

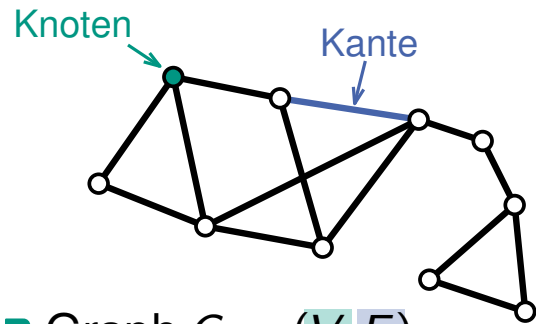
Algorithmen 1

Graphen und Breitensuche



Graphen: Grundbegriffe

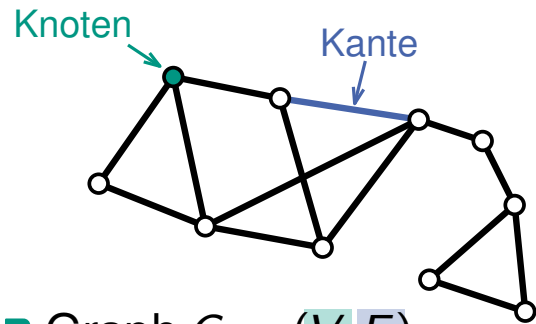
Knoten & Kanten



- Graph $G = (V, E)$
- $|V| = n, |E| = m$

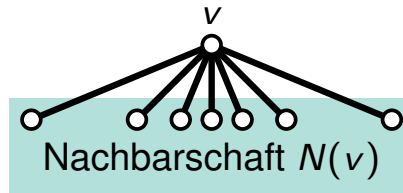
Graphen: Grundbegriffe

Knoten & Kanten

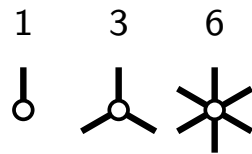


- Graph $G = (V, E)$
- $|V| = n, |E| = m$

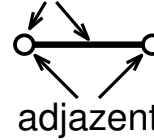
Nachbarschaft



Knotengrad

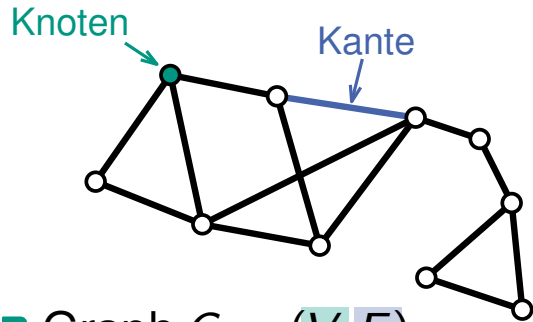


inzident



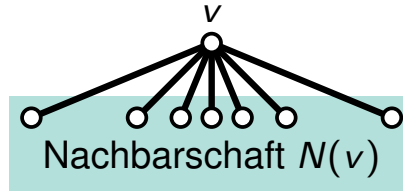
Graphen: Grundbegriffe

Knoten & Kanten

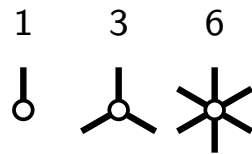


- Graph $G = (V, E)$
- $|V| = n, |E| = m$

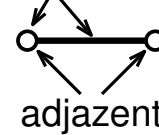
Nachbarschaft



Knotengrad

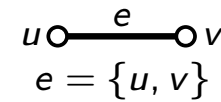


inzident

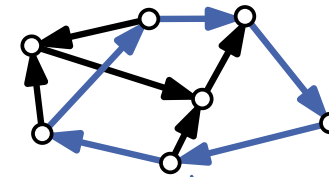
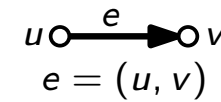


Gerichtete Graphen

ungerichtet



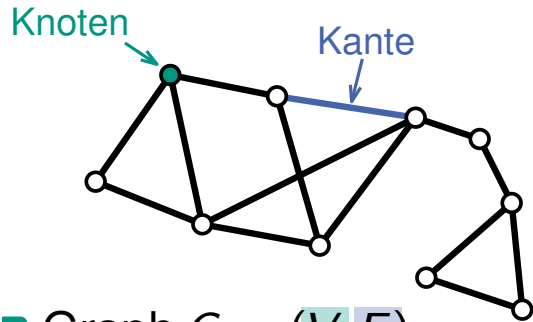
gerichtet



gerichteter Kreis (Zyklus)

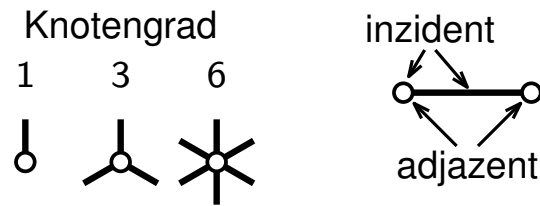
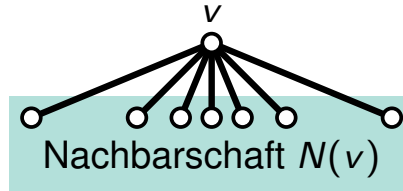
Graphen: Grundbegriffe

Knoten & Kanten

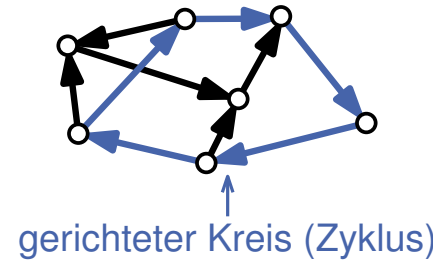
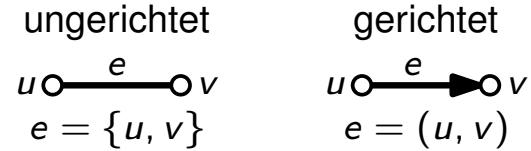


- Graph $G = (V, E)$
- $|V| = n, |E| = m$

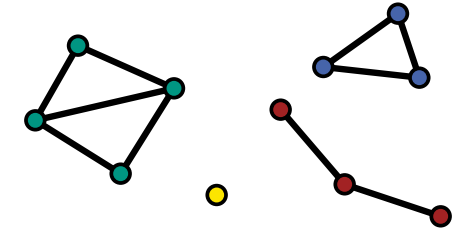
Nachbarschaft



Gerichtete Graphen



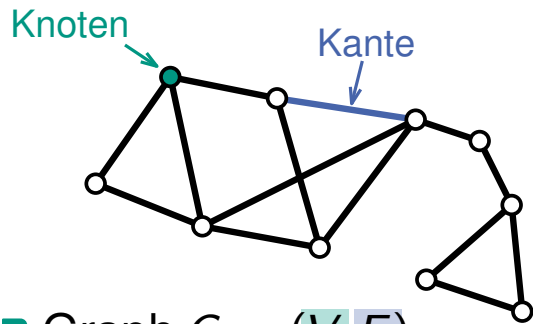
Komponenten



- unzusammenhängend
- 4 Zusammenhangskomp.

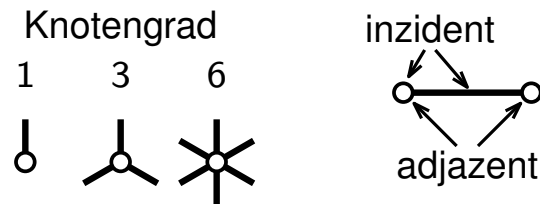
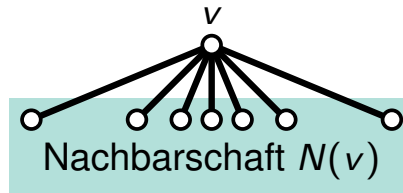
Graphen: Grundbegriffe

Knoten & Kanten

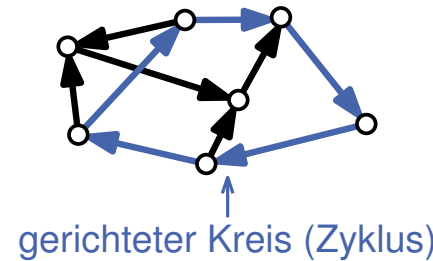
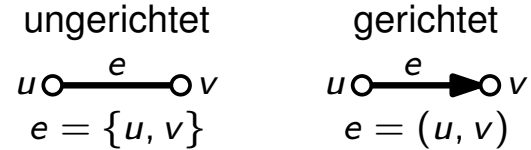


- Graph $G = (V, E)$
- $|V| = n, |E| = m$

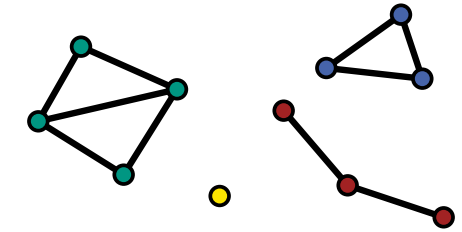
Nachbarschaft



Gerichtete Graphen



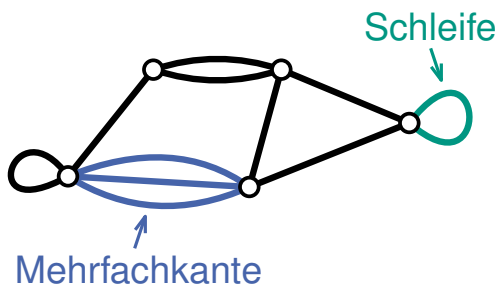
Komponenten



- unzusammenhängend
- 4 Zusammenhangskomp.

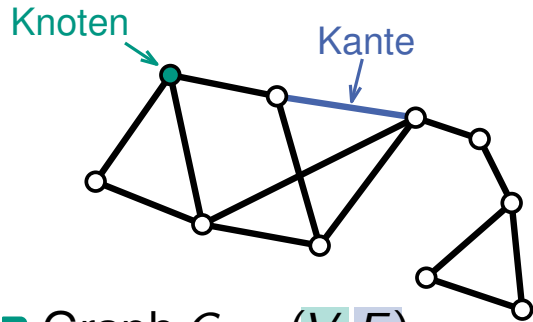
Einfache Graphen

- keine Schleifen
- keine Mehrfachkanten



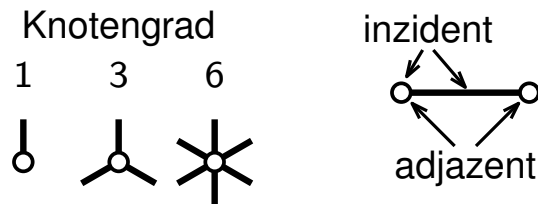
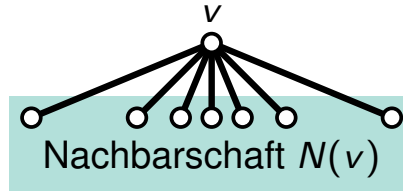
Graphen: Grundbegriffe

Knoten & Kanten

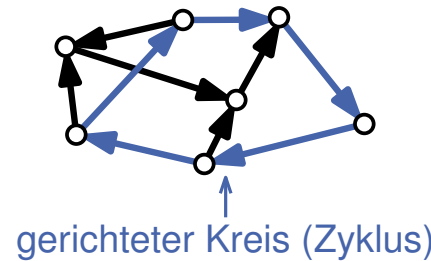
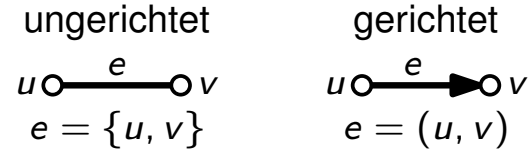


- Graph $G = (V, E)$
- $|V| = n, |E| = m$

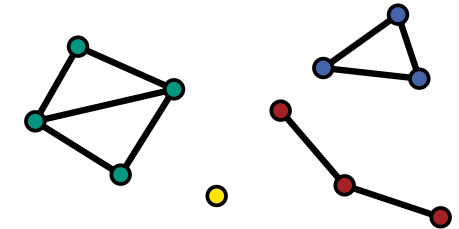
Nachbarschaft



Gerichtete Graphen



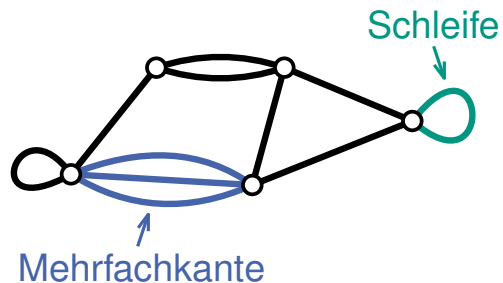
Komponenten



- unzusammenhängend
- 4 Zusammenhangskomp.

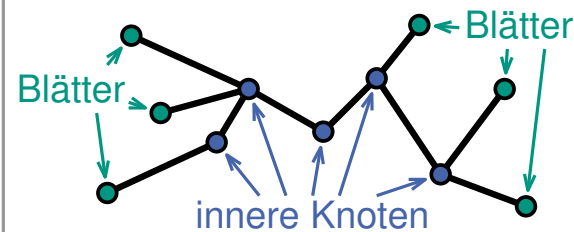
Einfache Graphen

- keine Schleifen
- keine Mehrfachkanten



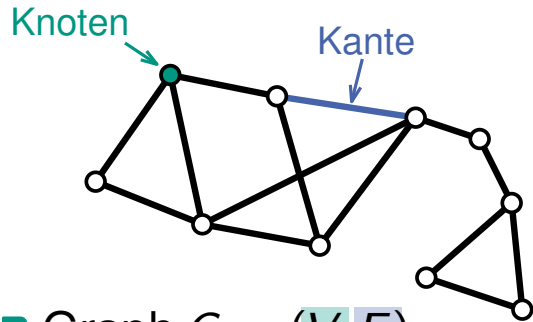
Baum

- kreisfrei
- zusammenhängend



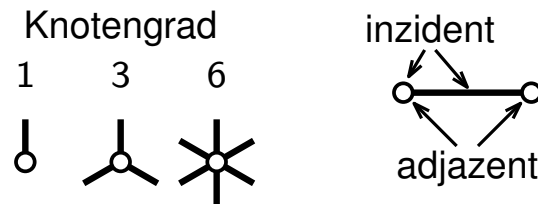
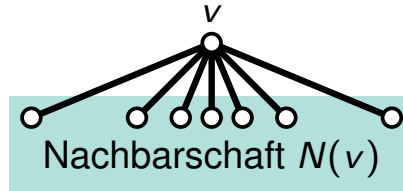
Graphen: Grundbegriffe

Knoten & Kanten

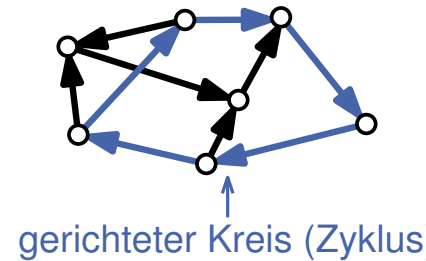
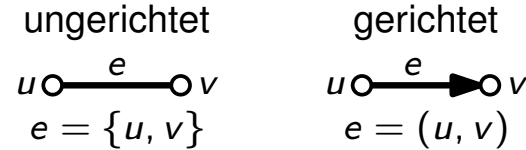


- Graph $G = (V, E)$
- $|V| = n, |E| = m$

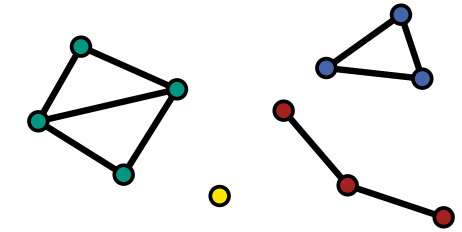
Nachbarschaft



Gerichtete Graphen



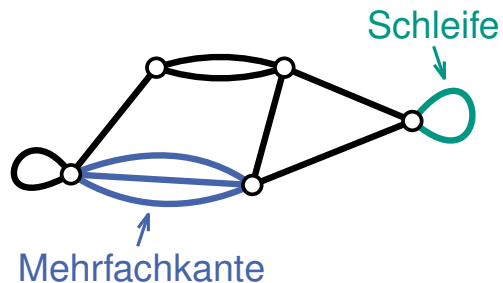
Komponenten



- unzusammenhängend
- 4 Zusammenhangskomp.

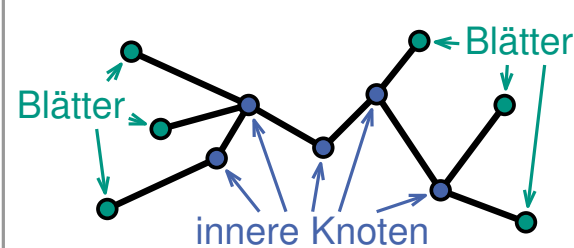
Einfache Graphen

- keine Schleifen
- keine Mehrfachkanten



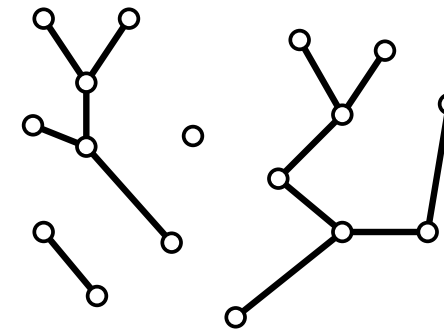
Baum

- kreisfrei
- zusammenhängend



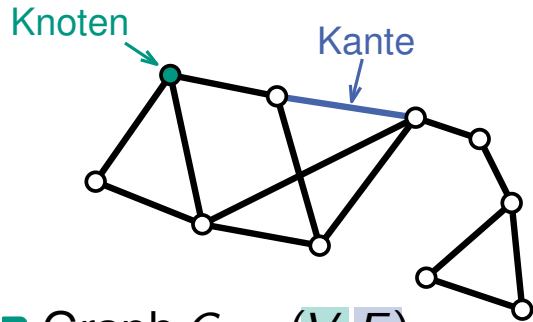
Wald

- kreisfrei



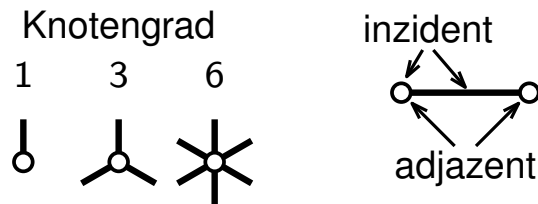
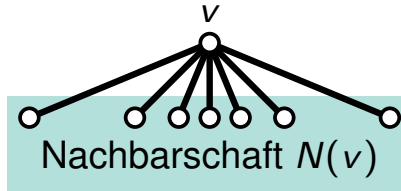
Graphen: Grundbegriffe

Knoten & Kanten

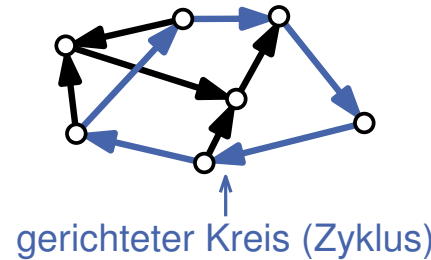
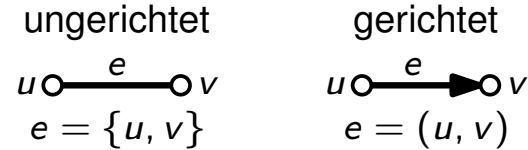


- Graph $G = (V, E)$
- $|V| = n, |E| = m$

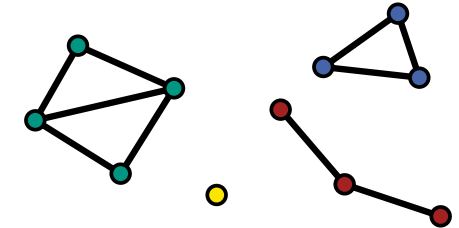
Nachbarschaft



Gerichtete Graphen



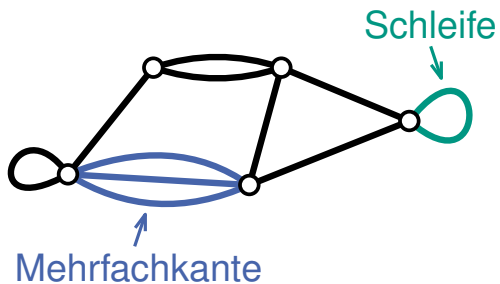
Komponenten



- unzusammenhängend
- 4 Zusammenhangskomp.

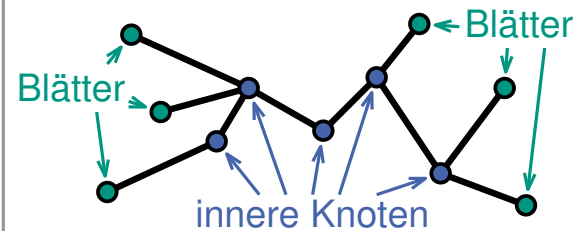
Einfache Graphen

- keine Schleifen
- keine Mehrfachkanten



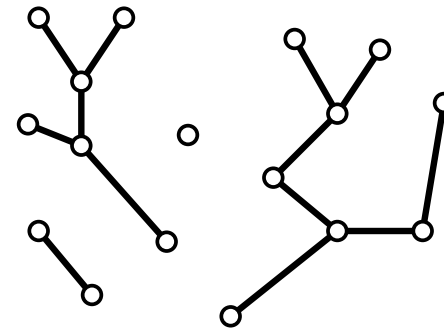
Baum

- kreisfrei
- zusammenhängend

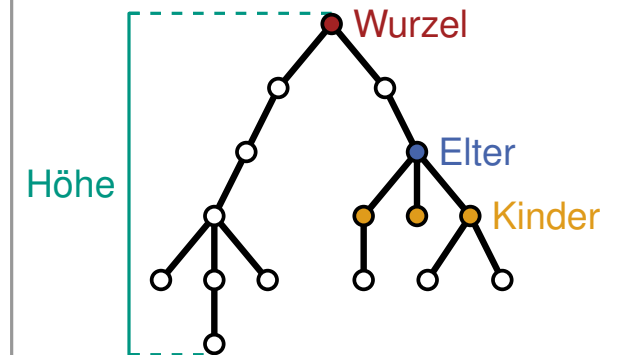


Wald

- kreisfrei



Gewurzelter Baum



Ein erstes Graphenproblem

Graphen sind allgegenwärtig

- modelliert Beziehungen (Kanten) zwischen Paaren von Objekten (Knoten)
 - Kontakte zwischen Lebewesen
 - Interaktionen zwischen Proteinen
 - Kommunikation zwischen Sensoren
 - ...

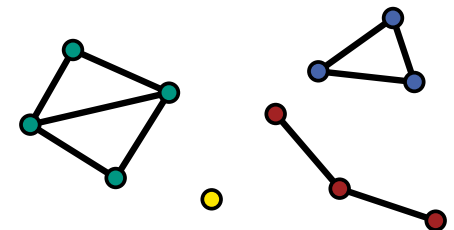
Ein erstes Graphenproblem

Graphen sind allgegenwärtig

- modelliert Beziehungen (Kanten) zwischen Paaren von Objekten (Knoten)
 - Kontakte zwischen Lebewesen
 - Interaktionen zwischen Proteinen
 - Kommunikation zwischen Sensoren
 - ...

Grundlegendes Problem: Zusammenhangskomponenten finden

- gegeben: Graph (z.B. als Liste von Kanten)
- Ziel: färbe die Knoten entsprechend der Komponenten



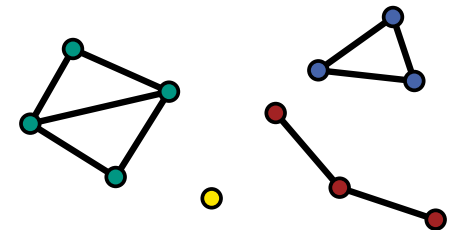
Ein erstes Graphenproblem

Graphen sind allgegenwärtig

- modelliert Beziehungen (Kanten) zwischen Paaren von Objekten (Knoten)
 - Kontakte zwischen Lebewesen
 - Interaktionen zwischen Proteinen
 - Kommunikation zwischen Sensoren
 - ...

Grundlegendes Problem: Zusammenhangskomponenten finden

- gegeben: Graph (z.B. als Liste von Kanten)
- Ziel: färbe die Knoten entsprechend der Komponenten



Vorgehen: Graphtraversierung

- laufe bei einem Knoten s los
- finde und färbe alle Knoten, die von s aus erreichbar sind
- wähle neue Farbe und wiederhole mit noch ungefärbtem Knoten (falls vorhanden)

Graphtraversierung

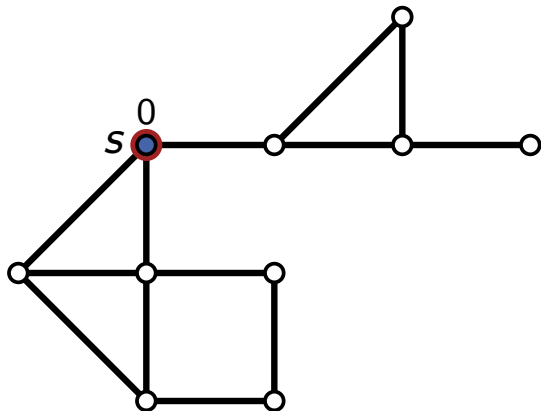
Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
→ Backtracking: zurück zum Vorgänger

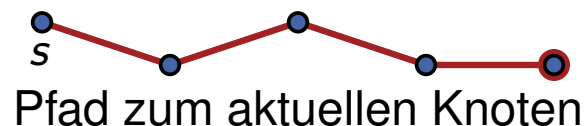
Graphtraversierung

Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
 - Backtracking: zurück zum Vorgänger



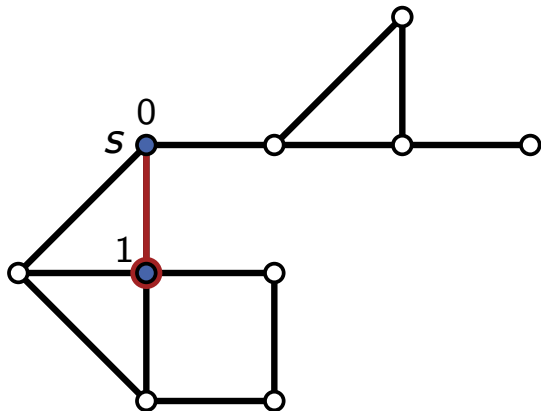
- besuchter Knoten
- unbesuchter Knoten
- aktueller Knoten



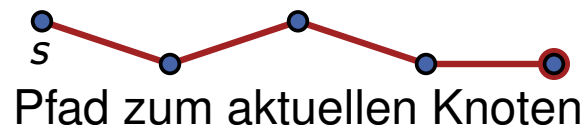
Graphtraversierung

Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
 - Backtracking: zurück zum Vorgänger



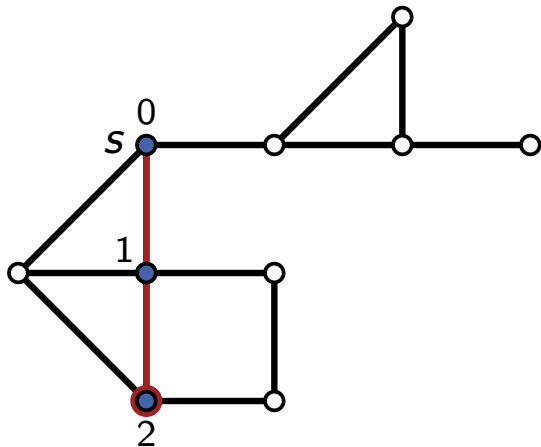
- besuchter Knoten
- unbesuchter Knoten
- aktueller Knoten



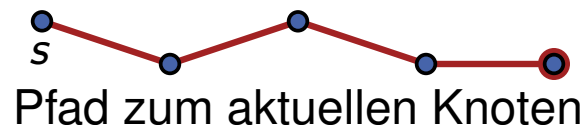
Graphtraversierung

Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
 - Backtracking: zurück zum Vorgänger



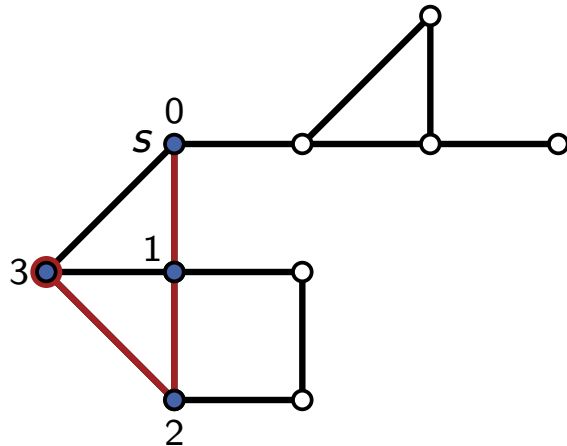
- besuchter Knoten
- unbesuchter Knoten
- aktueller Knoten



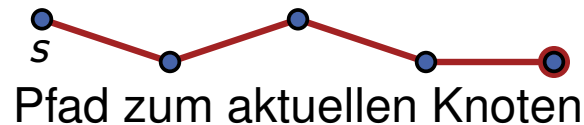
Graphtraversierung

Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
 - Backtracking: zurück zum Vorgänger



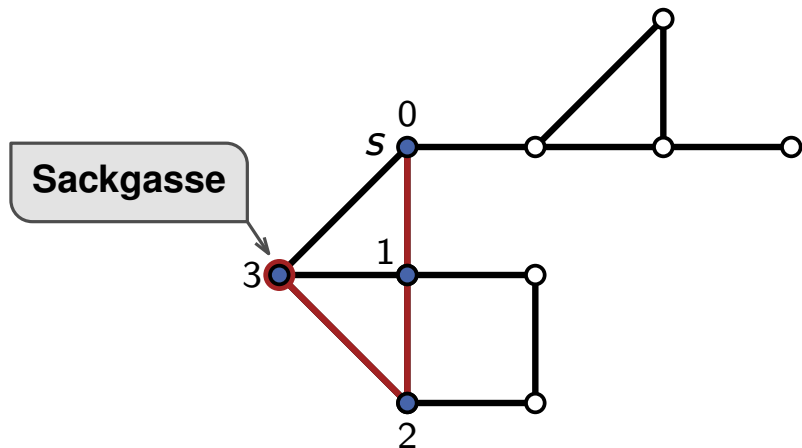
- besuchter Knoten
- unbesuchter Knoten
- aktueller Knoten



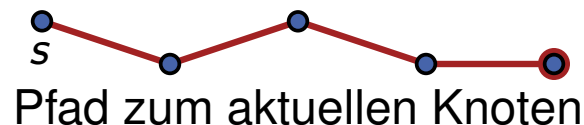
Graphtraversierung

Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
 - Backtracking: zurück zum Vorgänger



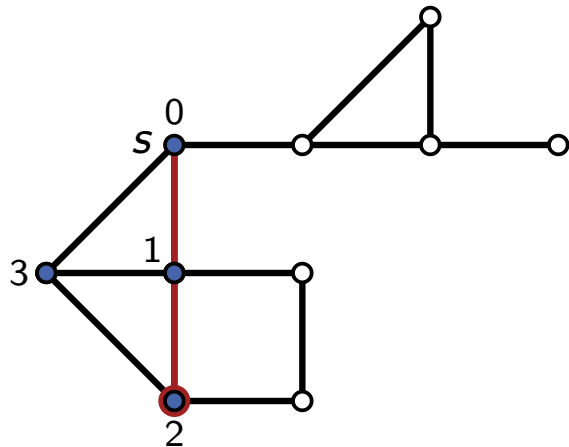
- besuchter Knoten
- unbesuchter Knoten
- aktueller Knoten



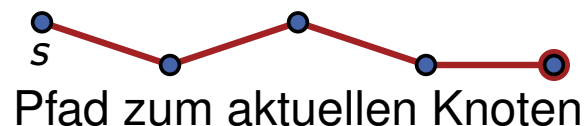
Graphtraversierung

Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
 - Backtracking: zurück zum Vorgänger



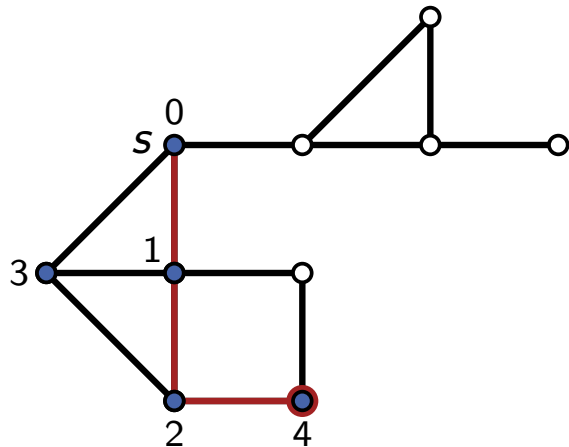
- besuchter Knoten
- unbesuchter Knoten
- aktueller Knoten



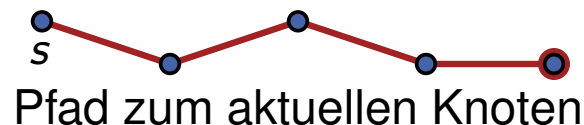
Graphtraversierung

Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
 - Backtracking: zurück zum Vorgänger



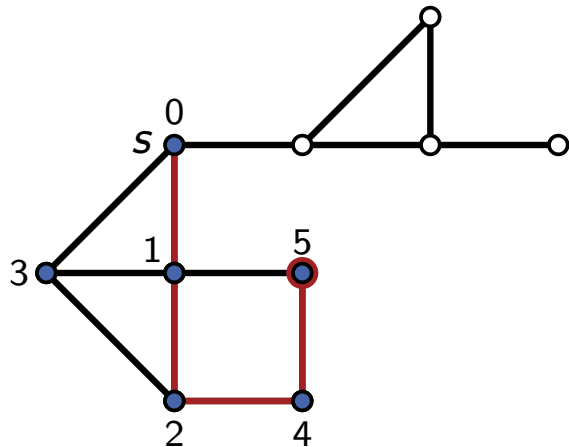
- besuchter Knoten
- unbesuchter Knoten
- aktueller Knoten



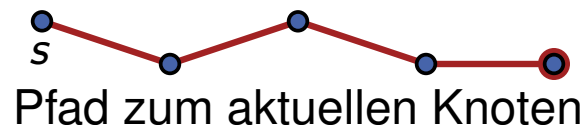
Graphtraversierung

Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
 - Backtracking: zurück zum Vorgänger



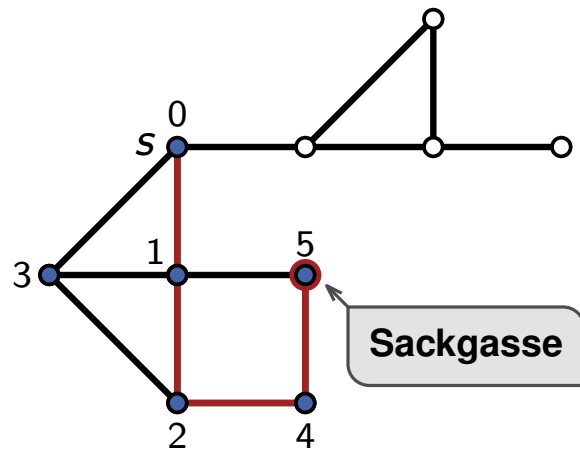
- besuchter Knoten
- unbesuchter Knoten
- aktueller Knoten



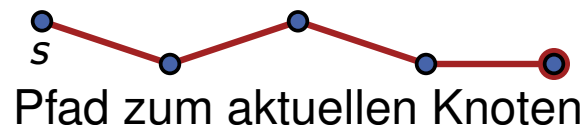
Graphtraversierung

Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
 - Backtracking: zurück zum Vorgänger



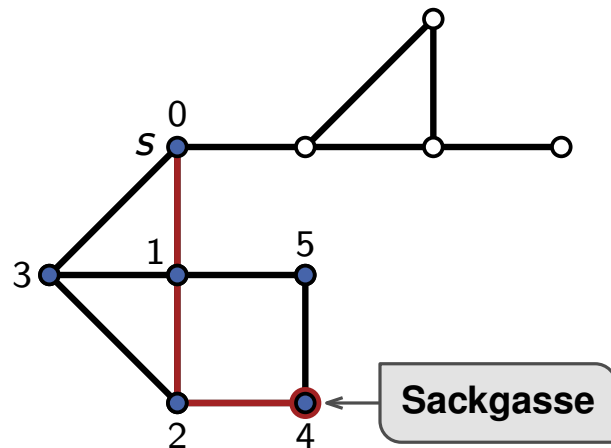
- besuchter Knoten
- unbesuchter Knoten
- aktueller Knoten



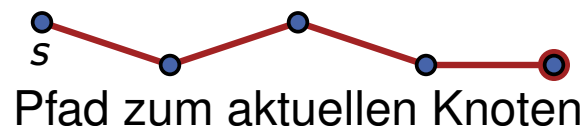
Graphtraversierung

Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
 - Backtracking: zurück zum Vorgänger



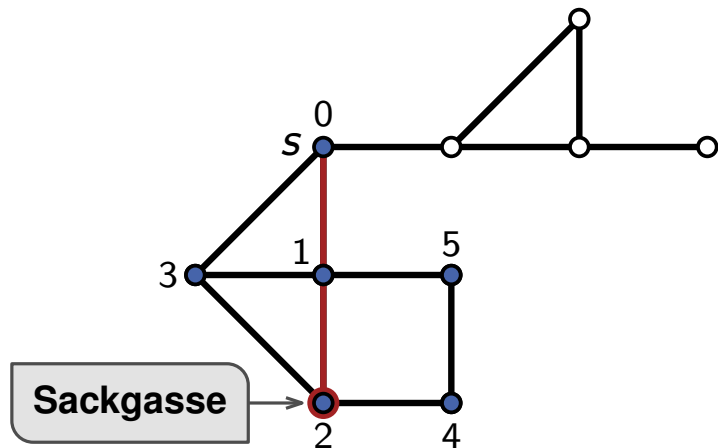
- besuchter Knoten
- unbesuchter Knoten
- aktueller Knoten



