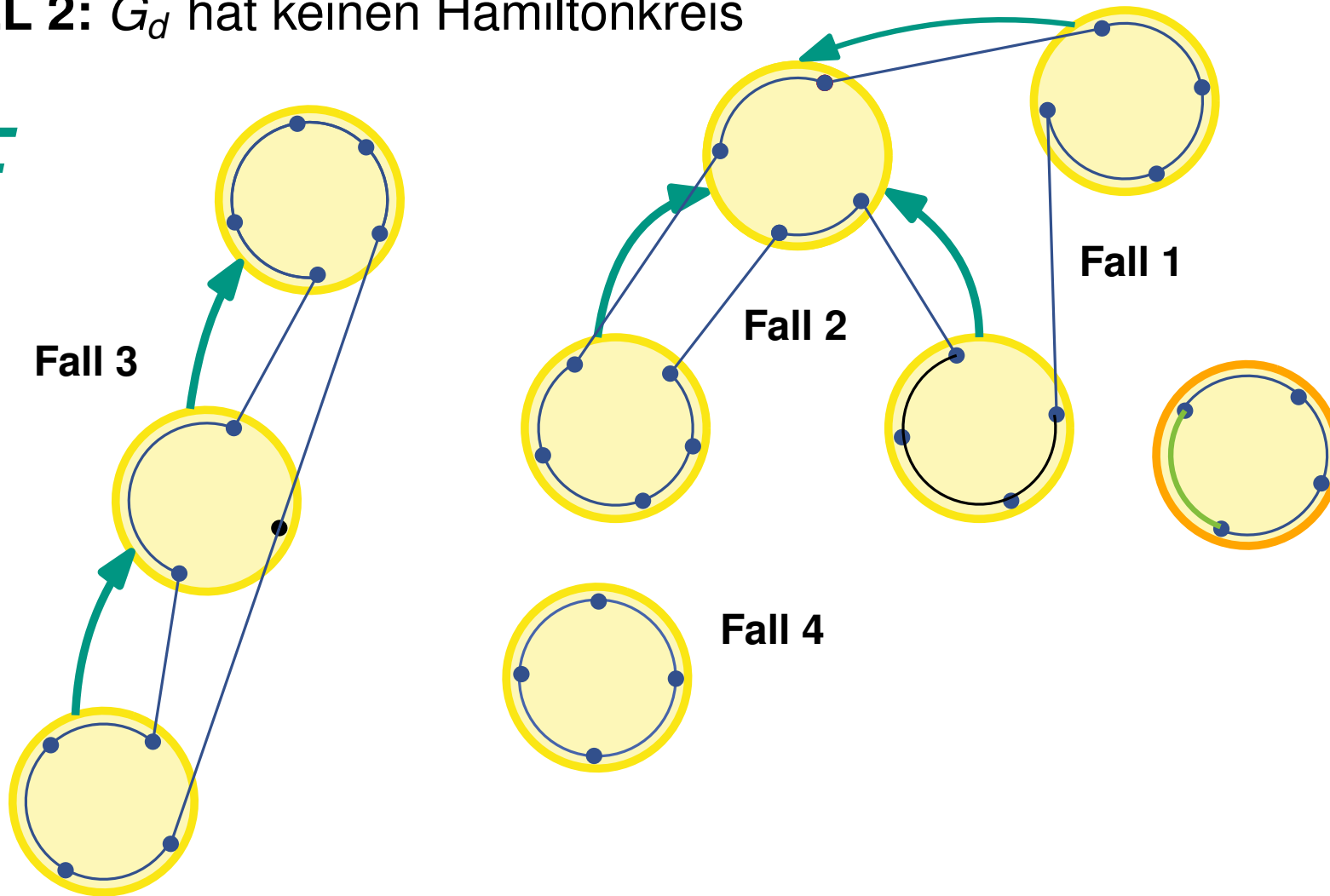


APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 2: G_d hat keinen Hamiltonkreis

