

# Algorithmen und Datenstrukturen

Wintersemester 2023/24

23. Vorlesung

## Greedy- und Approximationsalgorithmen

# Operations Research

## Optimierung für Wirtschaftsabläufe:

- Standortplanung
- Ablaufplanung
- Flottenmanagement
- Pack- und Zuschnittprobleme
- ...

# Operations Research

## Optimierung für Wirtschaftsabläufe:

- Standortplanung
- Ablaufplanung
- Flottenmanagement
- Pack- und Zuschnittprobleme
- ...

## Werkzeuge:

Statistik, Algorithmen, Wahrscheinlichkeitstheorie, Spieltheorie, Graphentheorie, mathematische Programmierung, Simulation...

# Operations Research

## Optimierung für Wirtschaftsabläufe:

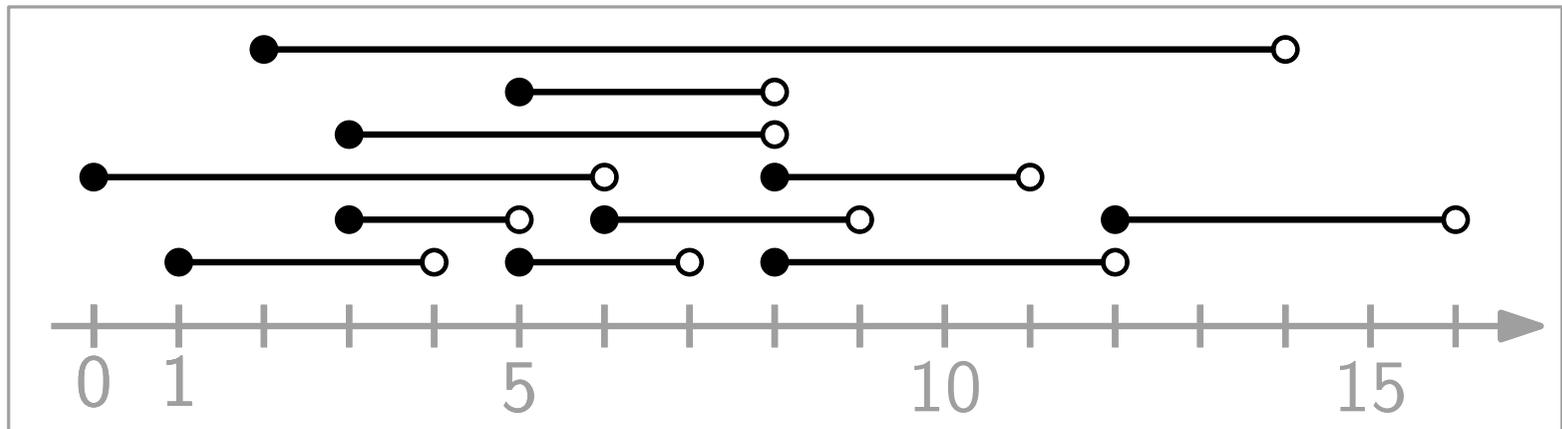
- Standortplanung
- Ablaufplanung
- Flottenmanagement
- Pack- und Zuschnittprobleme
- ...

## Werkzeuge:

Statistik, Algorithmen, Wahrscheinlichkeitstheorie, Spieltheorie, Graphentheorie, mathematische Programmierung, Simulation...

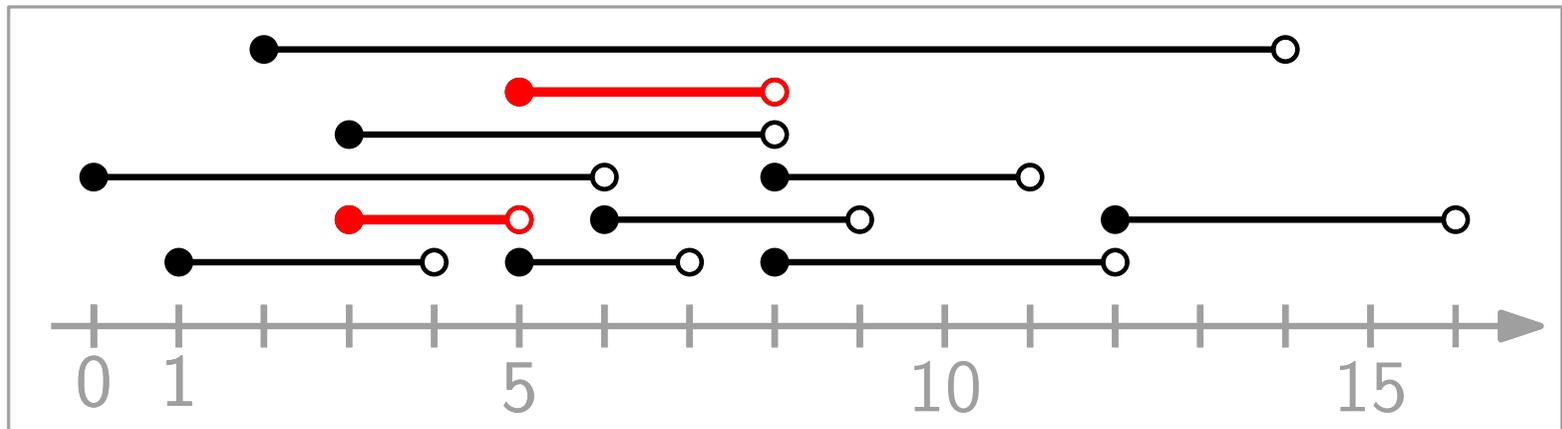
# Ein einfaches Problem der Ablaufplanung

Gegeben: Menge  $A = \{a_1, \dots, a_n\}$  von *Aktivitäten*,  
wobei für  $i = 1, \dots, n$  gilt  $a_i = [s_i, e_i)$ .



# Ein einfaches Problem der Ablaufplanung

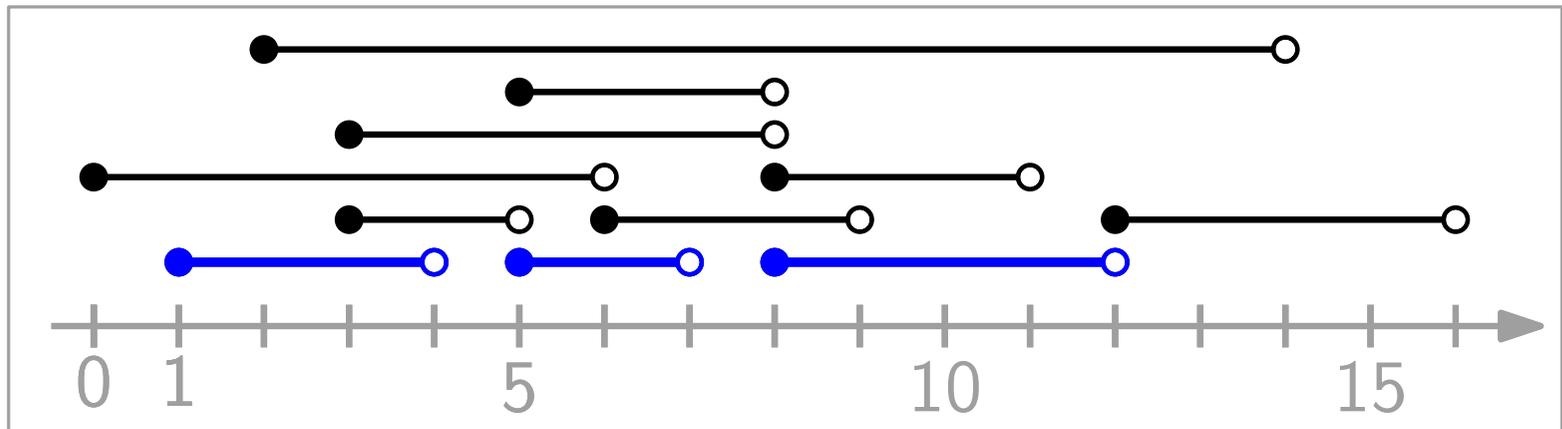
Gegeben: Menge  $A = \{a_1, \dots, a_n\}$  von *Aktivitäten*,  
wobei für  $i = 1, \dots, n$  gilt  $a_i = [s_i, e_i)$ .



$a_i$  und  $a_j$  sind *kompatibel*, wenn  $a_i \cap a_j = \emptyset$ .

# Ein einfaches Problem der Ablaufplanung

Gegeben: Menge  $A = \{a_1, \dots, a_n\}$  von *Aktivitäten*,  
wobei für  $i = 1, \dots, n$  gilt  $a_i = [s_i, e_i)$ .

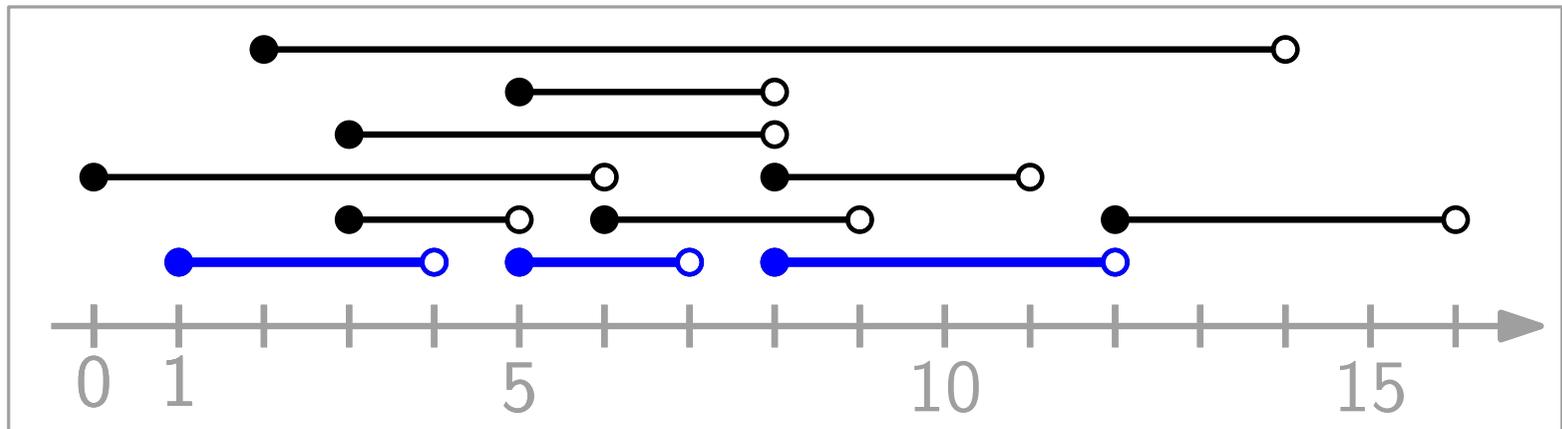


$a_i$  und  $a_j$  sind *kompatibel*, wenn  $a_i \cap a_j = \emptyset$ .

Die Aktivitäten in  $A' \subset A$  sind *paarweise kompatibel*, wenn für jedes Paar  $a_i, a_j \in A'$  gilt, dass  $a_i$  und  $a_j$  kompatibel sind.

# Ein einfaches Problem der Ablaufplanung

Gegeben: Menge  $A = \{a_1, \dots, a_n\}$  von *Aktivitäten*,  
wobei für  $i = 1, \dots, n$  gilt  $a_i = [s_i, e_i)$ .



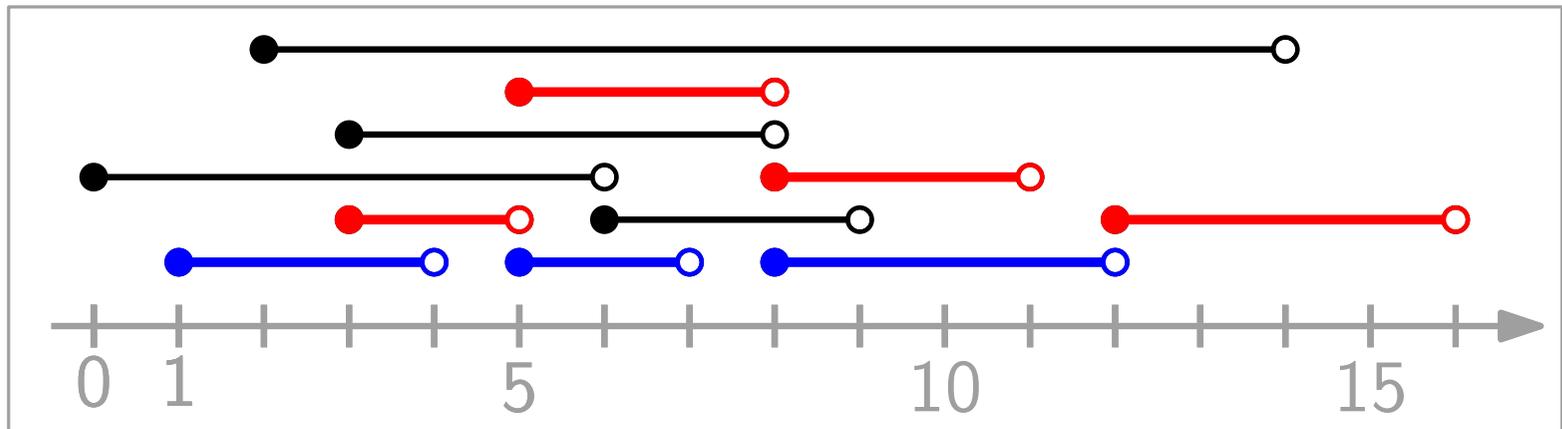
$a_i$  und  $a_j$  sind *kompatibel*, wenn  $a_i \cap a_j = \emptyset$ .

Die Aktivitäten in  $A' \subset A$  sind *paarweise kompatibel*, wenn für jedes Paar  $a_i, a_j \in A'$  gilt, dass  $a_i$  und  $a_j$  kompatibel sind.

Gesucht: eine größtmögliche Menge paarweise kompatibler Aktivitäten.

# Ein einfaches Problem der Ablaufplanung

Gegeben: Menge  $A = \{a_1, \dots, a_n\}$  von *Aktivitäten*, wobei für  $i = 1, \dots, n$  gilt  $a_i = [s_i, e_i)$ .



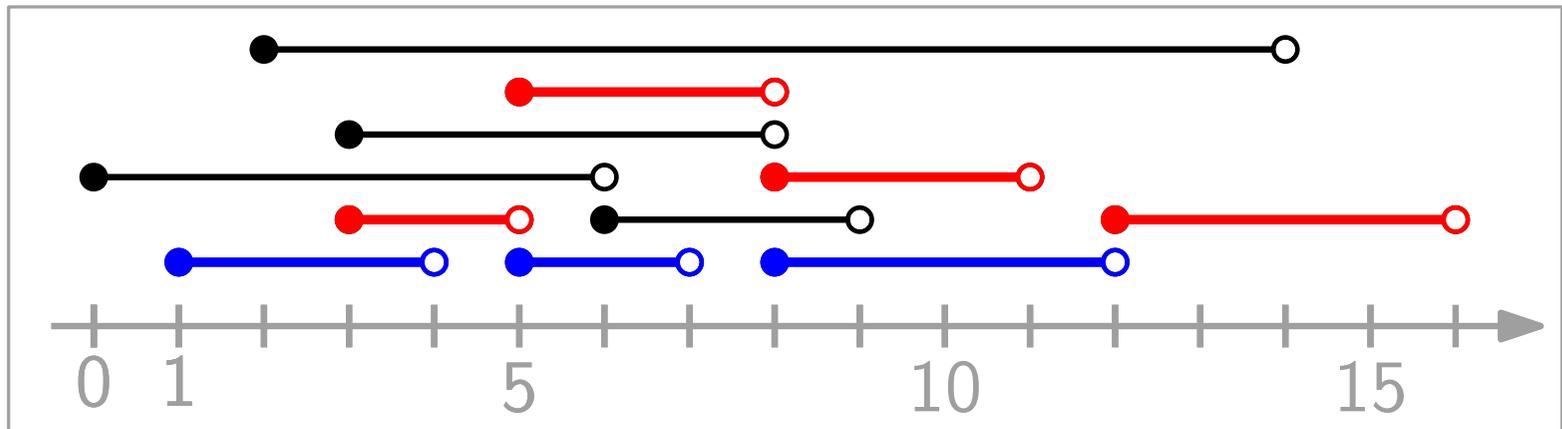
$a_i$  und  $a_j$  sind *kompatibel*, wenn  $a_i \cap a_j = \emptyset$ .

Die Aktivitäten in  $A' \subset A$  sind *paarweise kompatibel*, wenn für jedes Paar  $a_i, a_j \in A'$  gilt, dass  $a_i$  und  $a_j$  kompatibel sind.

Gesucht: eine größtmögliche Menge paarweise kompatibler Aktivitäten.

# Ein einfaches Problem der Ablaufplanung

Gegeben: Menge  $A = \{a_1, \dots, a_n\}$  von *Aktivitäten*, wobei für  $i = 1, \dots, n$  gilt  $a_i = [s_i, e_i)$ .



$a_i$  und  $a_j$  sind *kompatibel*, wenn  $a_i \cap a_j = \emptyset$ .

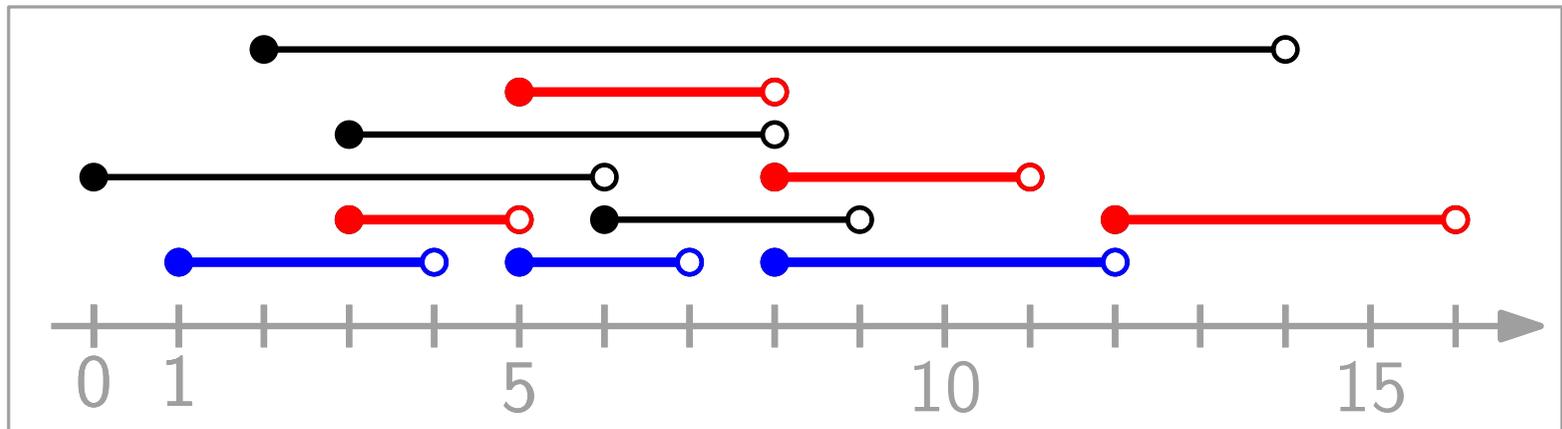
Die Aktivitäten in  $A' \subset A$  sind *paarweise kompatibel*, wenn für jedes Paar  $a_i, a_j \in A'$  gilt, dass  $a_i$  und  $a_j$  kompatibel sind.