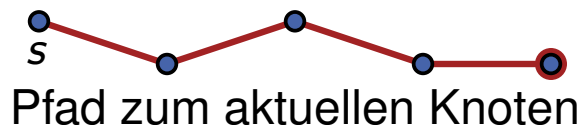
Graphtraversierung

Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
 - Backtracking: zurück zum Vorgänger



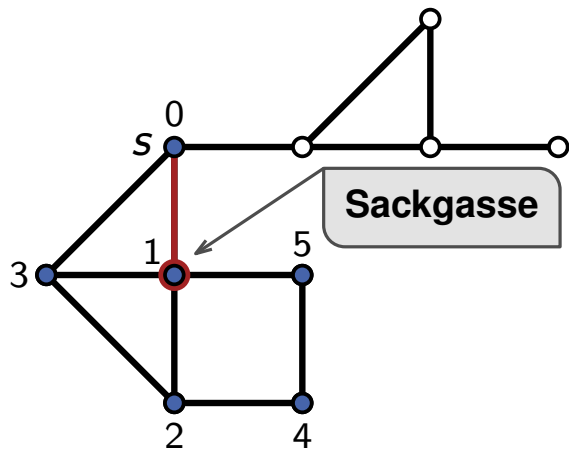
- besuchter Knoten
- unbesuchter Knoten
- aktueller Knoten



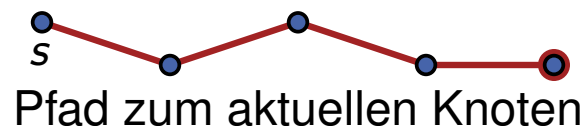
Graphtraversierung

Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
→ Backtracking: zurück zum Vorgänger



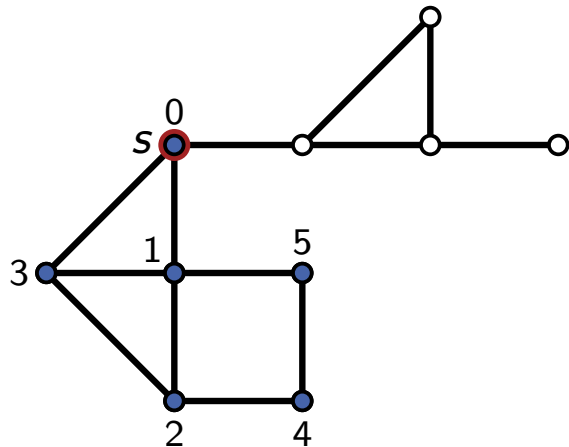
- besuchter Knoten
- unbesuchter Knoten
- aktueller Knoten



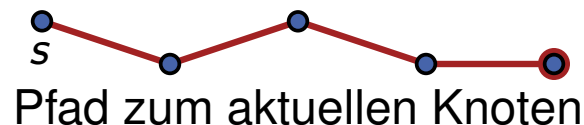
Graphtraversierung

Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
 - Backtracking: zurück zum Vorgänger



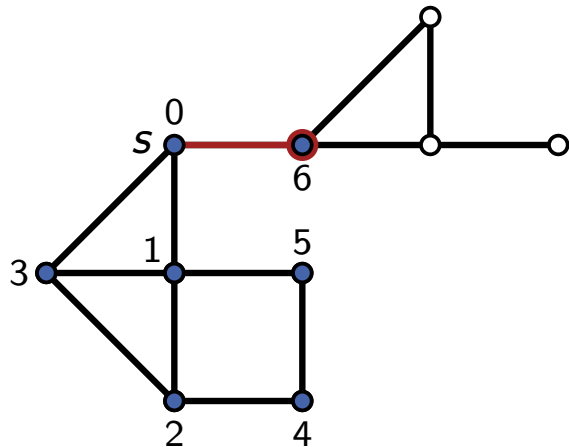
- besuchter Knoten
- unbesuchter Knoten
- aktueller Knoten



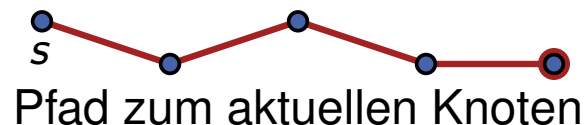
Graphtraversierung

Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
 - Backtracking: zurück zum Vorgänger



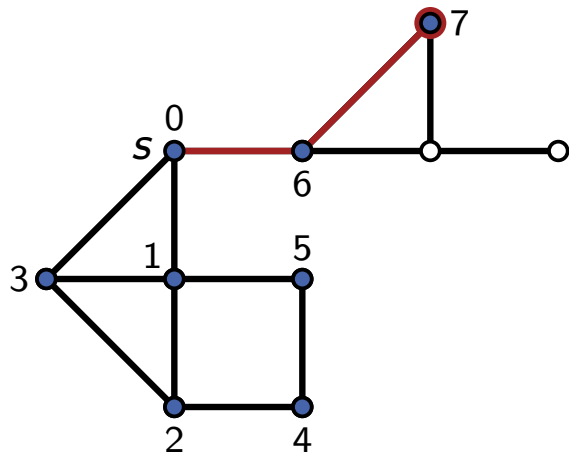
- besuchter Knoten
- unbesuchter Knoten
- aktueller Knoten



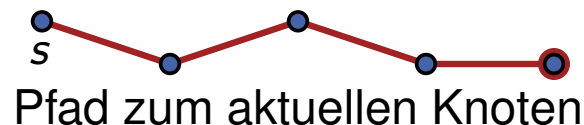
Graphtraversierung

Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
 - Backtracking: zurück zum Vorgänger



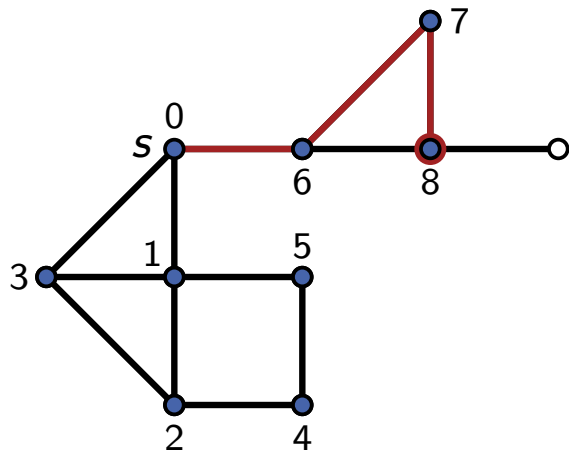
- besuchter Knoten
- unbesuchter Knoten
- aktueller Knoten



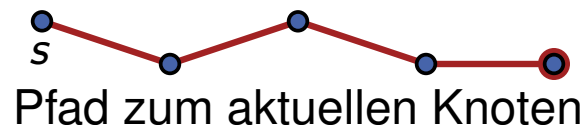
Graphtraversierung

Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
 - Backtracking: zurück zum Vorgänger



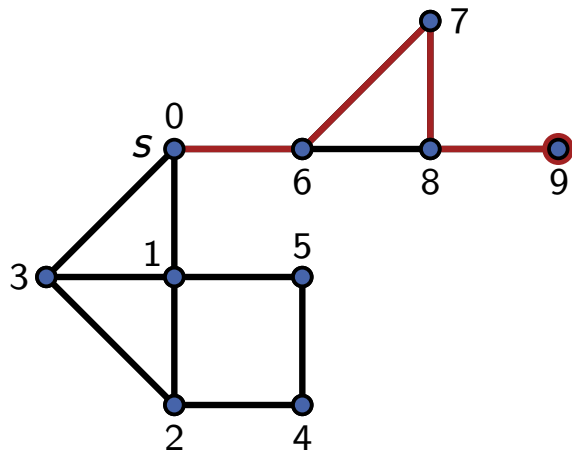
- besuchter Knoten
- unbesuchter Knoten
- aktueller Knoten



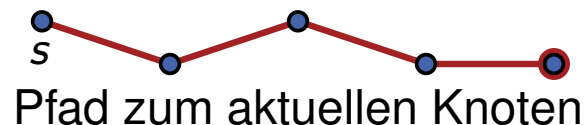
Graphtraversierung

Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
 - Backtracking: zurück zum Vorgänger



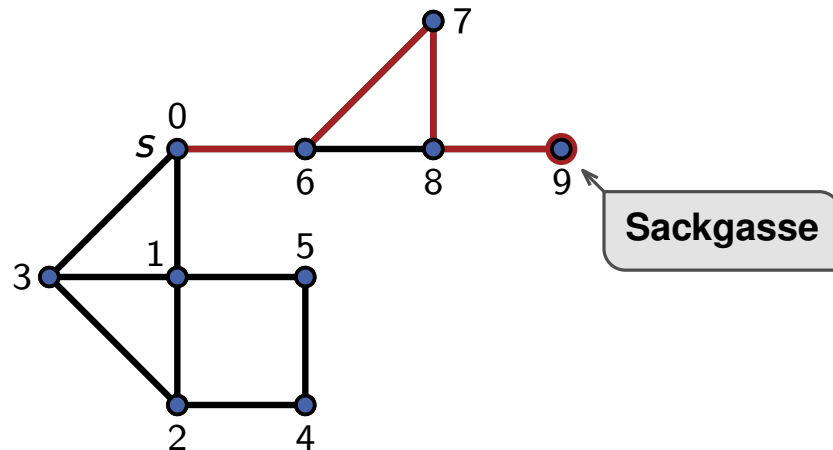
- besuchter Knoten
- unbesuchter Knoten
- aktueller Knoten



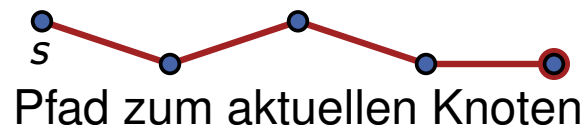
Graphtraversierung

Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
 - Backtracking: zurück zum Vorgänger



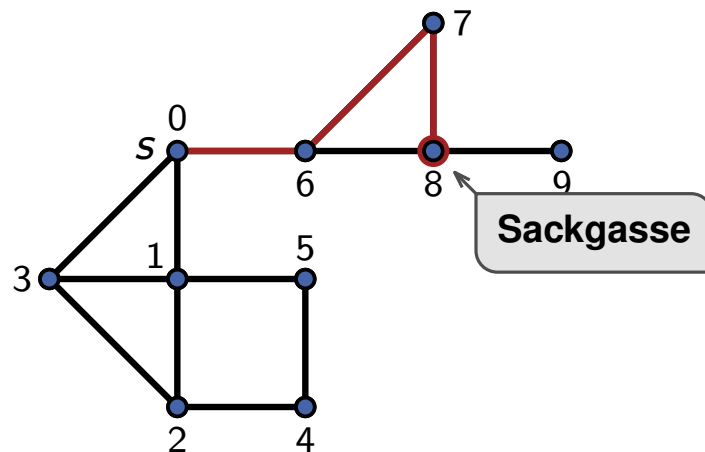
- besuchter Knoten
- unbesuchter Knoten
- aktueller Knoten



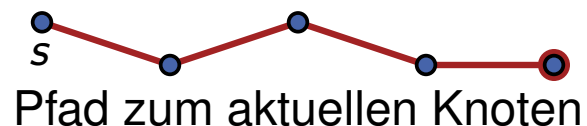
Graphtraversierung

Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
 - Backtracking: zurück zum Vorgänger



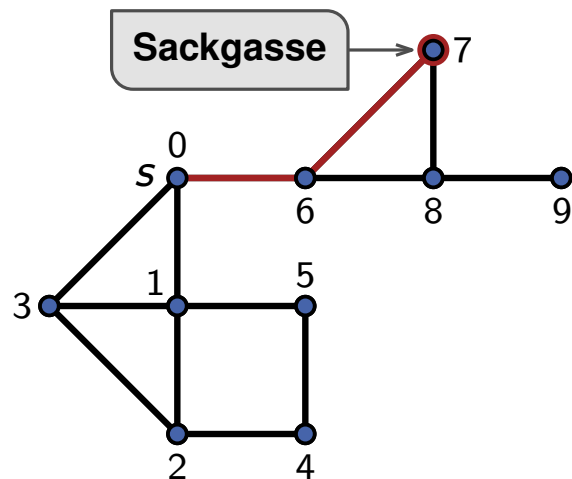
- besuchter Knoten
- unbesuchter Knoten
- aktueller Knoten



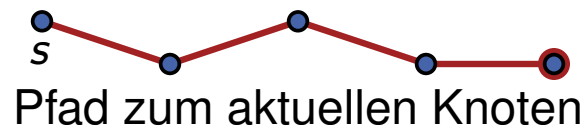
Graphtraversierung

Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
 - Backtracking: zurück zum Vorgänger



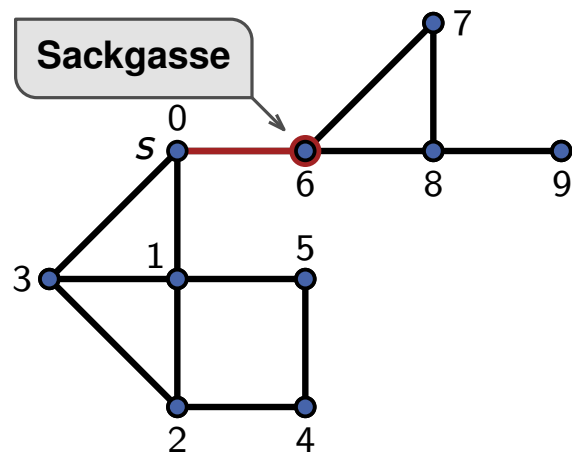
- besuchter Knoten
- unbesuchter Knoten
- aktueller Knoten



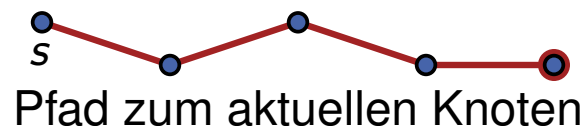
Graphtraversierung

Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
 - Backtracking: zurück zum Vorgänger



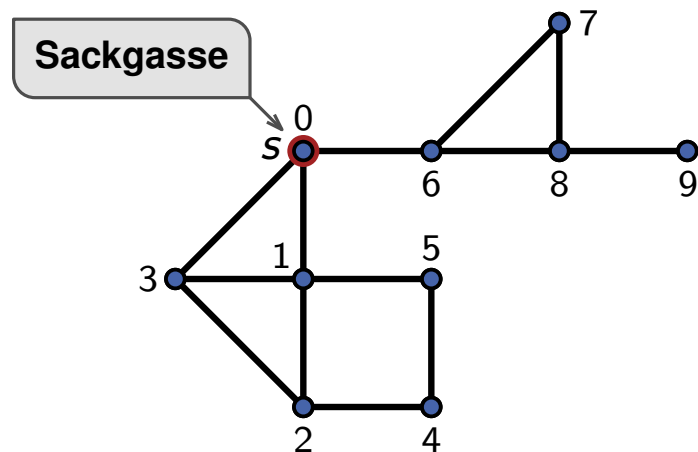
- besuchter Knoten
- unbesuchter Knoten
- aktueller Knoten



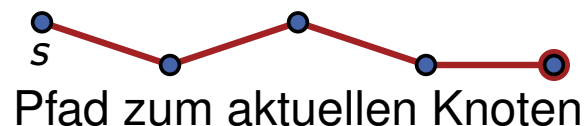
Graphtraversierung

Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
 - Backtracking: zurück zum Vorgänger



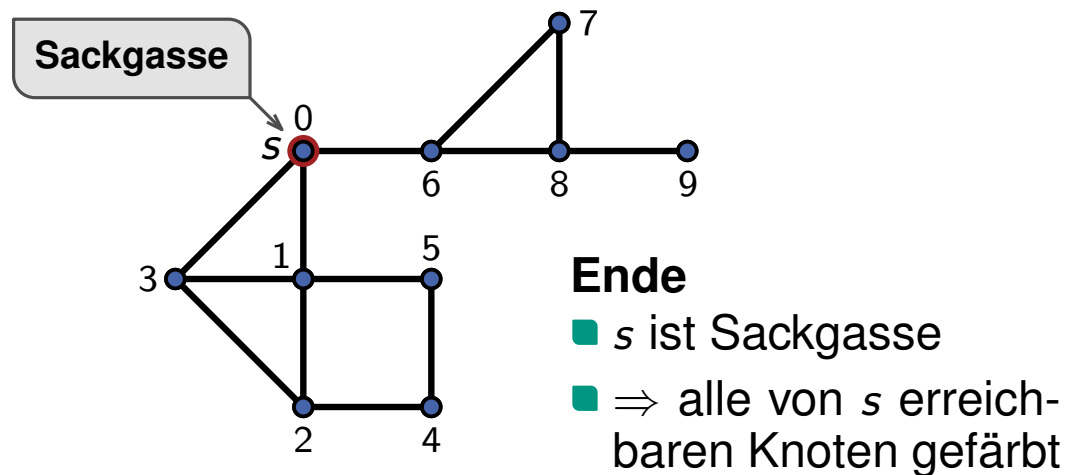
- besuchter Knoten
- unbesuchter Knoten
- aktueller Knoten



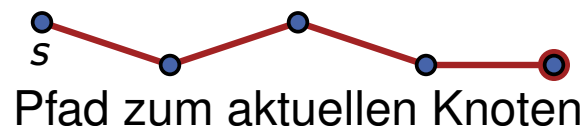
Graphtraversierung

Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
 - Backtracking: zurück zum Vorgänger



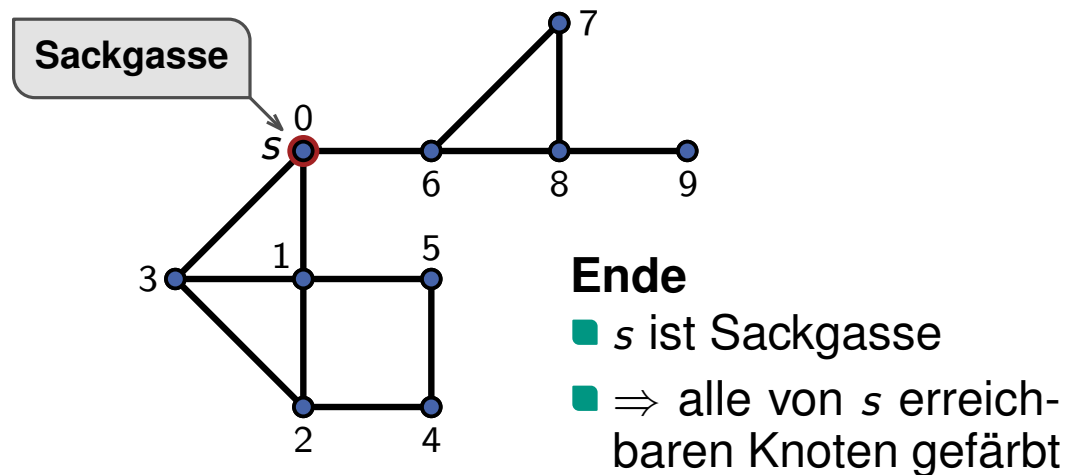
- besuchter Knoten
- unbesuchter Knoten
- aktueller Knoten



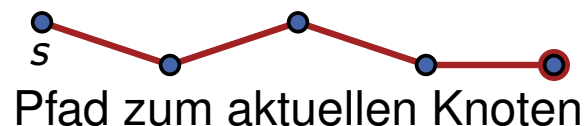
Graphtraversierung

Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
 - Backtracking: zurück zum Vorgänger



- besuchter Knoten
- unbesuchter Knoten
- aktueller Knoten



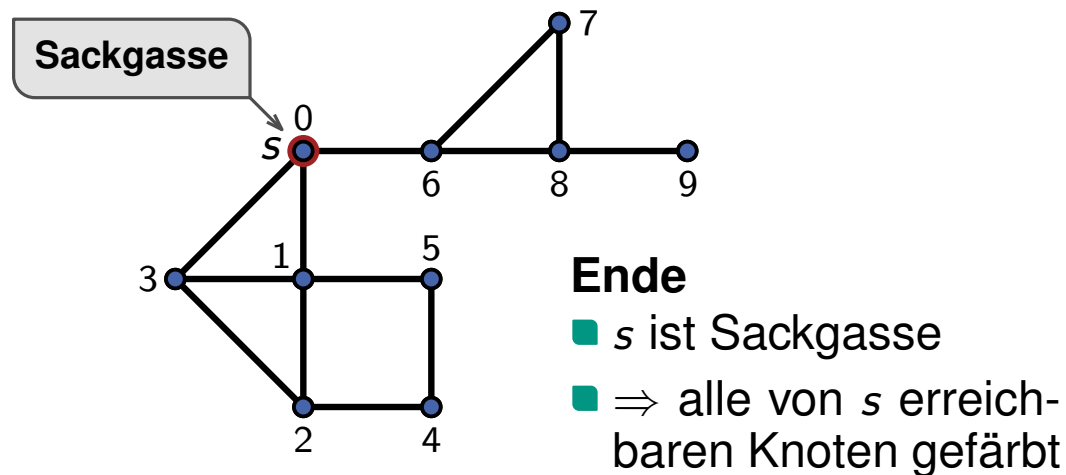
Breitensuche (BFS)

- starte bei einem Knoten s
- besuche alle Nachbarn von s
- dann alle Nachbarn der Nachbarn usw.

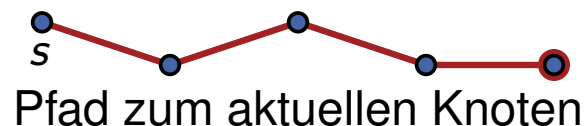
Graphtraversierung

Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
→ Backtracking: zurück zum Vorgänger

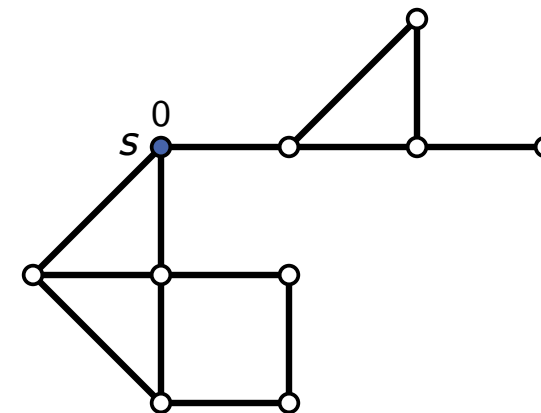


- besuchter Knoten
- unbesuchter Knoten
- aktueller Knoten



Breitensuche (BFS)

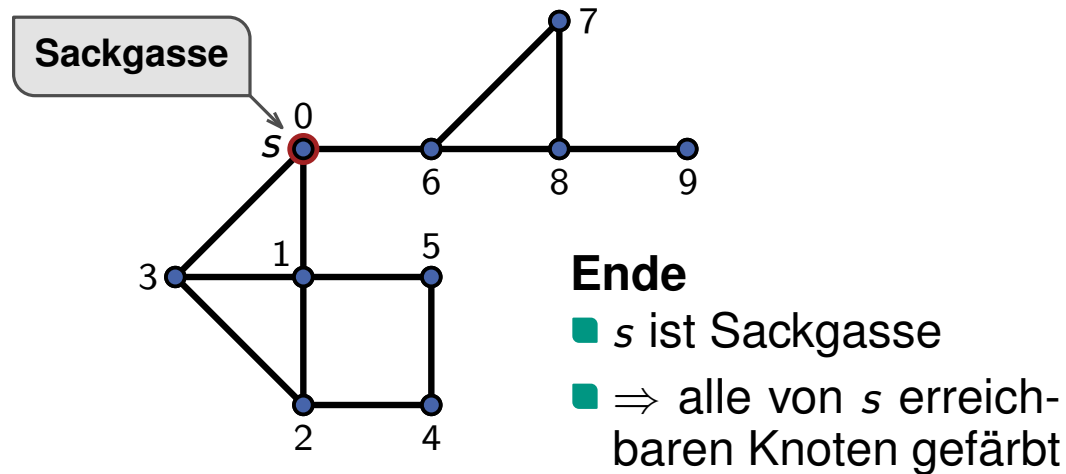
- starte bei einem Knoten s
- besuche alle Nachbarn von s
- dann alle Nachbarn der Nachbarn usw.



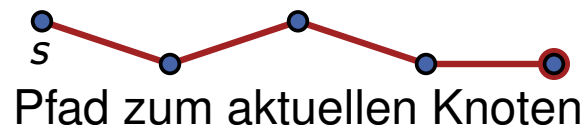
Graphtraversierung

Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
→ Backtracking: zurück zum Vorgänger

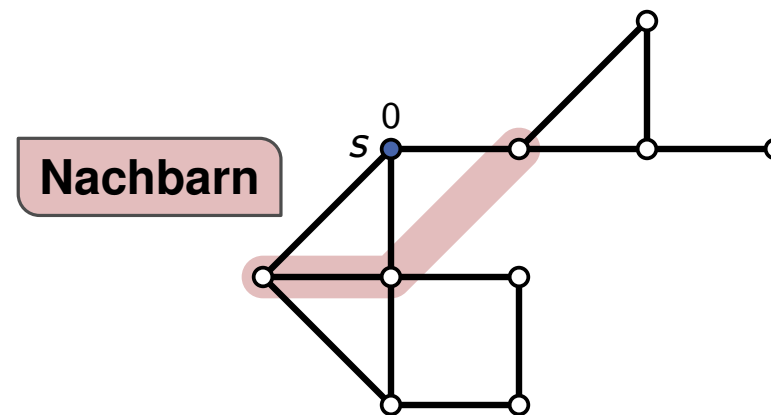


- besuchter Knoten
- unbesuchter Knoten
- aktueller Knoten



Breitensuche (BFS)

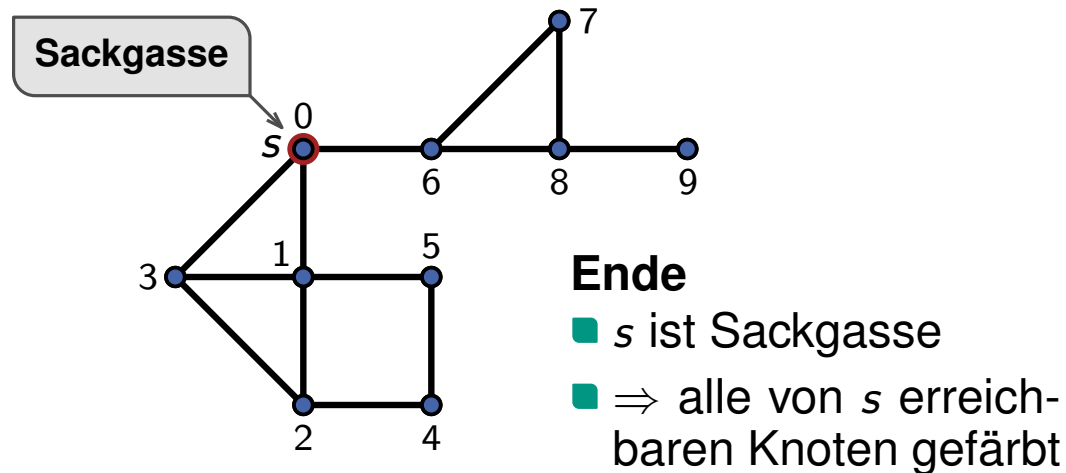
- starte bei einem Knoten s
- besuche alle Nachbarn von s
- dann alle Nachbarn der Nachbarn usw.



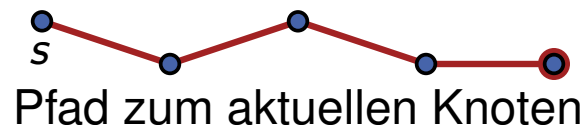
Graphtraversierung

Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
→ Backtracking: zurück zum Vorgänger

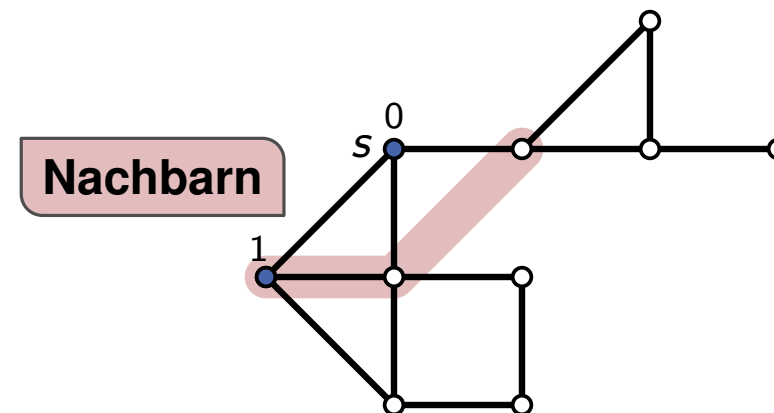


- besuchter Knoten
- unbesuchter Knoten
- aktueller Knoten



Breitensuche (BFS)

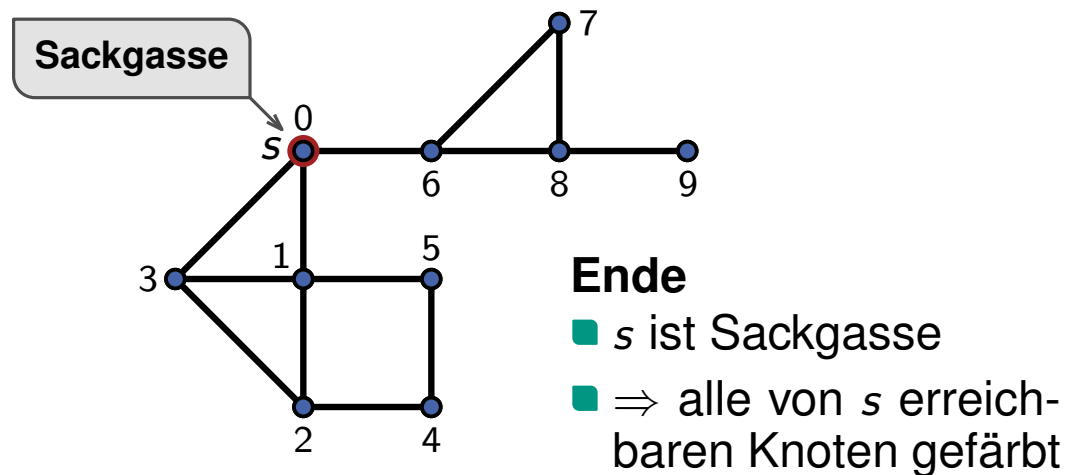
- starte bei einem Knoten s
- besuche alle Nachbarn von s
- dann alle Nachbarn der Nachbarn usw.



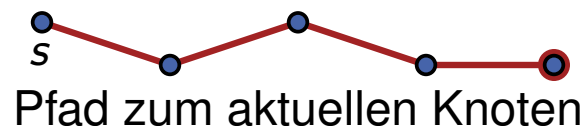
Graphtraversierung

Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
→ Backtracking: zurück zum Vorgänger

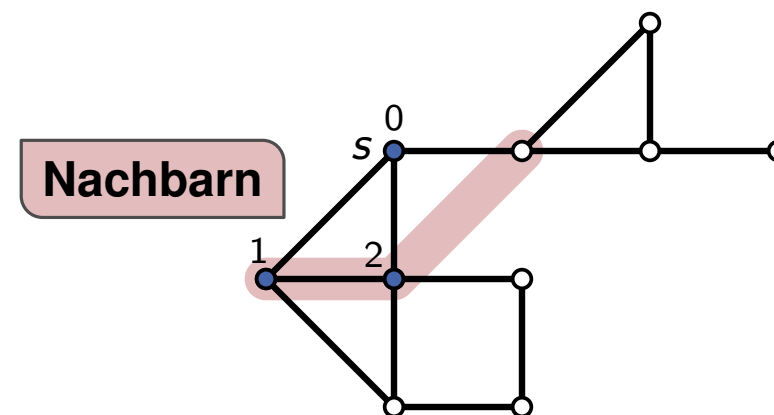


- besuchter Knoten
- unbesuchter Knoten
- aktueller Knoten



Breitensuche (BFS)

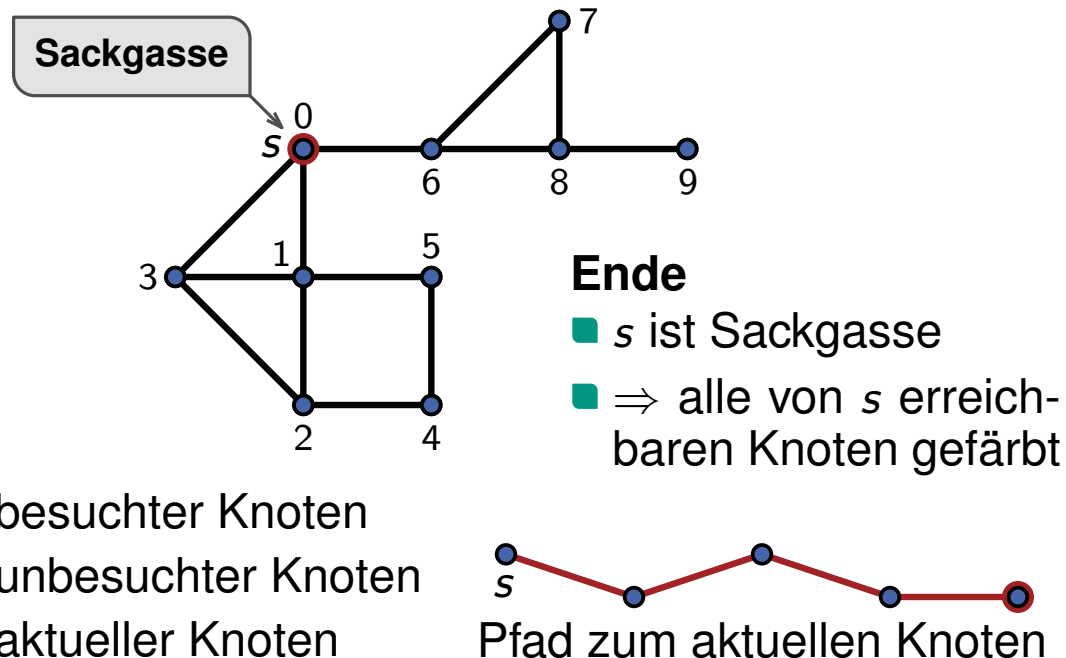
- starte bei einem Knoten s
- besuche alle Nachbarn von s
- dann alle Nachbarn der Nachbarn usw.



Graphtraversierung

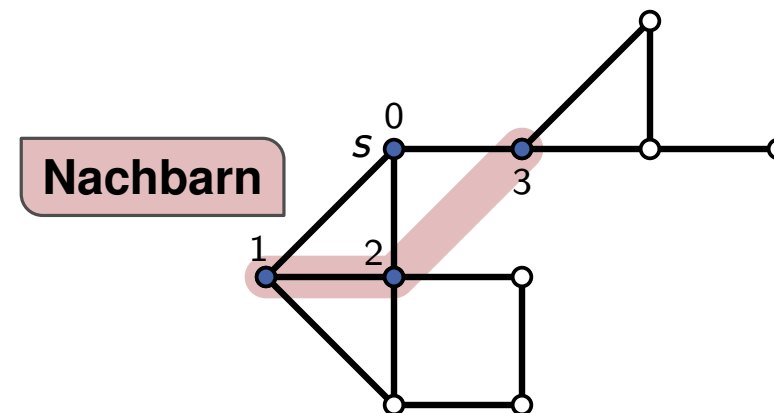
Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
→ Backtracking: zurück zum Vorgänger



Breitensuche (BFS)

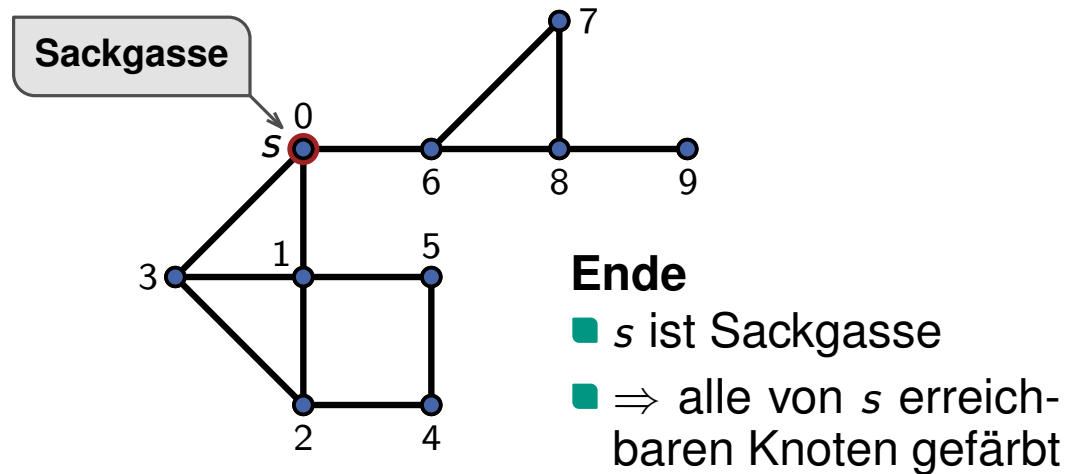
- starte bei einem Knoten s
- besuche alle Nachbarn von s
- dann alle Nachbarn der Nachbarn usw.