F

G_d

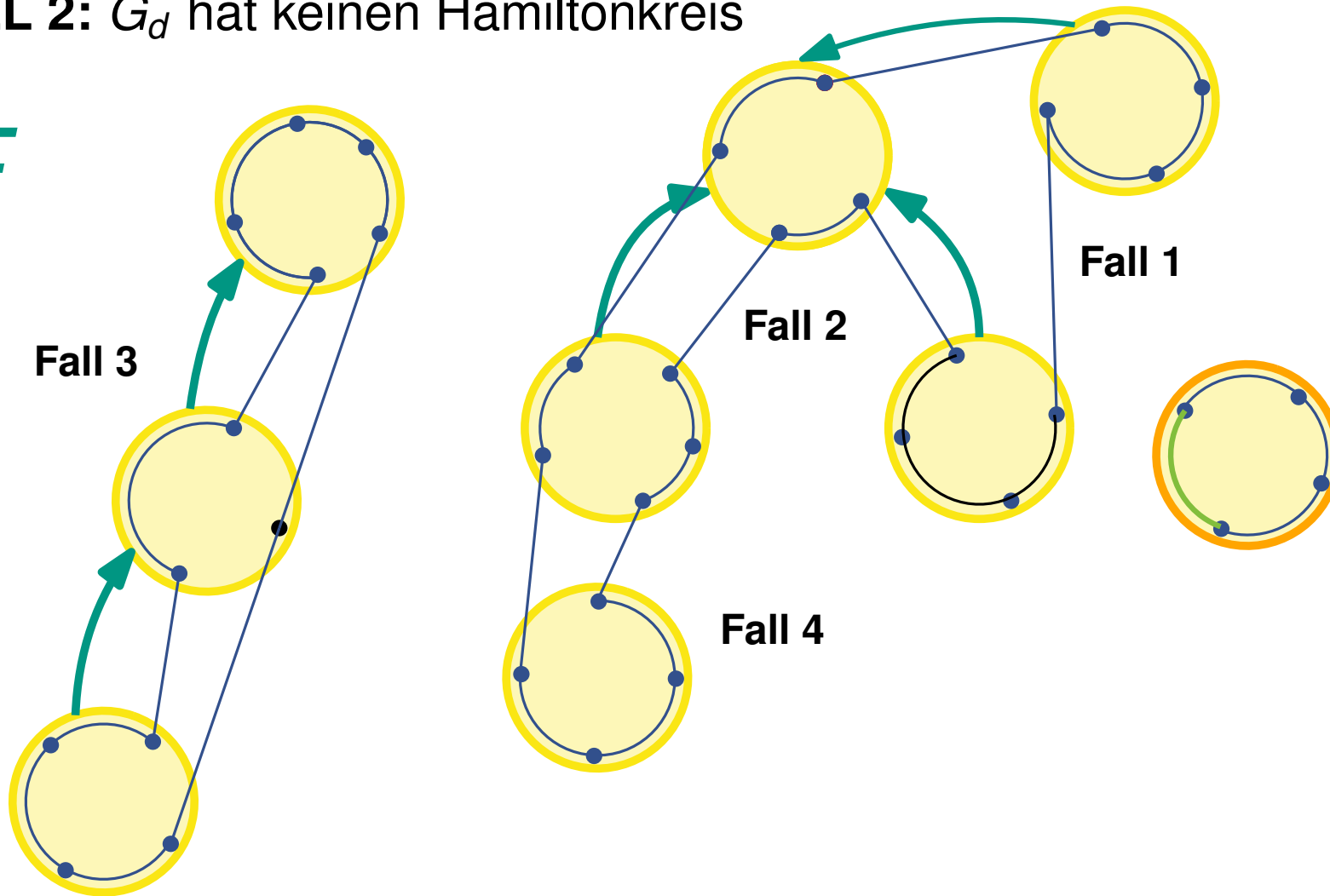


APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 2: G_d hat keinen Hamiltonkreis