Gesucht: eine größtmögliche Menge paarweise kompatibler Aktivitäten.

Grund:

# Ein einfaches Problem der Ablaufplanung

Gegeben: Menge  $A = \{a_1, \dots, a_n\}$  von *Aktivitäten*, wobei für  $i = 1, \dots, n$  gilt  $a_i = [s_i, e_i)$ .



$a_i$  und  $a_j$  sind *kompatibel*, wenn  $a_i \cap a_j = \emptyset$ .

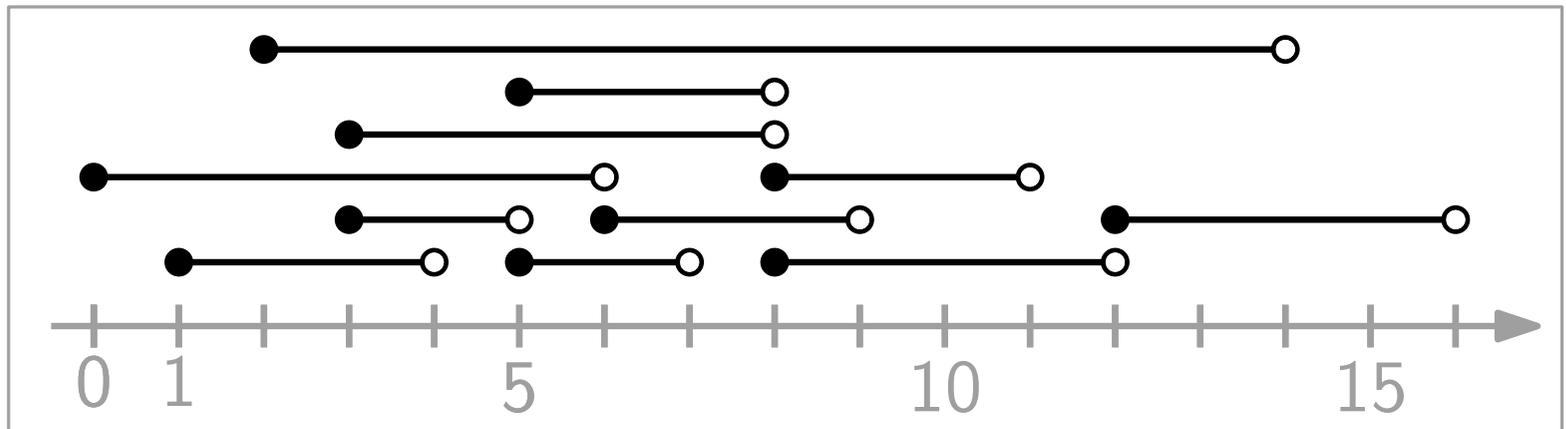
Die Aktivitäten in  $A' \subset A$  sind *paarweise kompatibel*, wenn für jedes Paar  $a_i, a_j \in A'$  gilt, dass  $a_i$  und  $a_j$  kompatibel sind.

Gesucht: eine größtmögliche Menge paarweise kompatibler Aktivitäten.

Grund: Aktivitäten (à 1€), die gleiche Ressource benutzen

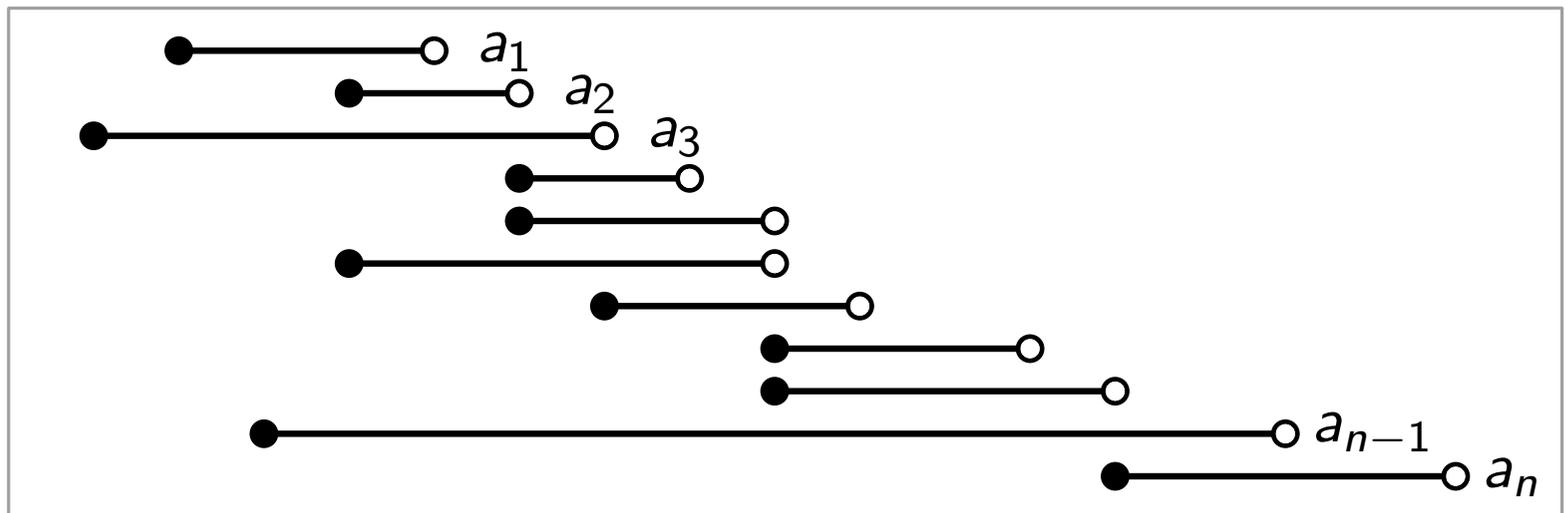
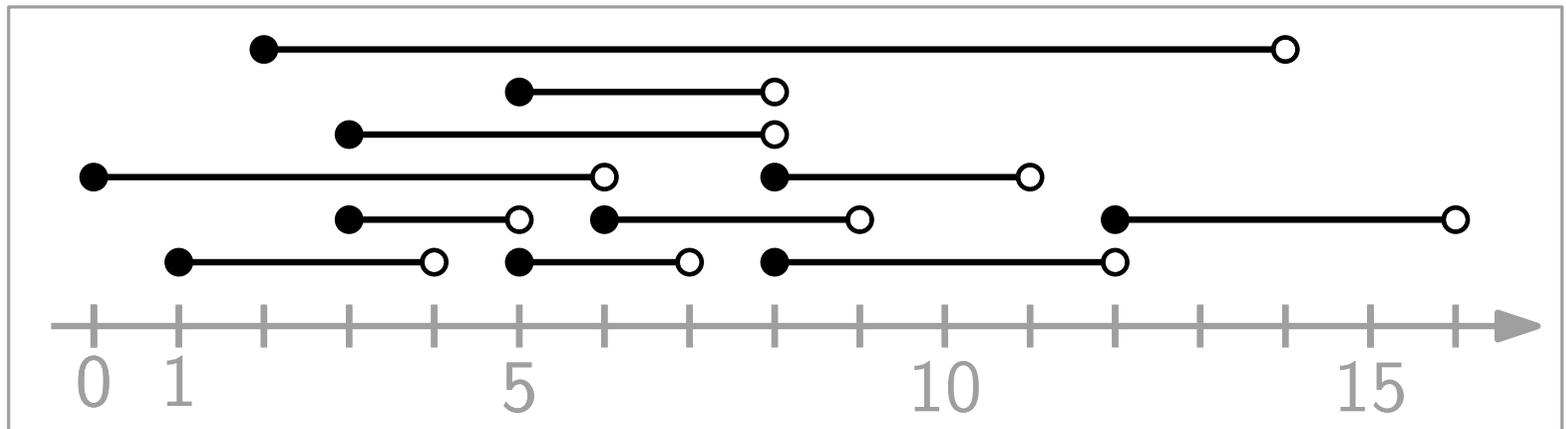
# Ein kleiner technischer Trick

Wir nummerieren (für den Rest der Vorlesung) die Aktivitäten so, dass für die Endtermine gilt  $e_1 \leq e_2 \leq \dots \leq e_n$ .



# Ein kleiner technischer Trick

Wir nummerieren (für den Rest der Vorlesung) die Aktivitäten so, dass für die Endtermine gilt  $e_1 \leq e_2 \leq \dots \leq e_n$ .



# Charakterisierung optimaler Lösungen

# Charakterisierung optimaler Lösungen

**Idee:** Sei  $L$  opt. Lösung für  $A$ . – Welche Aktivität hat gute Chancen die erste („linkeste“) in  $L$  zu sein?

# Charakterisierung optimaler Lösungen

**Idee:** Sei  $L$  opt. Lösung für  $A$ . – Welche Aktivität hat gute Chancen die erste („linkeste“) in  $L$  zu sein?

**Intuition:** Die Aktivität  $a_1$  mit frühester Endzeit

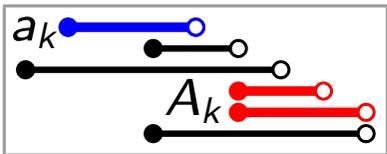
# Charakterisierung optimaler Lösungen

- Idee:** Sei  $L$  opt. Lösung für  $A$ . – Welche Aktivität hat gute Chancen die erste („linkeste“) in  $L$  zu sein?
- Intuition:** Die Aktivität  $a_1$  mit frühester Endzeit – weil  $a_1$  die gemeinsame Ressource am wenigsten einschränkt.

# Charakterisierung optimaler Lösungen

**Idee:** Sei  $L$  opt. Lösung für  $A$ . – Welche Aktivität hat gute Chancen die erste („linkeste“) in  $L$  zu sein?

**Intuition:** Die Aktivität  $a_1$  mit frühester Endzeit – weil  $a_1$  die gemeinsame Ressource am wenigsten einschränkt.

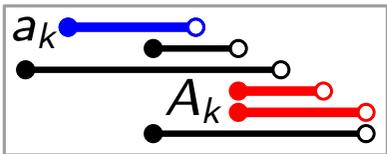


Sei  $A_k = \{a_i \in A : s_i \geq e_k\}$  die Menge der Aktivitäten, die nach Ablauf von  $a_k$  beginnen.

# Charakterisierung optimaler Lösungen

**Idee:** Sei  $L$  opt. Lösung für  $A$ . – Welche Aktivität hat gute Chancen die erste („linkeste“) in  $L$  zu sein?

**Intuition:** Die Aktivität  $a_1$  mit frühester Endzeit – weil  $a_1$  die gemeinsame Ressource am wenigsten einschränkt.



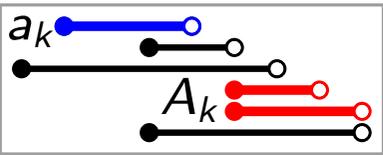
Sei  $A_k = \{a_i \in A : s_i \geq e_k\}$  die Menge der Aktivitäten, die nach Ablauf von  $a_k$  beginnen.

Sei  $L_k$  eine optimale Lösung von  $A_k$ .

# Charakterisierung optimaler Lösungen

**Idee:** Sei  $L$  opt. Lösung für  $A$ . – Welche Aktivität hat gute Chancen die erste („linkeste“) in  $L$  zu sein?

**Intuition:** Die Aktivität  $a_1$  mit frühester Endzeit – weil  $a_1$  die gemeinsame Ressource am wenigsten einschränkt.



Sei  $A_k = \{a_i \in A : s_i \geq e_k\}$  die Menge der Aktivitäten, die nach Ablauf von  $a_k$  beginnen.

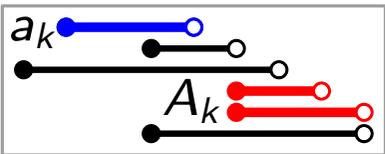
Sei  $L_k$  eine optimale Lösung von  $A_k$ .

Falls Intuition korrekt, dann ist  $\{a_1\} \cup L_1$  optimal.

# Charakterisierung optimaler Lösungen

**Idee:** Sei  $L$  opt. Lösung für  $A$ . – Welche Aktivität hat gute Chancen die erste („linkeste“) in  $L$  zu sein?

**Intuition:** Die Aktivität  $a_1$  mit frühester Endzeit – weil  $a_1$  die gemeinsame Ressource am wenigsten einschränkt.



Sei  $A_k = \{a_i \in A : s_i \geq e_k\}$  die Menge der Aktivitäten, die nach Ablauf von  $a_k$  beginnen.

Sei  $L_k$  eine optimale Lösung von  $A_k$ .

Falls Intuition korrekt, dann ist  $\{a_1\} \cup L_1$  optimal.

**Satz.**

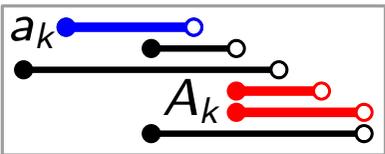
Sei  $A_k \neq \emptyset$ .

Sei  $a_m$  Aktivität mit frühester Endzeit in  $A_k$ .

# Charakterisierung optimaler Lösungen

**Idee:** Sei  $L$  opt. Lösung für  $A$ . – Welche Aktivität hat gute Chancen die erste („linkeste“) in  $L$  zu sein?

**Intuition:** Die Aktivität  $a_1$  mit frühester Endzeit – weil  $a_1$  die gemeinsame Ressource am wenigsten einschränkt.



Sei  $A_k = \{a_i \in A : s_i \geq e_k\}$  die Menge der Aktivitäten, die nach Ablauf von  $a_k$  beginnen.

Sei  $L_k$  eine optimale Lösung von  $A_k$ .

Falls Intuition korrekt, dann ist  $\{a_1\} \cup L_1$  optimal.

## Satz.

Sei  $A_k \neq \emptyset$ .

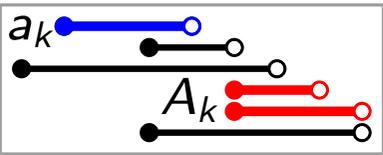
Sei  $a_m$  Aktivität mit frühester Endzeit in  $A_k$ .

$\Rightarrow$  es gibt eine opt. Lösung von  $A_k$ , die  $a_m$  enthält.

# Charakterisierung optimaler Lösungen

**Idee:** Sei  $L$  opt. Lösung für  $A$ . – Welche Aktivität hat gute Chancen die erste („linkeste“) in  $L$  zu sein?

**Intuition:** Die Aktivität  $a_1$  mit frühester Endzeit – weil  $a_1$  die gemeinsame Ressource am wenigsten einschränkt.



Sei  $A_k = \{a_i \in A : s_i \geq e_k\}$  die Menge der Aktivitäten, die nach Ablauf von  $a_k$  beginnen.

Sei  $L_k$  eine optimale Lösung von  $A_k$ .

Falls Intuition korrekt, dann ist  $\{a_1\} \cup L_1$  optimal.

**Satz.**

Sei  $A_k \neq \emptyset$ .

Sei  $a_m$  Aktivität mit frühester Endzeit in  $A_k$ .

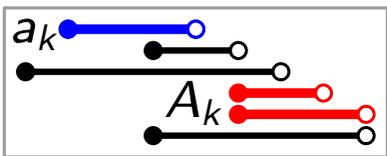
$\Rightarrow$  es gibt eine opt. Lösung von  $A_k$ , die  $a_m$  enthält.

*Beweis.*

# Charakterisierung optimaler Lösungen

**Idee:** Sei  $L$  opt. Lösung für  $A$ . – Welche Aktivität hat gute Chancen die erste („linkeste“) in  $L$  zu sein?

**Intuition:** Die Aktivität  $a_1$  mit frühester Endzeit – weil  $a_1$  die gemeinsame Ressource am wenigsten einschränkt.



Sei  $A_k = \{a_i \in A : s_i \geq e_k\}$  die Menge der Aktivitäten, die nach Ablauf von  $a_k$  beginnen.

Sei  $L_k$  eine optimale Lösung von  $A_k$ .

Falls Intuition korrekt, dann ist  $\{a_1\} \cup L_1$  optimal.

**Satz.** Sei  $A_k \neq \emptyset$ .

Sei  $a_m$  Aktivität mit frühester Endzeit in  $A_k$ .

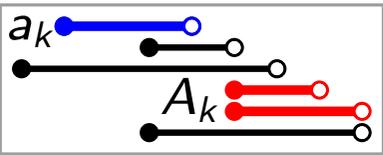
$\Rightarrow$  es gibt eine opt. Lösung von  $A_k$ , die  $a_m$  enthält.

**Beweis.** *Austauschargument!*

# Charakterisierung optimaler Lösungen

**Idee:** Sei  $L$  opt. Lösung für  $A$ . – Welche Aktivität hat gute Chancen die erste („linkeste“) in  $L$  zu sein?

**Intuition:** Die Aktivität  $a_1$  mit frühester Endzeit – weil  $a_1$  die gemeinsame Ressource am wenigsten einschränkt.



Sei  $A_k = \{a_i \in A : s_i \geq e_k\}$  die Menge der Aktivitäten, die nach Ablauf von  $a_k$  beginnen.

Sei  $L_k$  eine optimale Lösung von  $A_k$ .

Falls Intuition korrekt, dann ist  $\{a_1\} \cup L_1$  optimal.

## Satz.

Sei  $A_k \neq \emptyset$ .

optimale

Teilstruktur!

Sei  $a_m$  Aktivität mit frühester Endzeit in  $A_k$ .

$\Rightarrow$  es gibt eine opt. Lösung von  $A_k$ , die  $a_m$  enthält.

**Beweis.**

*Austauschargument!*

# Greedy – rekursiv

## Satz.

Sei  $A_k \neq \emptyset$ .

optimale

Teilstruktur!

Sei  $a_m$  Aktivität mit frühester Endzeit in  $A_k$ .

$\Rightarrow$  Es gibt eine opt. Lösung von  $A_k$ , die  $a_m$  enthält.

# Greedy – rekursiv

```
GreedyRecursive(int[] s, int[] e)
    e[0] =  $-\infty$  // technischer Kniff  $\Rightarrow A_0 = A$ 
    // Aktivitäten nach Endzeiten sortieren, falls nötig
    return GreedyRecursiveMain(s, e, 0)
```

**Satz.** Sei  $A_k \neq \emptyset$ .  
Sei  $a_m$  Aktivität mit frühester Endzeit in  $A_k$ .  
**optimale Teilstruktur!**  $\Rightarrow$  Es gibt eine opt. Lösung von  $A_k$ , die  $a_m$  enthält.

# Greedy – rekursiv

```
GreedyRecursive(int[] s, int[] e)
```

```
    e[0] =  $-\infty$     // technischer Kniff  $\Rightarrow A_0 = A$ 
```

```
    // Aktivitäten nach Endzeiten sortieren, falls nötig
```

```
    return GreedyRecursiveMain(s, e, 0)
```

```
GreedyRecursiveMain(int[] s, int[] e, int k) // best. Lsg. für  $A_k$ 
```

```
    return  $\{a_m\} \cup$  GreedyRecursiveMain(s, e, m)
```

$\Rightarrow$  Es gibt eine opt. Lösung von  $A_k$ , die  $a_m$  enthält.