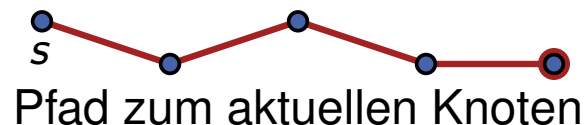
Graphtraversierung

Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
→ Backtracking: zurück zum Vorgänger

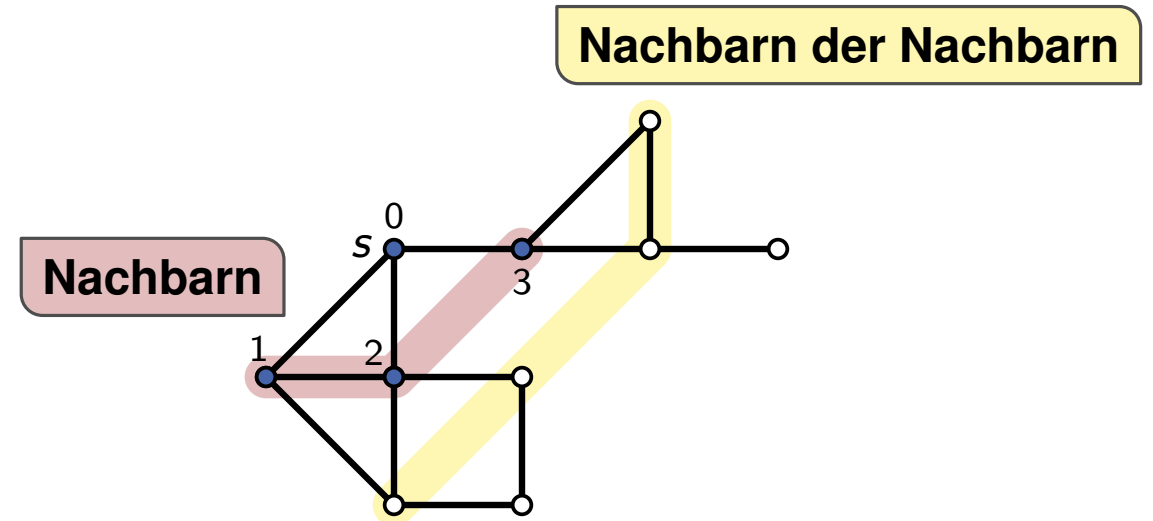


- besuchter Knoten
- unbesuchter Knoten
- aktueller Knoten



Breitensuche (BFS)

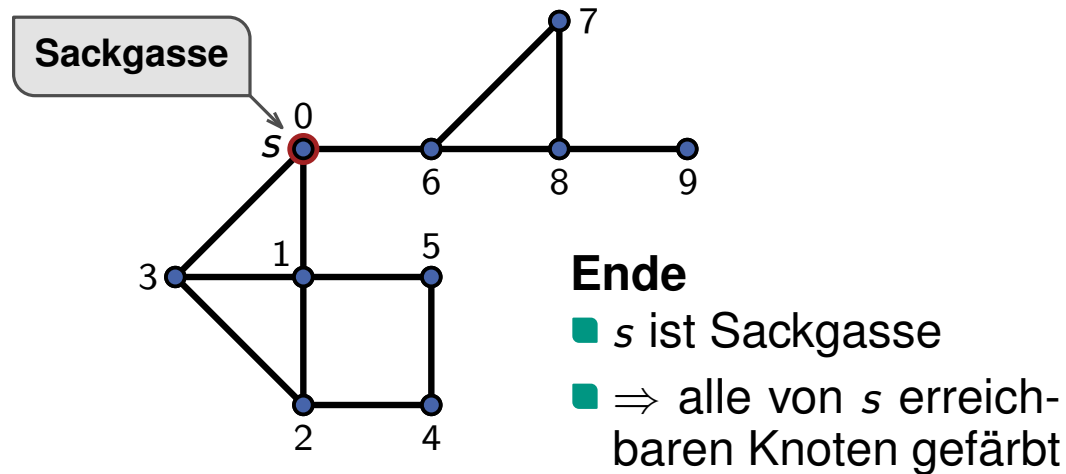
- starte bei einem Knoten s
- besuche alle Nachbarn von s
- dann alle Nachbarn der Nachbarn usw.



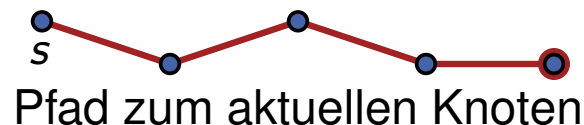
Graphtraversierung

Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
→ Backtracking: zurück zum Vorgänger

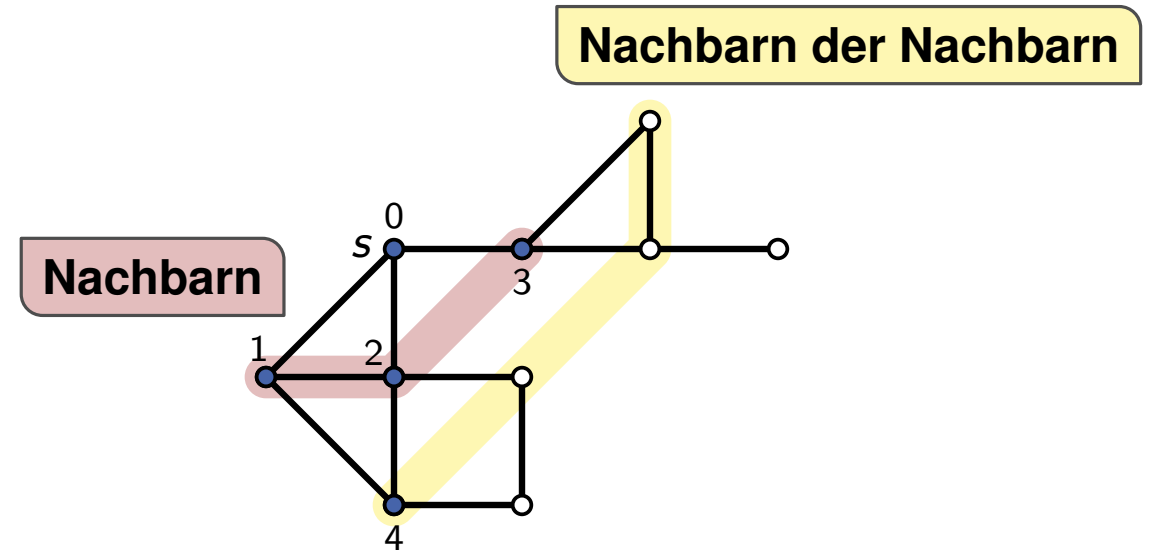


- besuchter Knoten
- unbesuchter Knoten
- aktueller Knoten



Breitensuche (BFS)

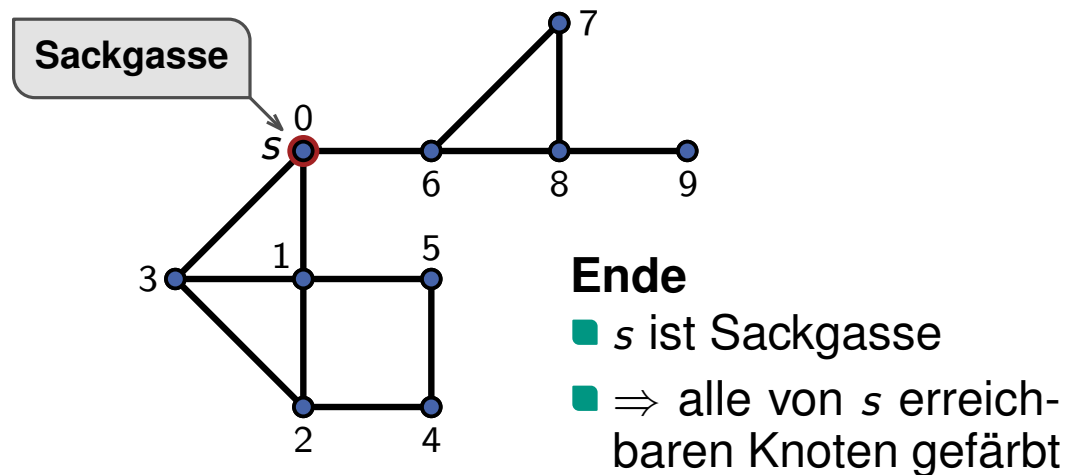
- starte bei einem Knoten s
- besuche alle Nachbarn von s
- dann alle Nachbarn der Nachbarn usw.



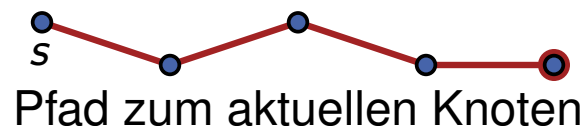
Graphtraversierung

Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
→ Backtracking: zurück zum Vorgänger

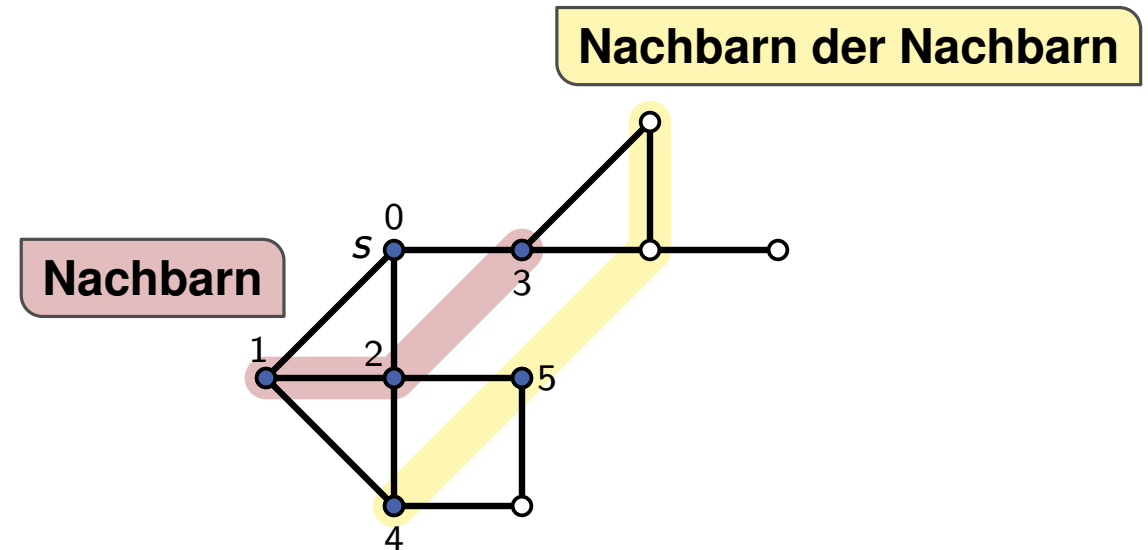


- besuchter Knoten
- unbesuchter Knoten
- aktueller Knoten



Breitensuche (BFS)

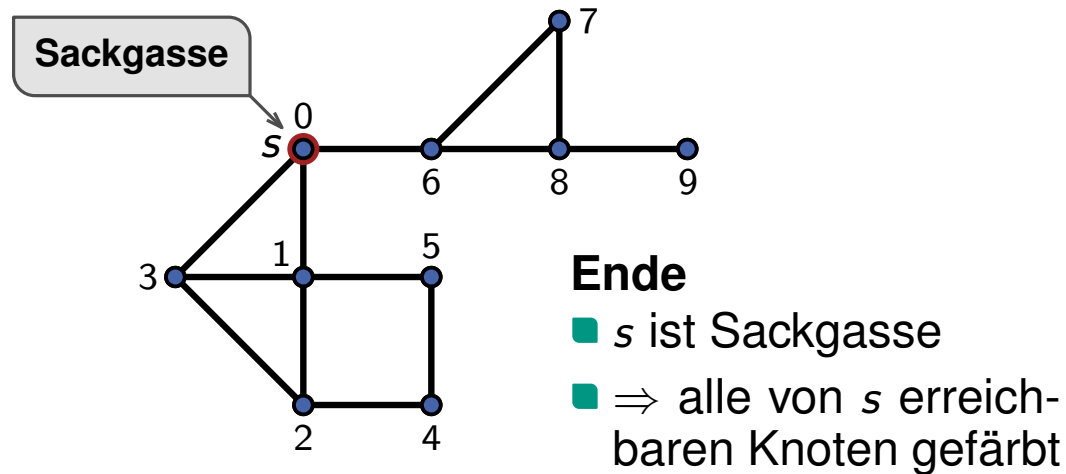
- starte bei einem Knoten s
- besuche alle Nachbarn von s
- dann alle Nachbarn der Nachbarn usw.



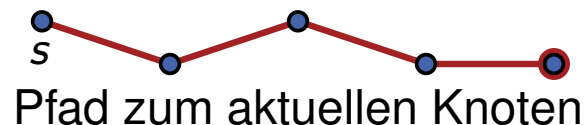
Graphtraversierung

Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
→ Backtracking: zurück zum Vorgänger

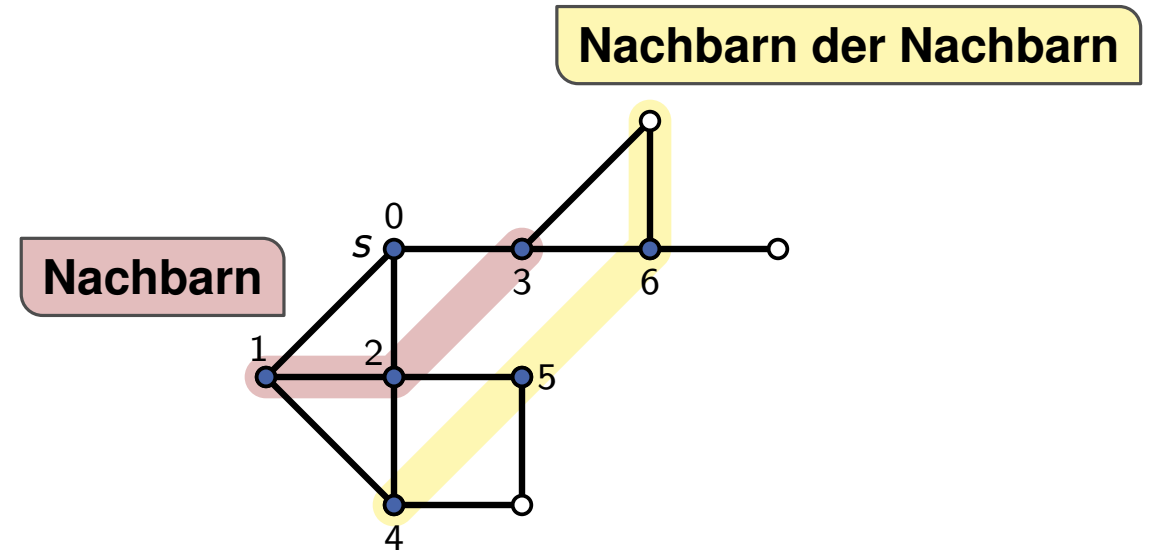


- besuchter Knoten
- unbesuchter Knoten
- aktueller Knoten



Breitensuche (BFS)

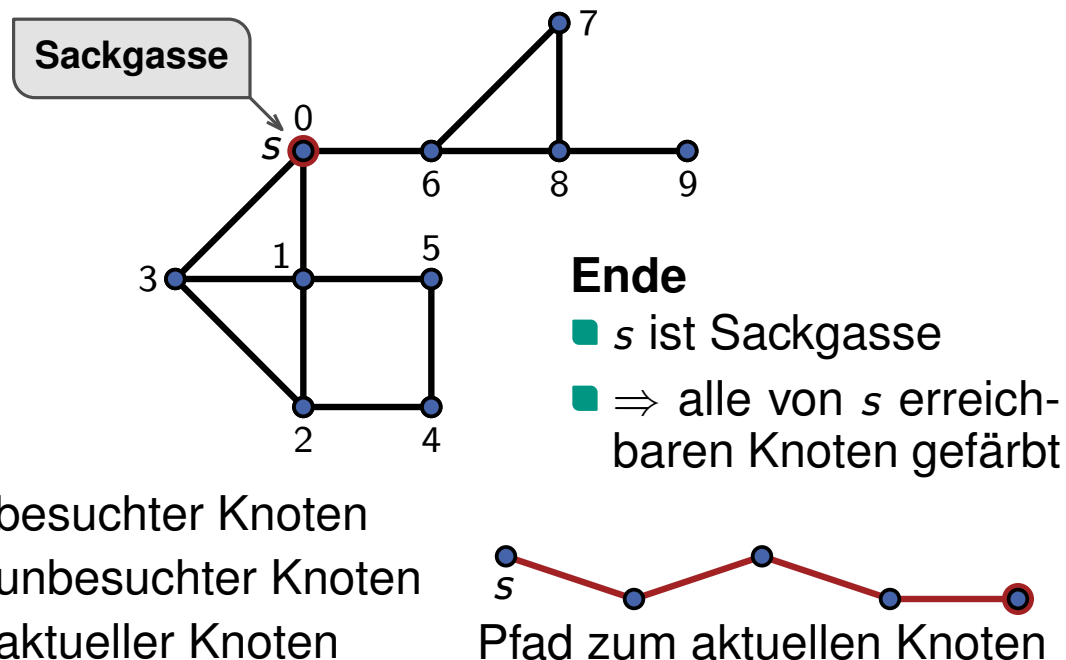
- starte bei einem Knoten s
- besuche alle Nachbarn von s
- dann alle Nachbarn der Nachbarn usw.



Graphtraversierung

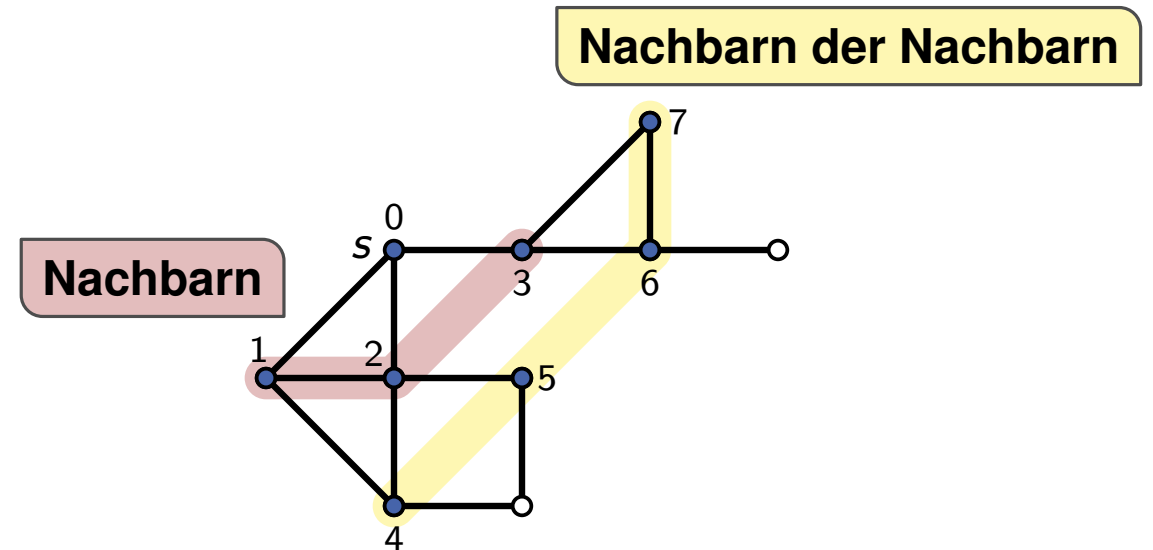
Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
→ Backtracking: zurück zum Vorgänger



Breitensuche (BFS)

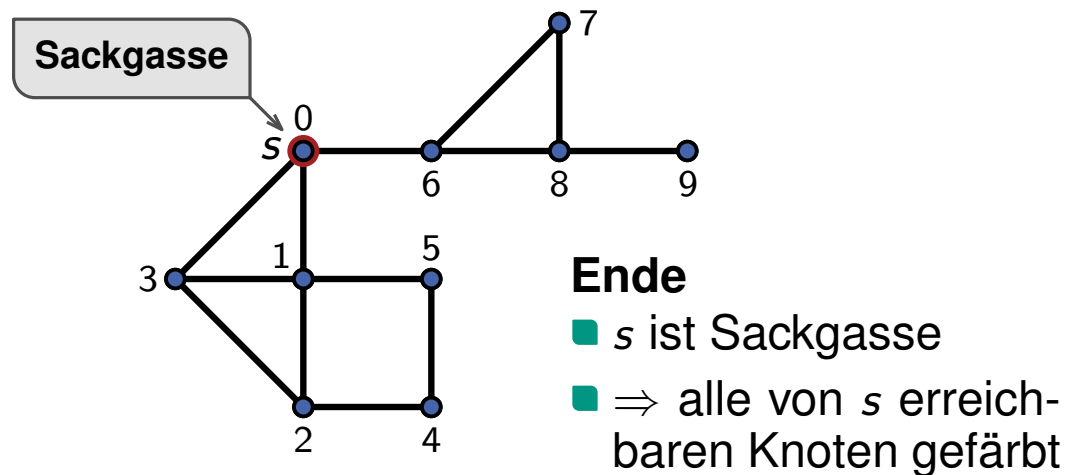
- starte bei einem Knoten s
- besuche alle Nachbarn von s
- dann alle Nachbarn der Nachbarn usw.



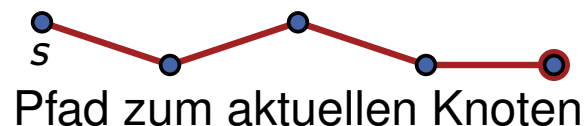
Graphtraversierung

Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
→ Backtracking: zurück zum Vorgänger

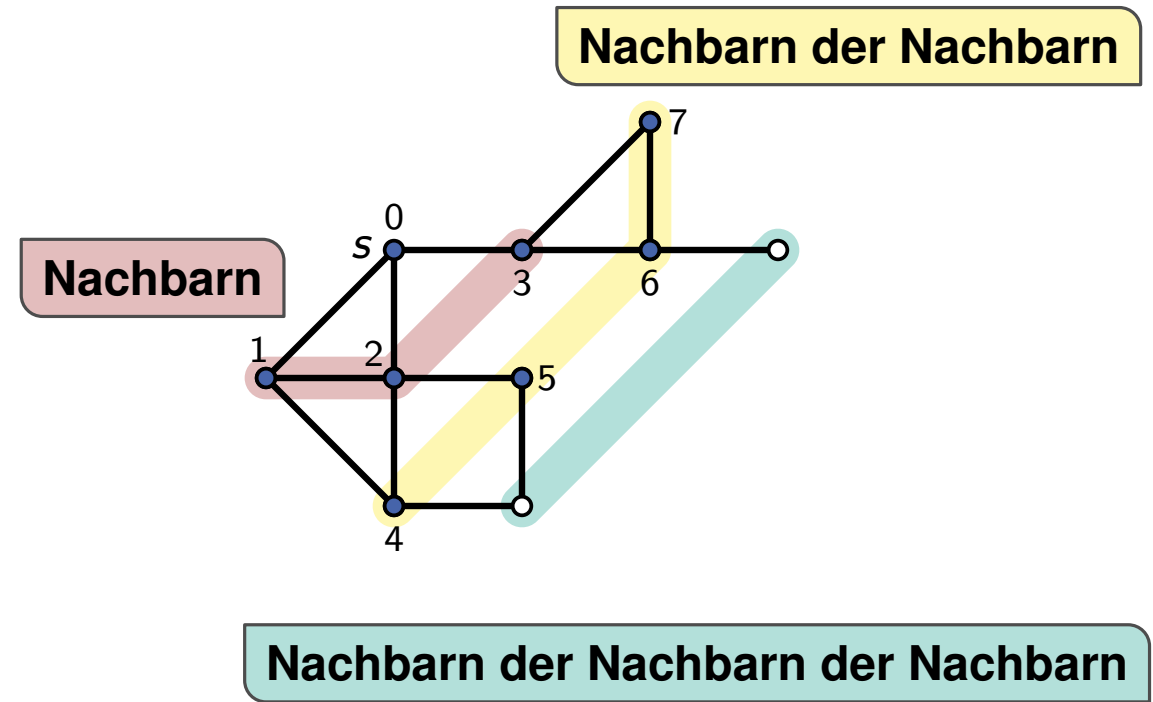


- besuchter Knoten
- unbesuchter Knoten
- aktueller Knoten



Breitensuche (BFS)

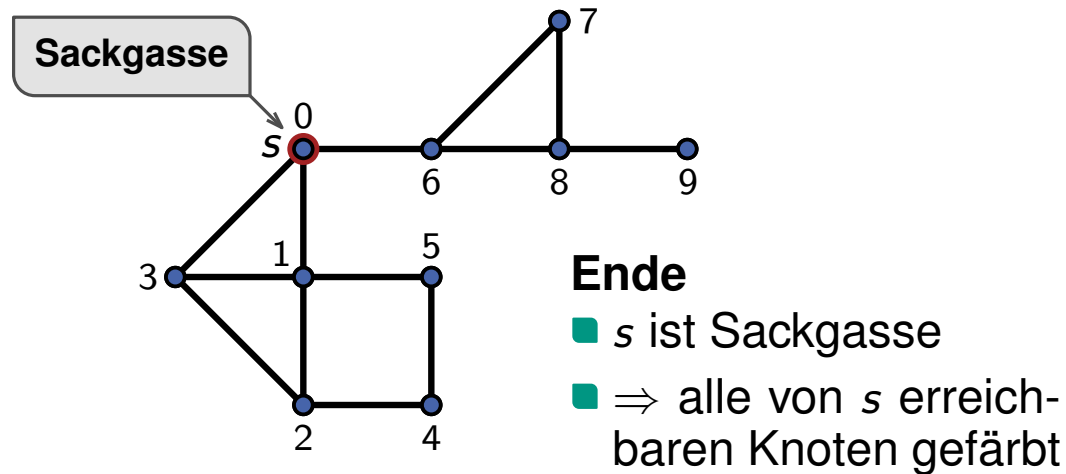
- starte bei einem Knoten s
- besuche alle Nachbarn von s
- dann alle Nachbarn der Nachbarn usw.



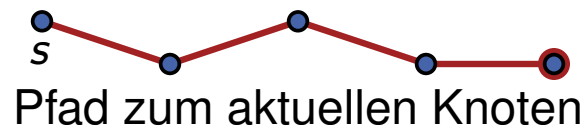
Graphtraversierung

Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
→ Backtracking: zurück zum Vorgänger

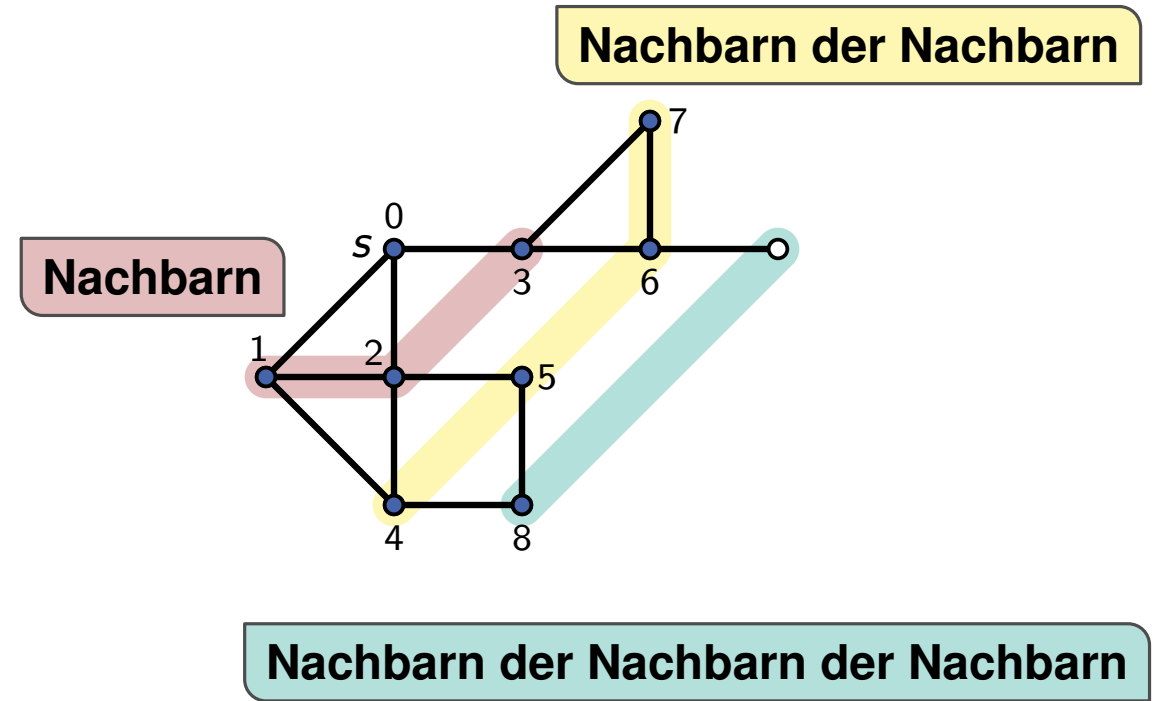


- besuchter Knoten
- unbesuchter Knoten
- aktueller Knoten



Breitensuche (BFS)

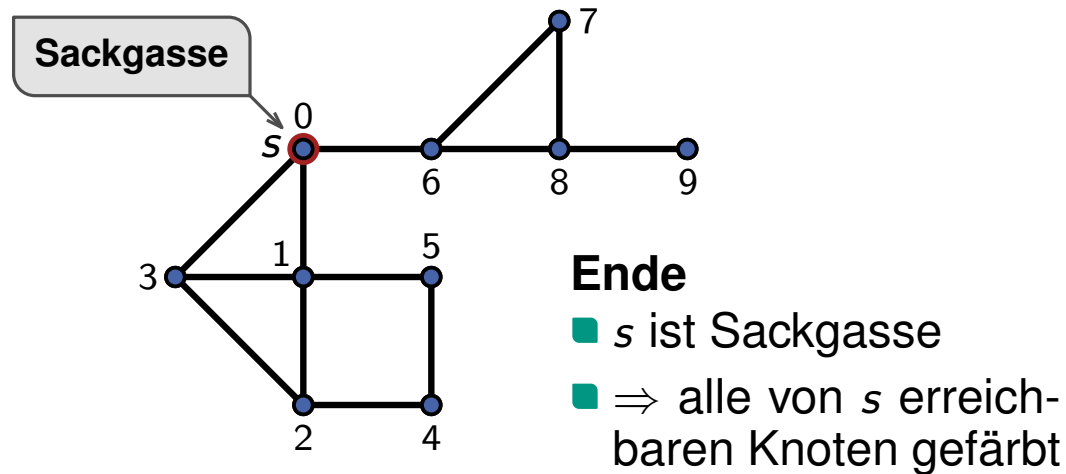
- starte bei einem Knoten s
- besuche alle Nachbarn von s
- dann alle Nachbarn der Nachbarn usw.



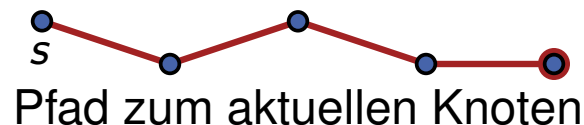
Graphtraversierung

Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
→ Backtracking: zurück zum Vorgänger

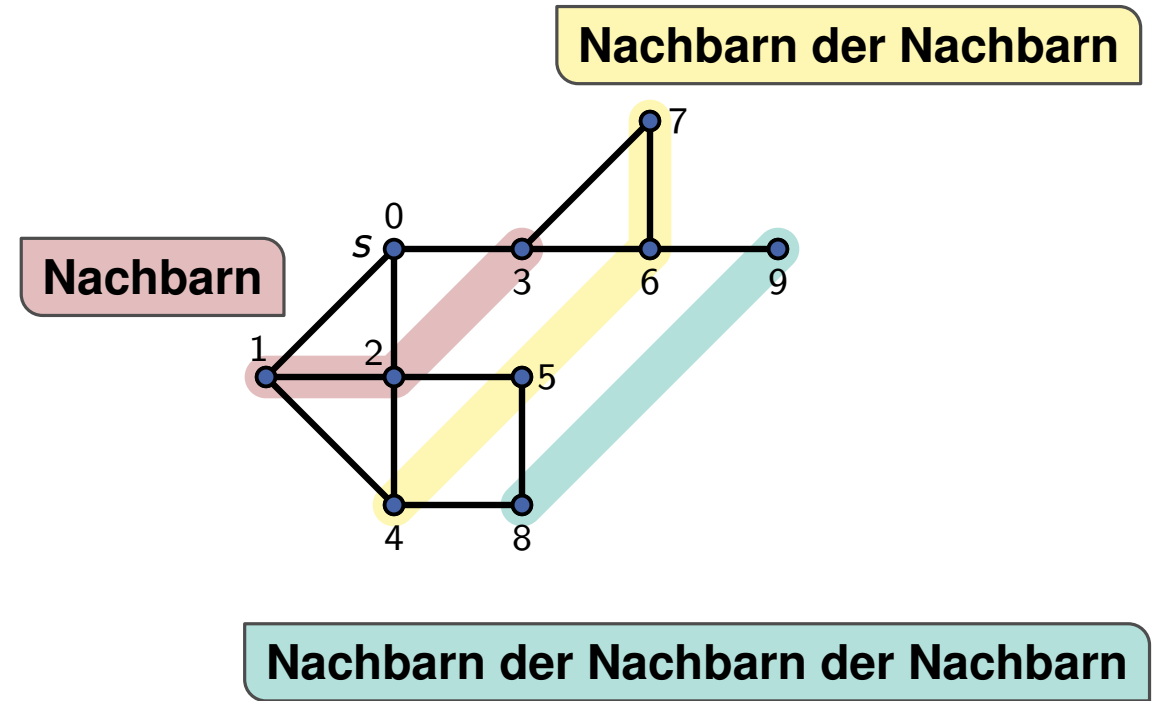


- besuchter Knoten
- unbesuchter Knoten
- aktueller Knoten



Breitensuche (BFS)

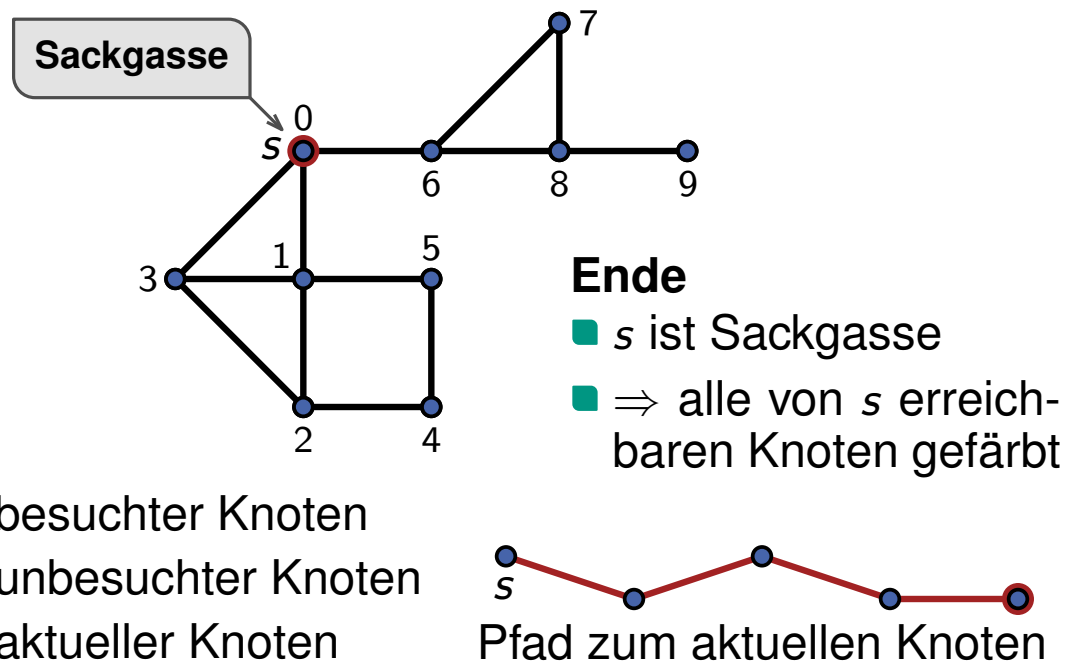
- starte bei einem Knoten s
- besuche alle Nachbarn von s
- dann alle Nachbarn der Nachbarn usw.



Graphtraversierung

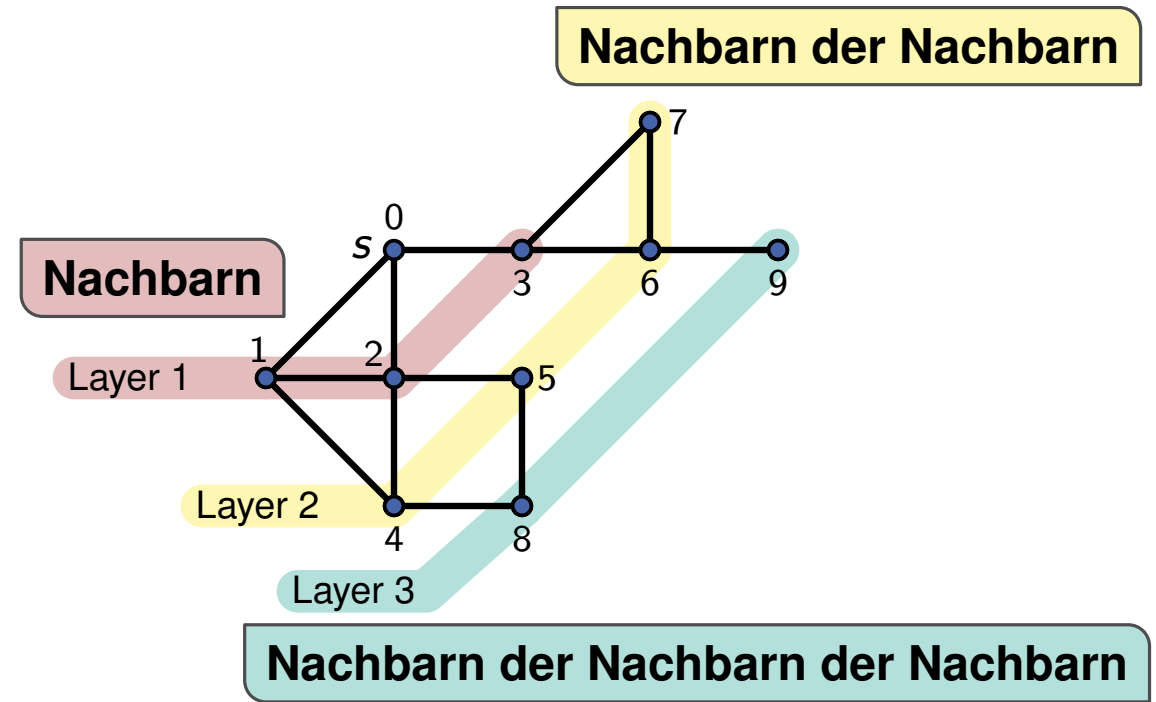
Tiefensuche (DFS)

- starte bei einem Knoten s
- laufe in jedem Schritt zu neuem Nachbarn
- Sackgasse (kein neuer Nachbar)
→ Backtracking: zurück zum Vorgänger



Breitensuche (BFS)

- starte bei einem Knoten s
- besuche alle Nachbarn von s
- dann alle Nachbarn der Nachbarn usw.