F

G_d

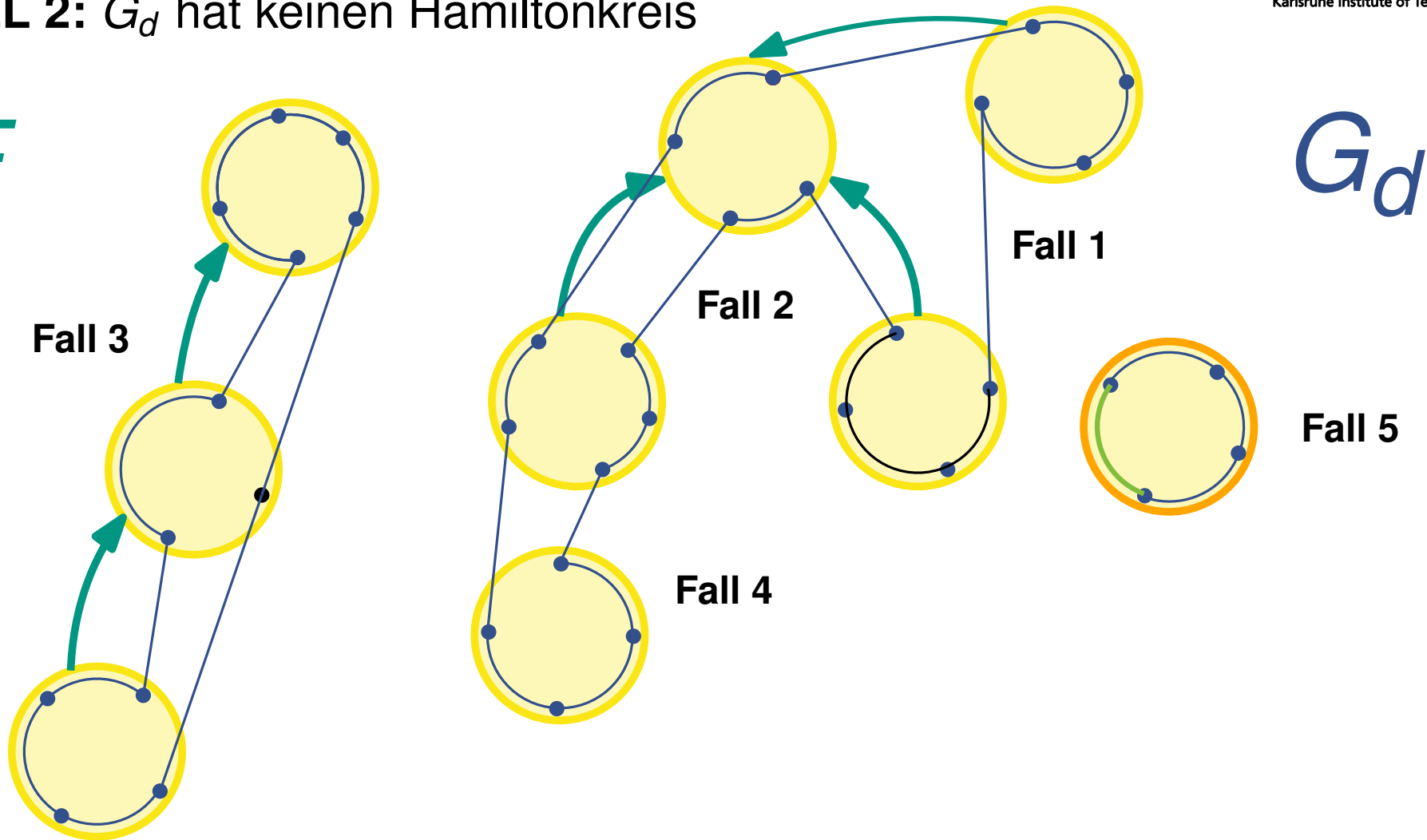


APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 2: G_d hat keinen Hamiltonkreis