# Greedy – rekursiv

```
GreedyRecursive(int[] s, int[] e)
```

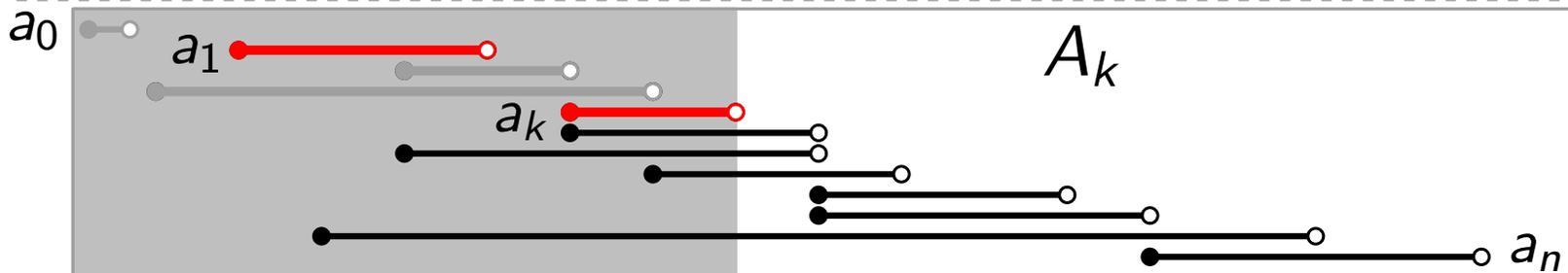
```
  e[0] =  $-\infty$  // technischer Kniff  $\Rightarrow A_0 = A$ 
```

```
  // Aktivitäten nach Endzeiten sortieren, falls nötig
```

```
  return GreedyRecursiveMain(s, e, 0)
```

```
GreedyRecursiveMain(int[] s, int[] e, int k) // best. Lsg. für  $A_k$ 
```

```
  return  $\{a_m\} \cup$  GreedyRecursiveMain(s, e, m)
```



# Greedy – rekursiv

```
GreedyRecursive(int[] s, int[] e)
```

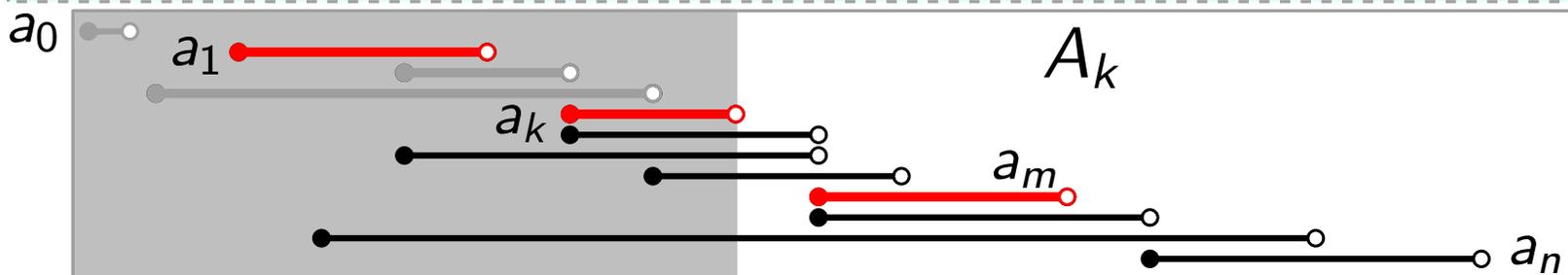
```
  e[0] =  $-\infty$  // technischer Kniff  $\Rightarrow A_0 = A$ 
```

```
  // Aktivitäten nach Endzeiten sortieren, falls nötig
```

```
  return GreedyRecursiveMain(s, e, 0)
```

```
GreedyRecursiveMain(int[] s, int[] e, int k) // best. Lsg. für  $A_k$ 
```

```
  return  $\{a_m\} \cup$  GreedyRecursiveMain(s, e, m)
```



# Greedy – rekursiv

```
GreedyRecursive(int[] s, int[] e)
```

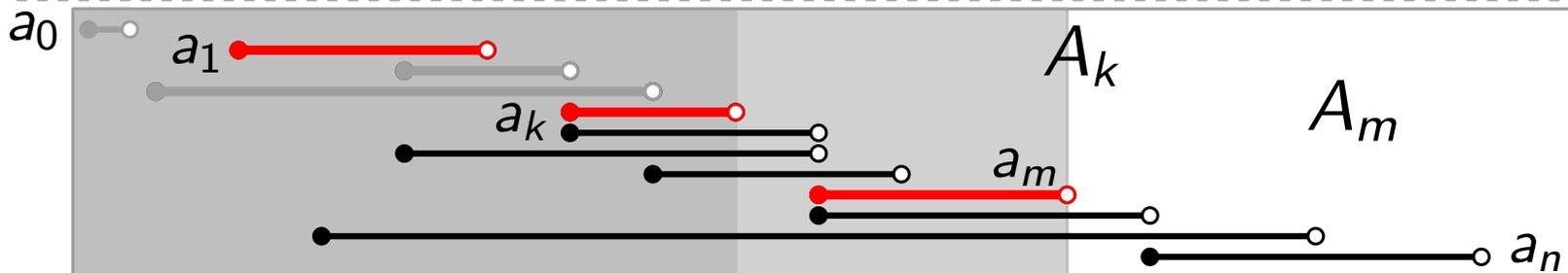
```
  e[0] = -∞ // technischer Kniff ⇒  $A_0 = A$ 
```

```
  // Aktivitäten nach Endzeiten sortieren, falls nötig
```

```
  return GreedyRecursiveMain(s, e, 0)
```

```
GreedyRecursiveMain(int[] s, int[] e, int k) // best. Lsg. für  $A_k$ 
```

```
  return  $\{a_m\} \cup$  GreedyRecursiveMain(s, e, m)
```



# Greedy – rekursiv

```
GreedyRecursive(int[] s, int[] e)
```

```
  e[0] =  $-\infty$  // technischer Kniff  $\Rightarrow A_0 = A$ 
```

```
  // Aktivitäten nach Endzeiten sortieren, falls nötig
```

```
  return GreedyRecursiveMain(s, e, 0)
```

```
GreedyRecursiveMain(int[] s, int[] e, int k) // best. Lsg. für  $A_k$ 
```

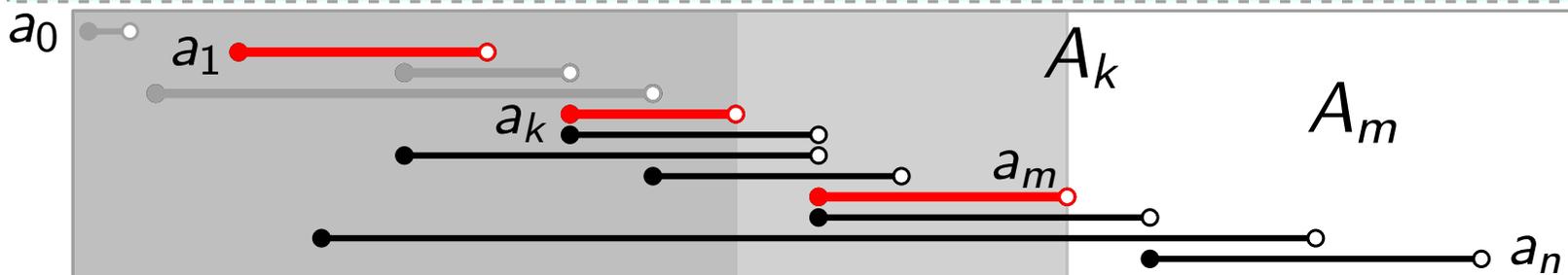
```
  m = k + 1; n = s.length
```

```
  // Finde Aktivität  $a_m$  mit kleinster Endzeit in  $A_k$ 
```

```
  while do
```

```
  └
```

```
  return  $\{a_m\} \cup \text{GreedyRecursiveMain}(s, e, m)$ 
```



# Greedy – rekursiv

```
GreedyRecursive(int[] s, int[] e)
```

```
  e[0] =  $-\infty$  // technischer Kniff  $\Rightarrow A_0 = A$ 
```

```
  // Aktivitäten nach Endzeiten sortieren, falls nötig
```

```
  return GreedyRecursiveMain(s, e, 0)
```

```
GreedyRecursiveMain(int[] s, int[] e, int k) // best. Lsg. für  $A_k$ 
```

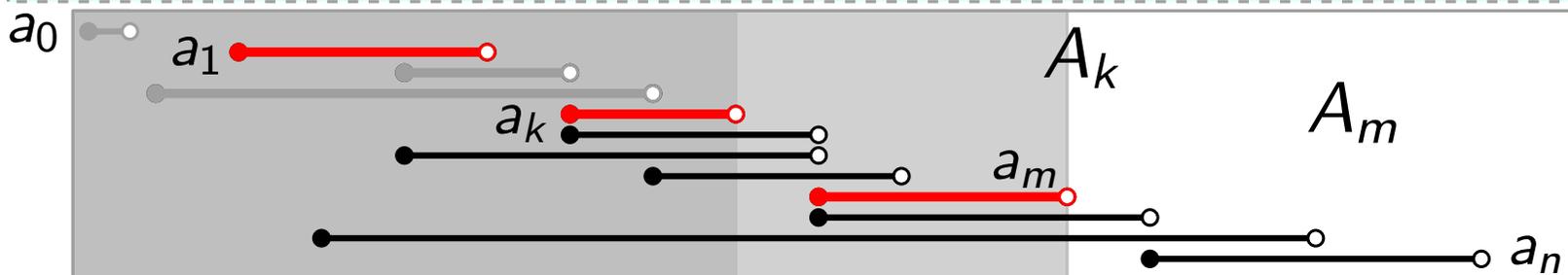
```
  m = k + 1; n = s.length
```

```
  // Finde Aktivität  $a_m$  mit kleinster Endzeit in  $A_k$ 
```

```
  while m  $\leq$  n and s[m] < e[k] do
```

```
     $\perp$  m = m + 1
```

```
  return { $a_m$ }  $\cup$  GreedyRecursiveMain(s, e, m)
```



# Greedy – rekursiv

```
GreedyRecursive(int[] s, int[] e)
```

```
  e[0] =  $-\infty$  // technischer Kniff  $\Rightarrow A_0 = A$ 
```

```
  // Aktivitäten nach Endzeiten sortieren, falls nötig
```

```
  return GreedyRecursiveMain(s, e, 0)
```

```
GreedyRecursiveMain(int[] s, int[] e, int k) // best. Lsg. für  $A_k$ 
```

```
  m = k + 1; n = s.length
```

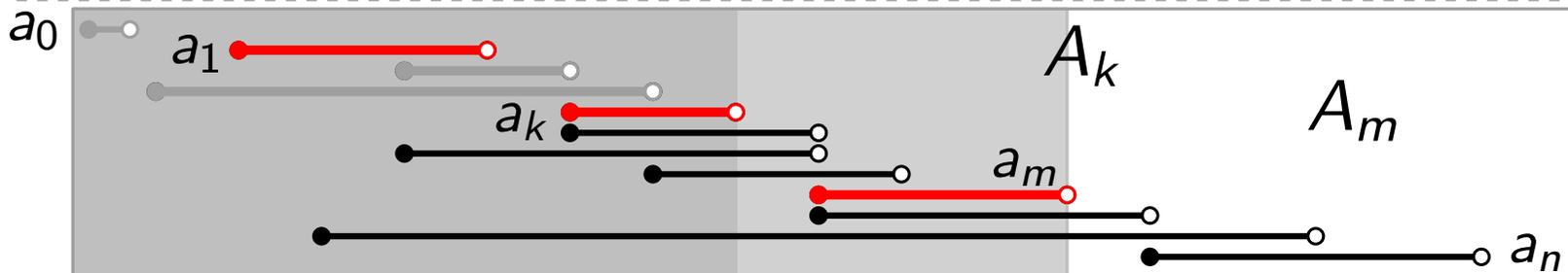
```
  // Finde Aktivität  $a_m$  mit kleinster Endzeit in  $A_k$ 
```

```
  while m  $\leq$  n and s[m] < e[k] do
```

```
     $\perp$  m = m + 1
```

```
  if m > n then return  $\emptyset$ 
```

```
  else return  $\{a_m\} \cup$  GreedyRecursiveMain(s, e, m)
```



# Greedy – rekursiv

```
GreedyRecursive(int[] s, int[] e)
```

```
  e[0] =  $-\infty$  // technischer Kniff  $\Rightarrow A_0 = A$ 
```

```
  // Aktivitäten nach Endzeiten sortieren, falls nötig
```

```
  return GreedyRecursiveMain(s, e, 0)
```

```
GreedyRecursiveMain(int[] s, int[] e, int k) // best. Lsg. für  $A_k$ 
```

```
  m = k + 1; n = s.length
```

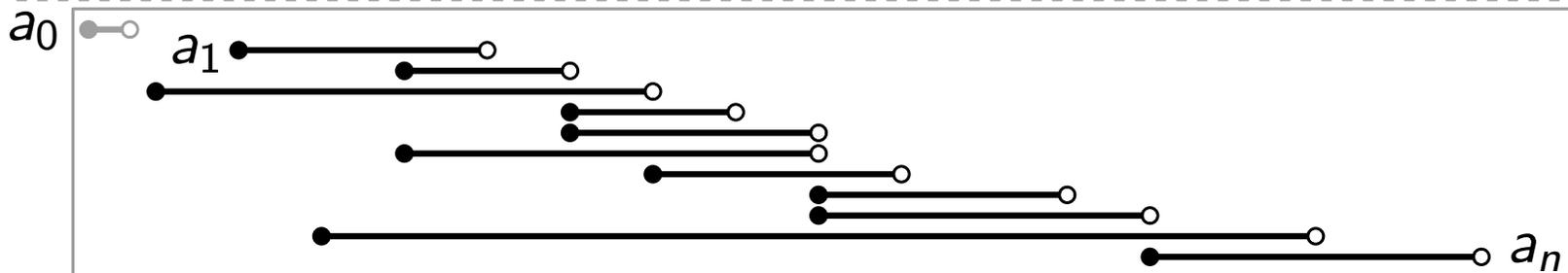
```
  // Finde Aktivität  $a_m$  mit kleinster Endzeit in  $A_k$ 
```

```
  while m  $\leq$  n and s[m] < e[k] do
```

```
     $\perp$  m = m + 1
```

```
  if m > n then return  $\emptyset$ 
```

```
  else return { $a_m$ }  $\cup$  GreedyRecursiveMain(s, e, m)
```



# Greedy – rekursiv

```
GreedyRecursive(int[] s, int[] e)
```

```
  e[0] =  $-\infty$  // technischer Kniff  $\Rightarrow A_0 = A$ 
```

```
  // Aktivitäten nach Endzeiten sortieren, falls nötig
```

```
  return GreedyRecursiveMain(s, e, 0)
```

```
GreedyRecursiveMain(int[] s, int[] e, int k) // best. Lsg. für  $A_k$ 
```

```
  m = k + 1; n = s.length
```

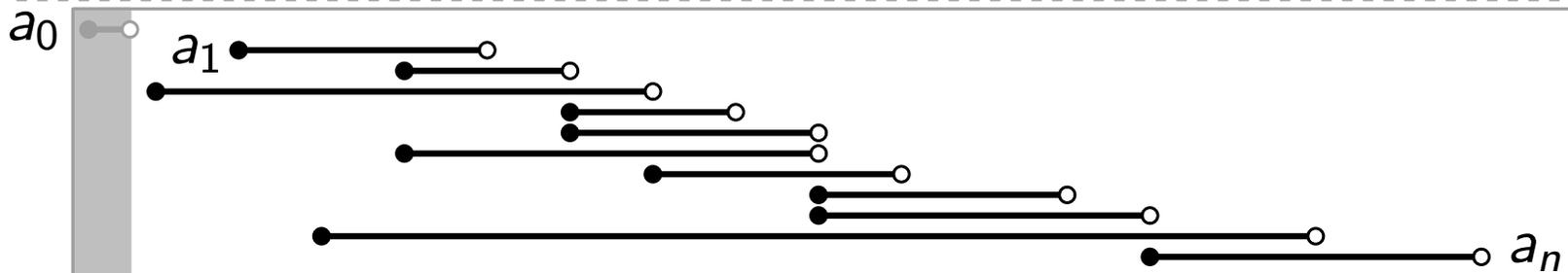
```
  // Finde Aktivität  $a_m$  mit kleinster Endzeit in  $A_k$ 
```

```
  while m  $\leq$  n and s[m] < e[k] do
```

```
     $\perp$  m = m + 1
```

```
  if m > n then return  $\emptyset$ 
```

```
  else return { $a_m$ }  $\cup$  GreedyRecursiveMain(s, e, m)
```



# Greedy – rekursiv

```
GreedyRecursive(int[] s, int[] e)
```

```
  e[0] =  $-\infty$  // technischer Kniff  $\Rightarrow A_0 = A$ 
```

```
  // Aktivitäten nach Endzeiten sortieren, falls nötig
```

```
  return GreedyRecursiveMain(s, e, 0)
```

```
GreedyRecursiveMain(int[] s, int[] e, int k) // best. Lsg. für  $A_k$ 
```

```
  m = k + 1; n = s.length
```

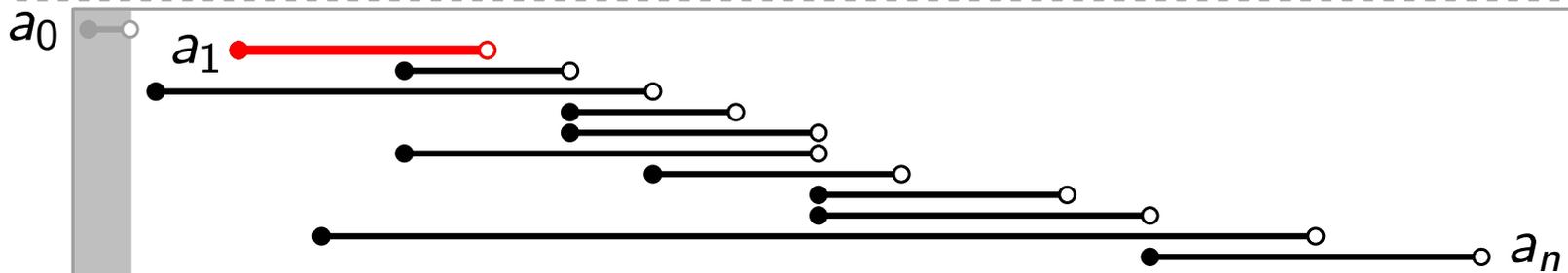
```
  // Finde Aktivität  $a_m$  mit kleinster Endzeit in  $A_k$ 
```

```
  while m  $\leq$  n and s[m] < e[k] do
```

```
     $\perp$  m = m + 1
```

```
  if m > n then return  $\emptyset$ 
```

```
  else return { $a_m$ }  $\cup$  GreedyRecursiveMain(s, e, m)
```



# Greedy – rekursiv

```
GreedyRecursive(int[] s, int[] e)
```

```
  e[0] =  $-\infty$  // technischer Kniff  $\Rightarrow A_0 = A$ 
```

```
  // Aktivitäten nach Endzeiten sortieren, falls nötig
```

```
  return GreedyRecursiveMain(s, e, 0)
```

```
GreedyRecursiveMain(int[] s, int[] e, int k) // best. Lsg. für  $A_k$ 
```

```
  m = k + 1; n = s.length
```