Breitensuche

Abstrakte Algorithmenidee

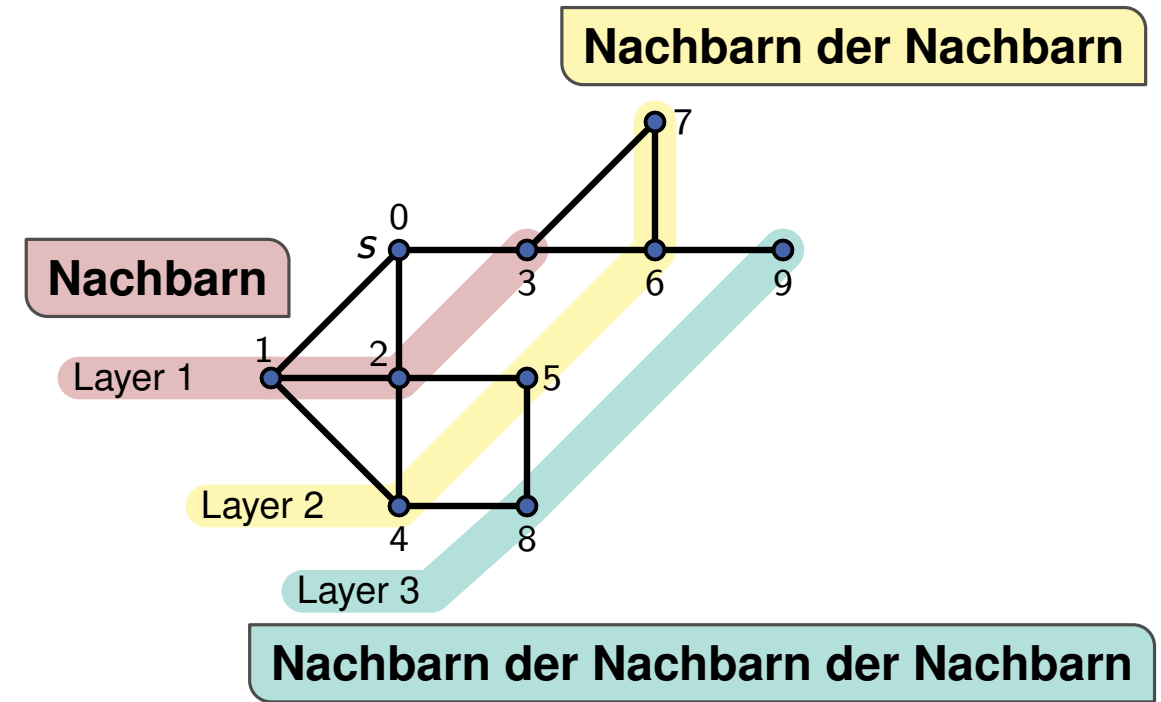
- im Prinzip wissen wir, was die BFS tut
- sind aber noch weit von einer Implementierung entfernt

Effiziente Umsetzung

- nicht leicht
- mit etwas Übung aber auch nicht schwer
- für BFS: gleich

Breitensuche (BFS)

- starte bei einem Knoten s
- besuche alle Nachbarn von s
- dann alle Nachbarn der Nachbarn usw.



Breitensuche

Abstrakte Algorithmenidee

- im Prinzip wissen wir, was die BFS tut
- sind aber noch weit von einer Implementierung entfernt

Effiziente Umsetzung

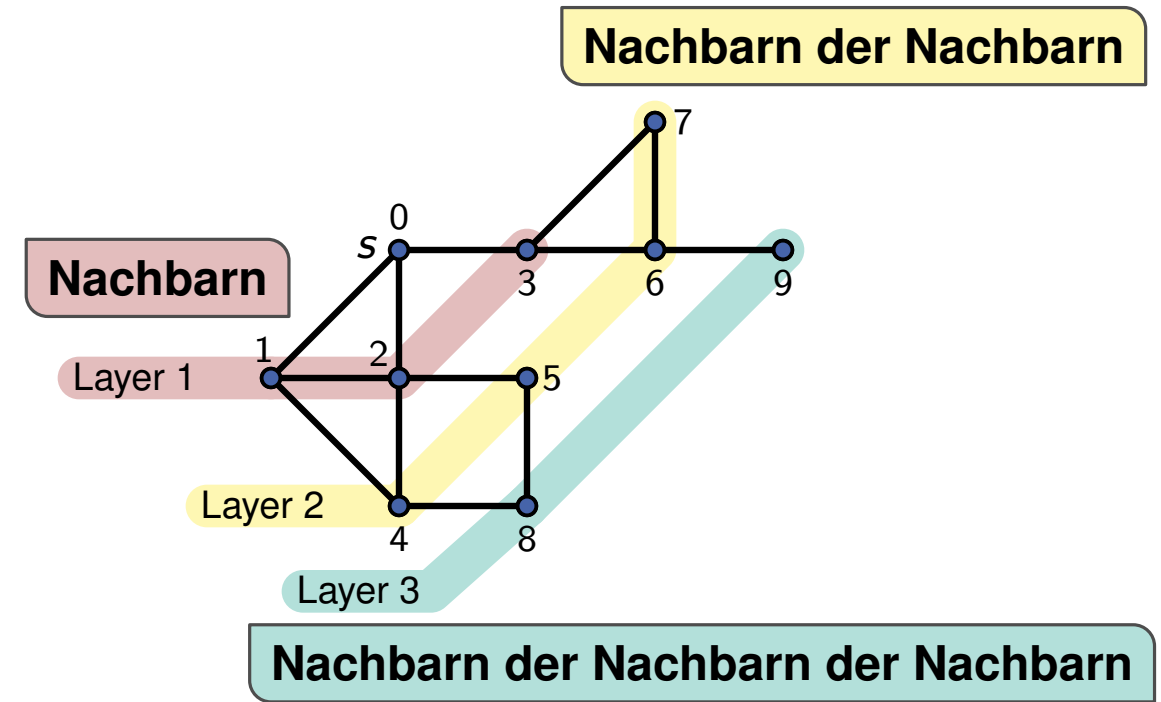
- nicht leicht
- mit etwas Übung aber auch nicht schwer
- für BFS: gleich

Wiederholung: Ziele der Vorlesung

- eigene Algorithmenideen entwickeln
- effiziente Umsetzung der Ideen
- gute Intuition, welche Ideen sich effizient umsetzen lassen

Breitensuche (BFS)

- starte bei einem Knoten s
- besuche alle Nachbarn von s
- dann alle Nachbarn der Nachbarn usw.

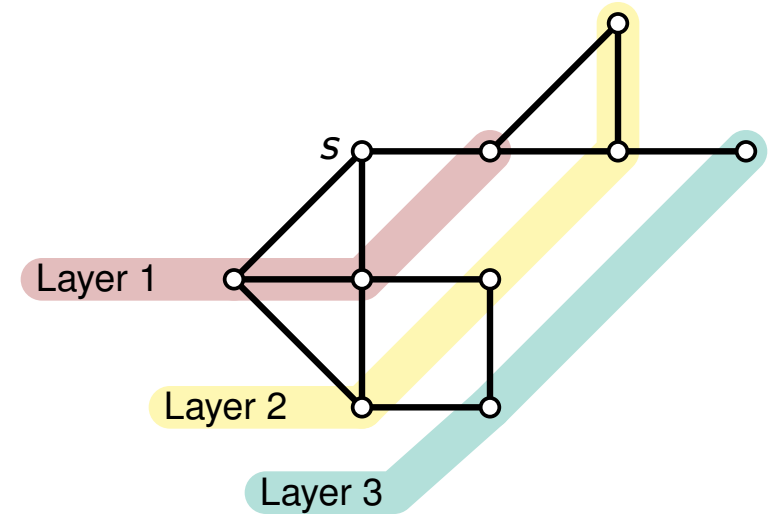


Algorithmus → Pseudocode (erster Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

```

 $l := 0$  // current layer
color node s
while there is a node in layer  $l + 1$  do
  |  $l := l + 1$ 
  | for Node v in layer  $l$  do
  | | color node v
  
```

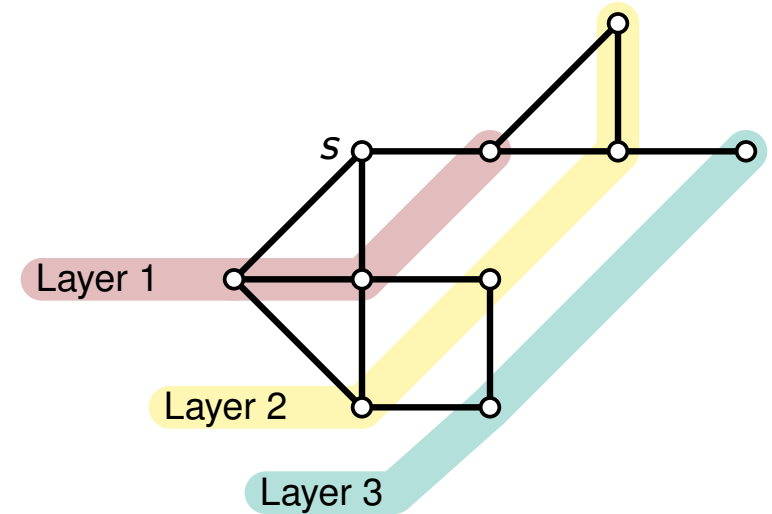


Algorithmus → Pseudocode (erster Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

```

 $l := 0$  // current layer
color node s
while there is a node in layer  $l + 1$  do
   $l := l + 1$ 
  for Node  $v$  in layer  $l$  do
    color node  $v$ 
  
```



Zu hohe Abstraktion für Pseudocode

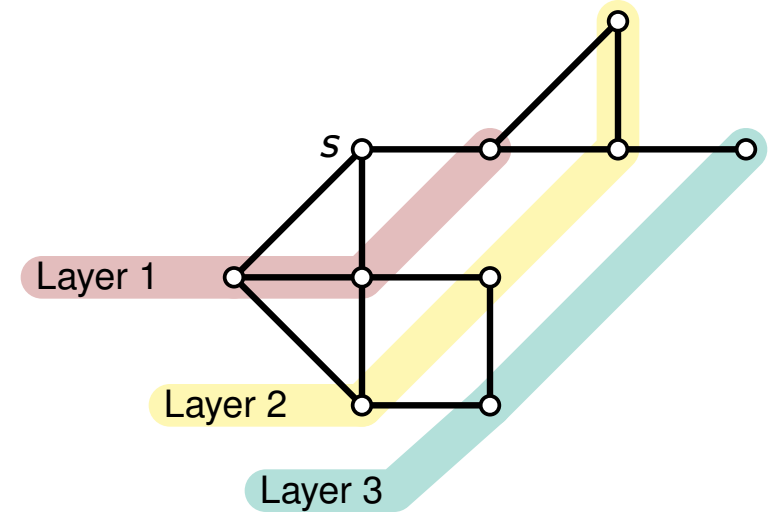
- **while** there is a node in layer $l + 1$ **do**
 - Woher wissen wir das?

Algorithmus → Pseudocode (erster Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

```

 $l := 0$  // current layer
color node s
while there is a node in layer  $l + 1$  do
   $l := l + 1$ 
  for Node v in layer  $l$  do
    color node v
  
```



Zu hohe Abstraktion für Pseudocode

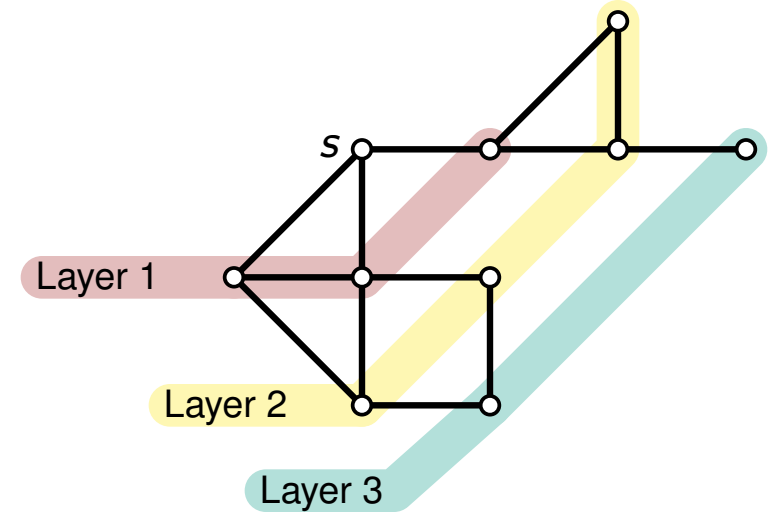
- **while** there is a node in layer $l + 1$ **do**
 - Woher wissen wir das?
- **for** *Node v* in layer l **do**
 - Welche Knoten liegen in Layer l ?

Algorithmus → Pseudocode (erster Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

```

 $l := 0$  // current layer
color node s
while there is a node in layer  $l + 1$  do
   $l := l + 1$ 
  for Node v in layer  $l$  do
    color node v
  
```



Zu hohe Abstraktion für Pseudocode

- **while** there is a node in layer $l + 1$ **do**
 - Woher wissen wir das?
- **for** *Node v* in layer l **do**
 - Welche Knoten liegen in Layer l ?

Ziele für die Laufzeit

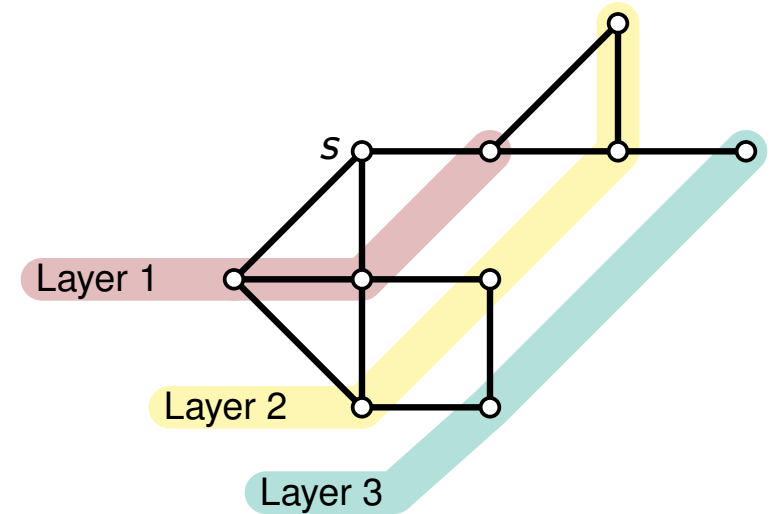
- Layer $l + 1$ aus Layer l : betrachte nur Kanten inzident zu Knoten aus Layer l
→ insgesamt $\Theta(m)$

Algorithmus → Pseudocode (erster Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

```

ℓ := 0 // current layer
color node s
while there is a node in layer ℓ + 1 do
  ℓ := ℓ + 1
  for Node v in layer ℓ do
    color node v
  
```



Zu hohe Abstraktion für Pseudocode

- **while** there is a node in layer $\ell + 1$ **do**
 - Woher wissen wir das?
- **for** Node v in layer ℓ **do**
 - Welche Knoten liegen in Layer ℓ ?

Ziele für die Laufzeit

- Layer $\ell + 1$ aus Layer ℓ : betrachte nur Kanten inzident zu Knoten aus Layer ℓ
→ insgesamt $\Theta(m)$
- über Knoten in Layer ℓ iterieren: linear in Anzahl Knoten in Layer ℓ
→ insgesamt $\Theta(n)$

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

```
currLayer := {s}
```

```
color node s
```

```
nextLayer := N(s)
```

```
while nextLayer ≠ ∅ do
```

```
  currLayer := nextLayer
```

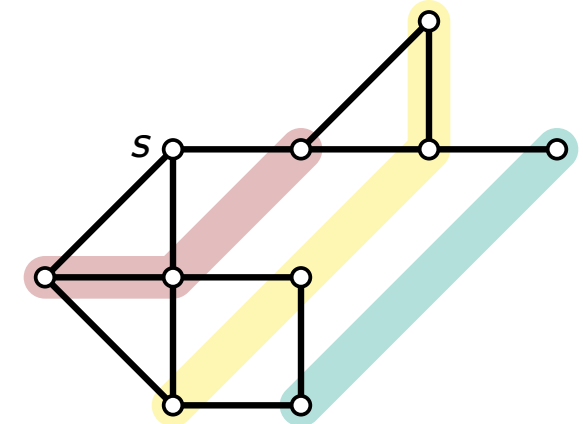
```
  // determine next layer
```

```
  nextLayer := ∅
```

```
  for Node u in currLayer do
```

```
    for Node v in N(u) do
```

```
      insert v into nextLayer
```



Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

```
currLayer := {s}
```

```
color node s
```

```
nextLayer := N(s)
```

```
while nextLayer ≠ ∅ do
```

```
  currLayer := nextLayer
```

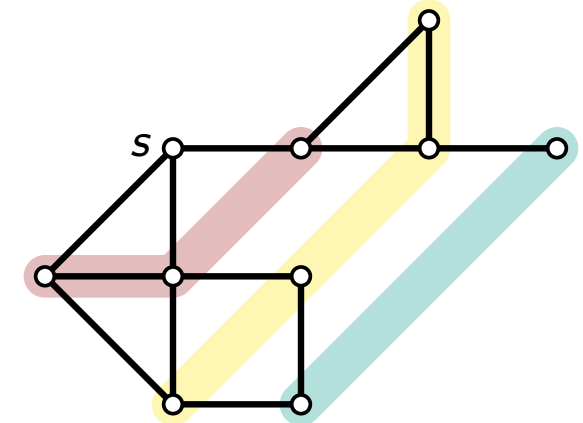
```
  // determine next layer
```

```
  nextLayer := ∅
```

```
  for Node u in currLayer do
```

```
    for Node v in N(u) do
```

```
      insert v into nextLayer
```



Problem 1

- manche Nachbarn von u sind aus dem vorherigen Layer, nicht aus dem nächsten

Lösung

- füge nur ungefärbte Knoten hinzu

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

currLayer := {*s*}

color node *s*

nextLayer := $N(s)$

while nextLayer $\neq \emptyset$ **do**

 currLayer := nextLayer

 // determine next layer

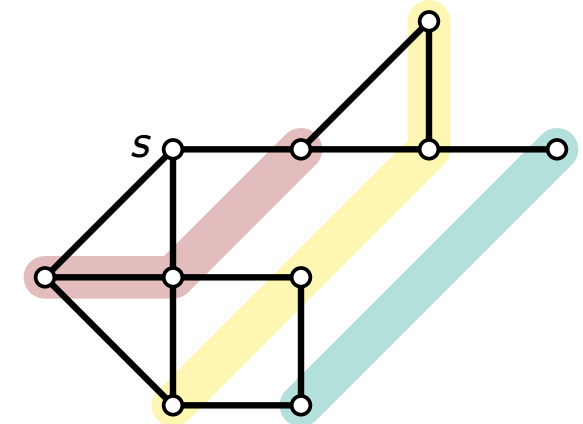
 nextLayer := \emptyset

for Node *u* in currLayer **do**

for Node *v* in $N(u)$ **do**

if Node *v* is uncolored **then**

 insert *v* into nextLayer



Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

currLayer := {s}

color node s

nextLayer := $N(s)$

while nextLayer $\neq \emptyset$ **do**

 currLayer := nextLayer

 // determine next layer

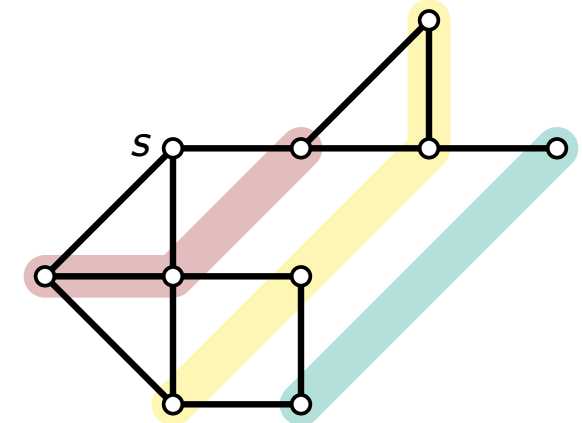
 nextLayer := \emptyset

for Node u in currLayer **do**

for Node v in $N(u)$ **do**

if Node v is uncolored **then**

 insert v into nextLayer



Problem 2

- wir haben vergessen besuchte Knoten zu färben



Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

currLayer := {s}

color node s

nextLayer := $N(s)$

while nextLayer $\neq \emptyset$ **do**

currLayer := nextLayer

// determine next layer

nextLayer := \emptyset

for Node u in currLayer **do**

for Node v in $N(u)$ **do**

if Node v is uncolored **then**

 insert v into nextLayer

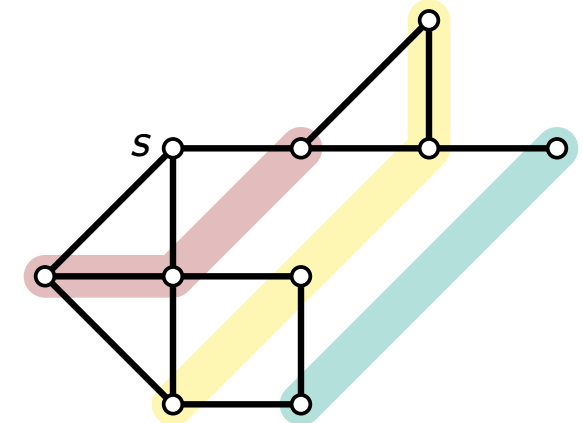
A: färbe Knoten in nextLayer

B: färbe Knoten in currLayer

C: färbe Knoten u

D: färbe Knoten v

E: färbe Knoten v



Problem 2

- wir haben vergessen besuchte Knoten zu färben

Wo sollten wir Knoten färben?

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

currLayer := {s}

color node s

nextLayer := $N(s)$ and color $N(s)$

while nextLayer $\neq \emptyset$ **do**

currLayer := nextLayer

// determine next layer

nextLayer := \emptyset

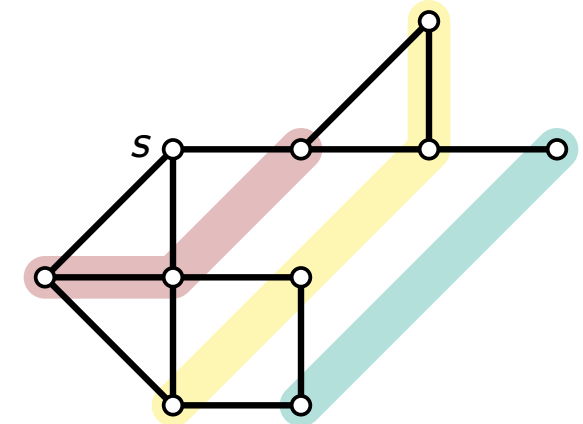
for Node u in currLayer **do**

for Node v in $N(u)$ **do**

if Node v is uncolored **then**

 insert v into nextLayer

 color node v



Färbung beim Einfügen in nextLayer

- stellt sicher, dass jeder Knoten v nur einmal eingefügt wird
- auch dann, wenn v mehrere Kanten vom vorherigen Layer hat

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

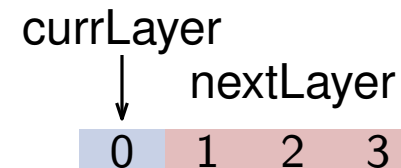
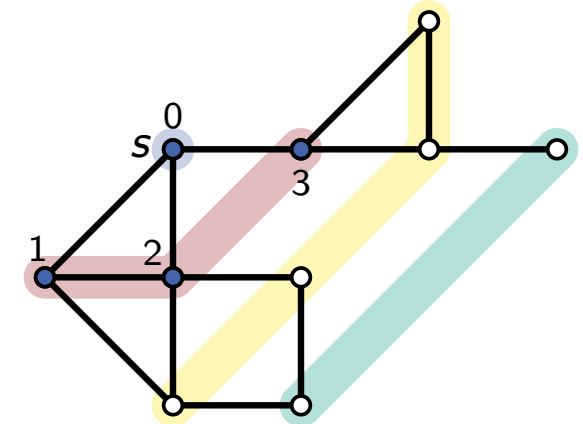
BFS(*Graph G, Node s*)

```

currLayer := {s}
color node s
nextLayer := N(s) and color N(s)
  
```

```

while nextLayer ≠ ∅ do
  currLayer := nextLayer
  // determine next layer
  nextLayer := ∅
  for Node u in currLayer do
    for Node v in N(u) do
      if Node v is uncolored then
        insert v into nextLayer
        color node v
  
```



Färbung beim Einfügen in nextLayer

- stellt sicher, dass jeder Knoten v nur einmal eingefügt wird
- auch dann, wenn v mehrere Kanten vom vorherigen Layer hat

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

currLayer := {s}

color node s

nextLayer := $N(s)$ and color $N(s)$

while nextLayer $\neq \emptyset$ **do**

currLayer := nextLayer

// determine next layer

nextLayer := \emptyset

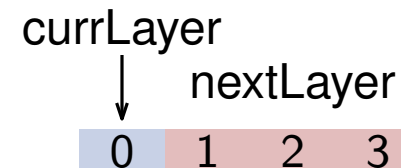
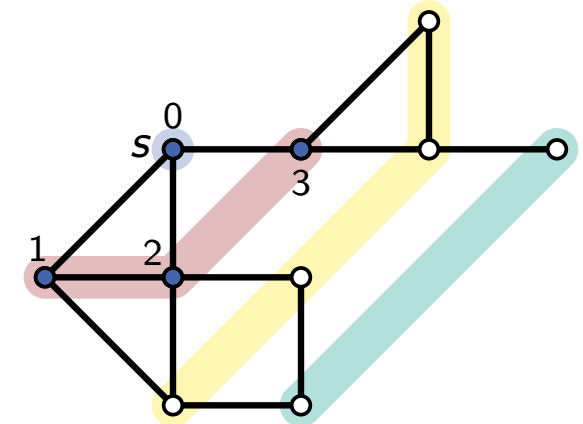
for Node u in currLayer **do**

for Node v in $N(u)$ **do**

if Node v is uncolored **then**

insert v into nextLayer

color node v



Färbung beim Einfügen in nextLayer

- stellt sicher, dass jeder Knoten v nur einmal eingefügt wird
- auch dann, wenn v mehrere Kanten vom vorherigen Layer hat

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

currLayer := {s}

color node s

nextLayer := $N(s)$ and color $N(s)$

while nextLayer $\neq \emptyset$ **do**

currLayer := nextLayer

// determine next layer

nextLayer := \emptyset

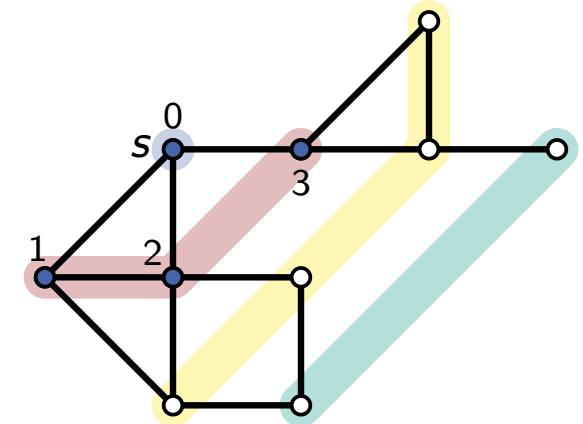
for Node u in currLayer **do**

for Node v in $N(u)$ **do**

if Node v is uncolored **then**

insert v into nextLayer

color node v



	currLayer	nextLayer
0	1	2
	3	

Färbung beim Einfügen in nextLayer

- stellt sicher, dass jeder Knoten v nur einmal eingefügt wird
- auch dann, wenn v mehrere Kanten vom vorherigen Layer hat

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

currLayer := {s}

color node s

nextLayer := $N(s)$ and color $N(s)$

while nextLayer $\neq \emptyset$ **do**

currLayer := nextLayer

// determine next layer

nextLayer := \emptyset

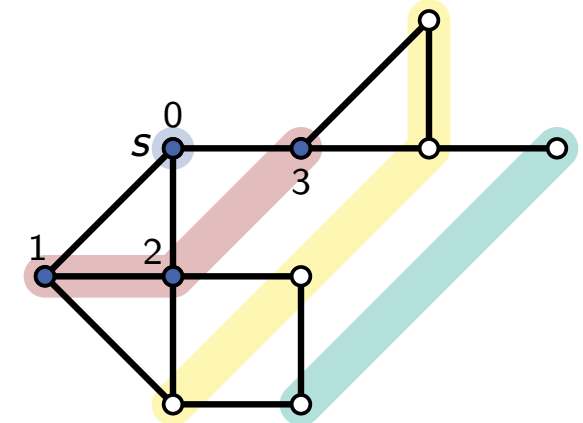
for Node u in currLayer **do**

for Node v in $N(u)$ **do**

if Node v is uncolored **then**

insert v into nextLayer

color node v



	currLayer		nextLayer
	0	1 2 3	
	u		

Färbung beim Einfügen in nextLayer

- stellt sicher, dass jeder Knoten v nur einmal eingefügt wird
- auch dann, wenn v mehrere Kanten vom vorherigen Layer hat

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

currLayer := {s}

color node s

nextLayer := $N(s)$ and color $N(s)$

while nextLayer $\neq \emptyset$ **do**

currLayer := nextLayer

// determine next layer

nextLayer := \emptyset

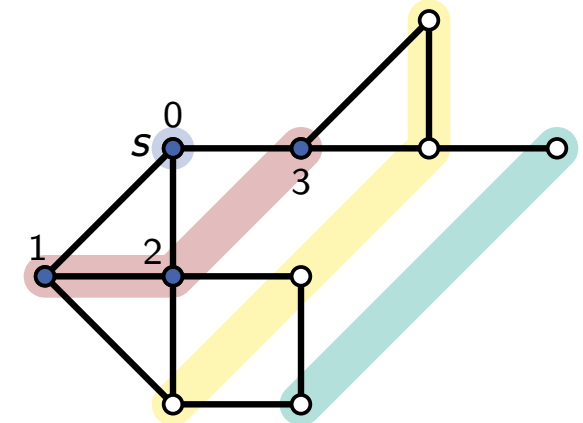
for Node u in currLayer **do**

for Node v in $N(u)$ **do**

if Node v is uncolored **then**

insert v into nextLayer

color node v



	currLayer	nextLayer
0	1 2 3	
u		

Färbung beim Einfügen in nextLayer

- stellt sicher, dass jeder Knoten v nur einmal eingefügt wird
- auch dann, wenn v mehrere Kanten vom vorherigen Layer hat

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

currLayer := {s}

color node s

nextLayer := $N(s)$ and color $N(s)$

while nextLayer $\neq \emptyset$ **do**

currLayer := nextLayer

// determine next layer

nextLayer := \emptyset

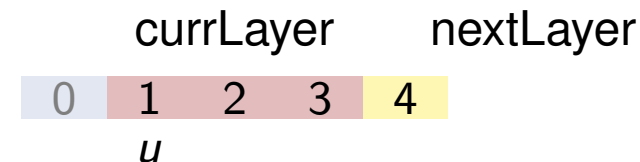
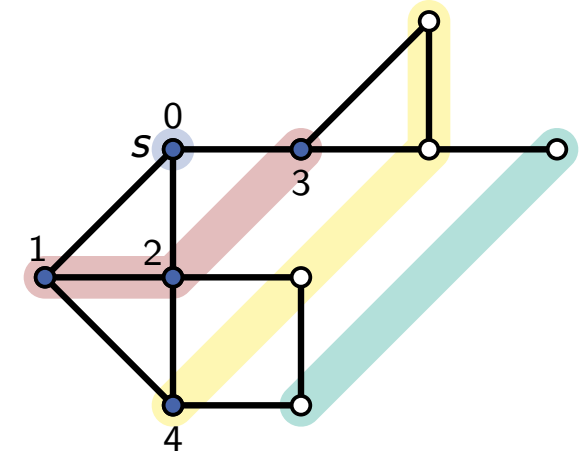
for Node u in currLayer **do**

for Node v in $N(u)$ **do**

if Node v is uncolored **then**

insert v into nextLayer

color node v



Färbung beim Einfügen in nextLayer

- stellt sicher, dass jeder Knoten v nur einmal eingefügt wird
- auch dann, wenn v mehrere Kanten vom vorherigen Layer hat

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

currLayer := {*s*}

color node *s*

nextLayer := $N(s)$ and color $N(s)$

while nextLayer $\neq \emptyset$ **do**

currLayer := nextLayer

// determine next layer

nextLayer := \emptyset

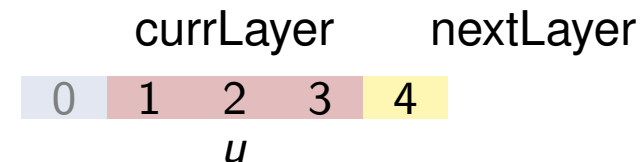
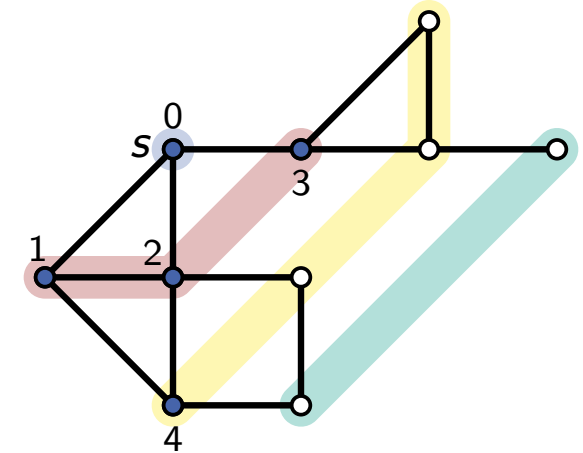
for Node *u* in currLayer **do**

for Node *v* in $N(u)$ **do**

if Node *v* is uncolored **then**

insert *v* into nextLayer

color node *v*



Färbung beim Einfügen in nextLayer

- stellt sicher, dass jeder Knoten *v* nur einmal eingefügt wird
- auch dann, wenn *v* mehrere Kanten vom vorherigen Layer hat

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

currLayer := {s}

color node s

nextLayer := $N(s)$ and color $N(s)$

while nextLayer $\neq \emptyset$ **do**

currLayer := nextLayer

// determine next layer

nextLayer := \emptyset

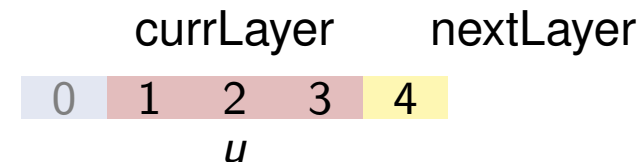
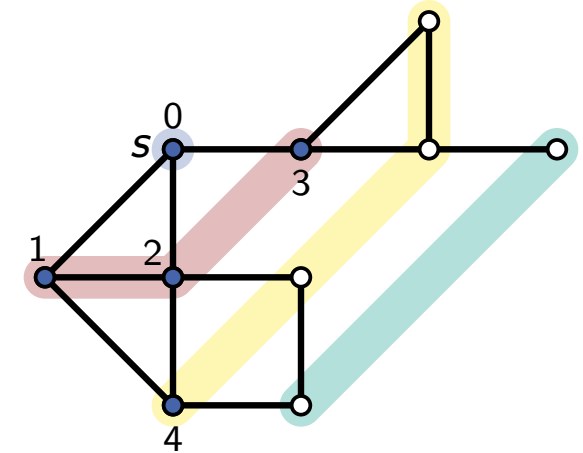
for Node u in currLayer **do**

for Node v in $N(u)$ **do**

if Node v is uncolored **then**

insert v into nextLayer

color node v



Färbung beim Einfügen in nextLayer

- stellt sicher, dass jeder Knoten v nur einmal eingefügt wird
- auch dann, wenn v mehrere Kanten vom vorherigen Layer hat