F

G_d

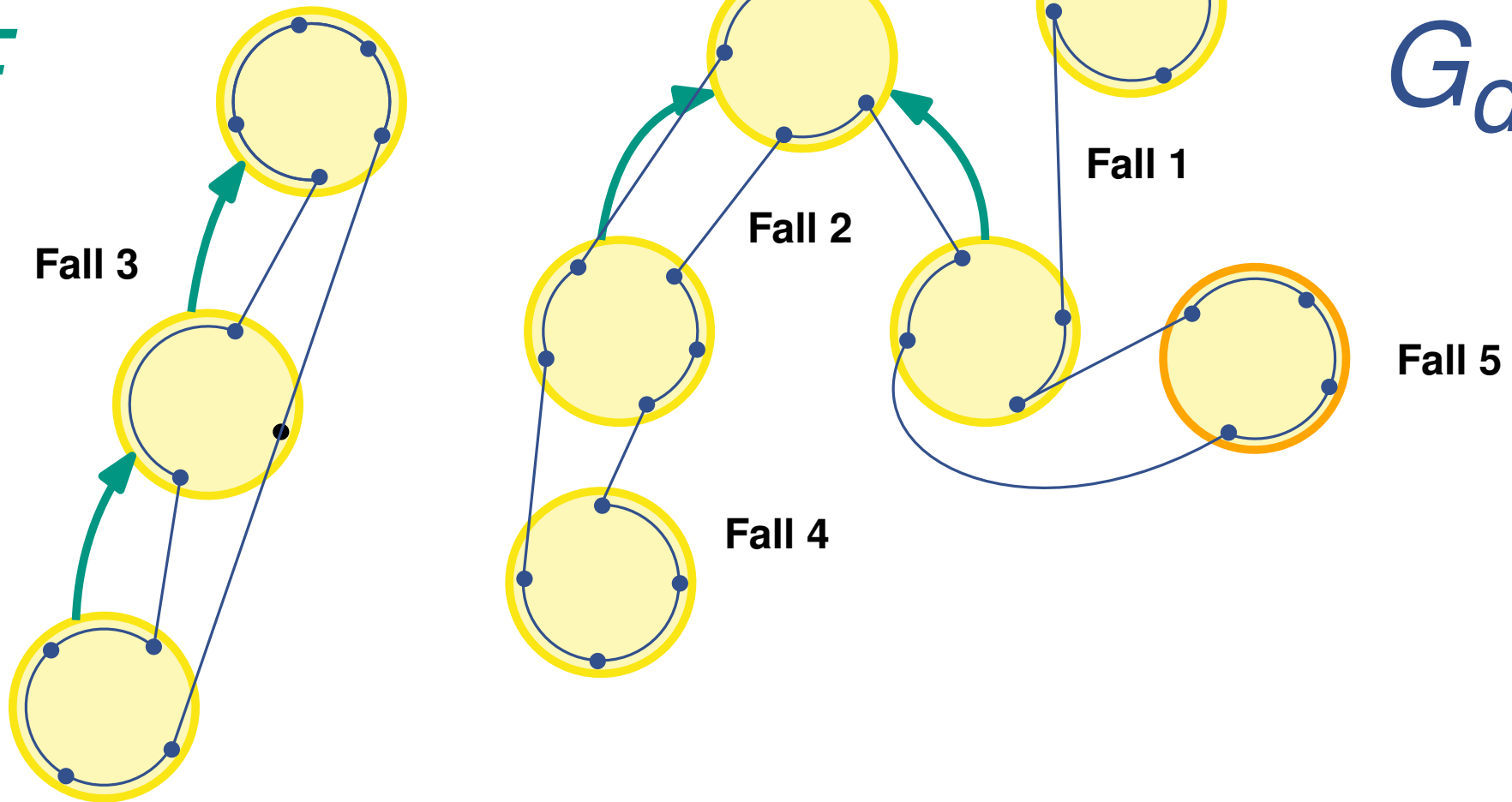


APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 2: G_d hat keinen Hamiltonkreis