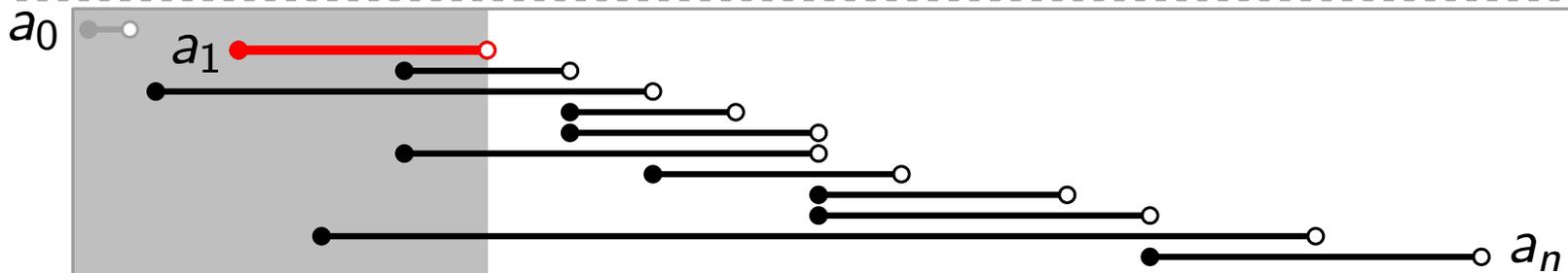
```
  // Finde Aktivität  $a_m$  mit kleinster Endzeit in  $A_k$ 
```

```
  while m  $\leq$  n and s[m] < e[k] do
```

```
     $\perp$  m = m + 1
```

```
  if m > n then return  $\emptyset$ 
```

```
  else return { $a_m$ }  $\cup$  GreedyRecursiveMain(s, e, m)
```



# Greedy – rekursiv

```
GreedyRecursive(int[] s, int[] e)
```

```
  e[0] =  $-\infty$  // technischer Kniff  $\Rightarrow A_0 = A$ 
```

```
  // Aktivitäten nach Endzeiten sortieren, falls nötig
```

```
  return GreedyRecursiveMain(s, e, 0)
```

```
GreedyRecursiveMain(int[] s, int[] e, int k) // best. Lsg. für  $A_k$ 
```

```
  m = k + 1; n = s.length
```

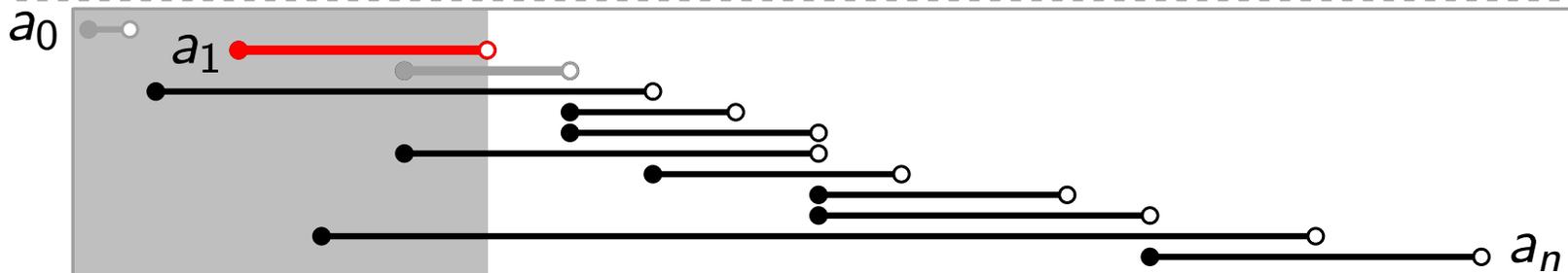
```
  // Finde Aktivität  $a_m$  mit kleinster Endzeit in  $A_k$ 
```

```
  while m  $\leq$  n and s[m] < e[k] do
```

```
     $\perp$  m = m + 1
```

```
  if m > n then return  $\emptyset$ 
```

```
  else return { $a_m$ }  $\cup$  GreedyRecursiveMain(s, e, m)
```



# Greedy – rekursiv

```
GreedyRecursive(int[] s, int[] e)
```

```
  e[0] =  $-\infty$  // technischer Kniff  $\Rightarrow A_0 = A$ 
```

```
  // Aktivitäten nach Endzeiten sortieren, falls nötig
```

```
  return GreedyRecursiveMain(s, e, 0)
```

```
GreedyRecursiveMain(int[] s, int[] e, int k) // best. Lsg. für  $A_k$ 
```

```
  m = k + 1; n = s.length
```

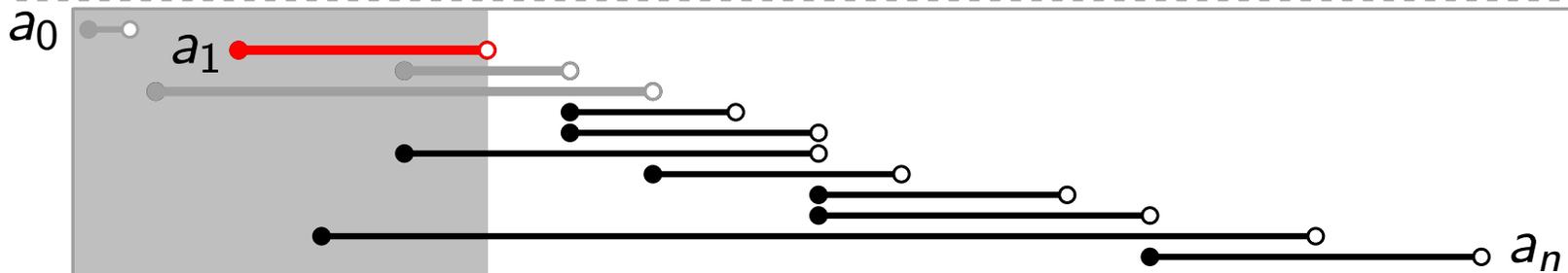
```
  // Finde Aktivität  $a_m$  mit kleinster Endzeit in  $A_k$ 
```

```
  while m  $\leq$  n and s[m] < e[k] do
```

```
     $\perp$  m = m + 1
```

```
  if m > n then return  $\emptyset$ 
```

```
  else return { $a_m$ }  $\cup$  GreedyRecursiveMain(s, e, m)
```



# Greedy – rekursiv

```
GreedyRecursive(int[] s, int[] e)
```

```
  e[0] =  $-\infty$  // technischer Kniff  $\Rightarrow A_0 = A$ 
```

```
  // Aktivitäten nach Endzeiten sortieren, falls nötig
```

```
  return GreedyRecursiveMain(s, e, 0)
```

```
GreedyRecursiveMain(int[] s, int[] e, int k) // best. Lsg. für  $A_k$ 
```

```
  m = k + 1; n = s.length
```

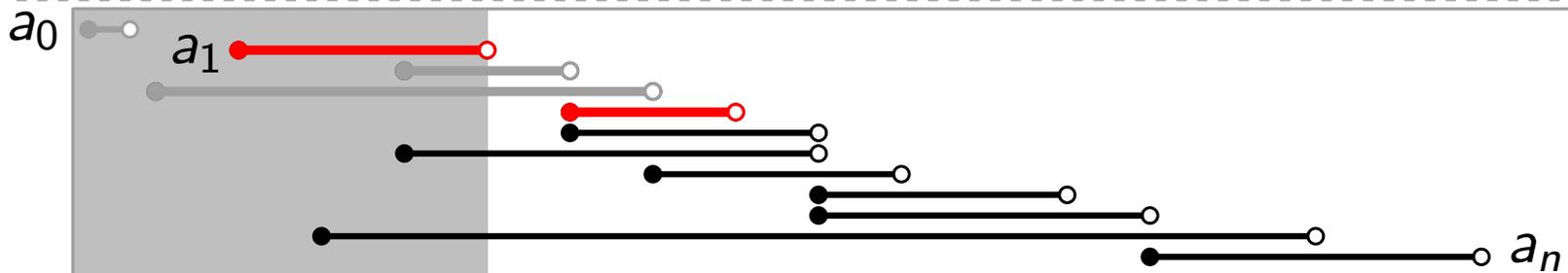
```
  // Finde Aktivität  $a_m$  mit kleinster Endzeit in  $A_k$ 
```

```
  while m  $\leq$  n and s[m] < e[k] do
```

```
     $\perp$  m = m + 1
```

```
  if m > n then return  $\emptyset$ 
```

```
  else return { $a_m$ }  $\cup$  GreedyRecursiveMain(s, e, m)
```



# Greedy – rekursiv

```
GreedyRecursive(int[] s, int[] e)
```

```
  e[0] =  $-\infty$  // technischer Kniff  $\Rightarrow A_0 = A$ 
```

```
  // Aktivitäten nach Endzeiten sortieren, falls nötig
```

```
  return GreedyRecursiveMain(s, e, 0)
```

```
GreedyRecursiveMain(int[] s, int[] e, int k) // best. Lsg. für  $A_k$ 
```

```
  m = k + 1; n = s.length
```

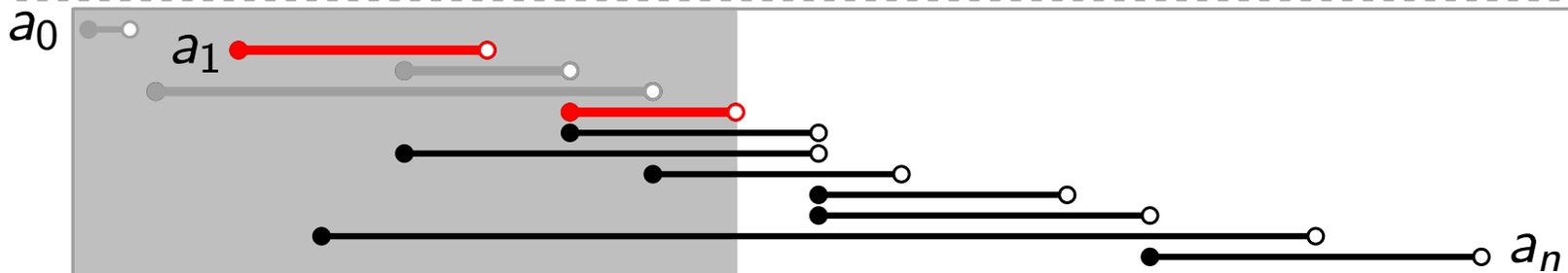
```
  // Finde Aktivität  $a_m$  mit kleinster Endzeit in  $A_k$ 
```

```
  while m  $\leq$  n and s[m] < e[k] do
```

```
     $\perp$  m = m + 1
```

```
  if m > n then return  $\emptyset$ 
```

```
  else return { $a_m$ }  $\cup$  GreedyRecursiveMain(s, e, m)
```



# Greedy – rekursiv

```
GreedyRecursive(int[] s, int[] e)
```

```
  e[0] =  $-\infty$  // technischer Kniff  $\Rightarrow A_0 = A$ 
```

```
  // Aktivitäten nach Endzeiten sortieren, falls nötig
```

```
  return GreedyRecursiveMain(s, e, 0)
```

```
GreedyRecursiveMain(int[] s, int[] e, int k) // best. Lsg. für  $A_k$ 
```

```
  m = k + 1; n = s.length
```

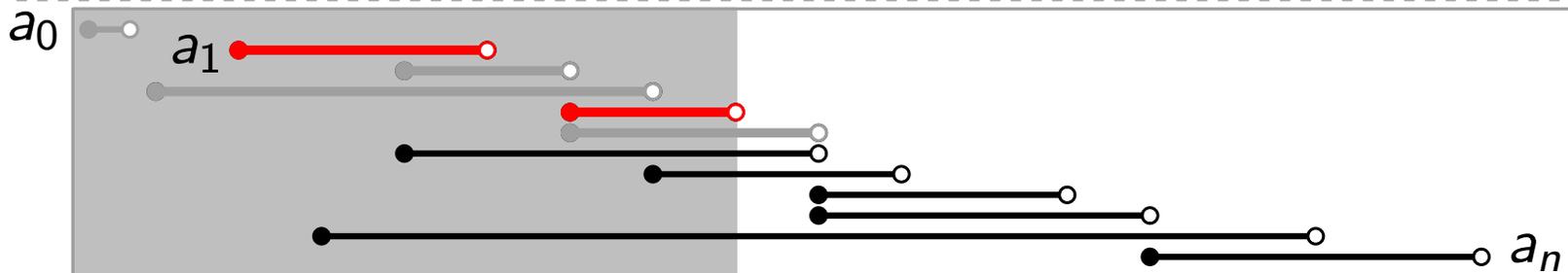
```
  // Finde Aktivität  $a_m$  mit kleinster Endzeit in  $A_k$ 
```

```
  while m  $\leq$  n and s[m] < e[k] do
```

```
     $\perp$  m = m + 1
```

```
  if m > n then return  $\emptyset$ 
```

```
  else return { $a_m$ }  $\cup$  GreedyRecursiveMain(s, e, m)
```



# Greedy – rekursiv

```
GreedyRecursive(int[] s, int[] e)
```

```
  e[0] =  $-\infty$  // technischer Kniff  $\Rightarrow A_0 = A$ 
```

```
  // Aktivitäten nach Endzeiten sortieren, falls nötig
```

```
  return GreedyRecursiveMain(s, e, 0)
```

```
GreedyRecursiveMain(int[] s, int[] e, int k) // best. Lsg. für  $A_k$ 
```

```
  m = k + 1; n = s.length
```

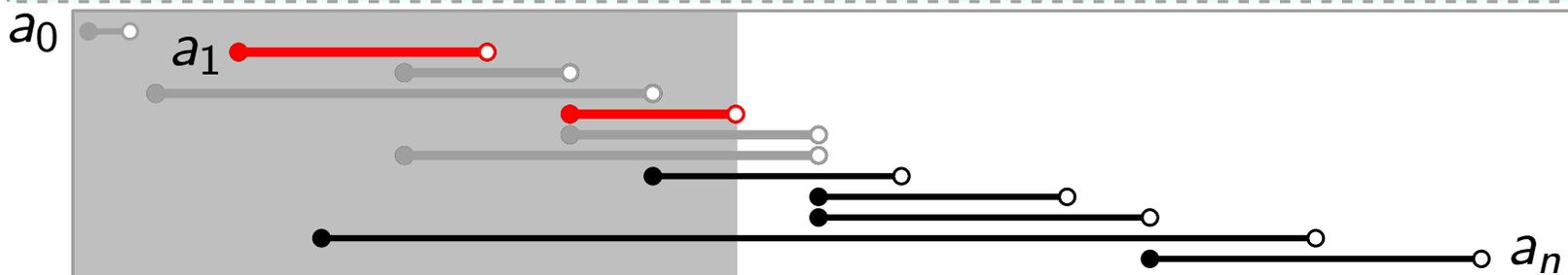
```
  // Finde Aktivität  $a_m$  mit kleinster Endzeit in  $A_k$ 
```

```
  while m  $\leq$  n and s[m] < e[k] do
```

```
     $\perp$  m = m + 1
```

```
  if m > n then return  $\emptyset$ 
```

```
  else return { $a_m$ }  $\cup$  GreedyRecursiveMain(s, e, m)
```



# Greedy – rekursiv

```
GreedyRecursive(int[] s, int[] e)
```

```
  e[0] =  $-\infty$  // technischer Kniff  $\Rightarrow A_0 = A$ 
```

```
  // Aktivitäten nach Endzeiten sortieren, falls nötig
```

```
  return GreedyRecursiveMain(s, e, 0)
```

```
GreedyRecursiveMain(int[] s, int[] e, int k) // best. Lsg. für  $A_k$ 
```

```
  m = k + 1; n = s.length
```

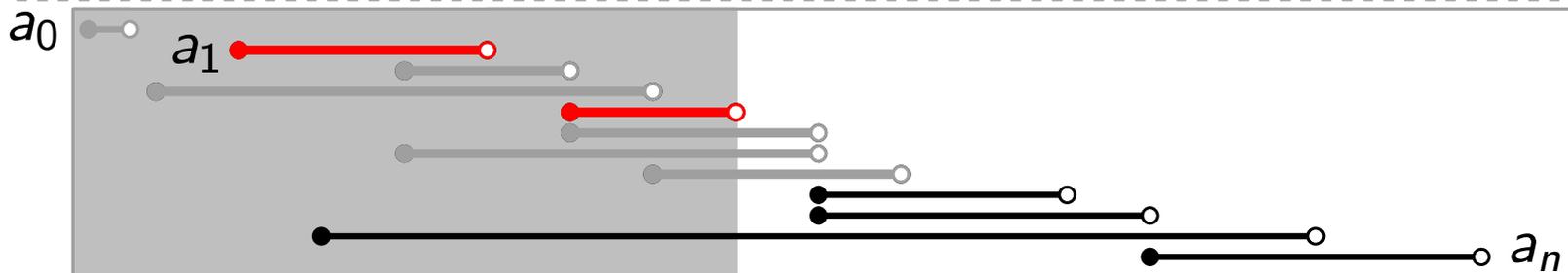
```
  // Finde Aktivität  $a_m$  mit kleinster Endzeit in  $A_k$ 
```

```
  while m  $\leq$  n and s[m] < e[k] do
```

```
     $\perp$  m = m + 1
```

```
  if m > n then return  $\emptyset$ 
```

```
  else return { $a_m$ }  $\cup$  GreedyRecursiveMain(s, e, m)
```



# Greedy – rekursiv

```
GreedyRecursive(int[] s, int[] e)
```

```
  e[0] =  $-\infty$  // technischer Kniff  $\Rightarrow A_0 = A$ 
```

```
  // Aktivitäten nach Endzeiten sortieren, falls nötig
```

```
  return GreedyRecursiveMain(s, e, 0)
```

```
GreedyRecursiveMain(int[] s, int[] e, int k) // best. Lsg. für  $A_k$ 
```

```
  m = k + 1; n = s.length
```

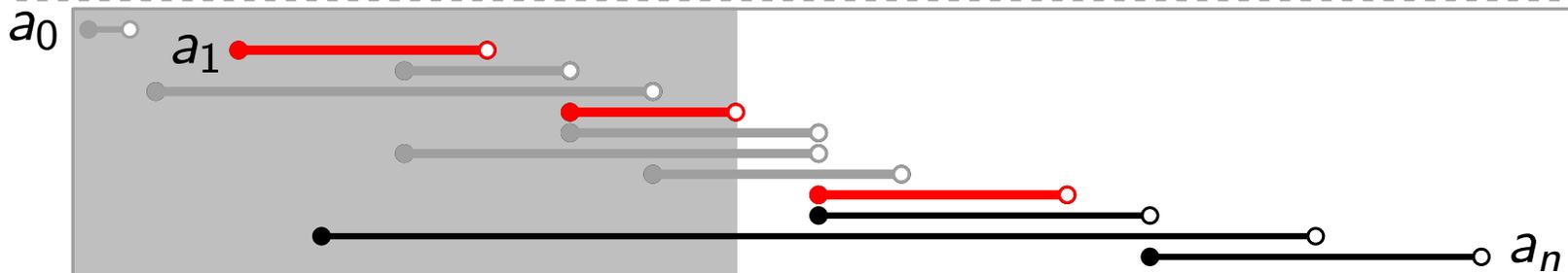
```
  // Finde Aktivität  $a_m$  mit kleinster Endzeit in  $A_k$ 
```

```
  while m  $\leq$  n and s[m] < e[k] do
```

```
     $\perp$  m = m + 1
```

```
  if m > n then return  $\emptyset$ 
```

```
  else return { $a_m$ }  $\cup$  GreedyRecursiveMain(s, e, m)
```



# Greedy – rekursiv

```
GreedyRecursive(int[] s, int[] e)
```

```
  e[0] =  $-\infty$  // technischer Kniff  $\Rightarrow A_0 = A$ 
```

```
  // Aktivitäten nach Endzeiten sortieren, falls nötig
```

```
  return GreedyRecursiveMain(s, e, 0)
```

```
GreedyRecursiveMain(int[] s, int[] e, int k) // best. Lsg. für  $A_k$ 
```

```
  m = k + 1; n = s.length
```