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

currLayer := {*s*}

color node *s*

nextLayer := $N(s)$ and color $N(s)$

while nextLayer $\neq \emptyset$ **do**

currLayer := nextLayer

// determine next layer

nextLayer := \emptyset

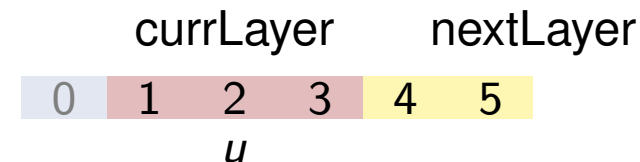
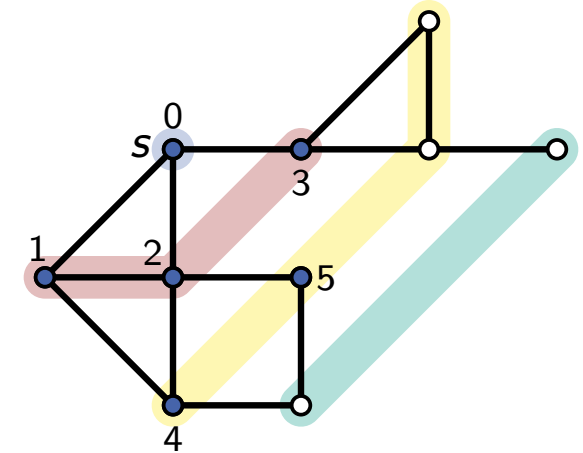
for Node *u* in currLayer **do**

for Node *v* in $N(u)$ **do**

if Node *v* is uncolored **then**

insert *v* into nextLayer

color node *v*



Färbung beim Einfügen in nextLayer

- stellt sicher, dass jeder Knoten *v* nur einmal eingefügt wird
- auch dann, wenn *v* mehrere Kanten vom vorherigen Layer hat

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

currLayer := {*s*}

color node *s*

nextLayer := $N(s)$ and color $N(s)$

while nextLayer $\neq \emptyset$ **do**

currLayer := nextLayer

// determine next layer

nextLayer := \emptyset

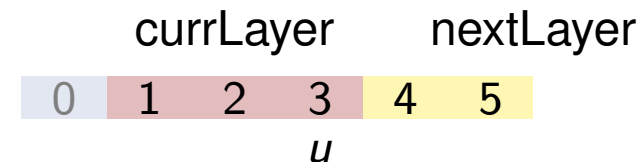
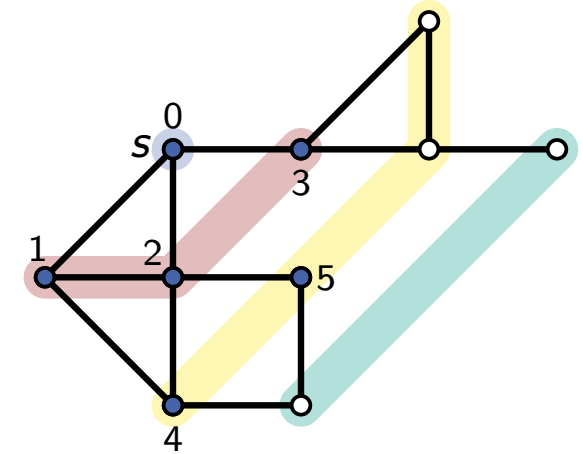
for Node *u* in currLayer **do**

for Node *v* in $N(u)$ **do**

if Node *v* is uncolored **then**

insert *v* into nextLayer

color node *v*



Färbung beim Einfügen in nextLayer

- stellt sicher, dass jeder Knoten *v* nur einmal eingefügt wird
- auch dann, wenn *v* mehrere Kanten vom vorherigen Layer hat

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

currLayer := {*s*}

color node *s*

nextLayer := $N(s)$ and color $N(s)$

while nextLayer $\neq \emptyset$ **do**

currLayer := nextLayer

// determine next layer

nextLayer := \emptyset

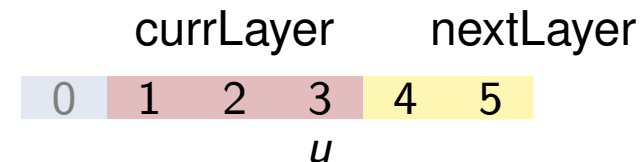
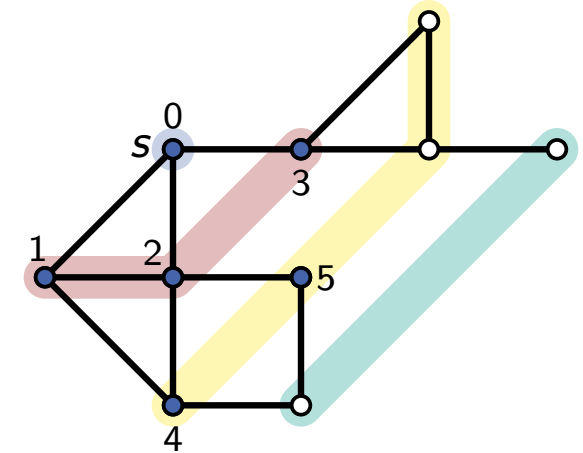
for Node *u* in currLayer **do**

for Node *v* in $N(u)$ **do**

if Node *v* is uncolored **then**

insert *v* into nextLayer

color node *v*



Färbung beim Einfügen in nextLayer

- stellt sicher, dass jeder Knoten *v* nur einmal eingefügt wird
- auch dann, wenn *v* mehrere Kanten vom vorherigen Layer hat

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

currLayer := {s}

color node s

nextLayer := $N(s)$ and color $N(s)$

while nextLayer $\neq \emptyset$ **do**

currLayer := nextLayer

// determine next layer

nextLayer := \emptyset

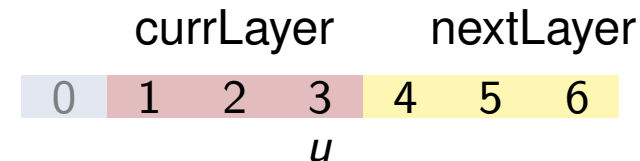
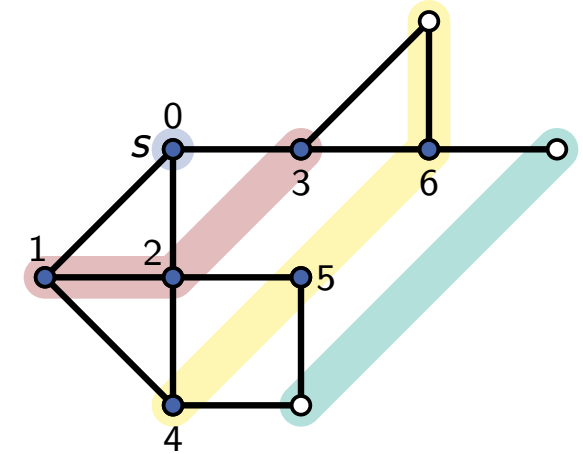
for Node u in currLayer **do**

for Node v in $N(u)$ **do**

if Node v is uncolored **then**

insert v into nextLayer

color node v



Färbung beim Einfügen in nextLayer

- stellt sicher, dass jeder Knoten v nur einmal eingefügt wird
- auch dann, wenn v mehrere Kanten vom vorherigen Layer hat

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

currLayer := {s}

color node s

nextLayer := $N(s)$ and color $N(s)$

while nextLayer $\neq \emptyset$ **do**

currLayer := nextLayer

// determine next layer

nextLayer := \emptyset

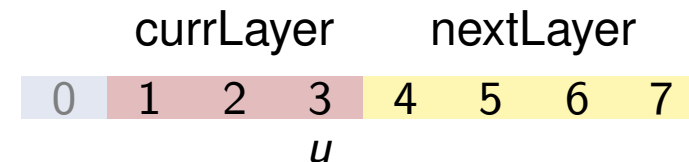
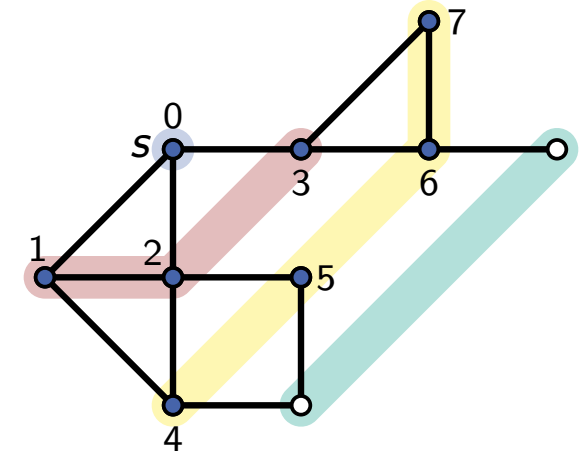
for Node u in currLayer **do**

for Node v in $N(u)$ **do**

if Node v is uncolored **then**

insert v into nextLayer

color node v



Färbung beim Einfügen in nextLayer

- stellt sicher, dass jeder Knoten v nur einmal eingefügt wird
- auch dann, wenn v mehrere Kanten vom vorherigen Layer hat

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

currLayer := {*s*}

color node *s*

nextLayer := $N(s)$ and color $N(s)$

while nextLayer $\neq \emptyset$ **do**

currLayer := nextLayer

// determine next layer

nextLayer := \emptyset

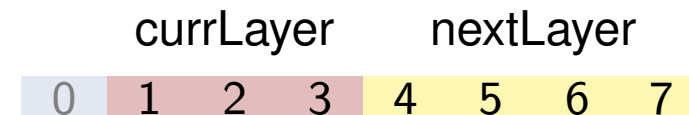
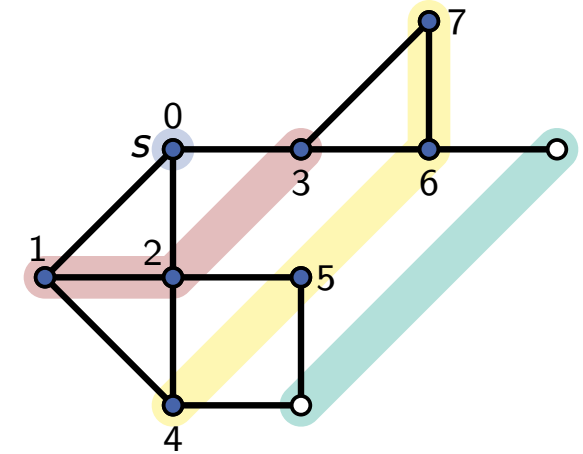
for Node *u* in currLayer **do**

for Node *v* in $N(u)$ **do**

if Node *v* is uncolored **then**

insert *v* into nextLayer

color node *v*



Färbung beim Einfügen in nextLayer

- stellt sicher, dass jeder Knoten *v* nur einmal eingefügt wird
- auch dann, wenn *v* mehrere Kanten vom vorherigen Layer hat

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

currLayer := {s}

color node s

nextLayer := $N(s)$ and color $N(s)$

while nextLayer $\neq \emptyset$ **do**

currLayer := nextLayer

// determine next layer

nextLayer := \emptyset

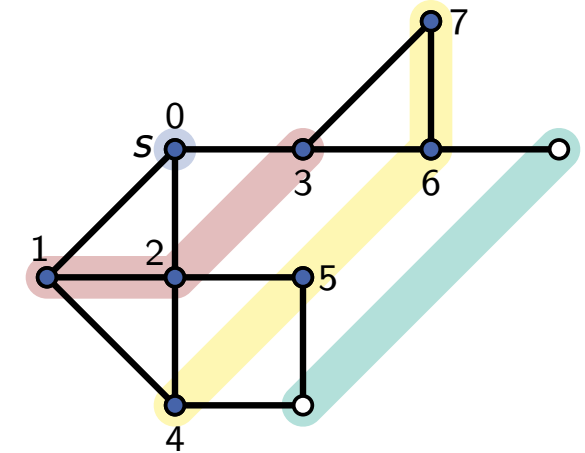
for Node u in currLayer **do**

for Node v in $N(u)$ **do**

if Node v is uncolored **then**

 insert v into nextLayer

 color node v



currLayer nextLayer

0 1 2 3 4 5 6 7

Färbung beim Einfügen in nextLayer

- stellt sicher, dass jeder Knoten v nur einmal eingefügt wird
- auch dann, wenn v mehrere Kanten vom vorherigen Layer hat

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

currLayer := {s}

color node s

nextLayer := $N(s)$ and color $N(s)$

while nextLayer $\neq \emptyset$ **do**

currLayer := nextLayer

// determine next layer

nextLayer := \emptyset

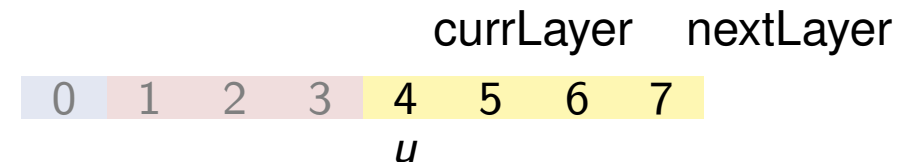
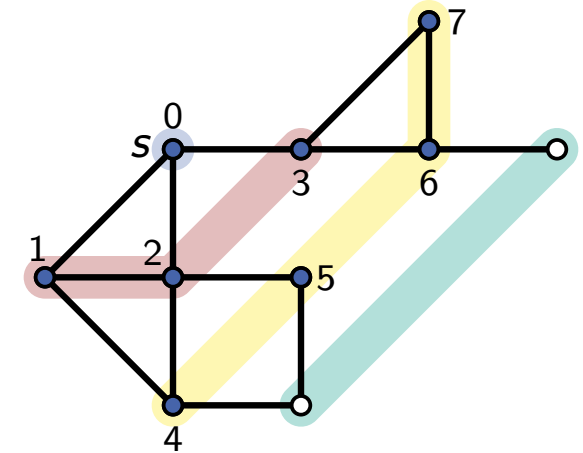
for Node u in currLayer **do**

for Node v in $N(u)$ **do**

if Node v is uncolored **then**

insert v into nextLayer

color node v



Färbung beim Einfügen in nextLayer

- stellt sicher, dass jeder Knoten v nur einmal eingefügt wird
- auch dann, wenn v mehrere Kanten vom vorherigen Layer hat

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

currLayer := {*s*}

color node *s*

nextLayer := $N(s)$ and color $N(s)$

while nextLayer $\neq \emptyset$ **do**

currLayer := nextLayer

// determine next layer

nextLayer := \emptyset

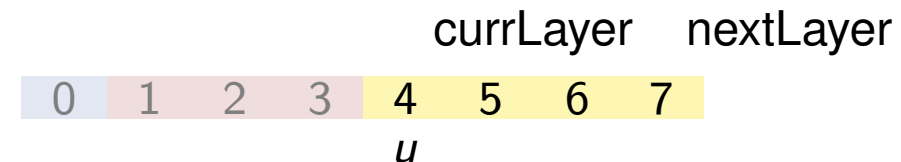
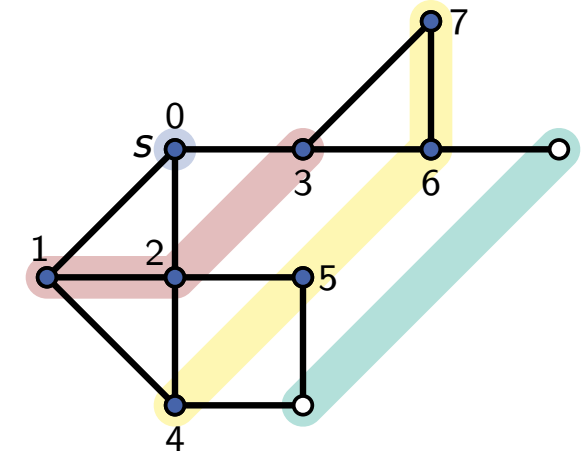
for Node *u* in currLayer **do**

for Node *v* in $N(u)$ **do**

if Node *v* is uncolored **then**

insert *v* into nextLayer

color node *v*



Färbung beim Einfügen in nextLayer

- stellt sicher, dass jeder Knoten *v* nur einmal eingefügt wird
- auch dann, wenn *v* mehrere Kanten vom vorherigen Layer hat

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

currLayer := {*s*}

color node *s*

nextLayer := $N(s)$ and color $N(s)$

while nextLayer $\neq \emptyset$ **do**

currLayer := nextLayer

// determine next layer

nextLayer := \emptyset

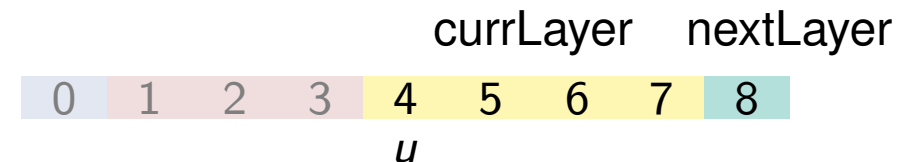
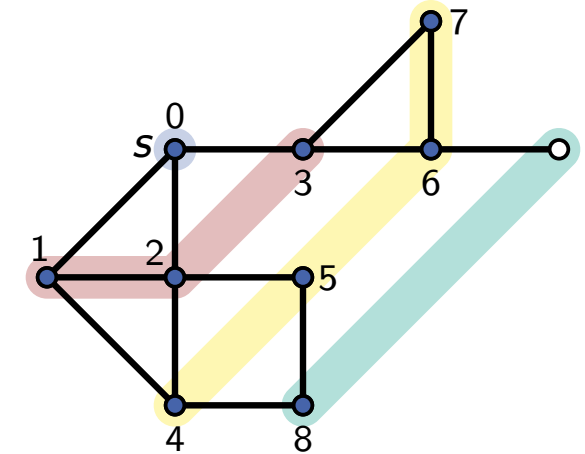
for Node *u* in currLayer **do**

for Node *v* in $N(u)$ **do**

if Node *v* is uncolored **then**

insert *v* into nextLayer

color node *v*



Färbung beim Einfügen in nextLayer

- stellt sicher, dass jeder Knoten *v* nur einmal eingefügt wird
- auch dann, wenn *v* mehrere Kanten vom vorherigen Layer hat

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

currLayer := {s}

color node s

nextLayer := $N(s)$ and color $N(s)$

while nextLayer $\neq \emptyset$ **do**

currLayer := nextLayer

// determine next layer

nextLayer := \emptyset

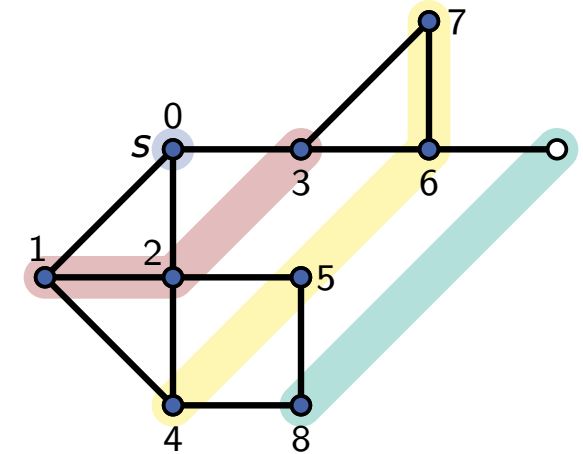
for Node u in currLayer **do**

for Node v in $N(u)$ **do**

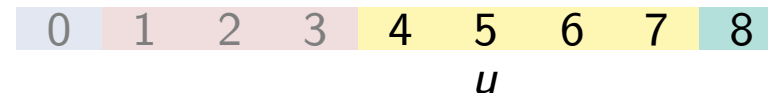
if Node v is uncolored **then**

insert v into nextLayer

color node v



currLayer nextLayer



Färbung beim Einfügen in nextLayer

- stellt sicher, dass jeder Knoten v nur einmal eingefügt wird
- auch dann, wenn v mehrere Kanten vom vorherigen Layer hat

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

currLayer := {*s*}

color node *s*

nextLayer := $N(s)$ and color $N(s)$

while nextLayer $\neq \emptyset$ **do**

currLayer := nextLayer

// determine next layer

nextLayer := \emptyset

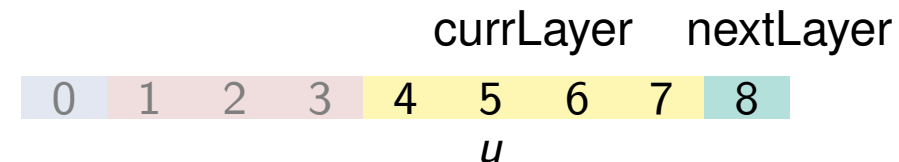
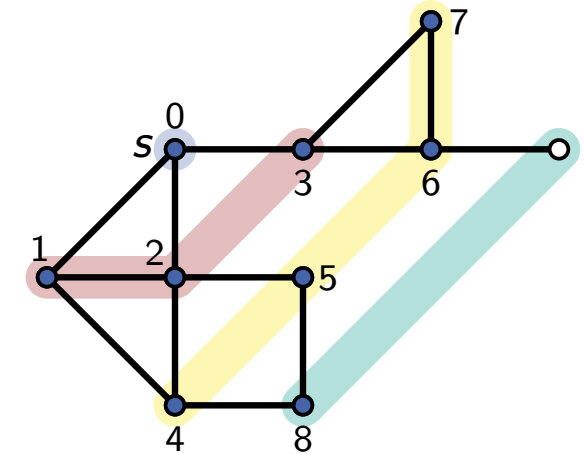
for Node *u* in currLayer **do**

for Node *v* in $N(u)$ **do**

if Node *v* is uncolored **then**

insert *v* into nextLayer

color node *v*



Färbung beim Einfügen in nextLayer

- stellt sicher, dass jeder Knoten *v* nur einmal eingefügt wird
- auch dann, wenn *v* mehrere Kanten vom vorherigen Layer hat

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

currLayer := {*s*}

color node *s*

nextLayer := $N(s)$ and color $N(s)$

while nextLayer $\neq \emptyset$ **do**

currLayer := nextLayer

// determine next layer

nextLayer := \emptyset

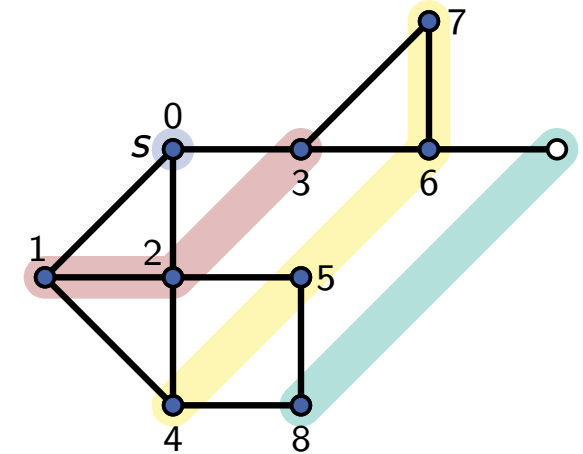
for Node *u* in currLayer **do**

for Node *v* in $N(u)$ **do**

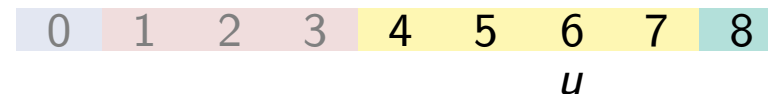
if Node *v* is uncolored **then**

insert *v* into nextLayer

color node *v*



currLayer nextLayer



Färbung beim Einfügen in nextLayer

- stellt sicher, dass jeder Knoten *v* nur einmal eingefügt wird
- auch dann, wenn *v* mehrere Kanten vom vorherigen Layer hat

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

currLayer := {s}

color node s

nextLayer := $N(s)$ and color $N(s)$

while nextLayer $\neq \emptyset$ **do**

currLayer := nextLayer

// determine next layer

nextLayer := \emptyset

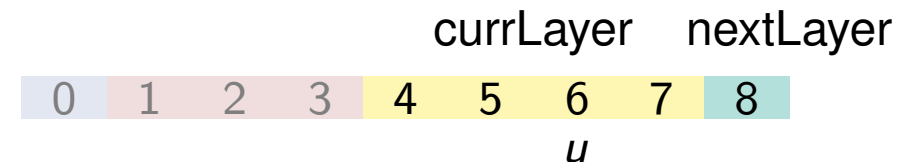
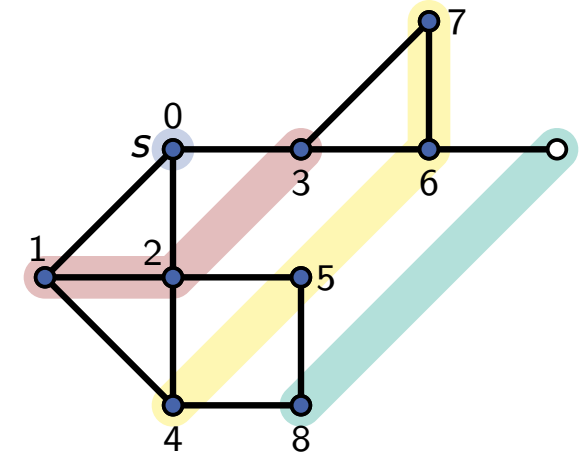
for Node u in currLayer **do**

for Node v in $N(u)$ **do**

if Node v is uncolored **then**

insert v into nextLayer

color node v



Färbung beim Einfügen in nextLayer

- stellt sicher, dass jeder Knoten v nur einmal eingefügt wird
- auch dann, wenn v mehrere Kanten vom vorherigen Layer hat

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

currLayer := {*s*}

color node *s*

nextLayer := $N(s)$ and color $N(s)$

while nextLayer $\neq \emptyset$ **do**

currLayer := nextLayer

// determine next layer

nextLayer := \emptyset

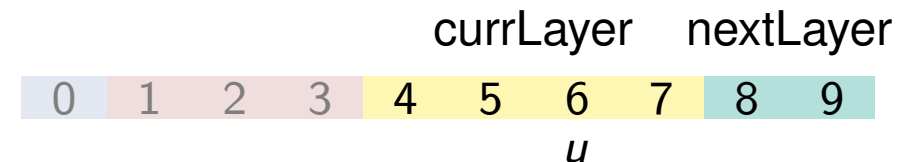
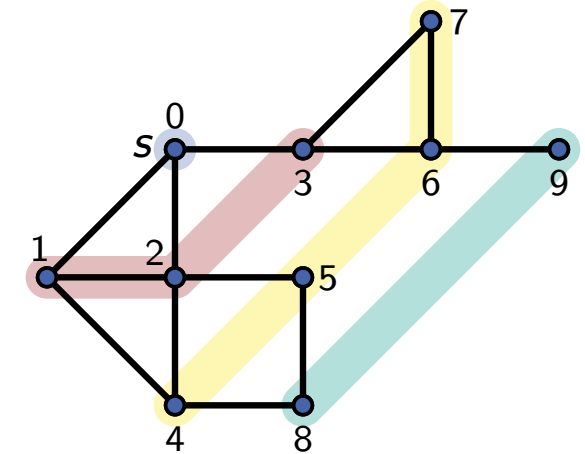
for Node *u* in currLayer **do**

for Node *v* in $N(u)$ **do**

if Node *v* is uncolored **then**

insert *v* into nextLayer

color node *v*



Färbung beim Einfügen in nextLayer

- stellt sicher, dass jeder Knoten *v* nur einmal eingefügt wird
- auch dann, wenn *v* mehrere Kanten vom vorherigen Layer hat

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

currLayer := {*s*}

color node *s*

nextLayer := $N(s)$ and color $N(s)$

while nextLayer $\neq \emptyset$ **do**

currLayer := nextLayer

// determine next layer

nextLayer := \emptyset

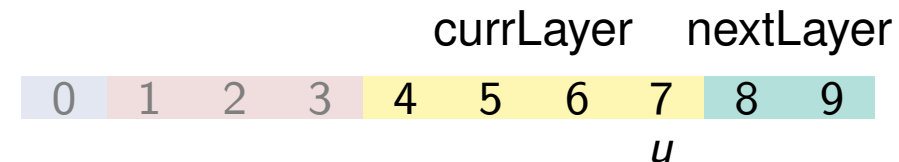
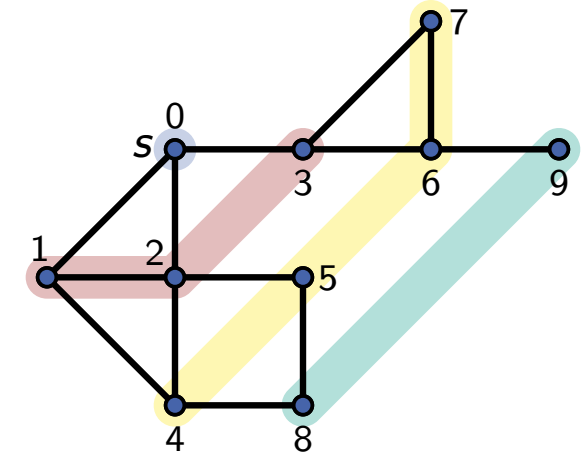
for Node *u* in currLayer **do**

for Node *v* in $N(u)$ **do**

if Node *v* is uncolored **then**

insert *v* into nextLayer

color node *v*



Färbung beim Einfügen in nextLayer

- stellt sicher, dass jeder Knoten *v* nur einmal eingefügt wird
- auch dann, wenn *v* mehrere Kanten vom vorherigen Layer hat

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

currLayer := {*s*}

color node *s*

nextLayer := $N(s)$ and color $N(s)$

while nextLayer $\neq \emptyset$ **do**

currLayer := nextLayer

// determine next layer

nextLayer := \emptyset

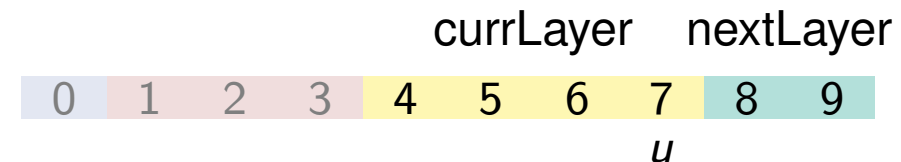
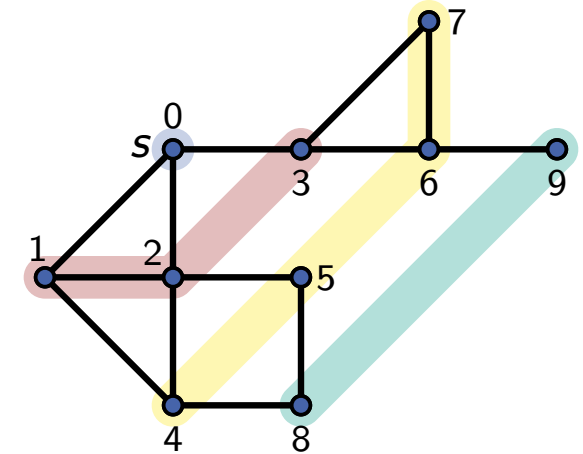
for Node *u* in currLayer **do**

for Node *v* in $N(u)$ **do**

if Node *v* is uncolored **then**

insert *v* into nextLayer

color node *v*



Färbung beim Einfügen in nextLayer

- stellt sicher, dass jeder Knoten *v* nur einmal eingefügt wird
- auch dann, wenn *v* mehrere Kanten vom vorherigen Layer hat

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

currLayer := {s}

color node s

nextLayer := $N(s)$ and color $N(s)$

while nextLayer $\neq \emptyset$ **do**

currLayer := nextLayer

// determine next layer

nextLayer := \emptyset

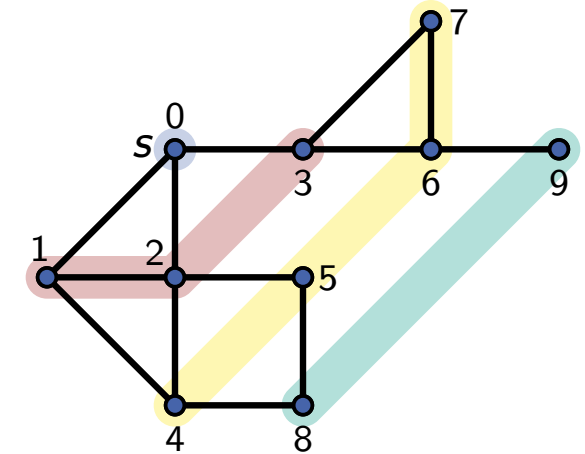
for Node u in currLayer **do**

for Node v in $N(u)$ **do**

if Node v is uncolored **then**

insert v into nextLayer

color node v



currLayer nextLayer



Färbung beim Einfügen in nextLayer

- stellt sicher, dass jeder Knoten v nur einmal eingefügt wird
- auch dann, wenn v mehrere Kanten vom vorherigen Layer hat

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

currLayer := {s}

color node s

nextLayer := $N(s)$ and color $N(s)$

while nextLayer $\neq \emptyset$ **do**

currLayer := nextLayer

// determine next layer

nextLayer := \emptyset

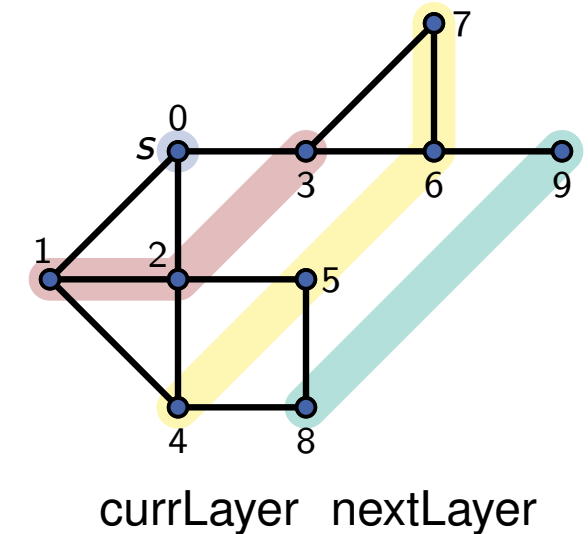
for Node u in currLayer **do**

for Node v in $N(u)$ **do**

if Node v is uncolored **then**

insert v into nextLayer

color node v



Färbung beim Einfügen in nextLayer

- stellt sicher, dass jeder Knoten v nur einmal eingefügt wird
- auch dann, wenn v mehrere Kanten vom vorherigen Layer hat

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G*, *Node s*)

currLayer := {*s*}

color node *s*

nextLayer := $N(s)$ and color $N(s)$

while nextLayer $\neq \emptyset$ **do**

currLayer := nextLayer

// determine next layer

nextLayer := \emptyset

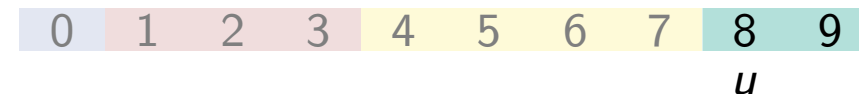
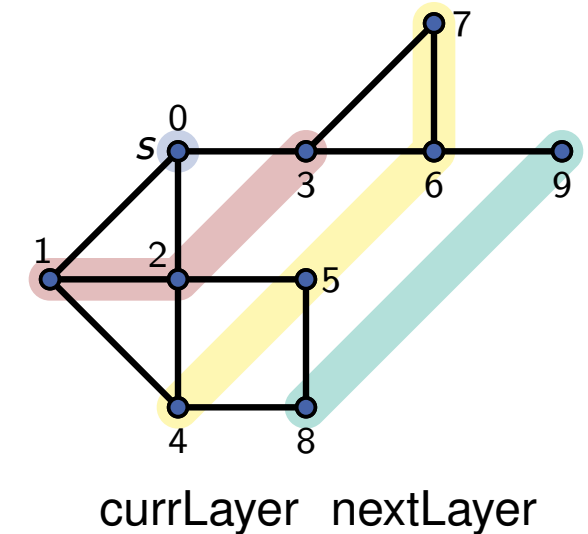
for *Node u* in currLayer **do**

for *Node v* in $N(u)$ **do**

if *Node v* is uncolored **then**

insert *v* into nextLayer

color node *v*



Färbung beim Einfügen in nextLayer

- stellt sicher, dass jeder Knoten v nur einmal eingefügt wird
- auch dann, wenn v mehrere Kanten vom vorherigen Layer hat

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

currLayer := {s}

color node s

nextLayer := $N(s)$ and color $N(s)$

while nextLayer $\neq \emptyset$ **do**

currLayer := nextLayer

// determine next layer

nextLayer := \emptyset

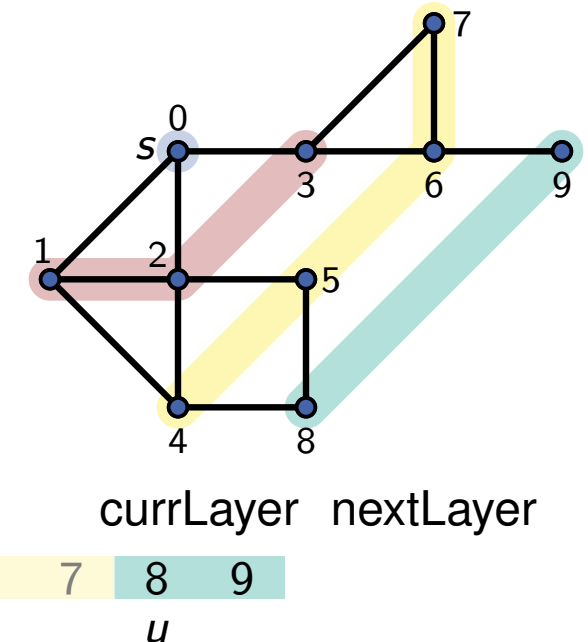
for Node u in currLayer **do**

for Node v in $N(u)$ **do**

if Node v is uncolored **then**

insert v into nextLayer

color node v



Färbung beim Einfügen in nextLayer

- stellt sicher, dass jeder Knoten v nur einmal eingefügt wird
- auch dann, wenn v mehrere Kanten vom vorherigen Layer hat