F

G_d



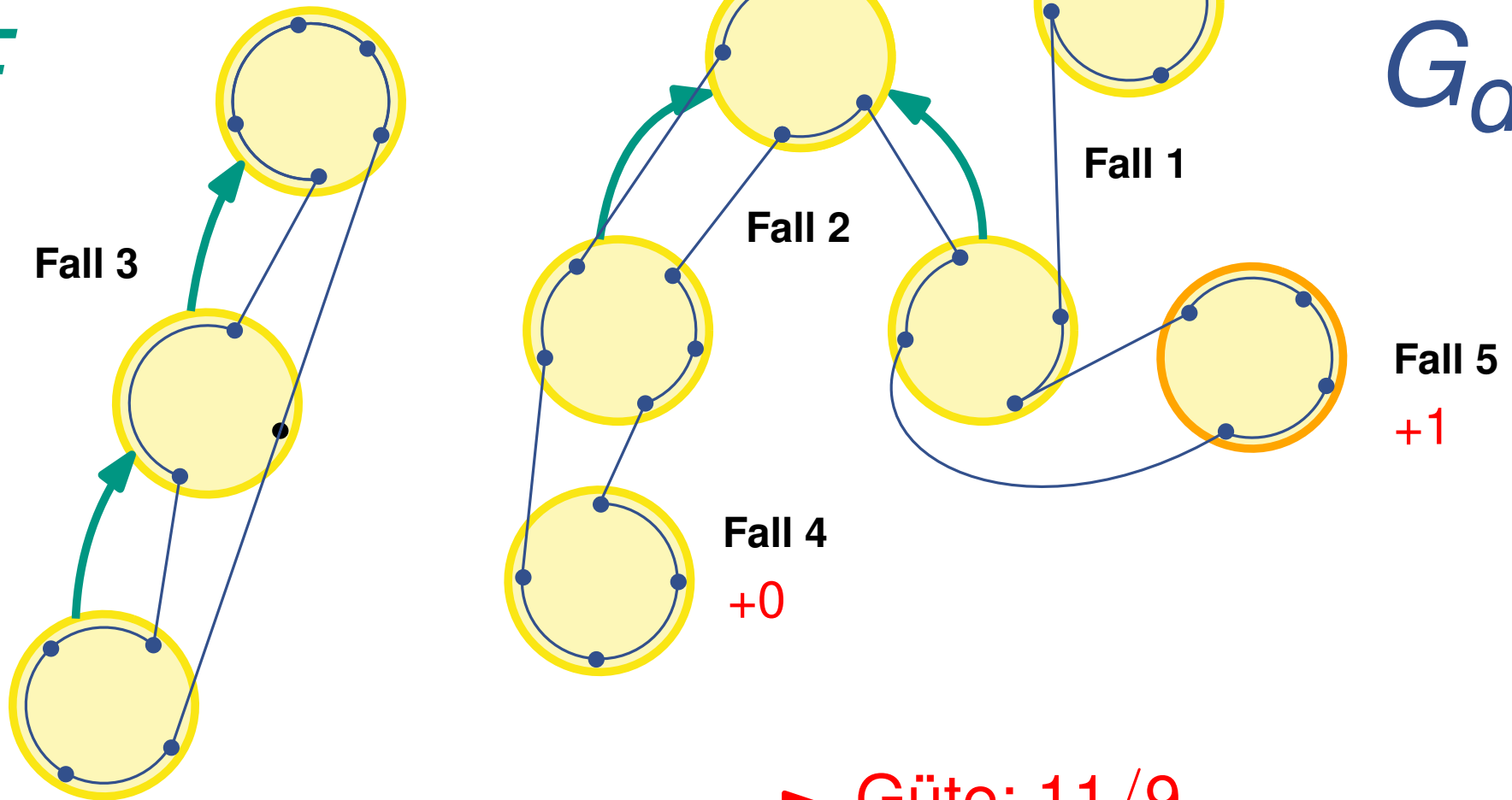
APPROXIMATIONSALGORITHMUS

FALL 2: G_d hat keinen Hamiltonkreis

KOSTEN

F

G_d



→ Güte: 11/9

Vielen Dank für eure Aufmerksamkeit!