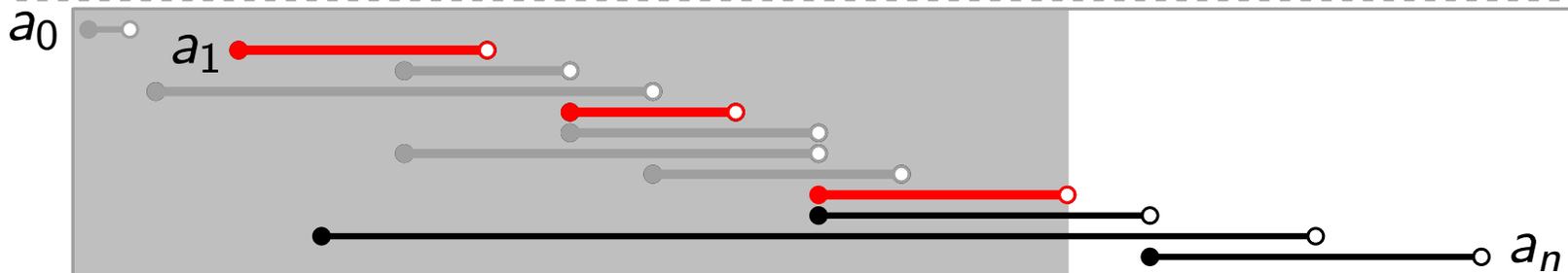
```
  // Finde Aktivität  $a_m$  mit kleinster Endzeit in  $A_k$ 
```

```
  while m  $\leq$  n and s[m] < e[k] do
```

```
     $\perp$  m = m + 1
```

```
  if m > n then return  $\emptyset$ 
```

```
  else return { $a_m$ }  $\cup$  GreedyRecursiveMain(s, e, m)
```



# Greedy – rekursiv

```
GreedyRecursive(int[] s, int[] e)
```

```
  e[0] =  $-\infty$  // technischer Kniff  $\Rightarrow A_0 = A$ 
```

```
  // Aktivitäten nach Endzeiten sortieren, falls nötig
```

```
  return GreedyRecursiveMain(s, e, 0)
```

```
GreedyRecursiveMain(int[] s, int[] e, int k) // best. Lsg. für  $A_k$ 
```

```
  m = k + 1; n = s.length
```

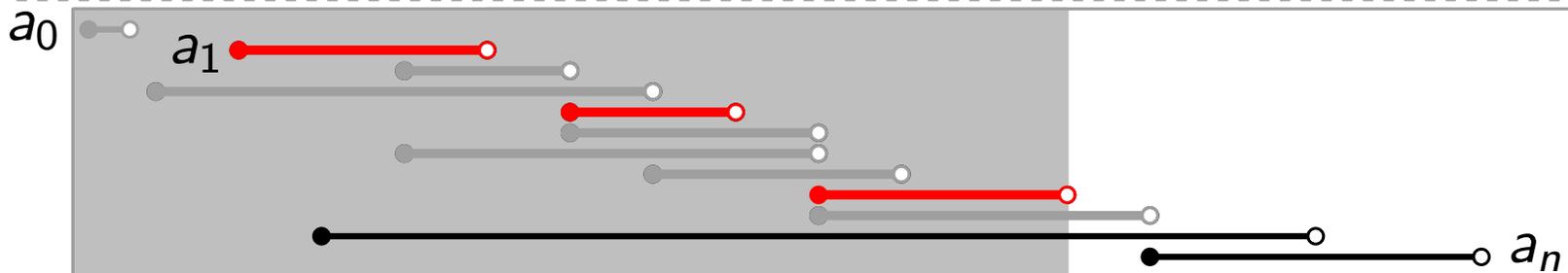
```
  // Finde Aktivität  $a_m$  mit kleinster Endzeit in  $A_k$ 
```

```
  while m  $\leq$  n and s[m] < e[k] do
```

```
     $\perp$  m = m + 1
```

```
  if m > n then return  $\emptyset$ 
```

```
  else return { $a_m$ }  $\cup$  GreedyRecursiveMain(s, e, m)
```



# Greedy – rekursiv

```
GreedyRecursive(int[] s, int[] e)
```

```
  e[0] =  $-\infty$  // technischer Kniff  $\Rightarrow A_0 = A$ 
```

```
  // Aktivitäten nach Endzeiten sortieren, falls nötig
```

```
  return GreedyRecursiveMain(s, e, 0)
```

```
GreedyRecursiveMain(int[] s, int[] e, int k) // best. Lsg. für  $A_k$ 
```

```
  m = k + 1; n = s.length
```

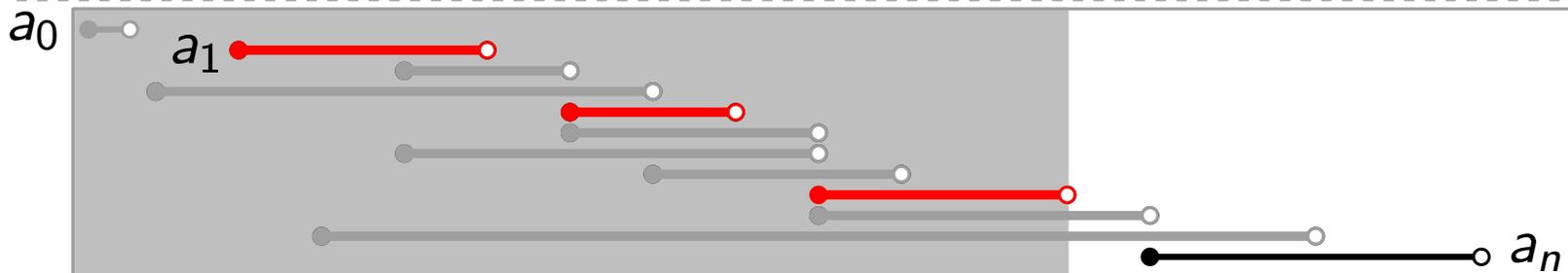
```
  // Finde Aktivität  $a_m$  mit kleinster Endzeit in  $A_k$ 
```

```
  while m  $\leq$  n and s[m] < e[k] do
```

```
     $\perp$  m = m + 1
```

```
  if m > n then return  $\emptyset$ 
```

```
  else return { $a_m$ }  $\cup$  GreedyRecursiveMain(s, e, m)
```



# Greedy – rekursiv

```
GreedyRecursive(int[] s, int[] e)
```

```
  e[0] =  $-\infty$  // technischer Kniff  $\Rightarrow A_0 = A$ 
```

```
  // Aktivitäten nach Endzeiten sortieren, falls nötig
```

```
  return GreedyRecursiveMain(s, e, 0)
```

```
GreedyRecursiveMain(int[] s, int[] e, int k) // best. Lsg. für  $A_k$ 
```

```
  m = k + 1; n = s.length
```

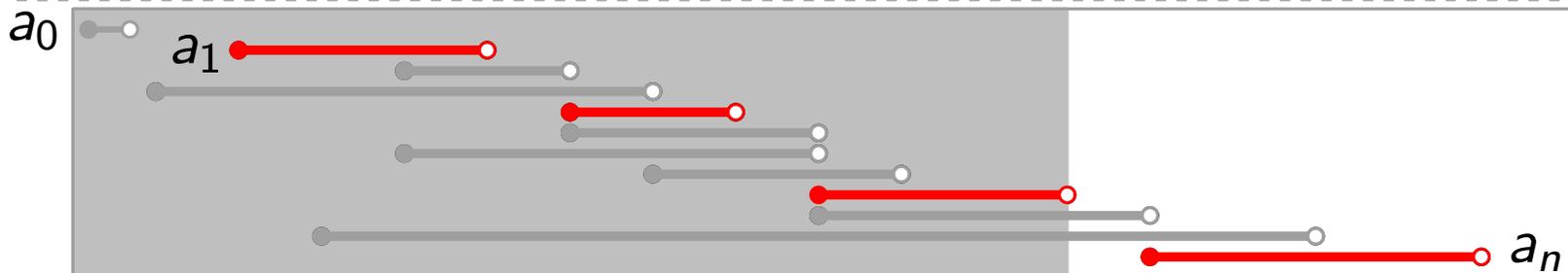
```
  // Finde Aktivität  $a_m$  mit kleinster Endzeit in  $A_k$ 
```

```
  while m  $\leq$  n and s[m] < e[k] do
```

```
     $\perp$  m = m + 1
```

```
  if m > n then return  $\emptyset$ 
```

```
  else return { $a_m$ }  $\cup$  GreedyRecursiveMain(s, e, m)
```



# Greedy – rekursiv

```
GreedyRecursive(int[] s, int[] e)
```

```
  e[0] =  $-\infty$  // technischer Kniff  $\Rightarrow A_0 = A$ 
```

```
  // Aktivitäten nach Endzeiten sortieren, falls nötig
```

```
  return GreedyRecursiveMain(s, e, 0)
```

```
GreedyRecursiveMain(int[] s, int[] e, int k) // best. Lsg. für  $A_k$ 
```

```
  m = k + 1; n = s.length
```

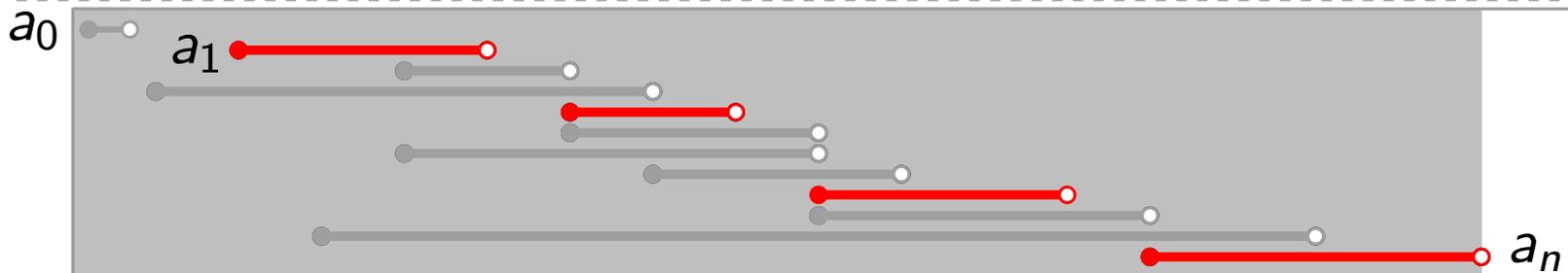
```
  // Finde Aktivität  $a_m$  mit kleinster Endzeit in  $A_k$ 
```

```
  while m  $\leq$  n and s[m] < e[k] do
```

```
     $\perp$  m = m + 1
```

```
  if m > n then return  $\emptyset$ 
```

```
  else return { $a_m$ }  $\cup$  GreedyRecursiveMain(s, e, m)
```



# Greedy – rekursiv

```
GreedyRecursive(int[] s, int[] e)
  e[0] =  $-\infty$  // technischer Kniff  $\Rightarrow A_0 = A$ 
  // Aktivitäten nach Endzeiten sortieren, falls nötig
  return GreedyRecursiveMain(s, e, 0)
```

```
GreedyRecursiveMain(int[] s, int[] e, int k) // best. Lsg. für  $A_k$ 
   $m = k + 1$ ;  $n = s.length$ 
  // Finde Aktivität  $a_m$  mit kleinster Endzeit in  $A_k$ 
  while  $m \leq n$  and  $s[m] < e[k]$  do
     $m = m + 1$ 
  if  $m > n$  then return  $\emptyset$ 
  else return  $\{a_m\} \cup$  GreedyRecursiveMain(s, e, m)
```

**Laufzeit?**

# Greedy – rekursiv

```
GreedyRecursive(int[] s, int[] e)
```

```
  e[0] =  $-\infty$  // technischer Kniff  $\Rightarrow A_0 = A$ 
```

```
  // Aktivitäten nach Endzeiten sortieren, falls nötig
```

```
  return GreedyRecursiveMain(s, e, 0)
```

```
GreedyRecursiveMain(int[] s, int[] e, int k) // best. Lsg. für  $A_k$ 
```

```
  m = k + 1; n = s.length
```

```
  // Finde Aktivität  $a_m$  mit kleinster Endzeit in  $A_k$ 
```

```
  while m  $\leq$  n and s[m] < e[k] do
```

```
    └ m = m + 1
```

```
  if m > n then return  $\emptyset$ 
```

```
  else return { $a_m$ }  $\cup$  GreedyRecursiveMain(s, e, m)
```

**Laufzeit?** Wie oft wird  $m$  inkrementiert?

# Greedy – rekursiv

```
GreedyRecursive(int[] s, int[] e)
```

```
  e[0] =  $-\infty$  // technischer Kniff  $\Rightarrow A_0 = A$ 
```

```
  // Aktivitäten nach Endzeiten sortieren, falls nötig
```

```
  return GreedyRecursiveMain(s, e, 0)
```

```
GreedyRecursiveMain(int[] s, int[] e, int k) // best. Lsg. für  $A_k$ 
```

```
  m = k + 1; n = s.length
```

```
  // Finde Aktivität  $a_m$  mit kleinster Endzeit in  $A_k$ 
```

```
  while m  $\leq$  n and s[m] < e[k] do
```

```
     $\perp$  m = m + 1
```

```
  if m > n then return  $\emptyset$ 
```

```
  else return { $a_m$ }  $\cup$  GreedyRecursiveMain(s, e, m)
```

## Laufzeit?

Wie oft wird  $m$  **inkrementiert**?

Insgesamt, über alle rekursiven Aufrufe,  $n$  Mal.

# Greedy – rekursiv

```
GreedyRecursive(int[] s, int[] e)
```

```
  e[0] =  $-\infty$  // technischer Kniff  $\Rightarrow A_0 = A$ 
```

```
  // Aktivitäten nach Endzeiten sortieren, falls nötig
```

```
  return GreedyRecursiveMain(s, e, 0)
```

```
GreedyRecursiveMain(int[] s, int[] e, int k) // best. Lsg. für  $A_k$ 
```

```
  m = k + 1; n = s.length
```

```
  // Finde Aktivität  $a_m$  mit kleinster Endzeit in  $A_k$ 
```

```
  while m  $\leq$  n and s[m] < e[k] do
```

```
    └ m = m + 1
```

```
  if m > n then return  $\emptyset$ 
```

```
  else return { $a_m$ }  $\cup$  GreedyRecursiveMain(s, e, m)
```

## Laufzeit?

Wie oft wird  $m$  **inkrementiert**?

Insgesamt, über alle rekursiven Aufrufe,  $n$  Mal.

D.h. GreedyRecursive läuft (ohne Sortieren) in  $\Theta(n)$  Zeit.

# Greedy – ~~rekursiv~~

```
GreedyRecursive(int[] s, int[] e)
```

```
  e[0] = -∞ // technischer Kniff ⇒  $A_0 = A$ 
```

```
  // Aktivitäten nach Endzeiten sortieren, falls nötig
```

```
  return GreedyRecursiveMain(s, e, 0)
```

```
GreedyRecursiveMain(int[] s, int[] e, int k) // best. Lsg. für  $A_k$ 
```

```
  m = k + 1; n = s.length
```

```
  // Finde Aktivität  $a_m$  mit kleinster Endzeit in  $A_k$ 
```

```
  while m ≤ n and s[m] < e[k] do
```

```
    ⊥ m = m + 1
```

```
  if m > n then return ∅
```

```
  else return { $a_m$ } ∪ GreedyRecursiveMain(s, e, m)
```

## Laufzeit?

Wie oft wird  $m$  **inkrementiert**?

Insgesamt, über alle rekursiven Aufrufe,  $n$  Mal.

D.h. GreedyRecursive läuft (ohne Sortieren) in  $\Theta(n)$  Zeit.

# Greedy – ~~rekursiv~~ *iterativ!*

```
GreedyRecursive(int[] s, int[] e)
  e[0] = -∞ // technischer Kniff ⇒ A0 = A
  // Aktivitäten nach Endzeiten sortieren, falls nötig
  return GreedyRecursiveMain(s, e, 0)
```

```
GreedyRecursiveMain(int[] s, int[] e, int k) // best. Lsg. für Ak
  m = k + 1; n = s.length
  // Finde Aktivität am mit kleinster Endzeit in Ak
  while m ≤ n and s[m] < e[k] do
    ⊥ m = m + 1
  if m > n then return ∅
  else return {am} ∪ GreedyRecursiveMain(s, e, m)
```

## Laufzeit?

Wie oft wird  $m$  **inkrementiert**?

Insgesamt, über alle rekursiven Aufrufe,  $n$  Mal.

D.h. GreedyRecursive läuft (ohne Sortieren) in  $\Theta(n)$  Zeit.

# Greedy – ~~rekursiv~~ iterativ!

Schreiben Sie  
GreedyIterative(int[] s, int[] e)!

```
GreedyRecursive(int[] s, int[] e)
  e[0] = -∞ // technischer Kniff ⇒ A0 = A
  // Aktivitäten nach Endzeiten sortieren, falls nötig
  return GreedyRecursiveMain(s, e, 0)
```

```
GreedyRecursiveMain(int[] s, int[] e, int k) // best. Lsg. für Ak
  m = k + 1; n = s.length
  // Finde Aktivität am mit kleinster Endzeit in Ak
  while m ≤ n and s[m] < e[k] do
    m = m + 1
  if m > n then return ∅
  else return {am} ∪ GreedyRecursiveMain(s, e, m)
```

## Laufzeit?

Wie oft wird  $m$  inkrementiert?

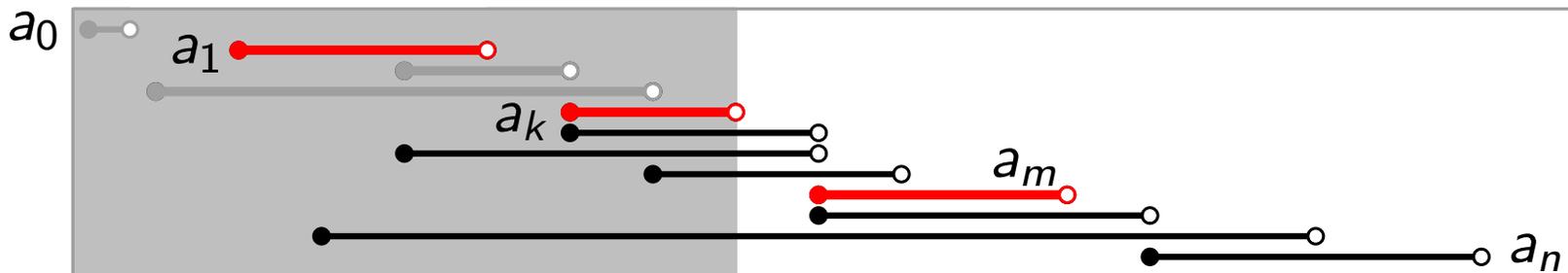
Insgesamt, über alle rekursiven Aufrufe,  $n$  Mal.

D.h. GreedyRecursive läuft (ohne Sortieren) in  $\Theta(n)$  Zeit.