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

currLayer := {*s*}

color node *s*

nextLayer := $N(s)$ and color $N(s)$

while nextLayer $\neq \emptyset$ **do**

currLayer := nextLayer

// determine next layer

nextLayer := \emptyset

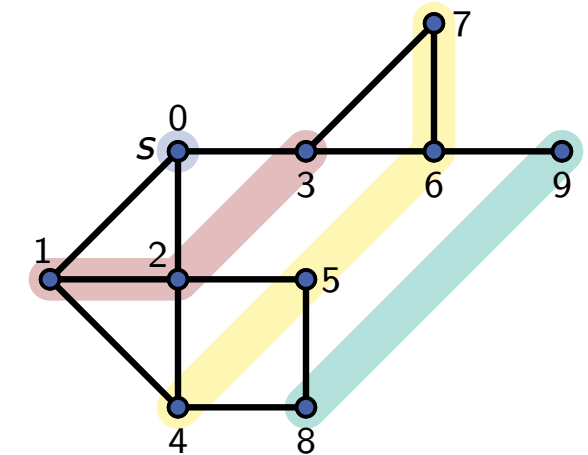
for Node *u* in currLayer **do**

for Node *v* in $N(u)$ **do**

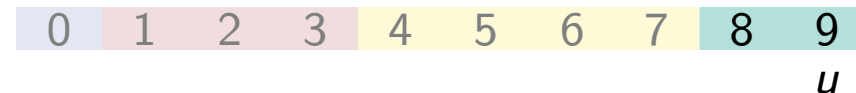
if Node *v* is uncolored **then**

insert *v* into nextLayer

color node *v*



currLayer nextLayer



Färbung beim Einfügen in nextLayer

- stellt sicher, dass jeder Knoten *v* nur einmal eingefügt wird
- auch dann, wenn *v* mehrere Kanten vom vorherigen Layer hat

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

currLayer := {s}

color node s

nextLayer := $N(s)$ and color $N(s)$

while nextLayer $\neq \emptyset$ **do**

currLayer := nextLayer

// determine next layer

nextLayer := \emptyset

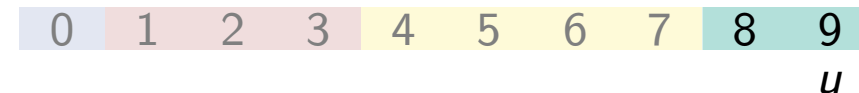
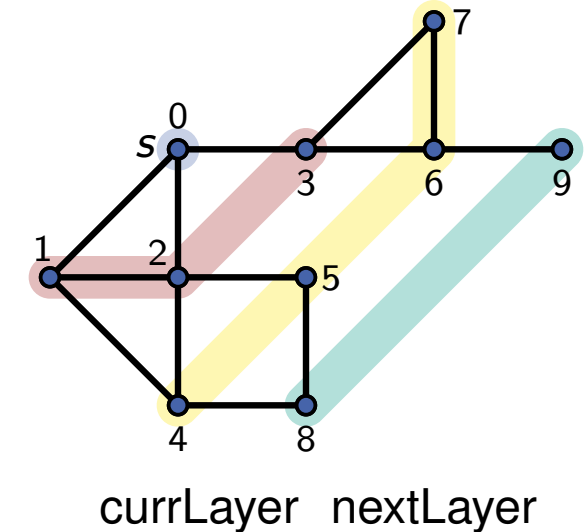
for Node u in currLayer **do**

for Node v in $N(u)$ **do**

if Node v is uncolored **then**

insert v into nextLayer

color node v



Färbung beim Einfügen in nextLayer

- stellt sicher, dass jeder Knoten v nur einmal eingefügt wird
- auch dann, wenn v mehrere Kanten vom vorherigen Layer hat

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

currLayer := {s}

color node s

nextLayer := $N(s)$ and color $N(s)$

while nextLayer $\neq \emptyset$ **do**

currLayer := nextLayer

// determine next layer

nextLayer := \emptyset

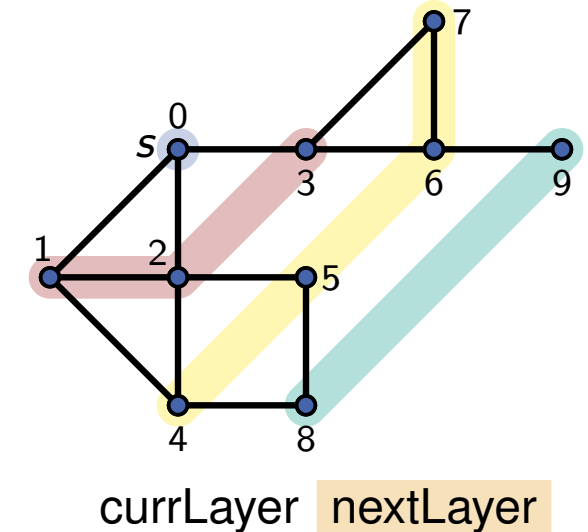
for Node u in currLayer **do**

for Node v in $N(u)$ **do**

if Node v is uncolored **then**

 insert v into nextLayer

 color node v



Färbung beim Einfügen in nextLayer

- stellt sicher, dass jeder Knoten v nur einmal eingefügt wird
- auch dann, wenn v mehrere Kanten vom vorherigen Layer hat

Algorithmus → Pseudocode (zweiter Versuch)

BFS(*Graph G, Node s*)

currLayer := {s}

color node s

nextLayer := N(s) and color N(s)

while nextLayer ≠ ∅ **do**

currLayer := nextLayer

// determine next layer

nextLayer := ∅

for Node *u* in currLayer **do**

for Node *v* in N(*u*) **do**

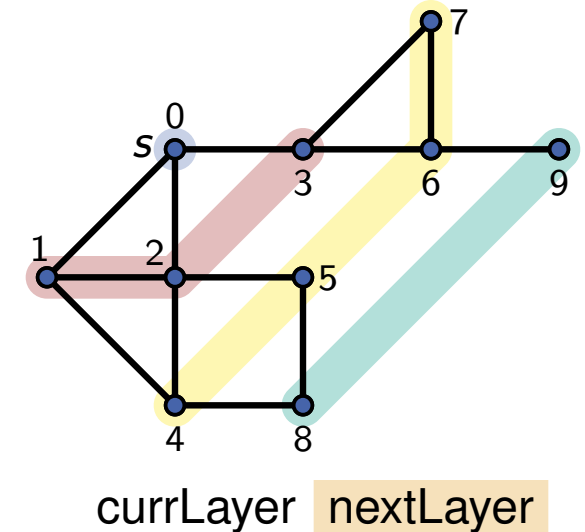
if Node *v* is uncolored **then**

 insert *v* into nextLayer

 color node *v*

Beobachtung

- neue Knoten *v* werden hinten eingefügt
- Knoten *u* läuft von vorne nach hinten
- Verhalten einer Queue (First In, First Out)



Färbung beim Einfügen in nextLayer

- stellt sicher, dass jeder Knoten *v* nur einmal eingefügt wird
- auch dann, wenn *v* mehrere Kanten vom vorherigen Layer hat

Algorithmus → Pseudocode (Endergebnis)

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue $Q :=$ empty queue

$Q.\text{push}(s)$

color node s

while $Q \neq \emptyset$ **do**

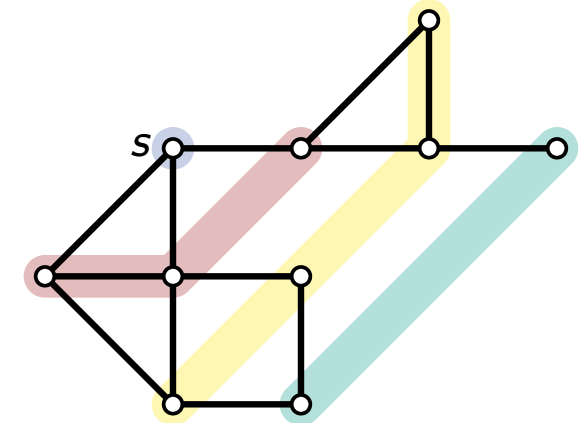
$u := Q.\text{pop}()$

for Node v in $N(u)$ **do**

if v is uncolored **then**

$Q.\text{push}(v)$

 color node v



Erinnerung: Queue

- Operationen: **pushBack**, **popFront**
- FIFO: First In – First Out



Algorithmus → Pseudocode (Endergebnis)

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue $Q :=$ empty queue

$Q.\text{push}(s)$

color node s

while $Q \neq \emptyset$ **do**

$u := Q.\text{pop}()$

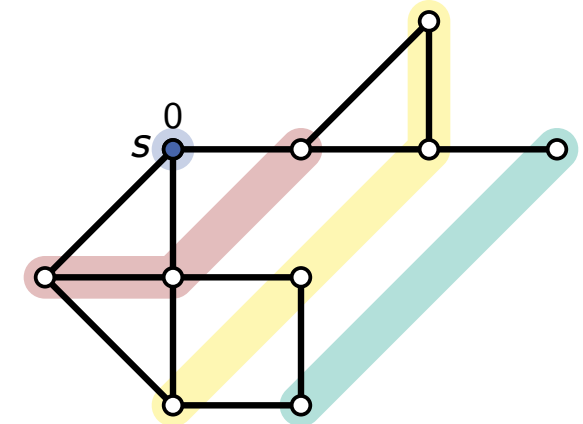
for Node v in $N(u)$ **do**

if v is uncolored **then**

$Q.\text{push}(v)$

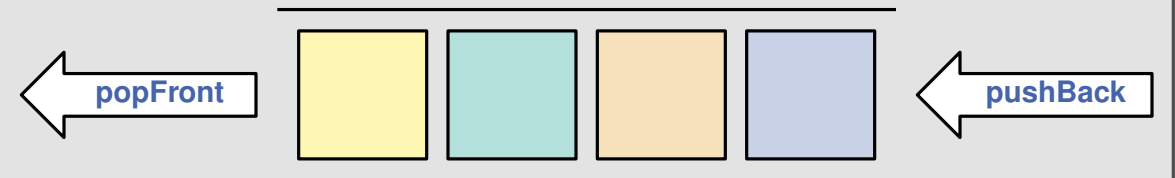
 color node v

Q: 0



Erinnerung: Queue

- Operationen: **pushBack**, **popFront**
- FIFO: First In – First Out



Algorithmus → Pseudocode (Endergebnis)

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue $Q :=$ empty queue

$Q.\text{push}(s)$

color node s

while $Q \neq \emptyset$ **do**

$u := Q.\text{pop}()$

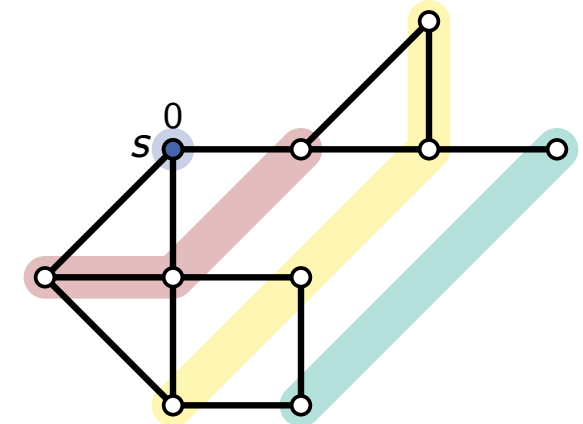
for Node v in $N(u)$ **do**

if v is uncolored **then**

$Q.\text{push}(v)$

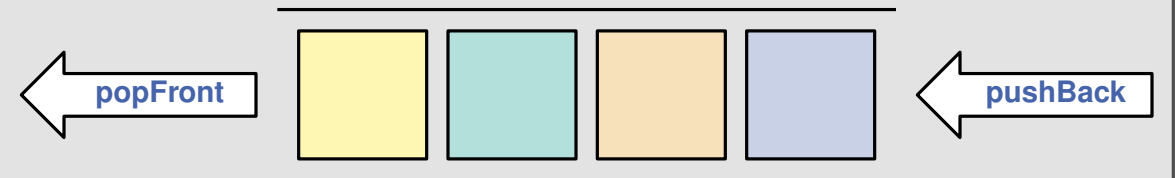
color node v

Q: 0
u



Erinnerung: Queue

- Operationen: **pushBack**, **popFront**
- FIFO: First In – First Out



Algorithmus → Pseudocode (Endergebnis)

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue $Q :=$ empty queue

$Q.$ **push**(s)

color node s

while $Q \neq \emptyset$ **do**

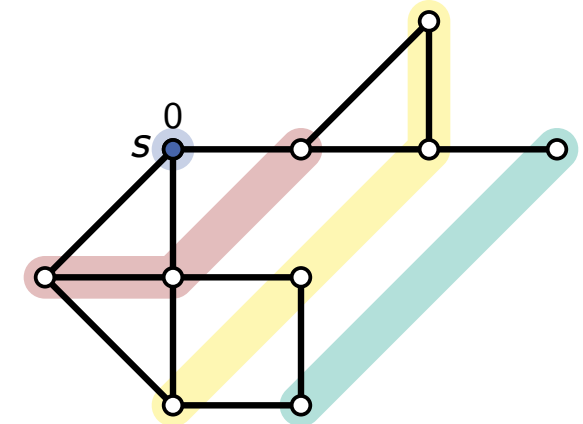
$u := Q.$ **pop**()

for Node v in $N(u)$ **do**

if v is uncolored **then**

$Q.$ **push**(v)

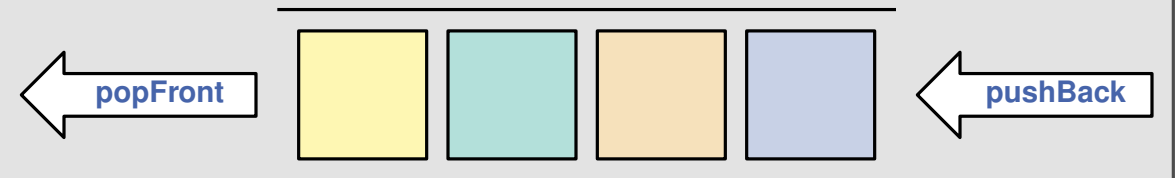
color node v



Q: 0
u

Erinnerung: Queue

- Operationen: **pushBack**, **popFront**
- FIFO: First In – First Out



Algorithmus → Pseudocode (Endergebnis)

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue Q := empty queue

Q.push(s)

color node *s*

while $Q \neq \emptyset$ **do**

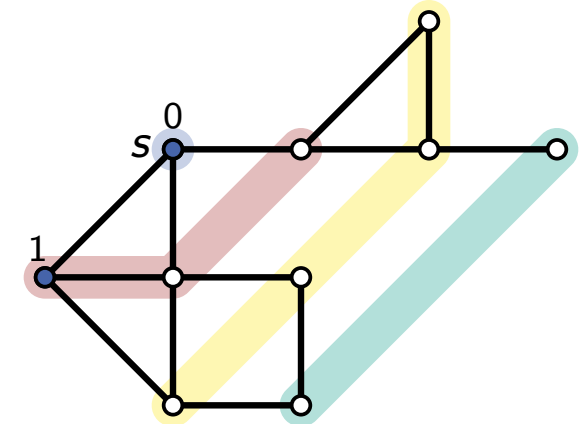
u := Q.pop()

for *Node v* in $N(u)$ **do**

if *v* is uncolored **then**

Q.push(v)

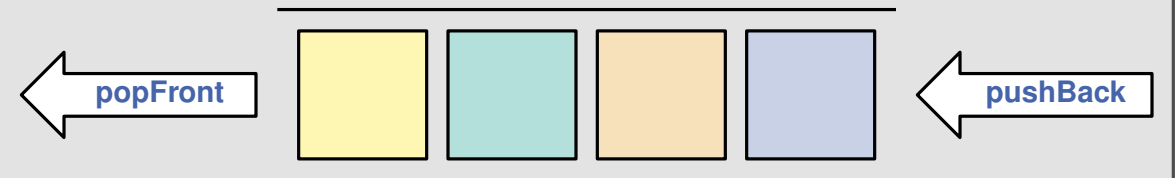
color node *v*



Q: 0 1
u

Erinnerung: Queue

- Operationen: **pushBack**, **popFront**
- FIFO: First In – First Out



Algorithmus → Pseudocode (Endergebnis)

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue $Q :=$ empty queue

$Q.\text{push}(s)$

color node s

while $Q \neq \emptyset$ **do**

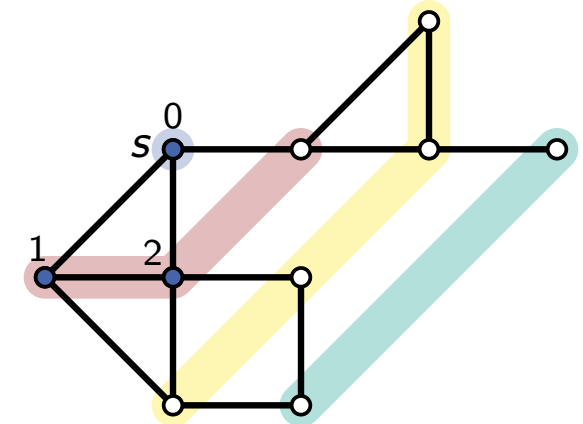
$u := Q.\text{pop}()$

for Node v in $N(u)$ **do**

if v is uncolored **then**

$Q.\text{push}(v)$

color node v



Q:

0	1	2
u		

Erinnerung: Queue

- Operationen: **pushBack**, **popFront**
- FIFO: First In – First Out



Algorithmus → Pseudocode (Endergebnis)

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue $Q :=$ empty queue

$Q.\text{push}(s)$

color node s

while $Q \neq \emptyset$ **do**

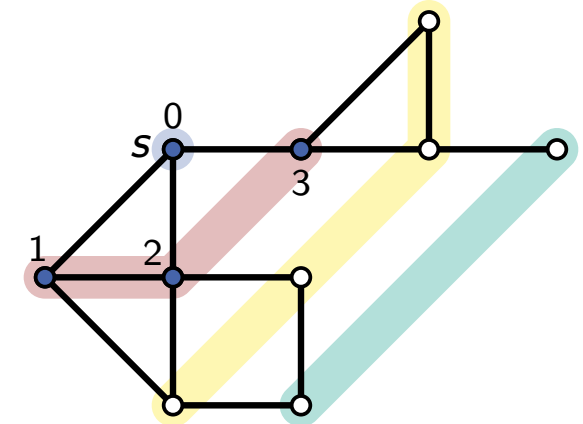
$u := Q.\text{pop}()$

for Node v in $N(u)$ **do**

if v is uncolored **then**

$Q.\text{push}(v)$

color node v



Q:

0	1	2	3
u			

Erinnerung: Queue

- Operationen: **pushBack**, **popFront**
- FIFO: First In – First Out



Algorithmus → Pseudocode (Endergebnis)

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue $Q :=$ empty queue

$Q.\text{push}(s)$

color node s

while $Q \neq \emptyset$ **do**

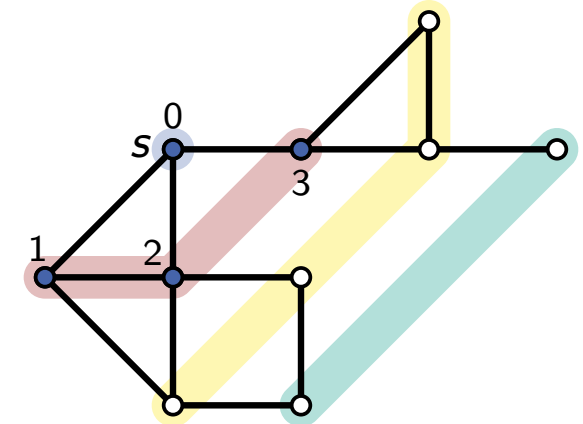
$u := Q.\text{pop}()$

for Node v in $N(u)$ **do**

if v is uncolored **then**

$Q.\text{push}(v)$

color node v

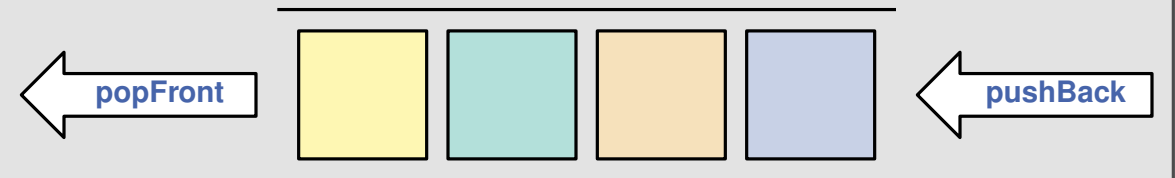


Q:

0	1	2	3
	u		

Erinnerung: Queue

- Operationen: **pushBack**, **popFront**
- FIFO: First In – First Out



Algorithmus → Pseudocode (Endergebnis)

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue $Q :=$ empty queue

$Q.$ **push**(s)

color node s

while $Q \neq \emptyset$ **do**

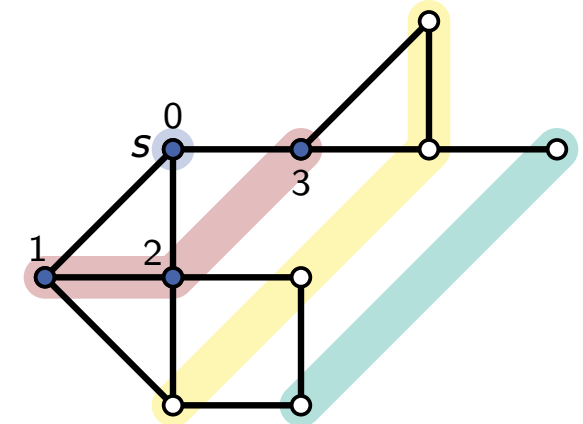
$u := Q.$ **pop**()

for Node v in $N(u)$ **do**

if v is uncolored **then**

$Q.$ **push**(v)

 color node v

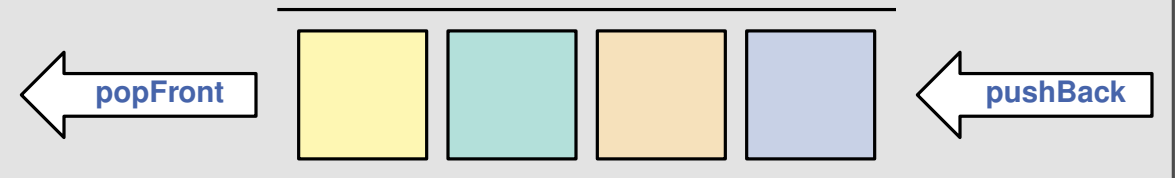


Q:

0	1	2	3
	u		

Erinnerung: Queue

- Operationen: **pushBack**, **popFront**
- FIFO: First In – First Out



Algorithmus → Pseudocode (Endergebnis)

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue $Q :=$ empty queue

$Q.\text{push}(s)$

color node s

while $Q \neq \emptyset$ **do**

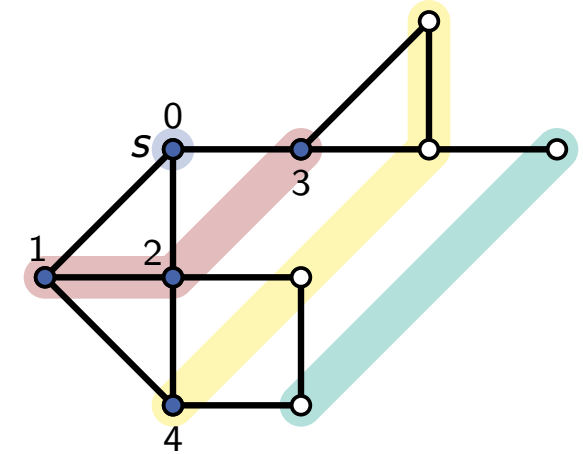
$u := Q.\text{pop}()$

for Node v in $N(u)$ **do**

if v is uncolored **then**

$Q.\text{push}(v)$

 color node v

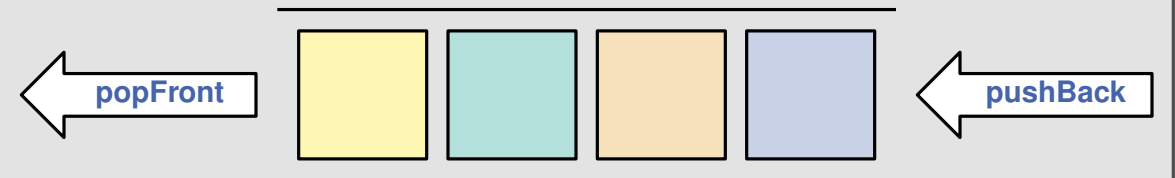


Q:

0	1	2	3	4
---	---	---	---	---

Erinnerung: Queue

- Operationen: **pushBack**, **popFront**
- FIFO: First In – First Out



Algorithmus → Pseudocode (Endergebnis)

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue $Q :=$ empty queue

$Q.push(s)$

color node s

while $Q \neq \emptyset$ **do**

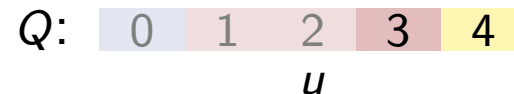
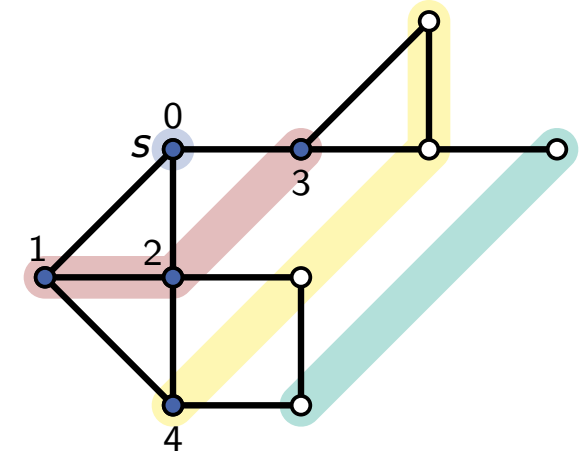
$u := Q.pop()$

for Node v in $N(u)$ **do**

if v is uncolored **then**

$Q.push(v)$

color node v



Erinnerung: Queue

- Operationen: **pushBack**, **popFront**
- FIFO: First In – First Out



Algorithmus → Pseudocode (Endergebnis)

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue $Q :=$ empty queue

$Q.\text{push}(s)$

color node s

while $Q \neq \emptyset$ **do**

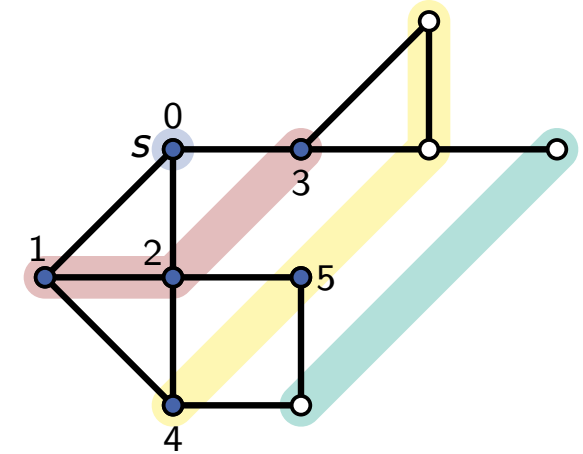
$u := Q.\text{pop}()$

for Node v in $N(u)$ **do**

if v is uncolored **then**

$Q.\text{push}(v)$

color node v



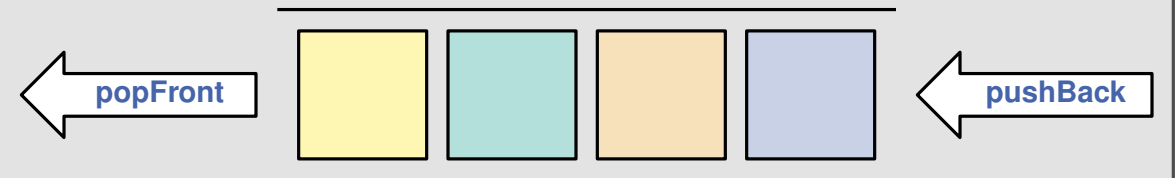
Q:

0	1	2	3	4	5
---	---	---	---	---	---

 u

Erinnerung: Queue

- Operationen: **pushBack**, **popFront**
- FIFO: First In – First Out



Algorithmus → Pseudocode (Endergebnis)

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue $Q :=$ empty queue

$Q.$ **push**(s)

color node s

while $Q \neq \emptyset$ **do**

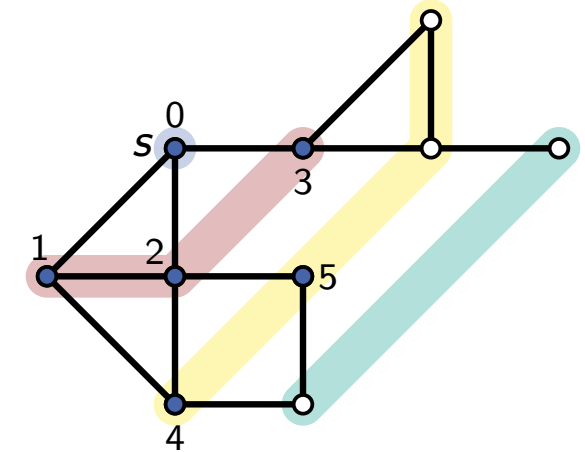
$u := Q.$ **pop**($)$

for Node v in $N(u)$ **do**

if v is uncolored **then**

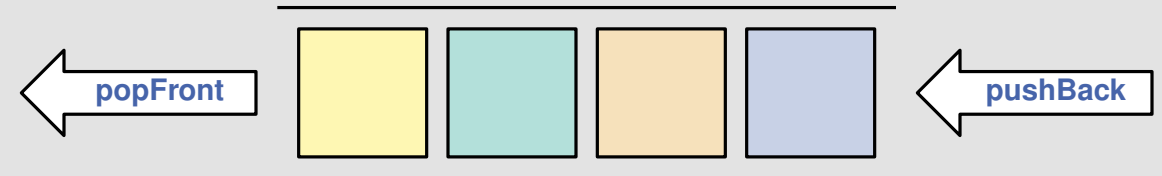
$Q.$ **push**(v)

color node v



Erinnerung: Queue

- Operationen: **pushBack**, **popFront**
- FIFO: First In – First Out



Algorithmus → Pseudocode (Endergebnis)

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue $Q :=$ empty queue

$Q.\text{push}(s)$

color node s

while $Q \neq \emptyset$ **do**

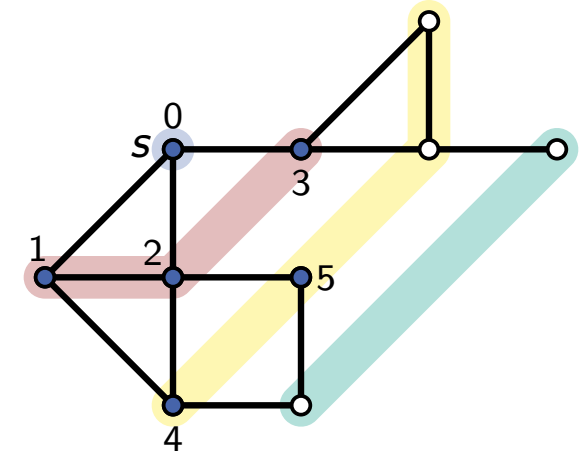
$u := Q.\text{pop}()$

for Node v in $N(u)$ **do**

if v is uncolored **then**

$Q.\text{push}(v)$

 color node v



Erinnerung: Queue

- Operationen: **pushBack**, **popFront**
- FIFO: First In – First Out



Algorithmus → Pseudocode (Endergebnis)

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue $Q :=$ empty queue

$Q.$ **push**(s)

color node s

while $Q \neq \emptyset$ **do**

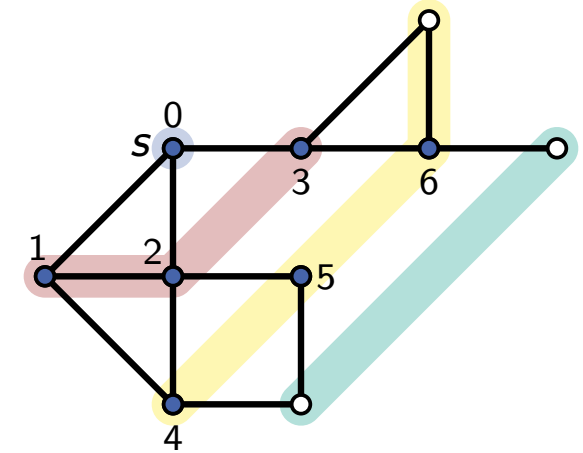
$u := Q.$ **pop**()

for Node v in $N(u)$ **do**

if v is uncolored **then**

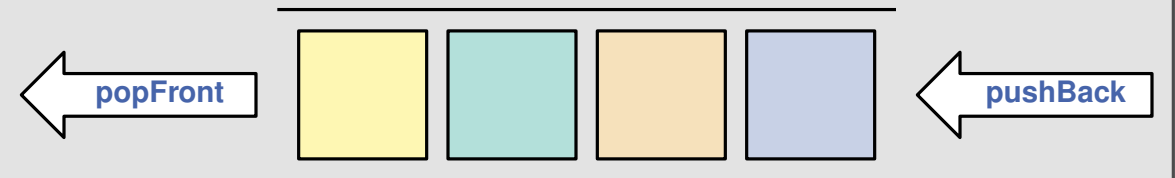
$Q.$ **push**(v)

 color node v



Erinnerung: Queue

- Operationen: **pushBack**, **popFront**
- FIFO: First In – First Out



Algorithmus → Pseudocode (Endergebnis)

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue $Q :=$ empty queue

$Q.\text{push}(s)$

color node s

while $Q \neq \emptyset$ **do**

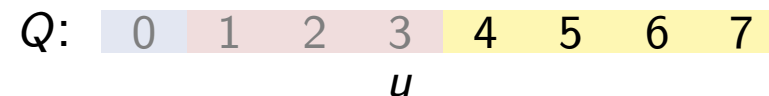
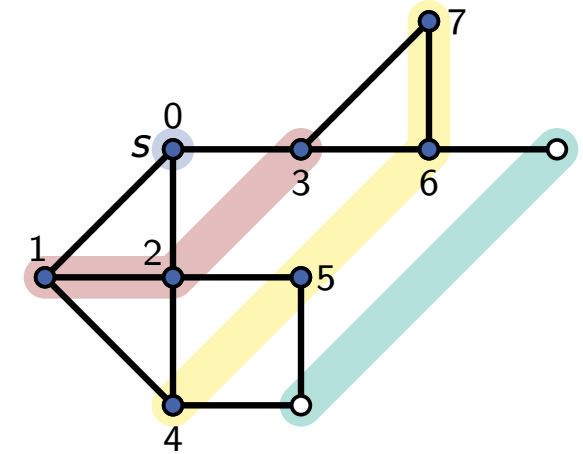
$u := Q.\text{pop}()$

for Node v in $N(u)$ **do**

if v is uncolored **then**

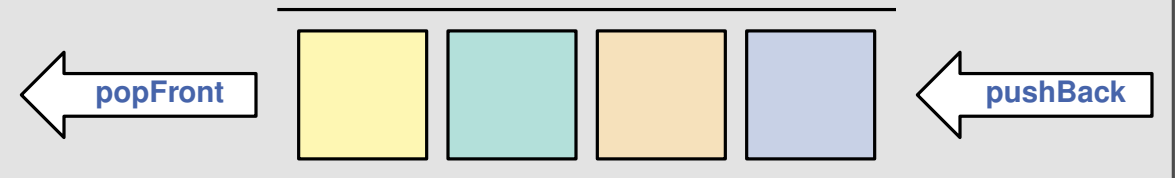
$Q.\text{push}(v)$

 color node v



Erinnerung: Queue

- Operationen: **pushBack**, **popFront**
- FIFO: First In – First Out



Algorithmus → Pseudocode (Endergebnis)

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue $Q :=$ empty queue

$Q.push(s)$

color node s

while $Q \neq \emptyset$ **do**

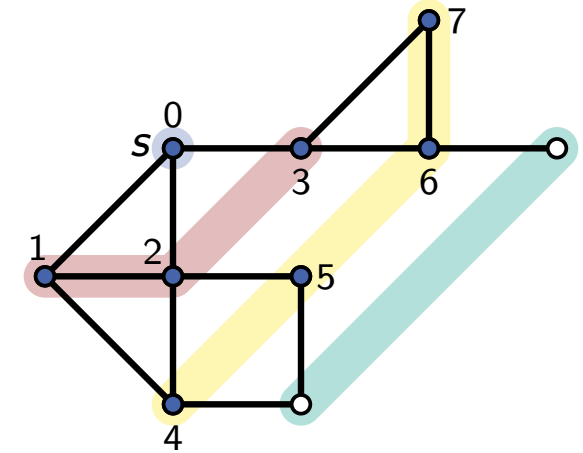
$u := Q.pop()$

for Node v in $N(u)$ **do**

if v is uncolored **then**

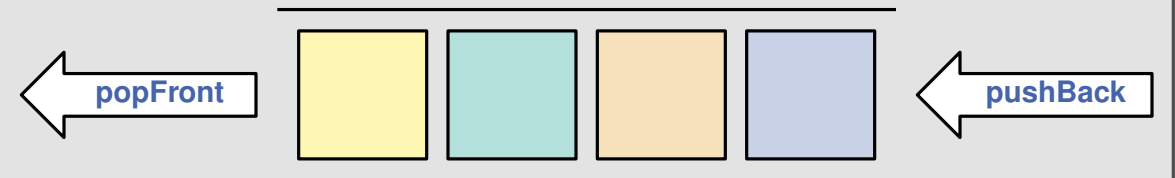
$Q.push(v)$

color node v



Erinnerung: Queue

- Operationen: **pushBack**, **popFront**
- FIFO: First In – First Out



Algorithmus → Pseudocode (Endergebnis)