# Greedy – iterativ

```

GreedyIterative(int[] s, int[] e)
  n = s.length
  if n = 0 then return  $\emptyset$ 
   $L = \{a_1\}$ 
  k = 1 // höchster Index in L
  for m = 2 to n do
    |
  return L
  
```

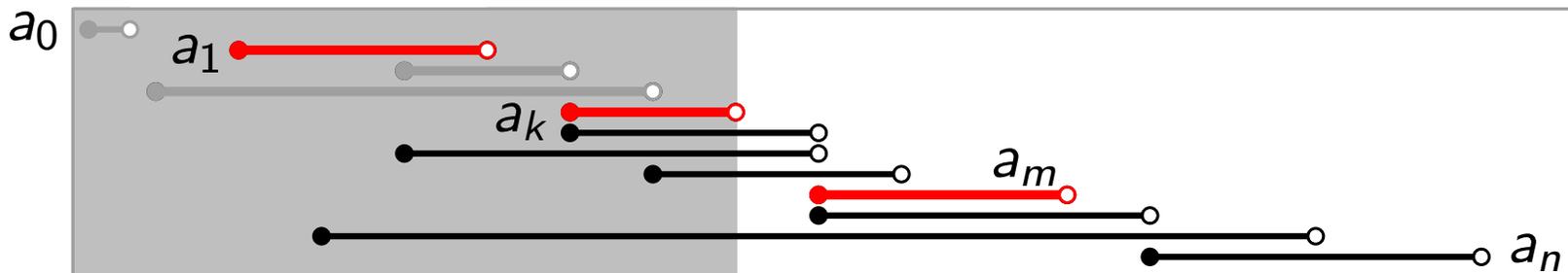


# Greedy – iterativ

```

GreedyIterative(int[] s, int[] e)
  n = s.length
  if n = 0 then return ∅
  L = {a1}
  k = 1 // höchster Index in L
  for m = 2 to n do
    if s[m] ≥ e[k] then
      L = L ∪ {am}
      k = m
  return L

```



# Greedy – iterativ

```
GreedyIterative(int[] s, int[] e)
  n = s.length
  if n = 0 then return  $\emptyset$ 
  L = {a1}
  k = 1 // höchster Index in L
  for m = 2 to n do
    if s[m] ≥ e[k] then
      L = L ∪ {am}
      k = m
  return L
```

**Laufzeit?**

# Greedy – iterativ

```
GreedyIterative(int[] s, int[] e)
  n = s.length
  if n = 0 then return  $\emptyset$ 
  L = {a1}
  k = 1 // höchster Index in L
  for m = 2 to n do
    if s[m] ≥ e[k] then
      L = L ∪ {am}
      k = m
  return L
```

**Laufzeit?**

GreedyIterative läuft ebenfalls in  $\Theta(n)$  Zeit.

# Greedy – iterativ

```

GreedyIterative(int[] s, int[] e)
  n = s.length
  if n = 0 then return ∅
  L = {a1}
  k = 1 // höchster Index in L
  for m = 2 to n do
    if s[m] ≥ e[k] then
      L = L ∪ {am}
      k = m
  return L

```

**Laufzeit?** GreedyIterative läuft ebenfalls in  $\Theta(n)$  Zeit.

**Bemerkung:** GreedyIterative berechnet dieselbe optimale Lösung wie GreedyRecursive

# Greedy – iterativ

```

GreedyIterative(int[] s, int[] e)
  n = s.length
  if n = 0 then return ∅
  L = {a1}
  k = 1 // höchster Index in L
  for m = 2 to n do
    if s[m] ≥ e[k] then
      L = L ∪ {am}
      k = m
  return L

```

**Laufzeit?** GreedyIterative läuft ebenfalls in  $\Theta(n)$  Zeit.

**Bemerkung:** GreedyIterative berechnet dieselbe optimale Lösung wie GreedyRecursive – die „linkeste“.

# Die Greedy-Strategie

# Die Greedy-Strategie

1. Teste, ob das Problem optimale Teilstruktur aufweist.

# Die Greedy-Strategie

1. Teste, ob das Problem optimale Teilstruktur aufweist.
2. Entwickle eine rekursive Lösung

# Die Greedy-Strategie

1. Teste, ob das Problem optimale Teilstruktur aufweist.
2. Entwickle eine rekursive Lösung
3. Zeige, dass bei einer Greedy-Entscheidung nur *ein* Teilproblem bleibt

# Die Greedy-Strategie

1. Teste, ob das Problem optimale Teilstruktur aufweist.
2. Entwickle eine rekursive Lösung
3. Zeige, dass bei einer Greedy-Entscheidung nur *ein* Teilproblem bleibt
4. Beweise, dass die Greedy-Wahl „sicher“ ist (vgl. Kruskal!)

# Die Greedy-Strategie

1. Teste, ob das Problem optimale Teilstruktur aufweist.
2. Entwickle eine rekursive Lösung
3. Zeige, dass bei einer Greedy-Entscheidung nur *ein* Teilproblem bleibt
4. Beweise, dass die Greedy-Wahl „sicher“ ist (vgl. Kruskal!)
5. Entwickle einen rekursiven Greedy-Algorithmus

# Die Greedy-Strategie

1. Teste, ob das Problem optimale Teilstruktur aufweist.
2. Entwickle eine rekursive Lösung
3. Zeige, dass bei einer Greedy-Entscheidung nur *ein* Teilproblem bleibt
4. Beweise, dass die Greedy-Wahl „sicher“ ist (vgl. Kruskal!)
5. Entwickle einen rekursiven Greedy-Algorithmus
6. Konvertiere den rekursiven in einen iterativen Algorithmus

# Food for Thought

1. Welches allgemeinere Ablaufproblem kann der Greedy-Algorithmus (GA) nicht lösen?

# Food for Thought

1. Welches allgemeinere Ablaufproblem kann der Greedy-Algorithmus (GA) nicht lösen?

Wenn jede Aktivität  $a \in A$  ihren eigenen Ertrag  $w(a)$  erbringt:

# Food for Thought

1. Welches allgemeinere Ablaufproblem kann der Greedy-Algorithmus (GA) nicht lösen?

Wenn jede Aktivität  $a \in A$  ihren eigenen Ertrag  $w(a)$  erbringt:

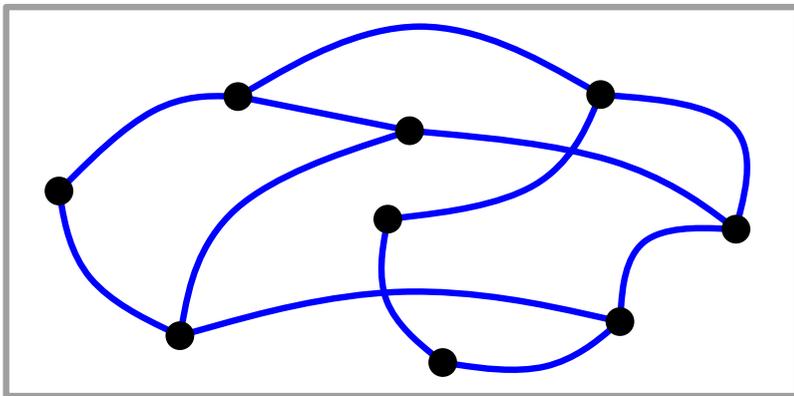
Finde  $L \subseteq A$  mit  $L$  kompatibel und  $w(L) := \sum_{a \in L} w(a)$  max.

# Food for Thought

1. Welches allgemeinere Ablaufproblem kann der Greedy-Algorithmus (GA) nicht lösen?

Wenn jede Aktivität  $a \in A$  ihren eigenen Ertrag  $w(a)$  erbringt:  
Finde  $L \subseteq A$  mit  $L$  kompatibel und  $w(L) := \sum_{a \in L} w(a)$  max.

2. Problem *größte unabhängige Menge (guM)* in Graphen:

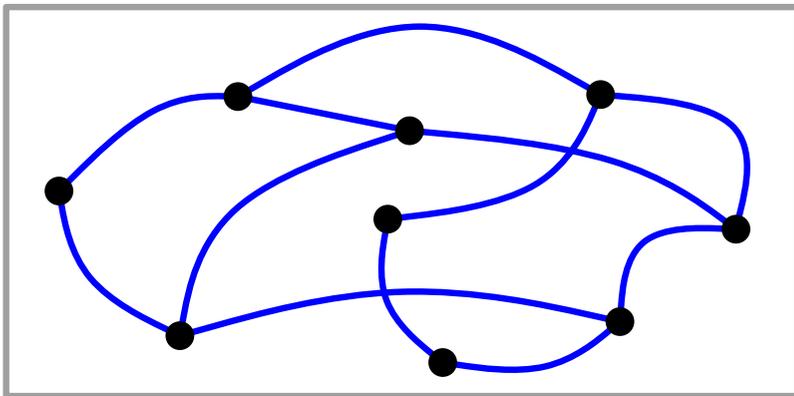


# Food for Thought

1. Welches allgemeinere Ablaufproblem kann der Greedy-Algorithmus (GA) nicht lösen?

Wenn jede Aktivität  $a \in A$  ihren eigenen Ertrag  $w(a)$  erbringt:  
Finde  $L \subseteq A$  mit  $L$  kompatibel und  $w(L) := \sum_{a \in L} w(a)$  max.

2. Problem *größte unabhängige Menge (guM)* in Graphen:



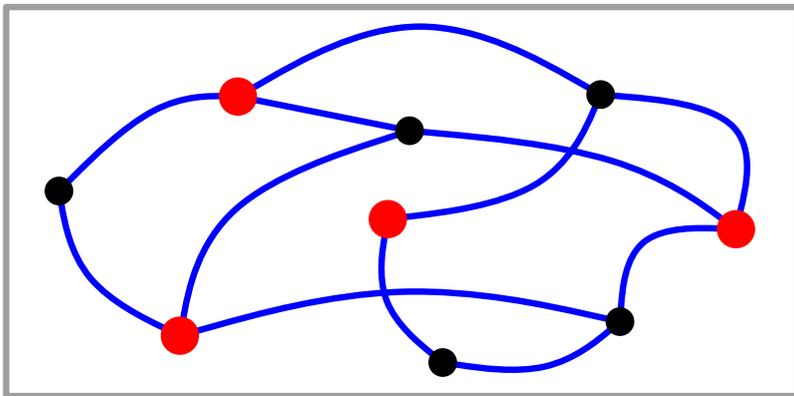
Finde eine größte Teilmenge  $U$  der Knoten, so dass keine zwei Knoten in  $U$  benachbart sind.

# Food for Thought

1. Welches allgemeinere Ablaufproblem kann der Greedy-Algorithmus (GA) nicht lösen?

Wenn jede Aktivität  $a \in A$  ihren eigenen Ertrag  $w(a)$  erbringt:  
 Finde  $L \subseteq A$  mit  $L$  kompatibel und  $w(L) := \sum_{a \in L} w(a)$  max.

2. Problem *größte unabhängige Menge (guM)* in Graphen:



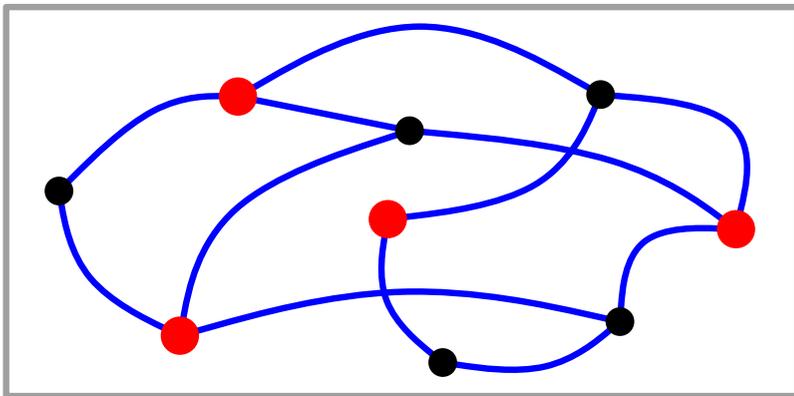
Finde eine größte Teilmenge  $U$  der Knoten, so dass keine zwei Knoten in  $U$  benachbart sind.

# Food for Thought

1. Welches allgemeinere Ablaufproblem kann der Greedy-Algorithmus (GA) nicht lösen?

Wenn jede Aktivität  $a \in A$  ihren eigenen Ertrag  $w(a)$  erbringt:  
 Finde  $L \subseteq A$  mit  $L$  kompatibel und  $w(L) := \sum_{a \in L} w(a)$  max.

2. Problem *größte unabhängige Menge (guM)* in Graphen:



Finde eine größte Teilmenge  $U$  der Knoten, so dass keine zwei Knoten in  $U$  benachbart sind.

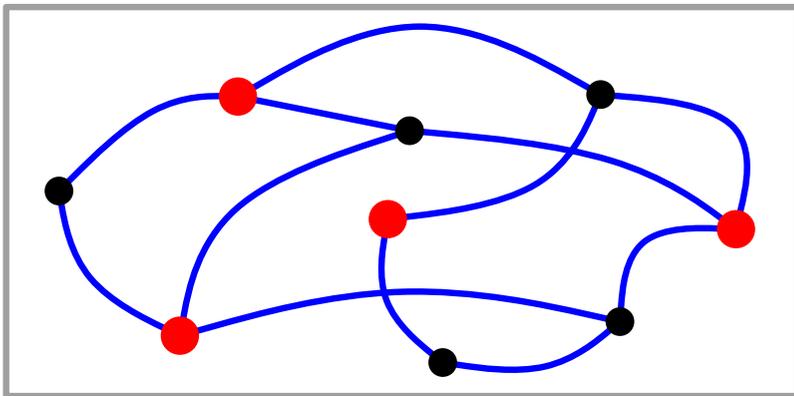
- Was hat guM mit unserem Ablaufplanungsproblem zu tun?

# Food for Thought

1. Welches allgemeinere Ablaufproblem kann der Greedy-Algorithmus (GA) nicht lösen?

Wenn jede Aktivität  $a \in A$  ihren eigenen Ertrag  $w(a)$  erbringt:  
 Finde  $L \subseteq A$  mit  $L$  kompatibel und  $w(L) := \sum_{a \in L} w(a)$  max.

2. Problem *größte unabhängige Menge (guM)* in Graphen:



Finde eine größte Teilmenge  $U$  der Knoten, so dass keine zwei Knoten in  $U$  benachbart sind.

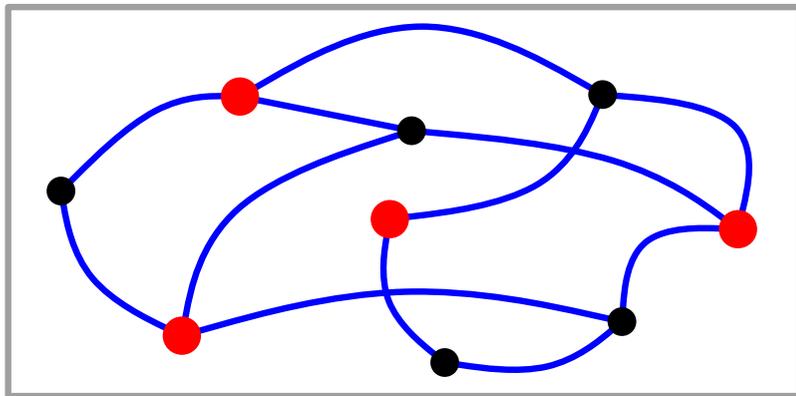
- Was hat guM mit unserem Ablaufplanungsproblem zu tun?
- Welche Graphen kommen bei der Ablaufplanung nicht vor?

# Food for Thought

1. Welches allgemeinere Ablaufproblem kann der Greedy-Algorithmus (GA) nicht lösen?

Wenn jede Aktivität  $a \in A$  ihren eigenen Ertrag  $w(a)$  erbringt:  
 Finde  $L \subseteq A$  mit  $L$  kompatibel und  $w(L) := \sum_{a \in L} w(a)$  max.

2. Problem *größte unabhängige Menge (guM)* in Graphen:



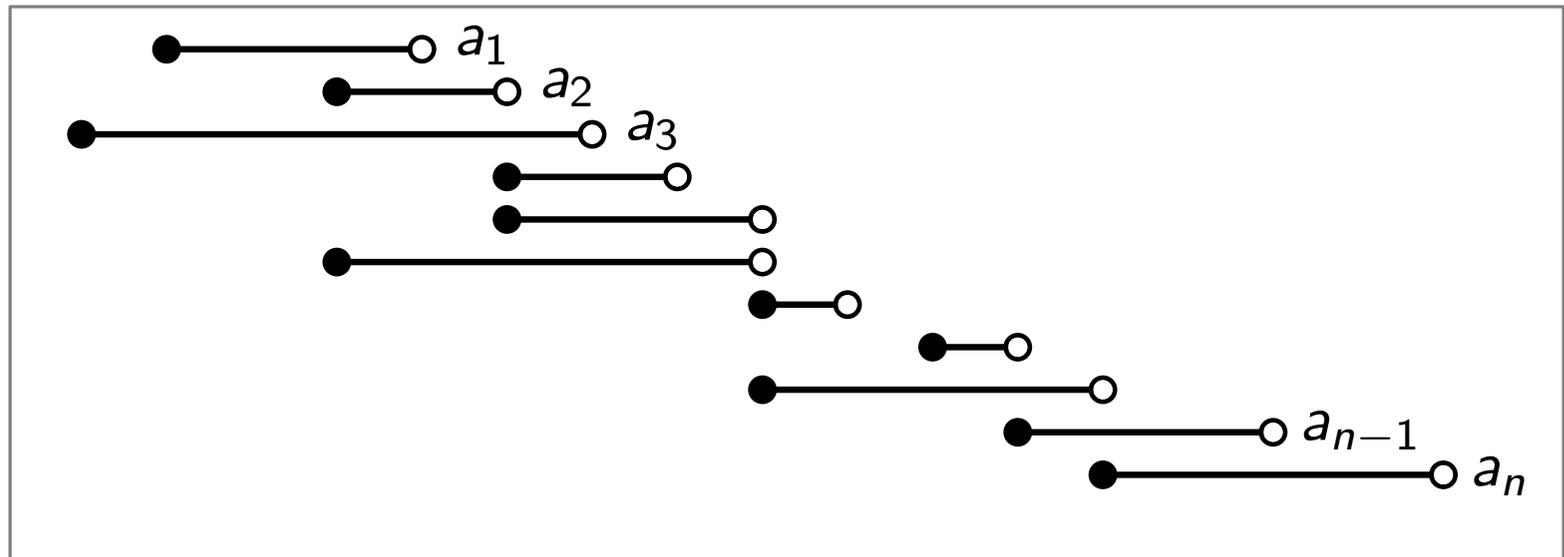
Finde eine größte Teilmenge  $U$  der Knoten, so dass keine zwei Knoten in  $U$  benachbart sind.

- Was hat guM mit unserem Ablaufplanungsproblem zu tun?
- Welche Graphen kommen bei der Ablaufplanung nicht vor?
- Kann man guM mit Dynam. Progr. (DP) oder GA lösen?

# Ein ähnliches Problem der Ablaufplanung

Gegeben: Menge  $A = \{a_1, \dots, a_n\}$  von halboffenen Intervallen, mit  $a_i = [s_i, e_i)$  für  $i = 1, \dots, n$ .