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue $Q :=$ empty queue

$Q.\text{push}(s)$

color node s

while $Q \neq \emptyset$ **do**

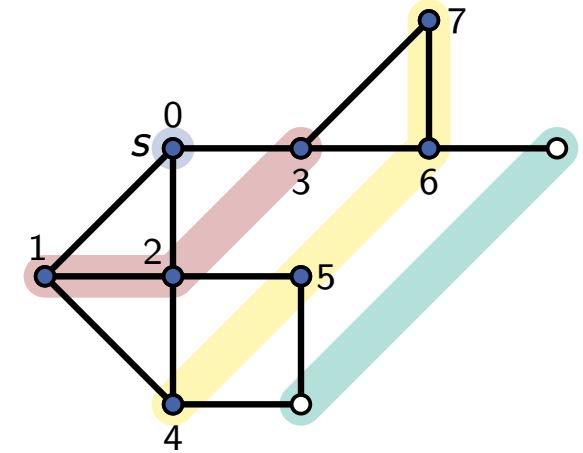
$u := Q.\text{pop}()$

for Node v in $N(u)$ **do**

if v is uncolored **then**

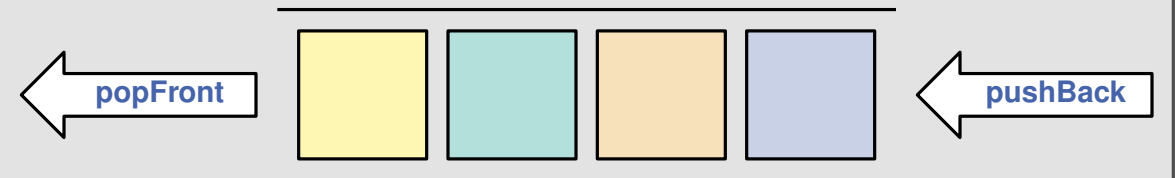
$Q.\text{push}(v)$

 color node v



Erinnerung: Queue

- Operationen: **pushBack**, **popFront**
- FIFO: First In – First Out



Algorithmus → Pseudocode (Endergebnis)

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue $Q :=$ empty queue

$Q.\text{push}(s)$

color node s

while $Q \neq \emptyset$ **do**

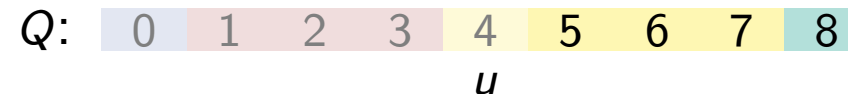
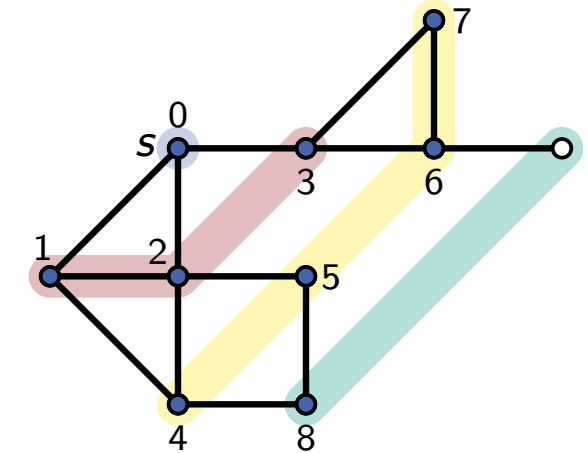
$u := Q.\text{pop}()$

for Node v in $N(u)$ **do**

if v is uncolored **then**

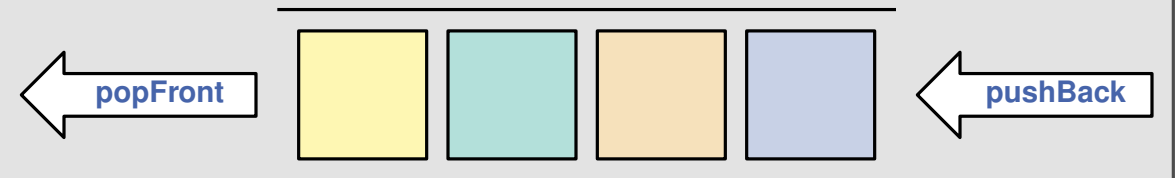
$Q.\text{push}(v)$

color node v



Erinnerung: Queue

- Operationen: **pushBack**, **popFront**
- FIFO: First In – First Out



Algorithmus → Pseudocode (Endergebnis)

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue $Q :=$ empty queue

$Q.$ **push**(s)

color node s

while $Q \neq \emptyset$ **do**

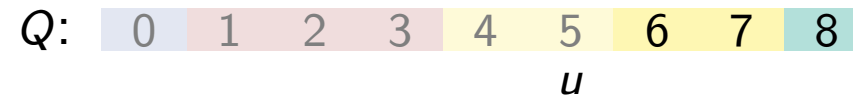
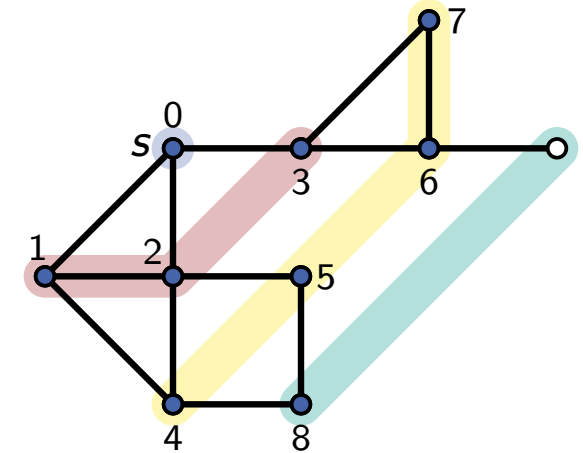
$u := Q.$ **pop**($)$

for Node v in $N(u)$ **do**

if v is uncolored **then**

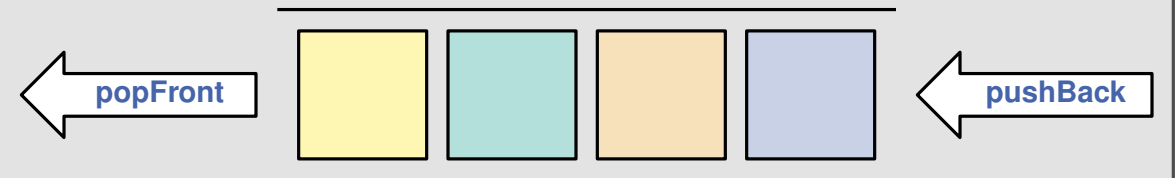
$Q.$ **push**(v)

color node v



Erinnerung: Queue

- Operationen: **pushBack**, **popFront**
- FIFO: First In – First Out



Algorithmus → Pseudocode (Endergebnis)

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue $Q :=$ empty queue

$Q.push(s)$

color node s

while $Q \neq \emptyset$ **do**

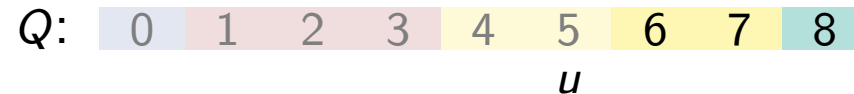
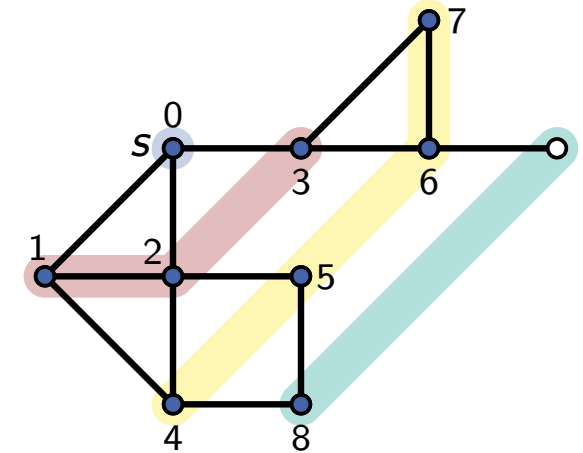
$u := Q.pop()$

for Node v in $N(u)$ **do**

if v is uncolored **then**

$Q.push(v)$

 color node v



Erinnerung: Queue

- Operationen: **pushBack**, **popFront**
- FIFO: First In – First Out



Algorithmus → Pseudocode (Endergebnis)

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue $Q :=$ empty queue

$Q.\text{push}(s)$

color node s

while $Q \neq \emptyset$ **do**

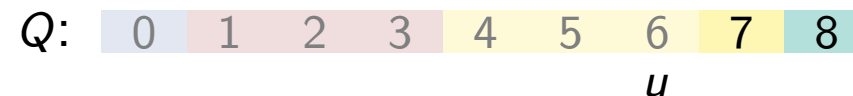
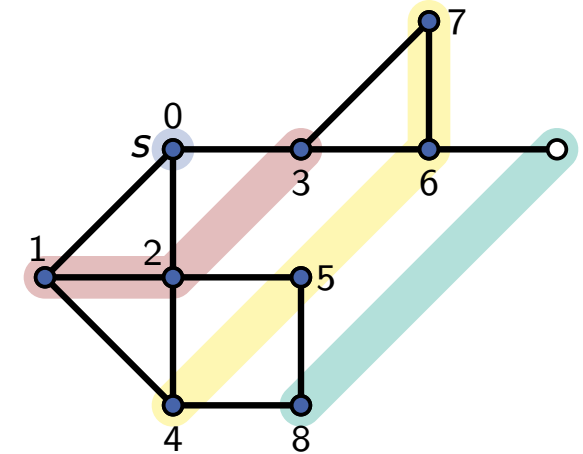
$u := Q.\text{pop}()$

for Node v in $N(u)$ **do**

if v is uncolored **then**

$Q.\text{push}(v)$

color node v



Erinnerung: Queue

- Operationen: **pushBack**, **popFront**
- FIFO: First In – First Out



Algorithmus → Pseudocode (Endergebnis)

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue $Q :=$ empty queue

$Q.$ **push**(s)

color node s

while $Q \neq \emptyset$ **do**

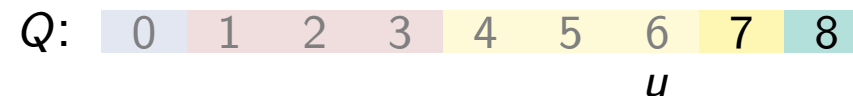
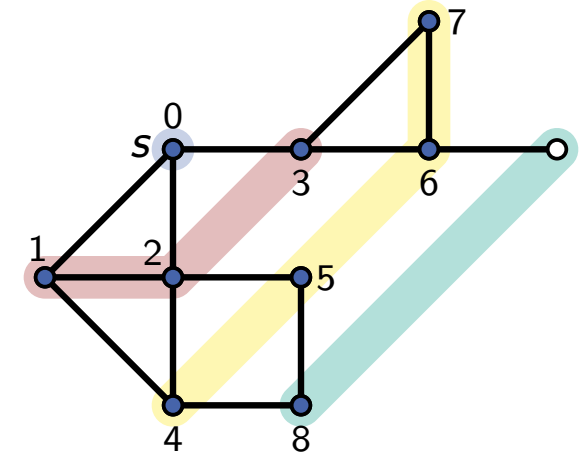
$u := Q.$ **pop**()

for Node v in $N(u)$ **do**

if v is uncolored **then**

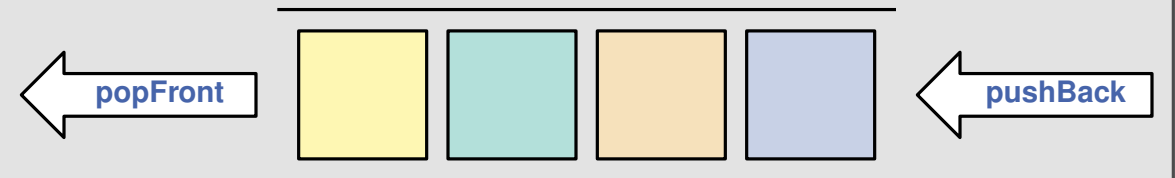
$Q.$ **push**(v)

 color node v



Erinnerung: Queue

- Operationen: **pushBack**, **popFront**
- FIFO: First In – First Out



Algorithmus → Pseudocode (Endergebnis)

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue $Q :=$ empty queue

$Q.$ **push**(s)

color node s

while $Q \neq \emptyset$ **do**

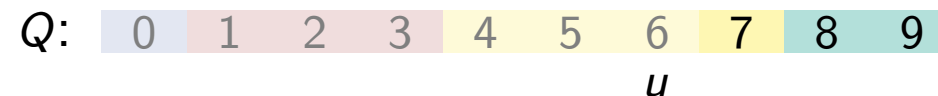
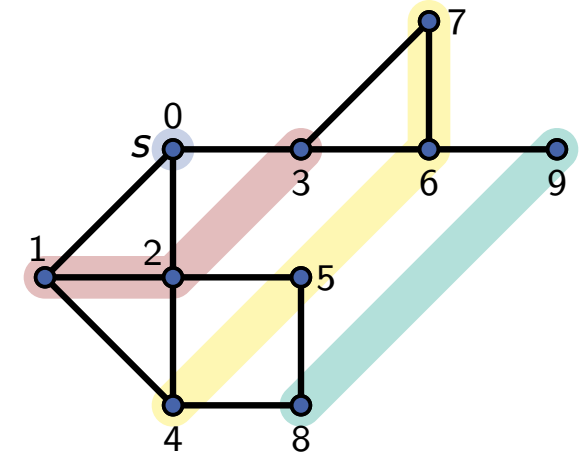
$u := Q.$ **pop**()

for Node v in $N(u)$ **do**

if v is uncolored **then**

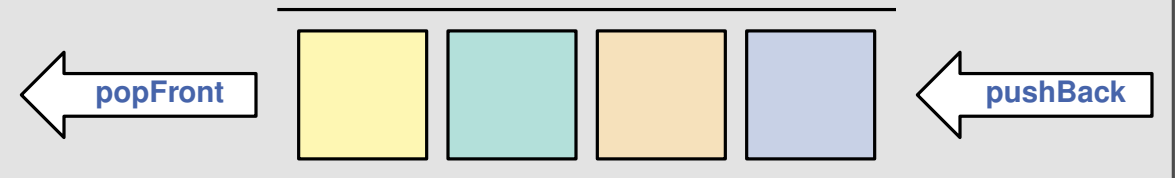
$Q.$ **push**(v)

 color node v



Erinnerung: Queue

- Operationen: **pushBack**, **popFront**
- FIFO: First In – First Out



Algorithmus → Pseudocode (Endergebnis)

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue $Q :=$ empty queue

$Q.push(s)$

color node s

while $Q \neq \emptyset$ **do**

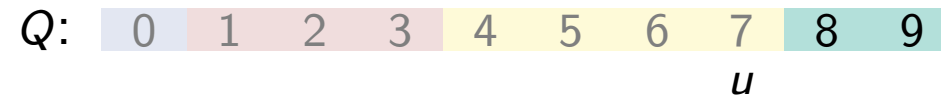
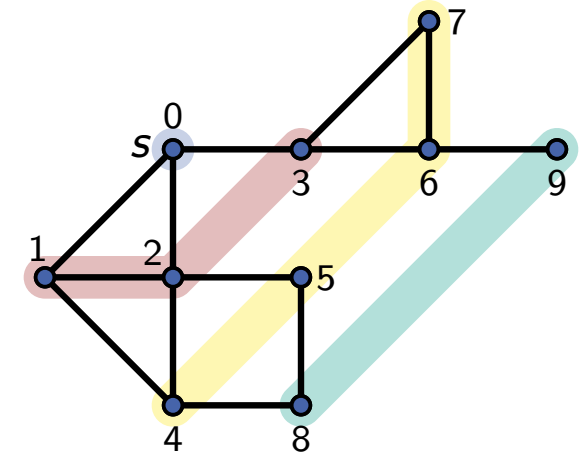
$u := Q.pop()$

for Node v in $N(u)$ **do**

if v is uncolored **then**

$Q.push(v)$

color node v



Erinnerung: Queue

- Operationen: **pushBack**, **popFront**
- FIFO: First In – First Out



Algorithmus → Pseudocode (Endergebnis)

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue Q := empty queue

Q.push(s)

color node s

while $Q \neq \emptyset$ **do**

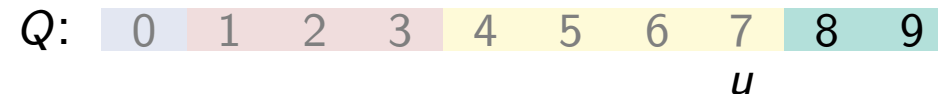
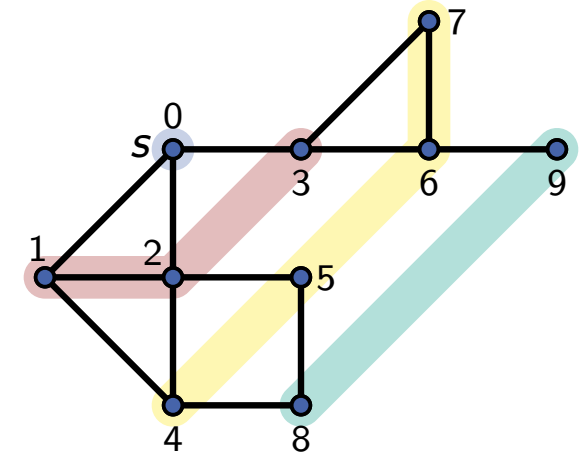
u := Q.pop()

for *Node v in N(u)* **do**

if *v is uncolored* **then**

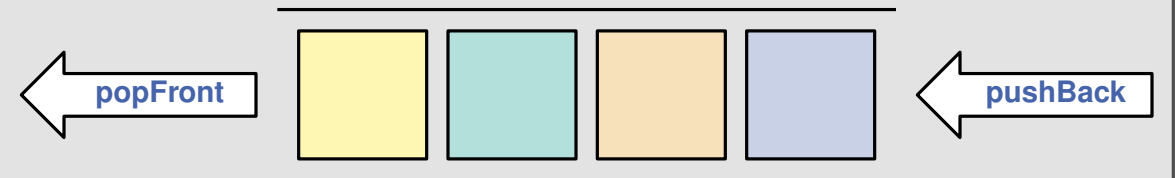
Q.push(v)

color node v



Erinnerung: Queue

- Operationen: **pushBack**, **popFront**
- FIFO: First In – First Out



Algorithmus → Pseudocode (Endergebnis)

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue $Q :=$ empty queue

$Q.push(s)$

color node s

while $Q \neq \emptyset$ **do**

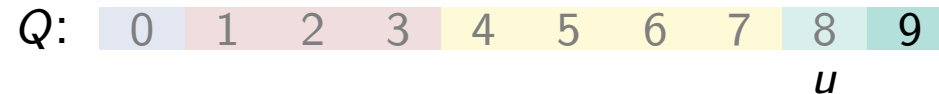
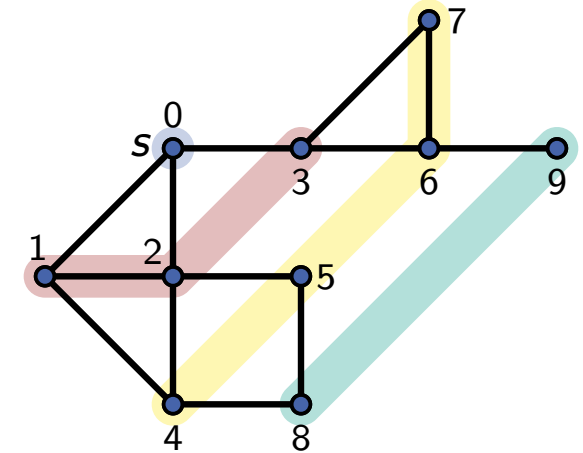
$u := Q.pop()$

for Node v in $N(u)$ **do**

if v is uncolored **then**

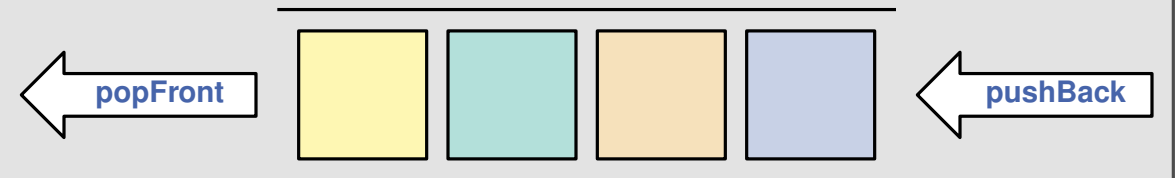
$Q.push(v)$

color node v



Erinnerung: Queue

- Operationen: **pushBack**, **popFront**
- FIFO: First In – First Out



Algorithmus → Pseudocode (Endergebnis)

BFS(Graph G , Node s)

Queue $Q :=$ empty queue

Q .push(s)

color node s

while $Q \neq \emptyset$ **do**

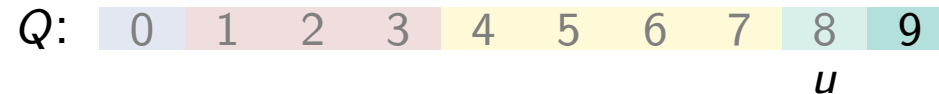
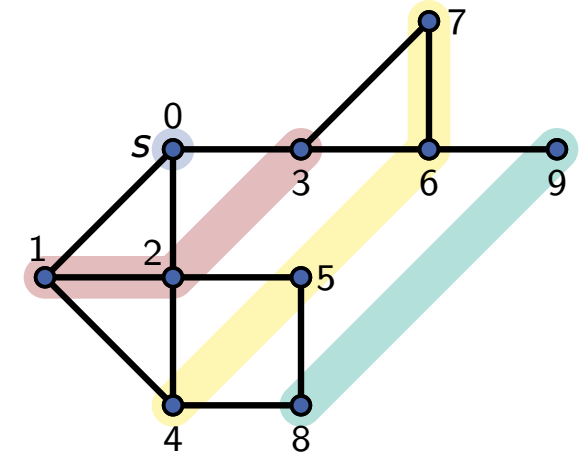
$u := Q$.pop()

for Node v in $N(u)$ **do**

if v is uncolored **then**

Q .push(v)

color node v



Erinnerung: Queue

- Operationen: **pushBack**, **popFront**
- FIFO: First In – First Out



Algorithmus → Pseudocode (Endergebnis)

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue $Q :=$ empty queue

$Q.\text{push}(s)$

color node s

while $Q \neq \emptyset$ **do**

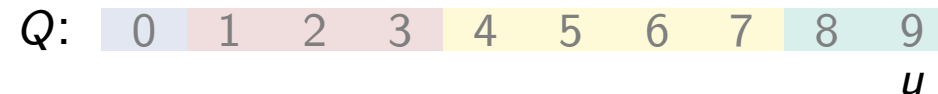
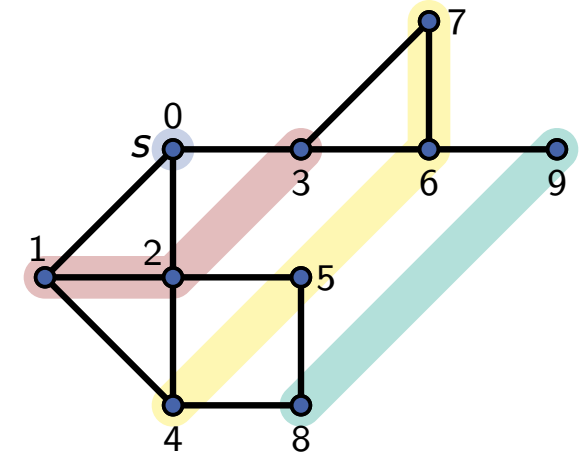
$u := Q.\text{pop}()$

for Node v in $N(u)$ **do**

if v is uncolored **then**

$Q.\text{push}(v)$

color node v



Erinnerung: Queue

- Operationen: **pushBack**, **popFront**
- FIFO: First In – First Out



Algorithmus → Pseudocode (Endergebnis)

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue Q := empty queue

Q.push(*s*)

color node *s*

while *Q* ≠ ∅ **do**

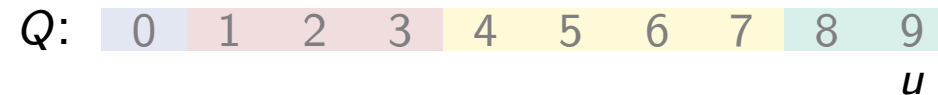
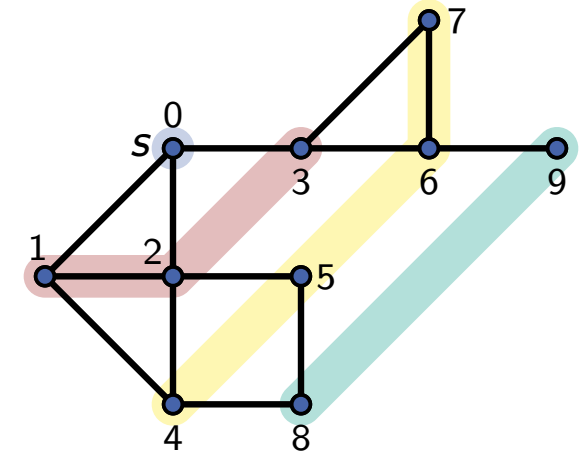
u := *Q*.pop()

for Node *v* in *N*(*u*) **do**

if *v* is uncolored **then**

Q.push(*v*)

 color node *v*



Erinnerung: Queue

- Operationen: pushBack, popFront
- FIFO: First In – First Out



Algorithmus → Pseudocode (Endergebnis)

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue $Q :=$ empty queue

$Q.$ **push**(s)

color node s

while $Q \neq \emptyset$ **do**

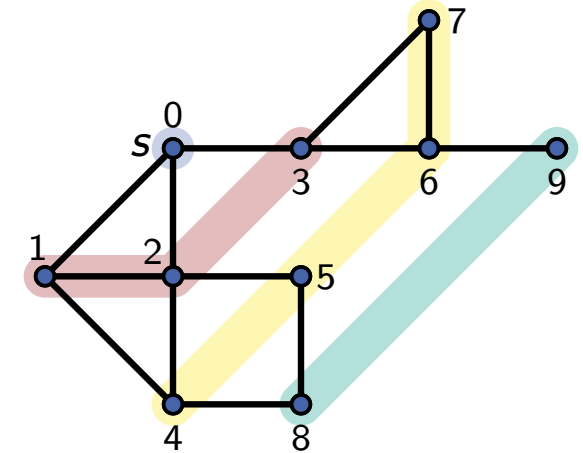
$u := Q.$ **pop**()

for Node v in $N(u)$ **do**

if v is uncolored **then**

$Q.$ **push**(v)

 color node v

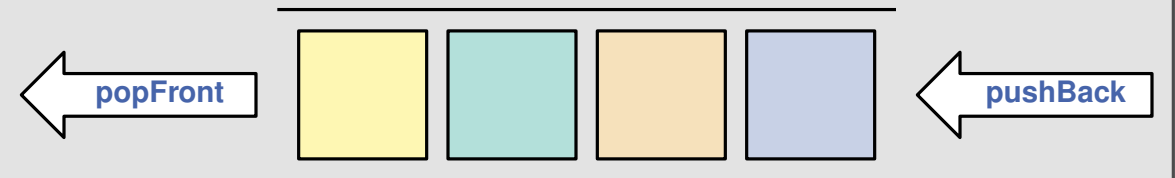


Q:

0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
---	---	---	---	---	---	---	---	---	---

Erinnerung: Queue

- Operationen: **pushBack**, **popFront**
- FIFO: First In – First Out



Breitensuche: Laufzeit

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue Q := empty queue

Q.push(s)

color node s

while $Q \neq \emptyset$ **do**

u := Q.pop()

for *Node v in N(u)* **do**

if *v is uncolored* **then**

Q.push(v)

color node v

Intuition von vorhin: pro Layer ...

- betrachte Knoten in dem Layer \rightarrow insgesamt $\Theta(n)$
- betrachte nur Kanten inzident zu Knoten aus dem Layer \rightarrow insgesamt $\Theta(m)$

Notation

- V : Knotenmenge
- E : Kantenmenge
- $n = |V|, m = |E|$
- $\text{deg}(u)$: Grad von u

Breitensuche: Laufzeit

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue $Q :=$ empty queue

$Q.$ **push**(s)

color node s

while $Q \neq \emptyset$ **do**

$u := Q.$ **pop**()

for *Node v* in $N(u)$ **do**

if v is uncolored **then**

$Q.$ **push**(v)

color node v

Intuition von vorhin: pro Layer ...

- betrachte Knoten in dem Layer \rightarrow insgesamt $\Theta(n)$
- betrachte nur Kanten inzident zu Knoten aus dem Layer \rightarrow insgesamt $\Theta(m)$

Etwas formaler für unsere finale Umsetzung

- jeder Knoten wird **nur einmal** in die Queue eingefügt

Notation

- V : Knotenmenge
- E : Kantenmenge
- $n = |V|, m = |E|$
- $\text{deg}(u)$: Grad von u

Breitensuche: Laufzeit

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue $Q :=$ empty queue

$Q.$ **push**(s)

color node s

while $Q \neq \emptyset$ **do**

$u := Q.$ **pop**()

for *Node* v in $N(u)$ **do**

if v is uncolored **then**

$Q.$ **push**(v)

color node v

Intuition von vorhin: pro Layer ...

- betrachte Knoten in dem Layer \rightarrow insgesamt $\Theta(n)$
- betrachte nur Kanten inzident zu Knoten aus dem Layer \rightarrow insgesamt $\Theta(m)$

Etwas formaler für unsere finale Umsetzung

- jeder Knoten wird **nur einmal** in die Queue eingefügt
- **while-Schleife**: ein Durchlauf für jeden Knoten $u \in V$

Notation

- V : Knotenmenge
- E : Kantenmenge
- $n = |V|, m = |E|$
- $\deg(u)$: Grad von u

Breitensuche: Laufzeit

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue Q := empty queue

Q.push(s)

color node s

while *Q* ≠ ∅ **do**

u := Q.pop()

for *Node v* in *N(u)* **do**

if *v* is uncolored **then**

Q.push(v)

color node v

Intuition von vorhin: pro Layer ...

- betrachte Knoten in dem Layer → insgesamt $\Theta(n)$
- betrachte nur Kanten inzident zu Knoten aus dem Layer → insgesamt $\Theta(m)$

Etwas formaler für unsere finale Umsetzung

- jeder Knoten wird **nur einmal** in die Queue eingefügt
- **while-Schleife**: ein Durchlauf für jeden Knoten $u \in V$
- **for-Schleife**: $\deg(u) = |N(u)|$ Durchläufe

Notation

- V : Knotenmenge
- E : Kantenmenge
- $n = |V|, m = |E|$
- $\deg(u)$: Grad von u

Breitensuche: Laufzeit

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue Q := empty queue

Q.push(s)

color node s

while *Q* ≠ ∅ **do**

u := Q.pop()

for *Node v* in *N(u)* **do**

if *v* is uncolored **then**

Q.push(v)

color node v

Intuition von vorhin: pro Layer ...

- betrachte Knoten in dem Layer → insgesamt $\Theta(n)$
- betrachte nur Kanten inzident zu Knoten aus dem Layer → insgesamt $\Theta(m)$

Etwas formaler für unsere finale Umsetzung

- jeder Knoten wird **nur einmal** in die Queue eingefügt
- **while-Schleife**: ein Durchlauf für jeden Knoten $u \in V$
- **for-Schleife**: $\deg(u) = |N(u)|$ Durchläufe
- Gesamtkosten: $\sum_{u \in V} \deg(u)$

Notation

- V : Knotenmenge
- E : Kantenmenge
- $n = |V|, m = |E|$
- $\deg(u)$: Grad von u



Breitensuche: Laufzeit

BFS(*Graph* G , *Node* s)

Queue $Q :=$ empty queue

$Q.$ **push**(s)

color node s

while $Q \neq \emptyset$ **do**

$u := Q.$ **pop**()

for *Node* v in $N(u)$ **do**

if v is uncolored **then**

$Q.$ **push**(v)

color node v

Intuition von vorhin: pro Layer ...

- betrachte Knoten in dem Layer \rightarrow insgesamt $\Theta(n)$
- betrachte nur Kanten inzident zu Knoten aus dem Layer \rightarrow insgesamt $\Theta(m)$

Etwas formaler für unsere finale Umsetzung

- jeder Knoten wird **nur einmal** in die Queue eingefügt
- **while-Schleife**: ein Durchlauf für jeden Knoten $u \in V$
- **for-Schleife**: $\deg(u) = |N(u)|$ Durchläufe
- Gesamtkosten: $\sum_{u \in V} \deg(u)$

Zu was summiert sich $\sum_{u \in V} \deg(u)$?

Notation

- V : Knotenmenge
- E : Kantenmenge
- $n = |V|$, $m = |E|$
- $\deg(u)$: Grad von u

Breitensuche: Laufzeit

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue Q := empty queue

Q.push(s)

color node *s*

while *Q* ≠ ∅ **do**

u := *Q.pop()*

for *Node v* in *N(u)* **do**

if *v* is uncolored **then**

Q.push(v)

color node *v*

Intuition von vorhin: pro Layer ...

- betrachte Knoten in dem Layer → insgesamt $\Theta(n)$
- betrachte nur Kanten inzident zu Knoten aus dem Layer → insgesamt $\Theta(m)$

Etwas formaler für unsere finale Umsetzung

- jeder Knoten wird **nur einmal** in die Queue eingefügt
- **while-Schleife**: ein Durchlauf für jeden Knoten $u \in V$
- **for-Schleife**: $\deg(u) = |N(u)|$ Durchläufe
- Gesamtkosten: $\sum_{u \in V} \deg(u) = 2m$

(jede Kante $\{u, v\}$ wird doppelt gezählt:
einmal für u in $\deg(u)$ und einmal für v in $\deg(v)$)

Notation

- V : Knotenmenge
- E : Kantenmenge
- $n = |V|, m = |E|$
- $\deg(u)$: Grad von u

Breitensuche: Laufzeit

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue $Q :=$ empty queue

$Q.$ **push**(s)

color node s

while $Q \neq \emptyset$ **do**

$u := Q.$ **pop**()

for Node v in $N(u)$ **do**

if v is uncolored **then**

$Q.$ **push**(v)

color node v

Intuition von vorhin: pro Layer ...

- betrachte Knoten in dem Layer \rightarrow insgesamt $\Theta(n)$
- betrachte nur Kanten inzident zu Knoten aus dem Layer \rightarrow insgesamt $\Theta(m)$

Etwas formaler für unsere finale Umsetzung

- jeder Knoten wird **nur einmal** in die Queue eingefügt
- **while-Schleife**: ein Durchlauf für jeden Knoten $u \in V$
- **for-Schleife**: $\deg(u) = |N(u)|$ Durchläufe
- Gesamtkosten: $\sum_{u \in V} \deg(u) = 2m$

(jede Kante $\{u, v\}$ wird doppelt gezählt:
einmal für u in $\deg(u)$ und einmal für v in $\deg(v)$)

\Rightarrow **BFS hat lineare Laufzeit $\Theta(m)$**

Notation

- V : Knotenmenge
- E : Kantenmenge
- $n = |V|, m = |E|$
- $\deg(u)$: Grad von u

Breitensuche: Laufzeit

BFS(*Graph G, Node s*)

Queue Q := empty queue

Q.push(s)

color node s

while *Q* ≠ ∅ **do**

u := Q.pop()

for *Node v* in *N(u)* **do**

if *v* is uncolored **then**

Q.push(v)

color node v

Intuition von vorhin: pro Layer ...