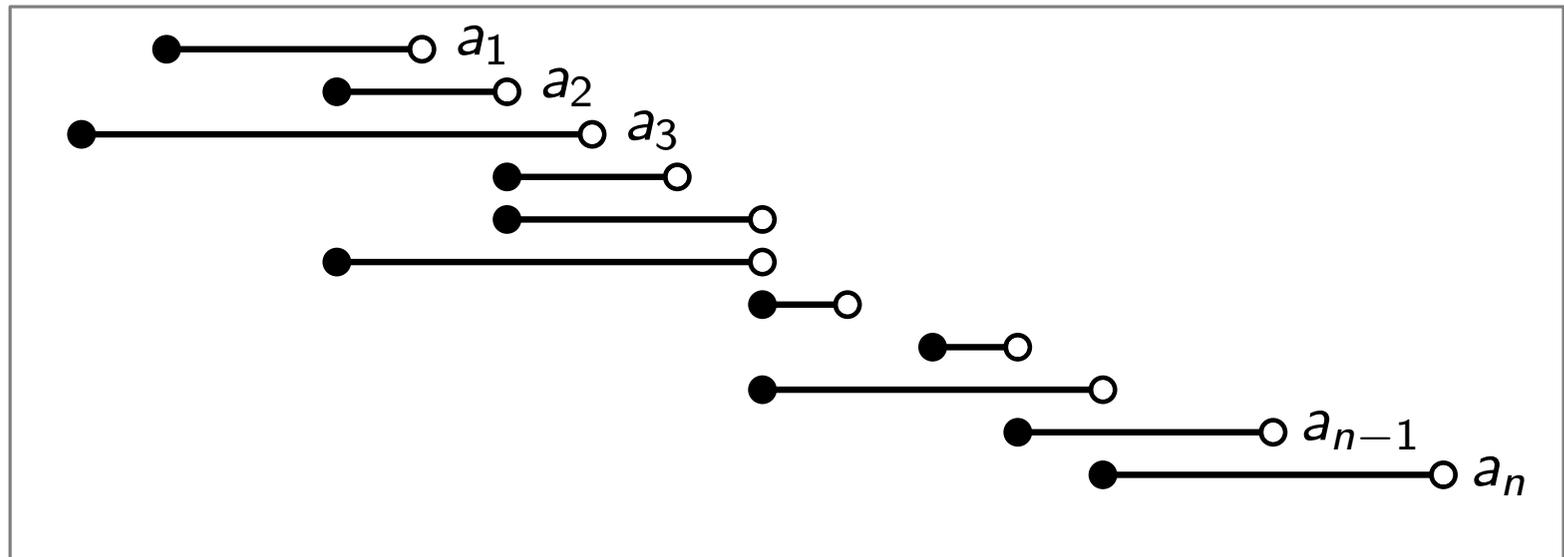
Für die Endpunkte gelte  $e_1 \leq e_2 \leq \dots \leq e_n$ .



# Ein ähnliches Problem der Ablaufplanung

Gegeben: Menge  $A = \{a_1, \dots, a_n\}$  von halboffenen Intervallen, mit  $a_i = [s_i, e_i)$  für  $i = 1, \dots, n$ .

Für die Endpunkte gelte  $e_1 \leq e_2 \leq \dots \leq e_n$ .

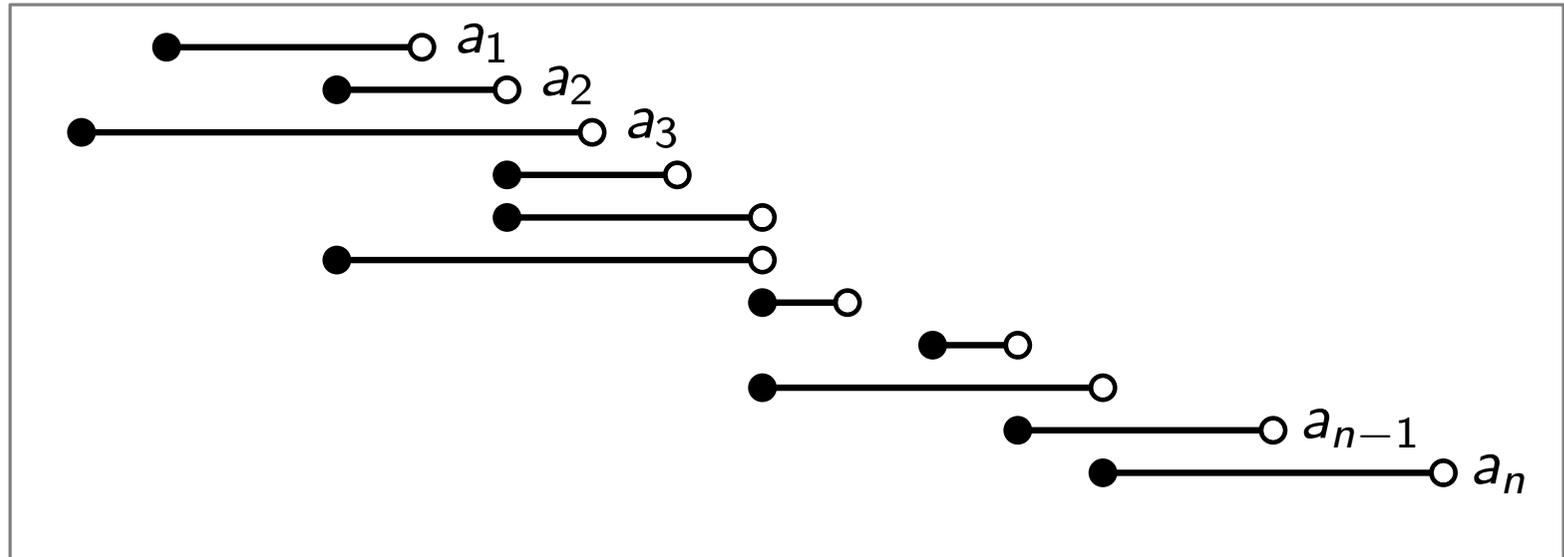


Gesucht: eine Menge  $A' \subseteq A$  paarweise disjunkter Intervalle, deren **Gesamtlänge  $\ell(A')$  maximal** ist.

# Ein ähnliches Problem der Ablaufplanung

Gegeben: Menge  $A = \{a_1, \dots, a_n\}$  von halboffenen Intervallen, mit  $a_i = [s_i, e_i)$  für  $i = 1, \dots, n$ .

Für die Endpunkte gelte  $e_1 \leq e_2 \leq \dots \leq e_n$ .



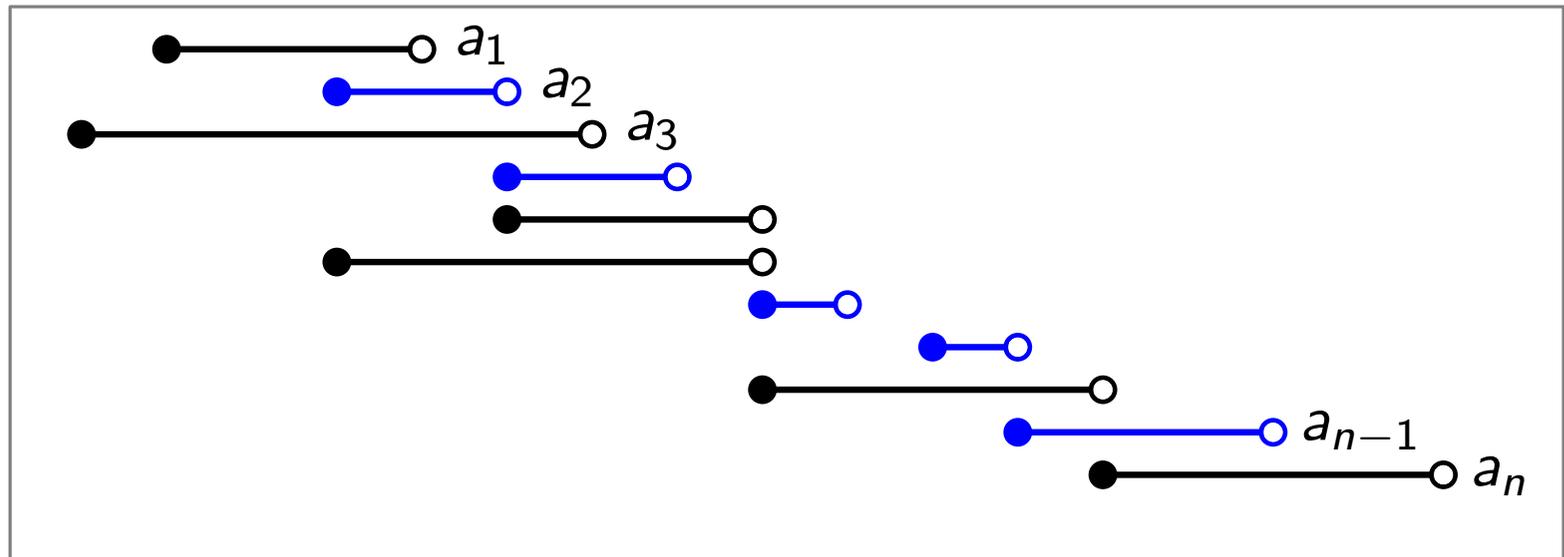
Gesucht: eine Menge  $A' \subseteq A$  paarweise disjunkter Intervalle, deren **Gesamtlänge  $\ell(A')$  maximal** ist.

Grund: Intervalle  $\hat{=}$  Prozesse, die die gleiche Ressource nutzen; der Gesamtertrag ist proportional zur Auslastung.

# Ein ähnliches Problem der Ablaufplanung

Gegeben: Menge  $A = \{a_1, \dots, a_n\}$  von halboffenen Intervallen, mit  $a_i = [s_i, e_i)$  für  $i = 1, \dots, n$ .

Für die Endpunkte gelte  $e_1 \leq e_2 \leq \dots \leq e_n$ .



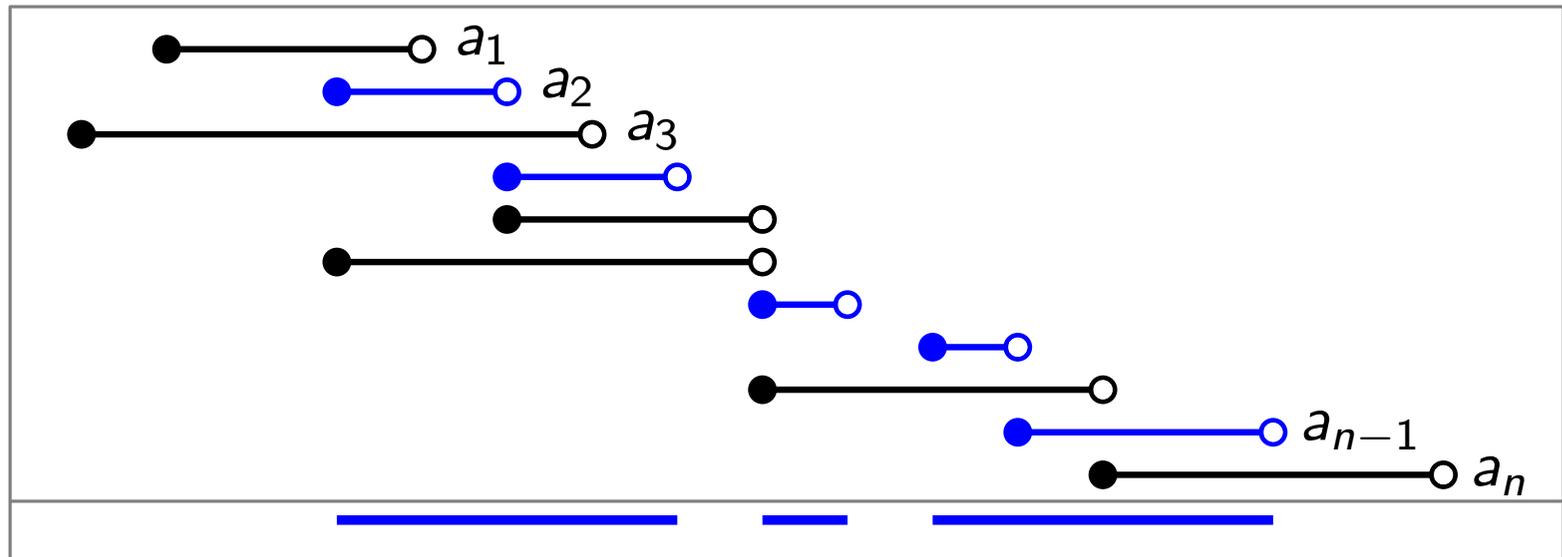
Gesucht: eine Menge  $A' \subseteq A$  paarweise disjunkter Intervalle, deren **Gesamtlänge  $\ell(A')$  maximal** ist.

Grund: Intervalle  $\hat{=}$  Prozesse, die die gleiche Ressource nutzen; der Gesamtertrag ist proportional zur Auslastung.

# Ein ähnliches Problem der Ablaufplanung

Gegeben: Menge  $A = \{a_1, \dots, a_n\}$  von halboffenen Intervallen, mit  $a_i = [s_i, e_i)$  für  $i = 1, \dots, n$ .

Für die Endpunkte gelte  $e_1 \leq e_2 \leq \dots \leq e_n$ .



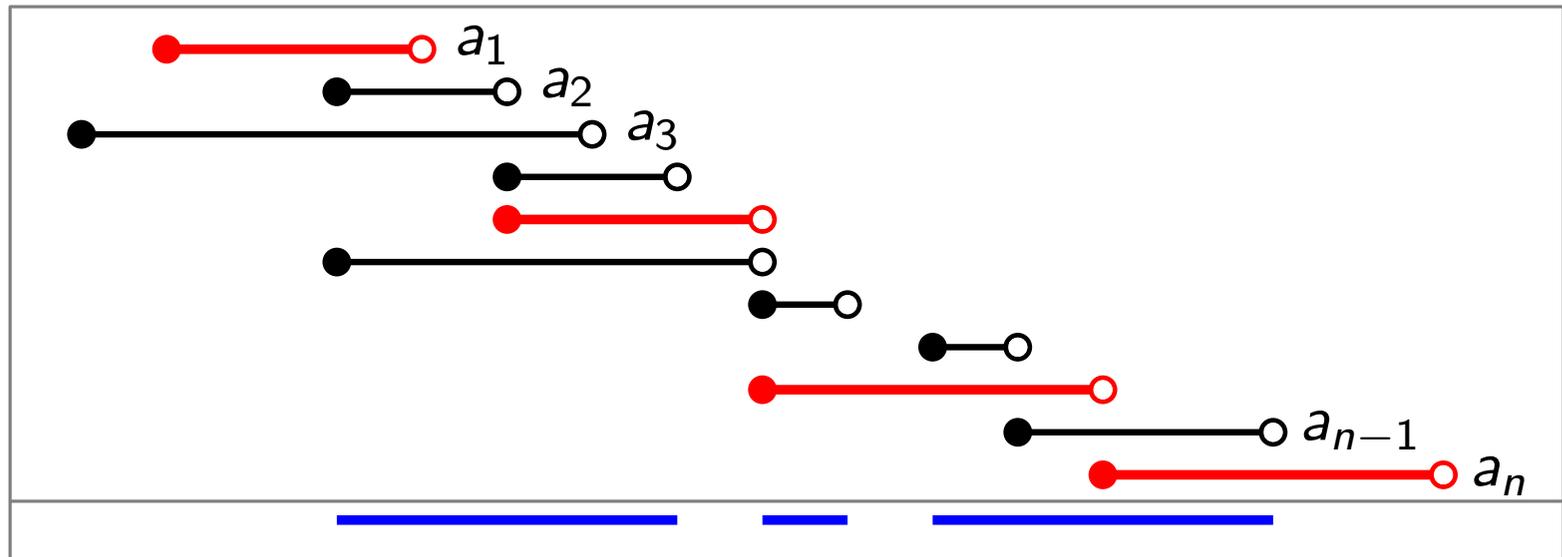
Gesucht: eine Menge  $A' \subseteq A$  paarweise disjunkter Intervalle, deren **Gesamtlänge  $\ell(A')$  maximal** ist.

Grund: Intervalle  $\hat{=}$  Prozesse, die die gleiche Ressource nutzen; der Gesamtertrag ist proportional zur Auslastung.

# Ein ähnliches Problem der Ablaufplanung

Gegeben: Menge  $A = \{a_1, \dots, a_n\}$  von halboffenen Intervallen, mit  $a_i = [s_i, e_i)$  für  $i = 1, \dots, n$ .

Für die Endpunkte gelte  $e_1 \leq e_2 \leq \dots \leq e_n$ .



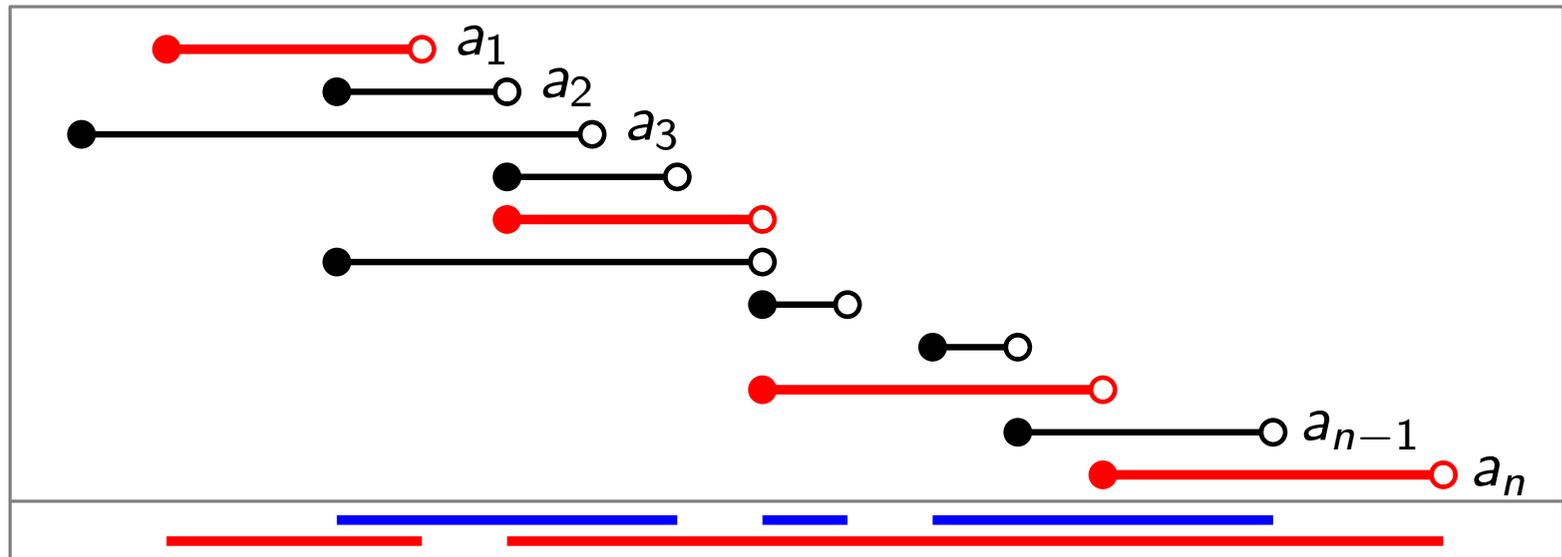
Gesucht: eine Menge  $A' \subseteq A$  paarweise disjunkter Intervalle, deren **Gesamtlänge  $\ell(A')$  maximal** ist.

Grund: Intervalle  $\hat{=}$  Prozesse, die die gleiche Ressource nutzen; der Gesamtertrag ist proportional zur Auslastung.

# Ein ähnliches Problem der Ablaufplanung

Gegeben: Menge  $A = \{a_1, \dots, a_n\}$  von halboffenen Intervallen, mit  $a_i = [s_i, e_i)$  für  $i = 1, \dots, n$ .

Für die Endpunkte gelte  $e_1 \leq e_2 \leq \dots \leq e_n$ .



Gesucht: eine Menge  $A' \subseteq A$  paarweise disjunkter Intervalle, deren **Gesamtlänge  $\ell(A')$  maximal** ist.

Grund: Intervalle  $\hat{=}$  Prozesse, die die gleiche Ressource nutzen; der Gesamtertrag ist proportional zur Auslastung.