- betrachte Knoten in dem Layer → insgesamt $\Theta(n)$
- betrachte nur Kanten inzident zu Knoten aus dem Layer → insgesamt $\Theta(m)$

Etwas formaler für unsere finale Umsetzung

- jeder Knoten wird **nur einmal** in die Queue eingefügt
- **while-Schleife**: ein Durchlauf für jeden Knoten $u \in V$
- **for-Schleife**: $\deg(u) = |N(u)|$ Durchläufe
- Gesamtkosten: $\sum_{u \in V} \deg(u) = 2m$

(jede Kante $\{u, v\}$ wird doppelt gezählt:
einmal für u in $\deg(u)$ und einmal für v in $\deg(v)$)

⇒ BFS hat lineare Laufzeit $\Theta(m)$

(vorausgesetzt, unsere Graphdatenstruktur erlaubt es uns in $O(\deg(u))$ über $N(u)$ zu iterieren)

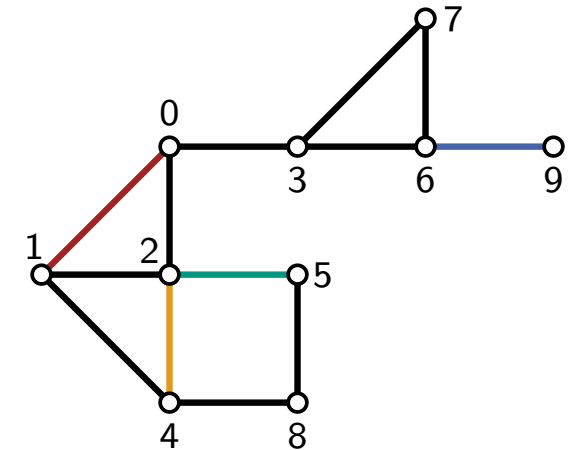
Notation

- V : Knotenmenge
- E : Kantenmenge
- $n = |V|, m = |E|$
- $\deg(u)$: Grad von u

Einschub: Graphrepräsentation

Grundsätzliches

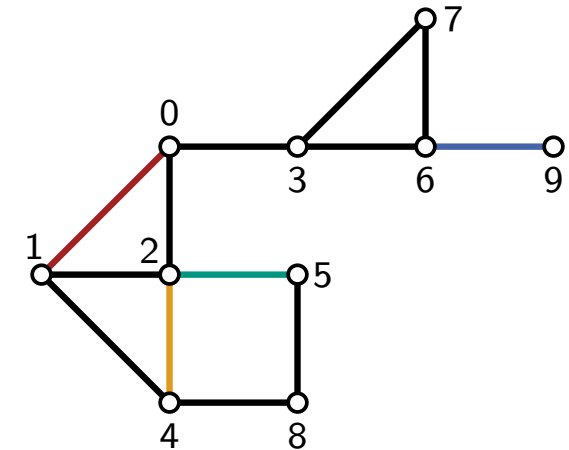
- repräsentiere jeden Knoten durch eine Zahl in $\{0, \dots, n - 1\}$
- Zusatzinfos für Knoten (z.B. Farbe): Array der Länge n
 - Array erstellen: einmalig $\Theta(n)$
 - Eigenschaft eines Knotens ändern/abfragen: $\Theta(1)$



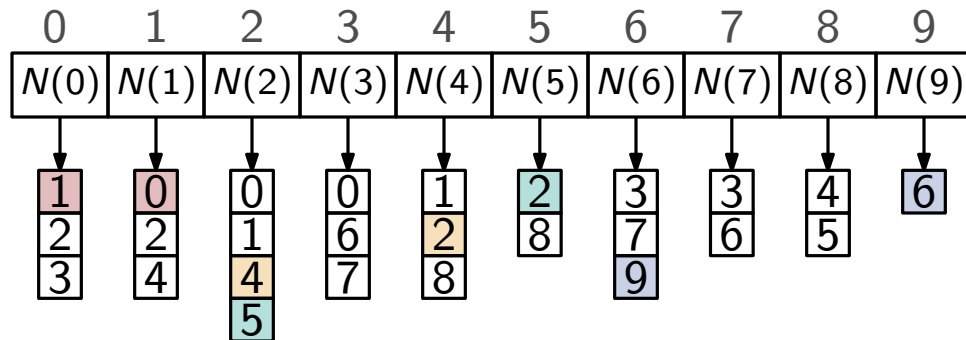
Einschub: Graphrepräsentation

Grundsätzliches

- repräsentiere jeden Knoten durch eine Zahl in $\{0, \dots, n - 1\}$
- Zusatzinfos für Knoten (z.B. Farbe): Array der Länge n
 - Array erstellen: einmalig $\Theta(n)$
 - Eigenschaft eines Knotens ändern/abfragen: $\Theta(1)$



Adjazenzliste

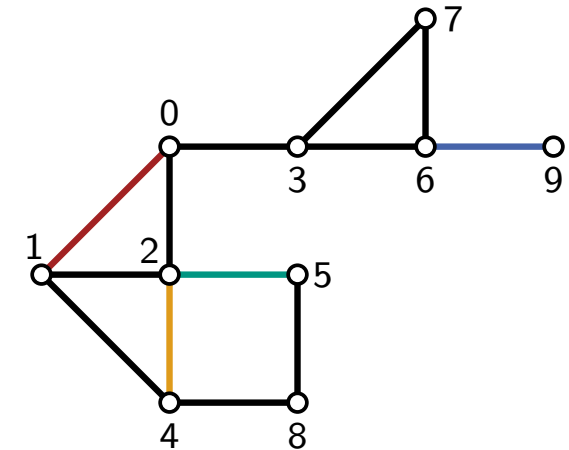


- über $N(v)$ iterieren: $\Theta(\text{deg}(v))$
- Detailumsetzung hängt von Anwendung ab
(mit Engineering-Potential, z.B. für bessere Cache-Effizienz)

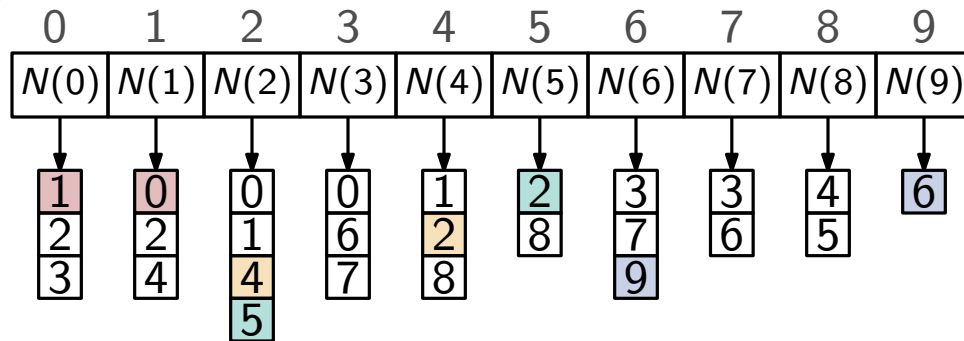
Einschub: Graphrepräsentation

Grundsätzliches

- repräsentiere jeden Knoten durch eine Zahl in $\{0, \dots, n - 1\}$
- Zusatzinfos für Knoten (z.B. Farbe): Array der Länge n
 - Array erstellen: einmalig $\Theta(n)$
 - Eigenschaft eines Knotens ändern/abfragen: $\Theta(1)$



Adjazenzliste



- über $N(v)$ iterieren: $\Theta(\text{deg}(v))$
- Detailumsetzung hängt von Anwendung ab
(mit Engineering-Potential, z.B. für bessere Cache-Effizienz)

Adjazenzmatrix

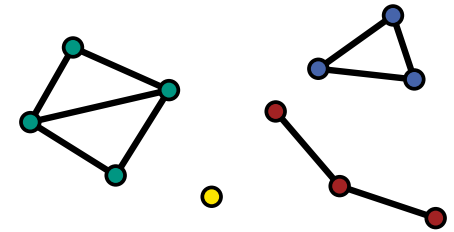
	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
0	0	1	1	1	0	0	0	0	0	0
1	1	0	1	0	1	0	0	0	0	0
2	1	1	0	0	1	1	0	0	0	0
3	1	0	0	0	0	0	1	1	0	0
4	0	1	1	0	0	0	0	0	1	0
5	0	0	1	0	0	0	0	0	1	0
6	0	0	0	1	0	0	0	1	0	1
7	0	0	0	1	0	0	1	0	0	0
8	0	0	0	0	1	1	0	0	0	0
9	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0

- testen ob $\{u, v\} \in E$ geht in $\Theta(1)$
- $\Theta(n^2)$ Speicher
- $N(v)$ iterieren: $\Theta(n)$

Zusammenhangskomponenten

Grundlegendes Problem: Zusammenhangskomponenten finden

- gegeben: Graph
- Ziel: färbe die Knoten entsprechend der Komponenten



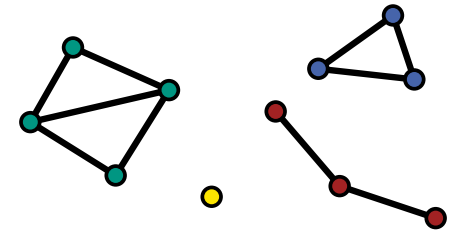
Zusammenhangskomponenten

Grundlegendes Problem: Zusammenhangskomponenten finden

- gegeben: Graph
- Ziel: färbe die Knoten entsprechend der Komponenten

Gerade gesehen

- **BFS**(G, s) färbt von s aus erreichbaren Knoten (Komponente $C(s)$)
- Laufzeit: $\Theta(m_{C(s)})$



Notation

- $G = (V, E)$: Graph
- $n = |V|, m = |E|$
- $C(s)$: Komponente von s
- $m_{C(s)}$: #Kanten in $C(s)$

Zusammenhangskomponenten

Grundlegendes Problem: Zusammenhangskomponenten finden

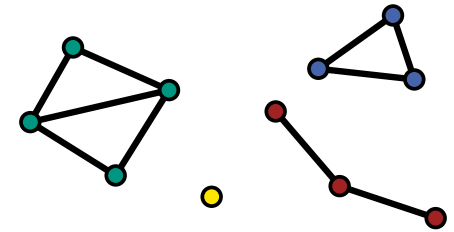
- gegeben: Graph
- Ziel: färbe die Knoten entsprechend der Komponenten

Gerade gesehen

- **BFS**(G, s) färbt von s aus erreichbaren Knoten (Komponente $C(s)$)
- Laufzeit: $\Theta(m_{C(s)})$

Färbung aller Komponenten

- iteriere über alle Knoten $s \in V \rightarrow$ **BFS**(G, s) wenn s noch ungefärbt
- wähle für jeden Aufruf der BFS eine neue Farbe



Notation

- $G = (V, E)$: Graph
- $n = |V|, m = |E|$
- $C(s)$: Komponente von s
- $m_{C(s)}$: #Kanten in $C(s)$

Zusammenhangskomponenten

Grundlegendes Problem: Zusammenhangskomponenten finden

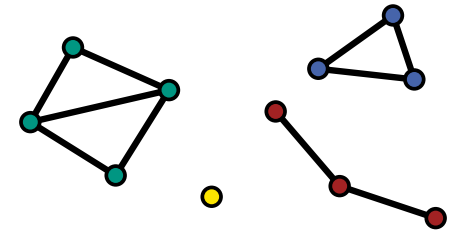
- gegeben: Graph
- Ziel: färbe die Knoten entsprechend der Komponenten

Gerade gesehen

- **BFS**(G, s) färbt von s aus erreichbaren Knoten (Komponente $C(s)$)
- Laufzeit: $\Theta(m_{C(s)})$

Färbung aller Komponenten

- iteriere über alle Knoten $s \in V \rightarrow$ **BFS**(G, s) wenn s noch ungefärbt
- wähle für jeden Aufruf der BFS eine neue Farbe
- für jede Komponente wird die BFS einmal ausgeführt \rightarrow eine Farbe pro Komponenten



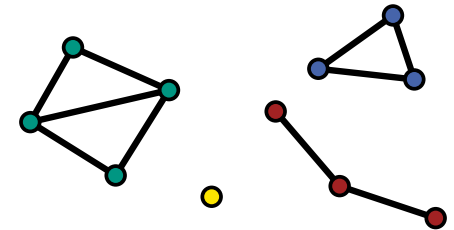
Notation

- $G = (V, E)$: Graph
- $n = |V|, m = |E|$
- $C(s)$: Komponente von s
- $m_{C(s)}$: #Kanten in $C(s)$

Zusammenhangskomponenten

Grundlegendes Problem: Zusammenhangskomponenten finden

- gegeben: Graph
- Ziel: färbe die Knoten entsprechend der Komponenten



Gerade gesehen

- **BFS**(G, s) färbt von s aus erreichbaren Knoten (Komponente $C(s)$)
- Laufzeit: $\Theta(m_{C(s)})$

Färbung aller Komponenten

- iteriere über alle Knoten $s \in V \rightarrow$ **BFS**(G, s) wenn s noch ungefärbt
- wähle für jeden Aufruf der BFS eine neue Farbe
- für jede Komponente wird die BFS einmal ausgeführt \rightarrow eine Farbe pro Komponenten
- Laufzeit: $\Theta(n + m)$
 - über alle Knoten iterieren: $\Theta(n)$
 - BFS in Summe (jede Kante gehört zu nur einer Komponente): $\Theta(m)$

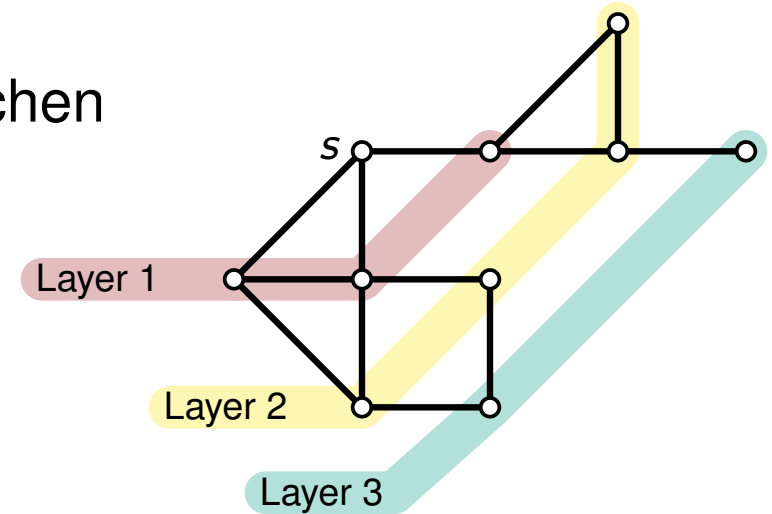
Notation

- $G = (V, E)$: Graph
- $n = |V|, m = |E|$
- $C(s)$: Komponente von s
- $m_{C(s)}$: #Kanten in $C(s)$

BFS: Layer, Distanzen, Kürzeste Pfade

Beobachtung

- Knoten in Layer ℓ kann man mit ℓ Schritten von s aus erreichen
- BFS berechnet also die Distanz von s zu anderen Knoten



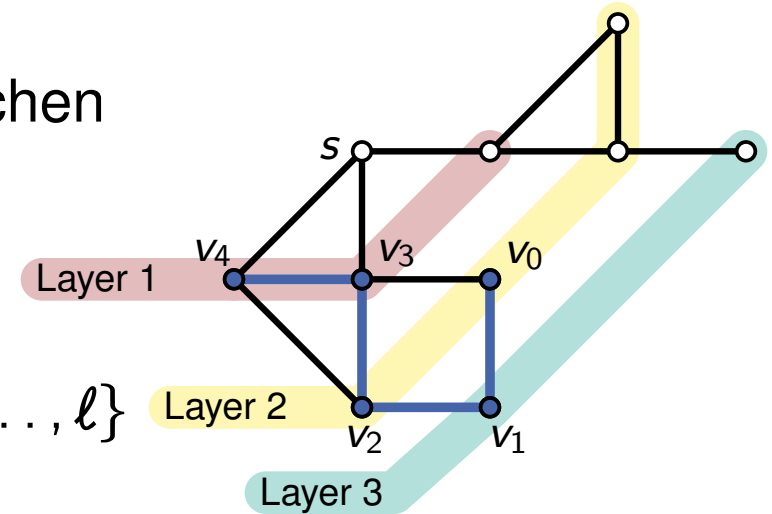
BFS: Layer, Distanzen, Kürzeste Pfade

Beobachtung

- Knoten in Layer ℓ kann man mit ℓ Schritten von s aus erreichen
- BFS berechnet also die Distanz von s zu anderen Knoten

Etwas formaler: ein paar Grundbegriffe

- **Pfad**: Knotenfolge $\langle v_0, \dots, v_\ell \rangle$, mit $\{v_{i-1}, v_i\} \in E$ für $i \in \{1, \dots, \ell\}$
- **Länge** des Pfades $\langle v_0, \dots, v_\ell \rangle$: ℓ
- v_0 und v_ℓ sind **Start-** bzw. **Endknoten** von $\langle v_0, \dots, v_\ell \rangle$



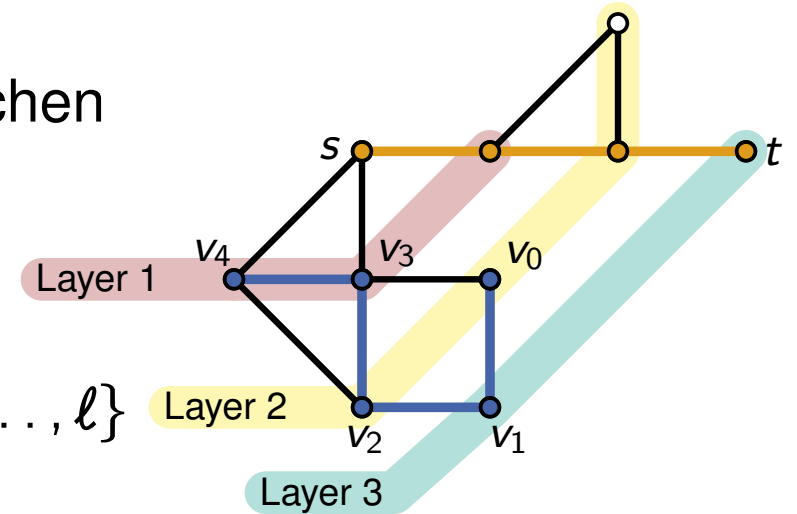
BFS: Layer, Distanzen, Kürzeste Pfade

Beobachtung

- Knoten in Layer ℓ kann man mit ℓ Schritten von s aus erreichen
- BFS berechnet also die Distanz von s zu anderen Knoten

Etwas formaler: ein paar Grundbegriffe

- **Pfad**: Knotenfolge $\langle v_0, \dots, v_\ell \rangle$, mit $\{v_{i-1}, v_i\} \in E$ für $i \in \{1, \dots, \ell\}$
- **Länge** des Pfades $\langle v_0, \dots, v_\ell \rangle$: ℓ
- v_0 und v_ℓ sind **Start-** bzw. **Endknoten** von $\langle v_0, \dots, v_\ell \rangle$
- **kürzester Pfad** von $s \in V$ nach $t \in V$: Pfad minimaler Länge mit Start s und Ende t
- **Distanz** $\text{dist}(s, t)$: Länge des kürzesten st -Pfades



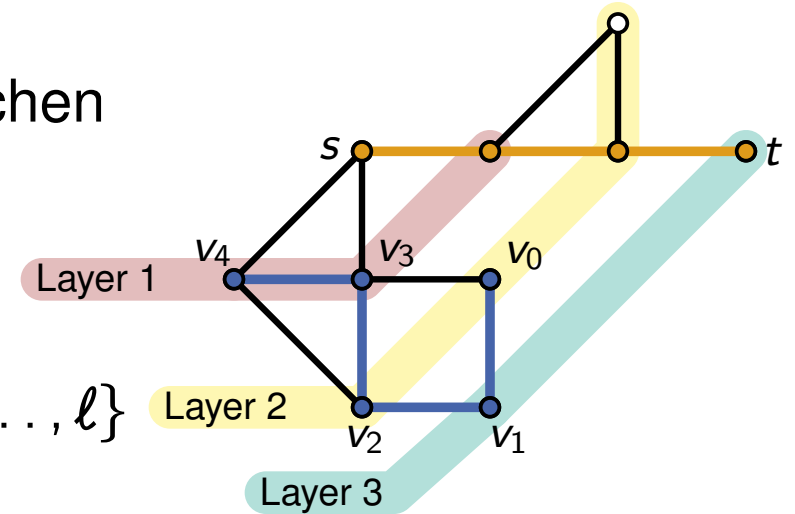
BFS: Layer, Distanzen, Kürzeste Pfade

Beobachtung

- Knoten in Layer ℓ kann man mit ℓ Schritten von s aus erreichen
- BFS berechnet also die Distanz von s zu anderen Knoten

Etwas formaler: ein paar Grundbegriffe

- **Pfad**: Knotenfolge $\langle v_0, \dots, v_\ell \rangle$, mit $\{v_{i-1}, v_i\} \in E$ für $i \in \{1, \dots, \ell\}$
- **Länge** des Pfades $\langle v_0, \dots, v_\ell \rangle$: ℓ
- v_0 und v_ℓ sind **Start-** bzw. **Endknoten** von $\langle v_0, \dots, v_\ell \rangle$
- **kürzester Pfad** von $s \in V$ nach $t \in V$: Pfad minimaler Länge mit Start s und Ende t
- **Distanz** $\text{dist}(s, t)$: Länge des kürzesten st -Pfades



Theorem

Liegt ein Knoten v bei der Breitensuche von s aus in Layer ℓ dann gilt $\text{dist}(s, v) = \ell$.

BFS kann Distanzen berechnen

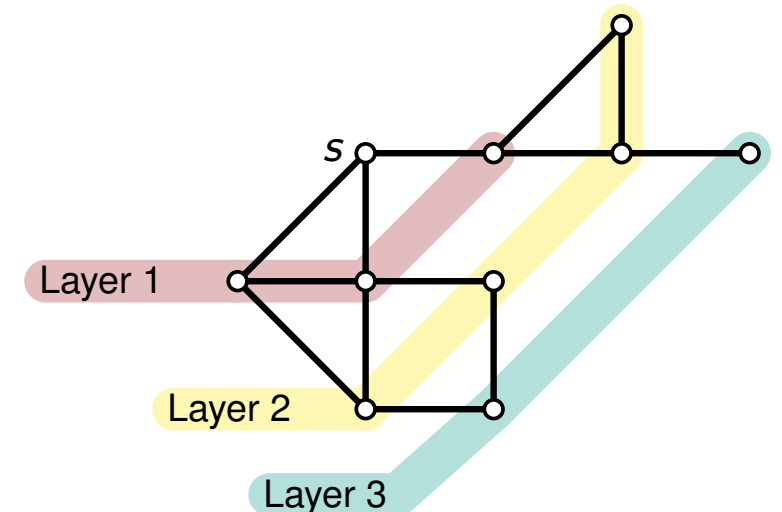
Theorem

Liegt ein Knoten v bei der Breitensuche von s aus in Layer ℓ dann gilt $\text{dist}(s, v) = \ell$.

Beweis

- es gibt einen Pfad der Länge ℓ von s nach v

- es gibt keinen kürzeren Pfad von s nach v



BFS kann Distanzen berechnen

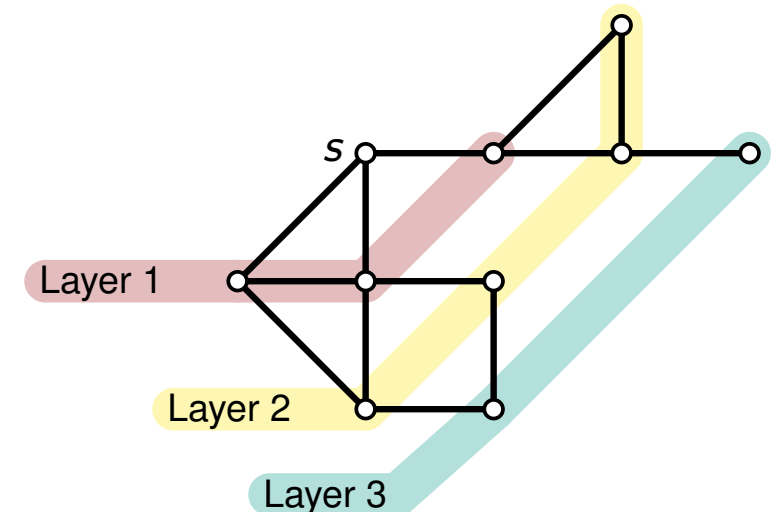
Theorem

Liegt ein Knoten v bei der Breitensuche von s aus in Layer ℓ dann gilt $\text{dist}(s, v) = \ell$.

Beweis

- es gibt einen Pfad der Länge ℓ von s nach v
 - Induktion über ℓ : klar für $\ell = 0$

- es gibt keinen kürzeren Pfad von s nach v



BFS kann Distanzen berechnen

Theorem

Liegt ein Knoten v bei der Breitensuche von s aus in Layer ℓ dann gilt $\text{dist}(s, v) = \ell$.

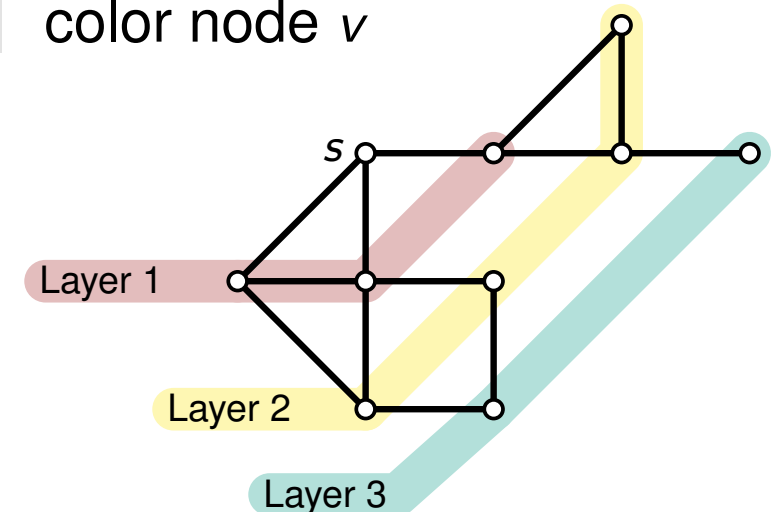
Beweis

- es gibt einen Pfad der Länge ℓ von s nach v
 - Induktion über ℓ : klar für $\ell = 0$
 - v in Layer $\ell \Rightarrow v$ hat Nachbarn u in Layer $\ell - 1$

- es gibt keinen kürzeren Pfad von s nach v

```

...
for Node v in N(u) do
  if v is uncolored then
    Q.push(v)
    color node v
  
```



BFS kann Distanzen berechnen

Theorem

Liegt ein Knoten v bei der Breitensuche von s aus in Layer ℓ dann gilt $\text{dist}(s, v) = \ell$.

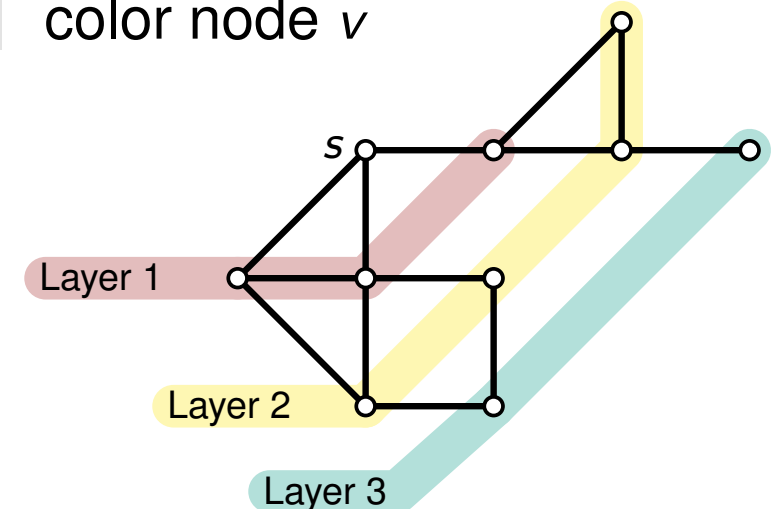
Beweis

- es gibt einen Pfad der Länge ℓ von s nach v
 - Induktion über ℓ : klar für $\ell = 0$
 - v in Layer $\ell \Rightarrow v$ hat Nachbarn u in Layer $\ell - 1$
 - I.-Voraussetzung $\Rightarrow su$ -Pfad der Länge $\ell - 1$
 - daher: sv -Pfad der Länge ℓ

- es gibt keinen kürzeren Pfad von s nach v

```

...
for Node v in N(u) do
  if v is uncolored then
    Q.push(v)
    color node v
  
```



BFS kann Distanzen berechnen

Theorem

Liegt ein Knoten v bei der Breitensuche von s aus in Layer ℓ dann gilt $\text{dist}(s, v) = \ell$.

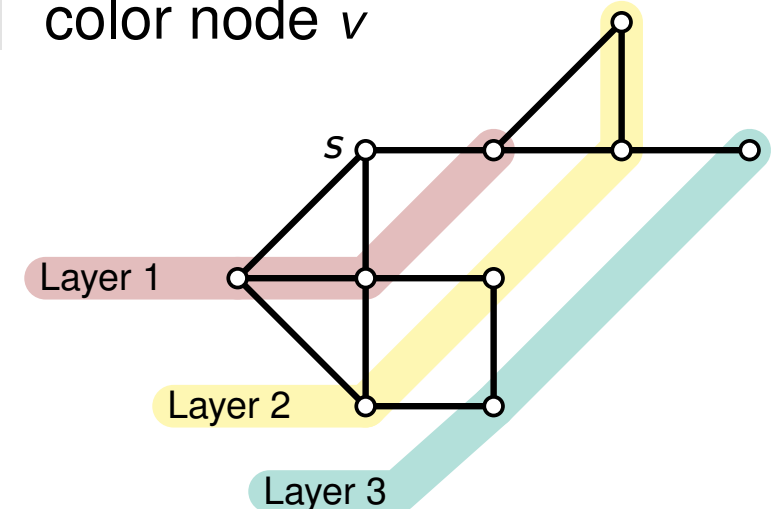
Beweis

- es gibt einen Pfad der Länge ℓ von s nach v
 - Induktion über ℓ : klar für $\ell = 0$
 - v in Layer $\ell \Rightarrow v$ hat Nachbarn u in Layer $\ell - 1$
 - I.-Voraussetzung $\Rightarrow su$ -Pfad der Länge $\ell - 1$
 - daher: sv -Pfad der Länge ℓ

- es gibt keinen kürzeren Pfad von s nach v
 - Kanten überspringen keine Layer
 - jeder Pfad von v (Layer ℓ) nach s (Layer 0) hat Länge mindestens ℓ

```

...
for Node v in N(u) do
  if v is uncolored then
    Q.push(v)
    color node v
  
```



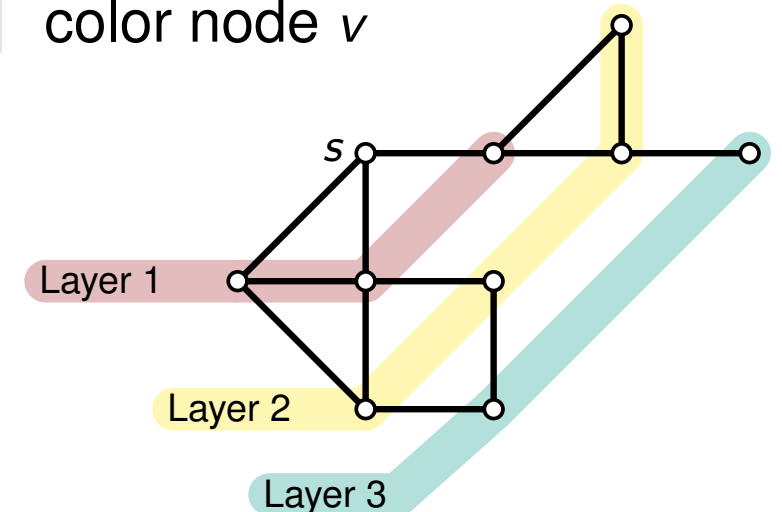
Distanzen und kürzeste Wege: tatsächliche Berechnung

Folgerungen aus dem Beweis

- gerade bewiesen: die Layer geben die Distanzen von s

```

...
for Node  $v$  in  $N(u)$  do
  if  $v$  is uncolored then
     $Q.push(v)$ 
    color node  $v$ 
  
```



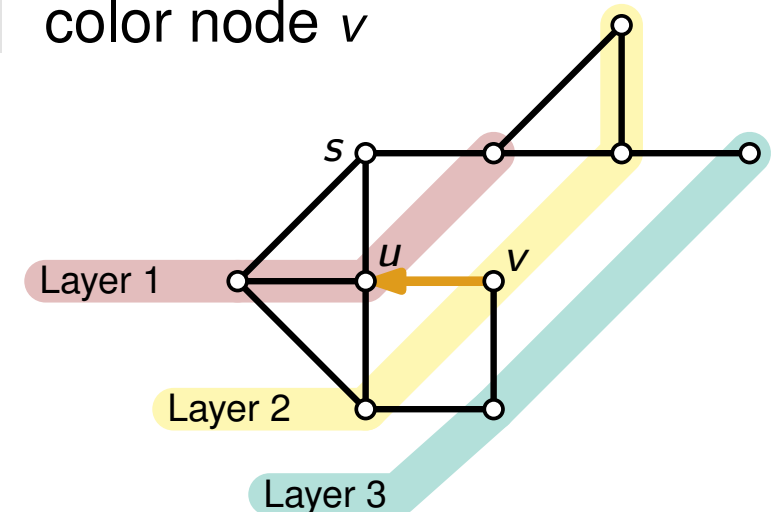
Distanzen und kürzeste Wege: tatsächliche Berechnung

Folgerungen aus dem Beweis

- gerade bewiesen: die Layer geben die Distanzen von s
- im Beweis sieht man, wie man den kürzesten Weg erhält:
 - Knoten v wird durch Knoten u gefunden
 - definiere u als Elternknoten von v
 - Zurückverfolgung der Eltern bis s liefert kürzesten Pfad

```

...
for Node  $v$  in  $N(u)$  do
  if  $v$  is uncolored then
    Q.push( $v$ )
    color node  $v$ 
  
```



Distanzen und kürzeste Wege: tatsächliche Berechnung

Folgerungen aus dem Beweis

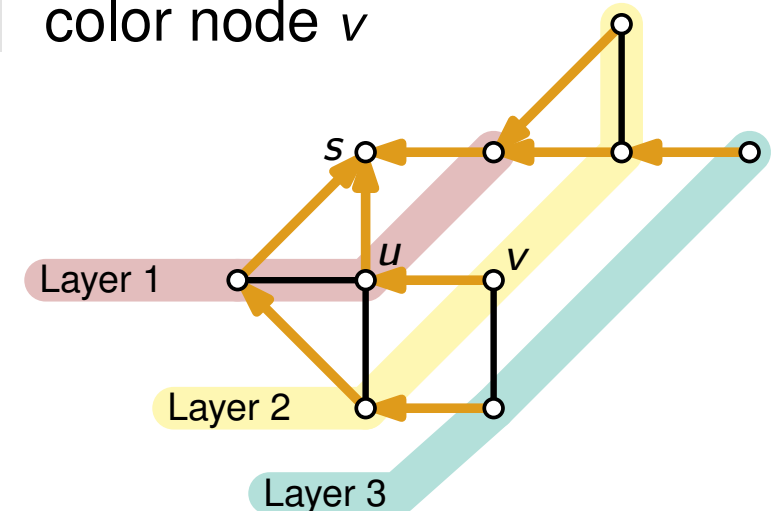
- gerade bewiesen: die Layer geben die Distanzen von s
- im Beweis sieht man, wie man den kürzesten Weg erhält:
 - Knoten v wird durch Knoten u gefunden
 - definiere u als Elternknoten von v
 - Zurückverfolgung der Eltern bis s liefert kürzesten Pfad

Beobachtung

- Eltern-Beziehung liefert **Baum** mit Wurzel s
- diesen Baum nennt man auch **BFS-Baum**

```

...
for Node v in N(u) do
  if v is uncolored then
    Q.push(v)
    color node v
  
```



Distanzen und kürzeste Wege: tatsächliche Berechnung

Folgerungen aus dem Beweis

- gerade bewiesen: die Layer geben die Distanzen von s
- im Beweis sieht man, wie man den kürzesten Weg erhält:
 - Knoten v wird durch Knoten u gefunden
 - definiere u als Elternknoten von v
 - Zurückverfolgung der Eltern bis s liefert kürzesten Pfad

Beobachtung

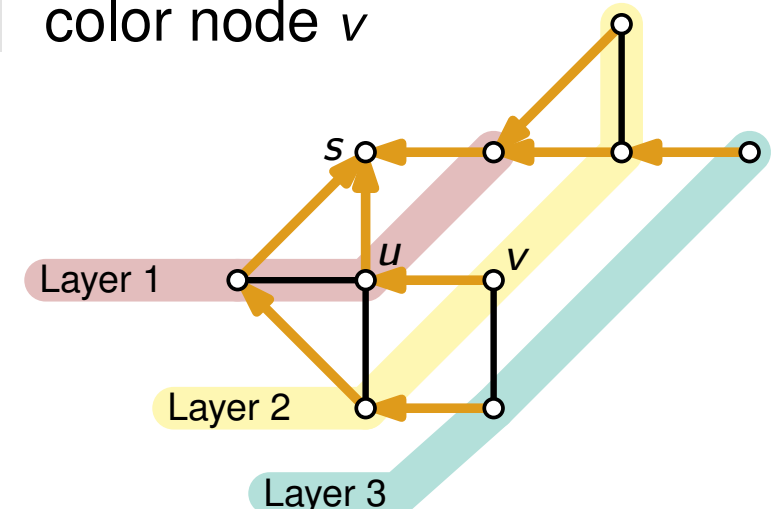
- Eltern-Beziehung liefert **Baum** mit Wurzel s
- diesen Baum nennt man auch **BFS-Baum**

Anmerkung

- auch hier: wie das geht ist im Prinzip klar
- für die tatsächliche Umsetzung muss man aber nochmal tätig werden

```

...
for Node v in N(u) do
  if v is uncolored then
    Q.push(v)
    color node v
  
```



Zusammenfassung

Graph Traversierung

- zwei Vorgehensweisen: BFS und DFS (DFS kommt später nochmal im Detail)
- damit kann man zum Beispiel die Zusammenhangskomponenten finden

Zusammenfassung

Graph Traversierung

- zwei Vorgehensweisen: BFS und DFS (DFS kommt später nochmal im Detail)
- damit kann man zum Beispiel die Zusammenhangskomponenten finden

Algorithmenidee → Pseudocode am Beispiel BFS

- auch bei einem so einfachen Algorithmus kann man viel falsch machen

Zusammenfassung

Graph Traversierung

- zwei Vorgehensweisen: BFS und DFS (DFS kommt später nochmal im Detail)
- damit kann man zum Beispiel die Zusammenhangskomponenten finden

Algorithmenidee → Pseudocode am Beispiel BFS

- auch bei einem so einfachen Algorithmus kann man viel falsch machen
- meine Hoffnung:
 - wenn du die Idee der Breitensuche kennst
 - du aber **nicht** den Pseudocode dazu auswendig kannst
 - dann kannst du eine Breitensuche im Schlaf implementieren

Zusammenfassung

Graph Traversierung

- zwei Vorgehensweisen: BFS und DFS (DFS kommt später nochmal im Detail)
- damit kann man zum Beispiel die Zusammenhangskomponenten finden

Algorithmenidee → Pseudocode am Beispiel BFS

- auch bei einem so einfachen Algorithmus kann man viel falsch machen
- meine Hoffnung:
 - wenn du die Idee der Breitensuche kennst
 - du aber **nicht** den Pseudocode dazu auswendig kannst
 - dann kannst du eine Breitensuche im Schlaf implementieren

Kürzeste Wege

- BFS besucht Knoten in aufsteigender Distanz vom Start
- daher: Berechnung von Distanzen und kürzesten Wegen