# Greedy?

# Greedy?

- 1. Versuch:** *Nimm Aktivität mit frühestem Endtermin, streiche dazu inkompatible Aktivitäten und iteriere.*

# Greedy?

**1. Versuch:** *Nimm Aktivität mit frühestem Endtermin, streiche dazu inkompatible Aktivitäten und iteriere.*

*Gegenbsp.:*

# Greedy?

**1. Versuch:** *Nimm Aktivität mit frühestem Endtermin, streiche dazu inkompatible Aktivitäten und iteriere.*

*Gegenbsp.:*



# Greedy?

**1. Versuch:** *Nimm Aktivität mit frühestem Endtermin, streiche dazu inkompatible Aktivitäten und iteriere.*

*Gegenbsp.:*



**2. Versuch:**

# Greedy?

**1. Versuch:** *Nimm Aktivität mit frühestem Endtermin, streiche dazu inkompatible Aktivitäten und iteriere.*

*Gegenbsp.:*



**2. Versuch:** *Nimm längste Aktivität, streiche dazu inkompatible Aktivitäten und iteriere.*

# Greedy?

**1. Versuch:** *Nimm Aktivität mit frühestem Endtermin, streiche dazu inkompatible Aktivitäten und iteriere.*

*Gegenbsp.:*



**2. Versuch:** *Nimm längste Aktivität, streiche dazu inkompatible Aktivitäten und iteriere.*

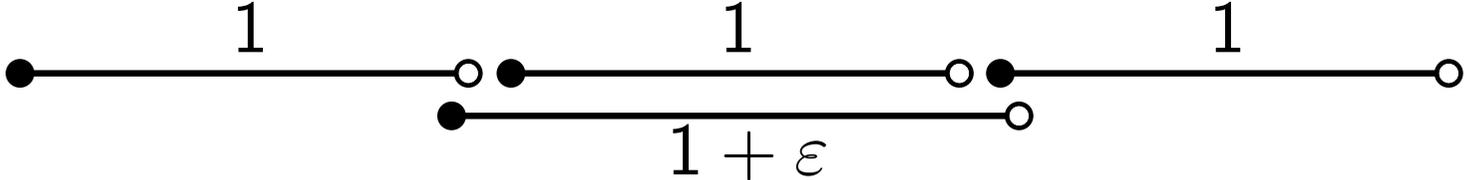
*Gegenbsp.:*

# Greedy?

**1. Versuch:** *Nimm Aktivität mit frühestem Endtermin, streiche dazu inkompatible Aktivitäten und iteriere.*

*Gegenbsp.:* 

**2. Versuch:** *Nimm längste Aktivität, streiche dazu inkompatible Aktivitäten und iteriere.*

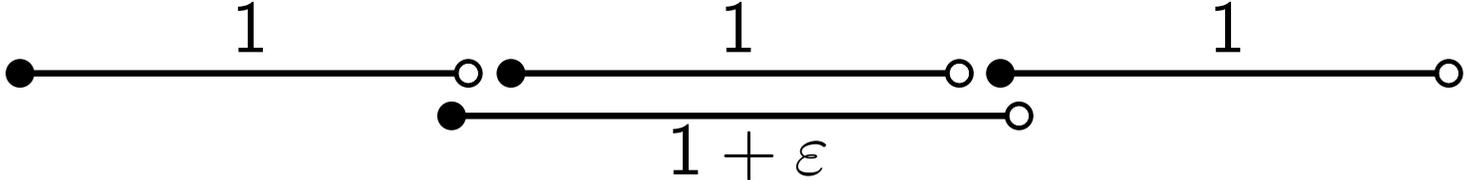
*Gegenbsp.:* 

# Greedy?

**1. Versuch:** *Nimm Aktivität mit frühestem Endtermin, streiche dazu inkompatible Aktivitäten und iteriere.*

*Gegenbsp.:* 

**2. Versuch:** *Nimm längste Aktivität, streiche dazu inkompatible Aktivitäten und iteriere.*

*Gegenbsp.:* 

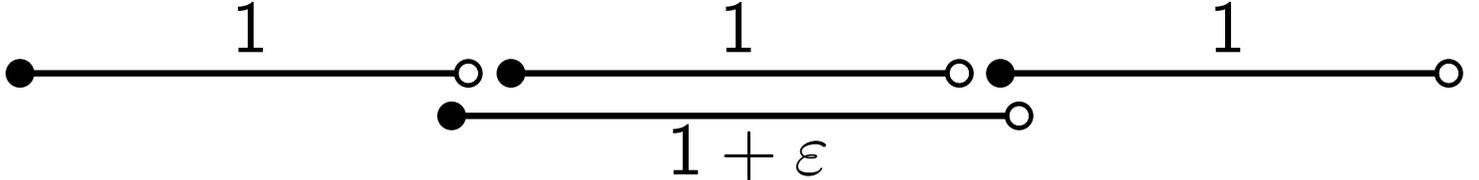
**Aufgabe:** Können Sie den 2. GA in  $O(n \log n)$  Zeit implementieren?

# Greedy?

**1. Versuch:** *Nimm Aktivität mit frühestem Endtermin, streiche dazu inkompatible Aktivitäten und iteriere.*

*Gegenbsp.:* 

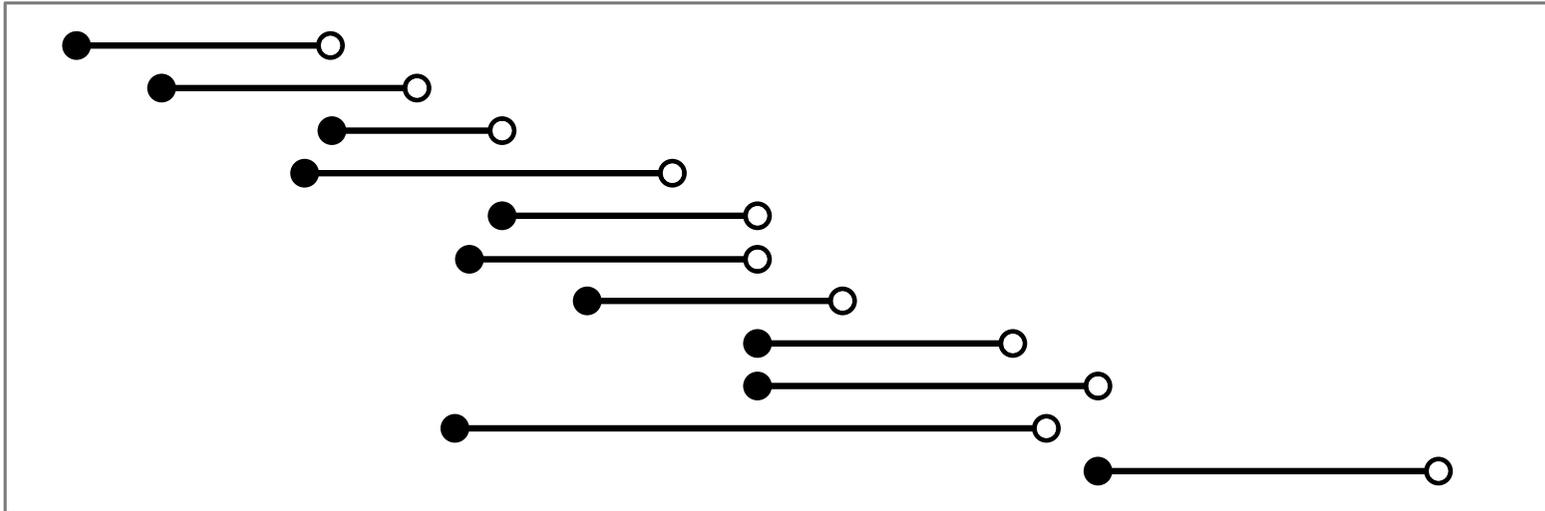
**2. Versuch:** *Nimm längste Aktivität, streiche dazu inkompatible Aktivitäten und iteriere.*

*Gegenbsp.:* 

**Aufgabe:** Können Sie den 2. GA in  $O(n \log n)$  Zeit implementieren?

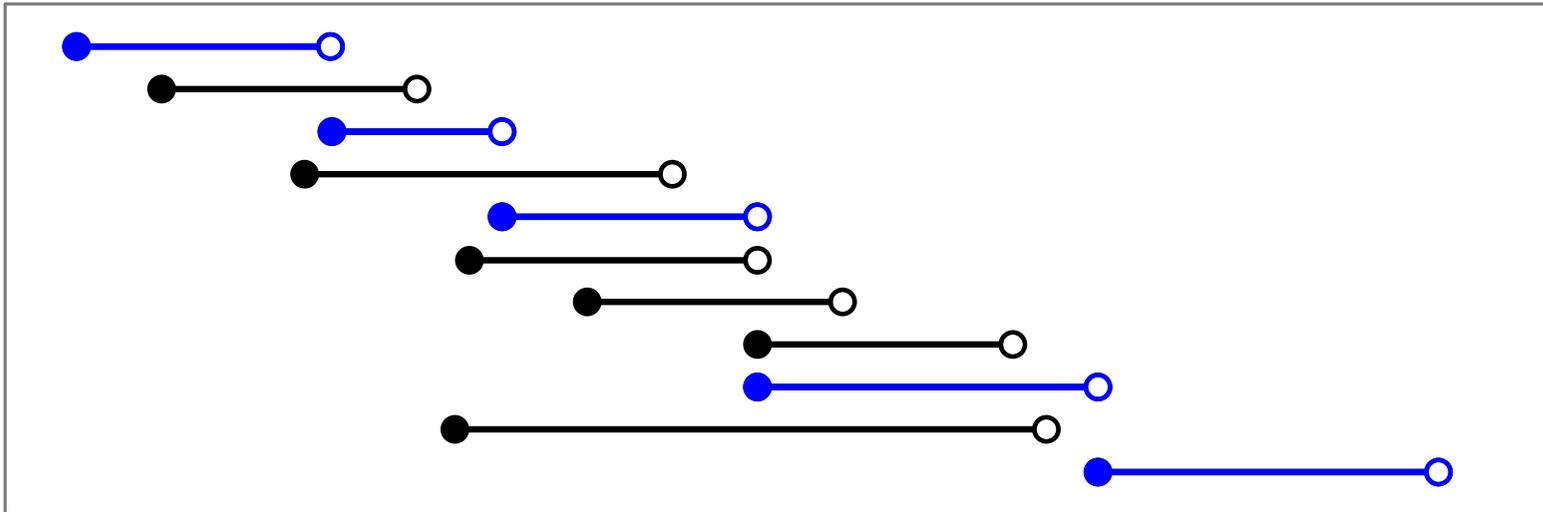
*Tipp: Gehen Sie so ähnlich wie Kruskal vor!*

# Wie gut/schlecht ist der 2. GA?



# Wie gut/schlecht ist der 2. GA?

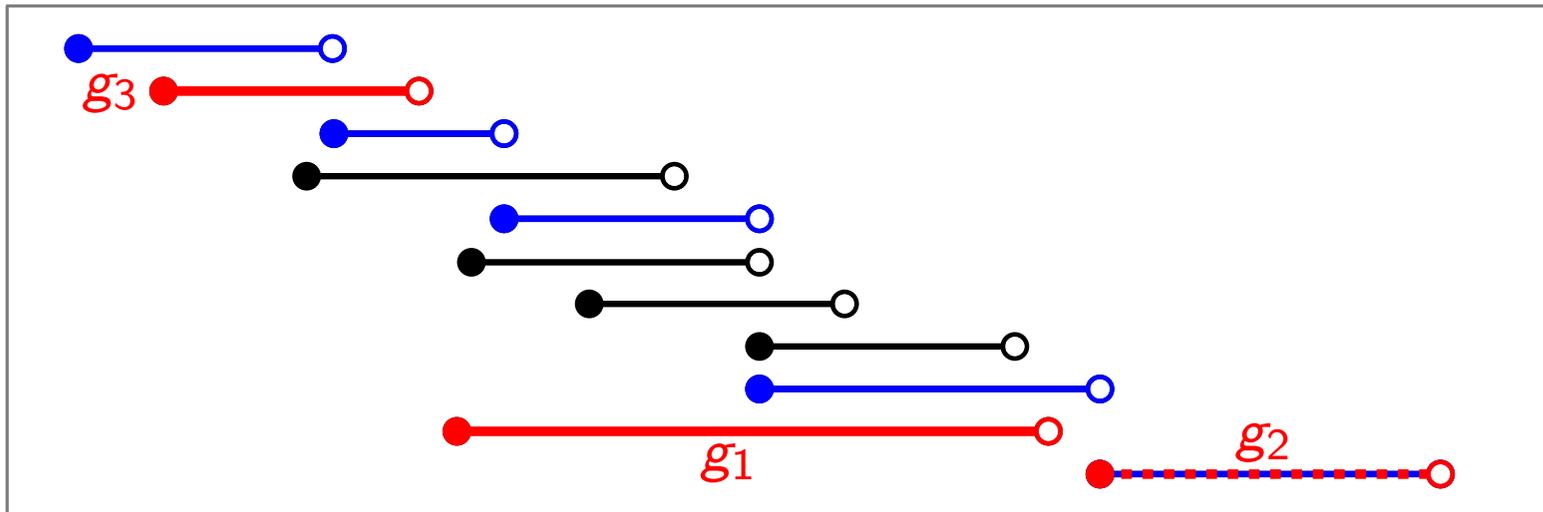
Betrachte eine optimale Lösung  $L \subseteq A$ .



# Wie gut/schlecht ist der 2. GA?

Betrachte eine optimale Lösung  $L \subseteq A$ .

Sei  $G = \{g_1, g_2, \dots, g_k\} \subseteq A$  die Greedy-Lösung (*in dieser Rf.*).

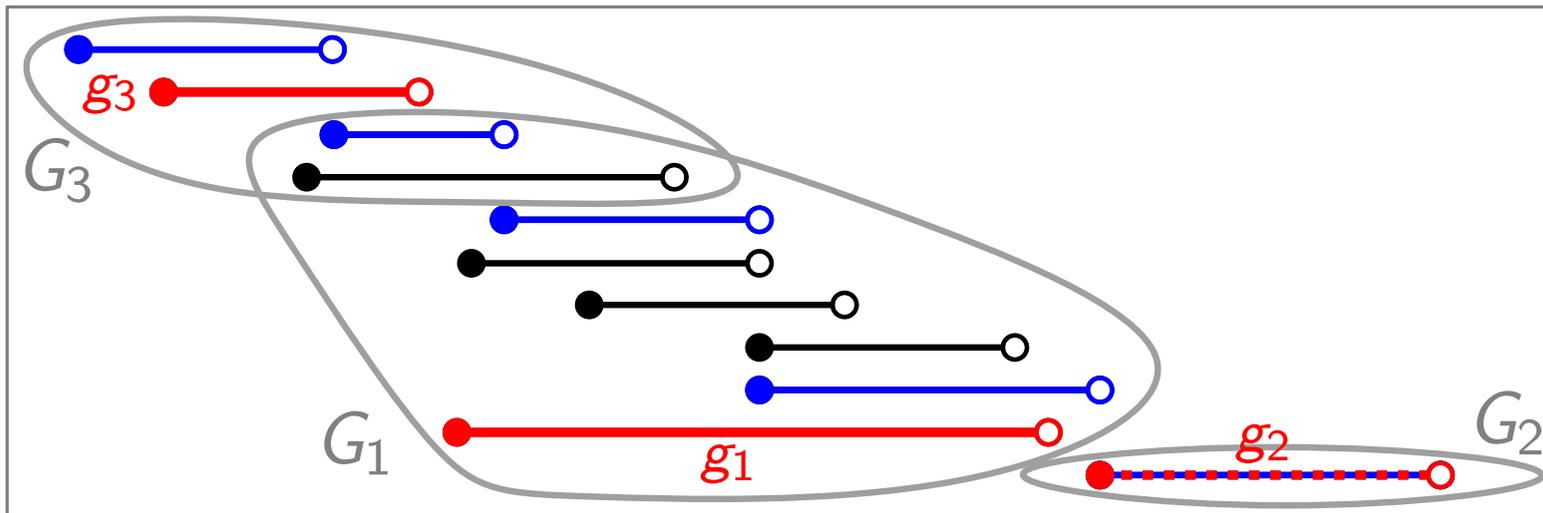


# Wie gut/schlecht ist der 2. GA?

Betrachte eine optimale Lösung  $L \subseteq A$ .

Sei  $G = \{g_1, g_2, \dots, g_k\} \subseteq A$  die Greedy-Lösung (in dieser Rf.).

Für  $i = 1, \dots, k$  sei  $G_i = \{a \in A \mid a \cap g_i \neq \emptyset\}$

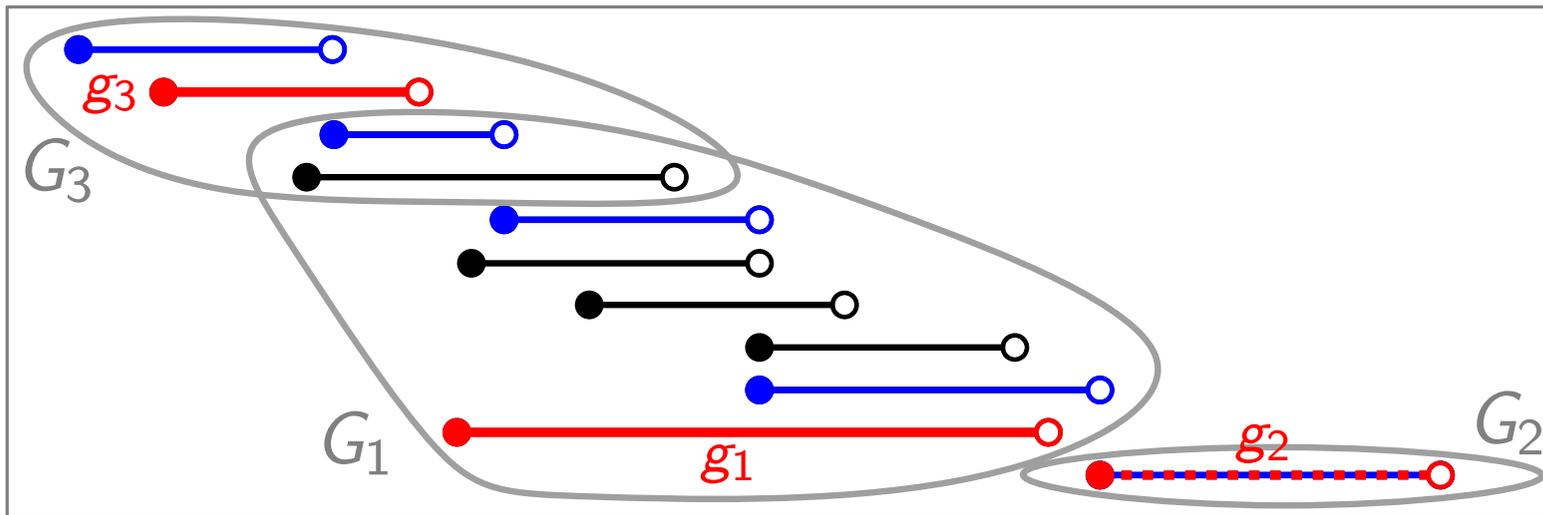


# Wie gut/schlecht ist der 2. GA?

Betrachte eine optimale Lösung  $L \subseteq A$ .

Sei  $G = \{g_1, g_2, \dots, g_k\} \subseteq A$  die Greedy-Lösung (*in dieser Rf.*).

Für  $i = 1, \dots, k$  sei  $G_i = \{a \in A \mid a \cap g_i \neq \emptyset\} \setminus (G_1 \cup \dots \cup G_{i-1})$

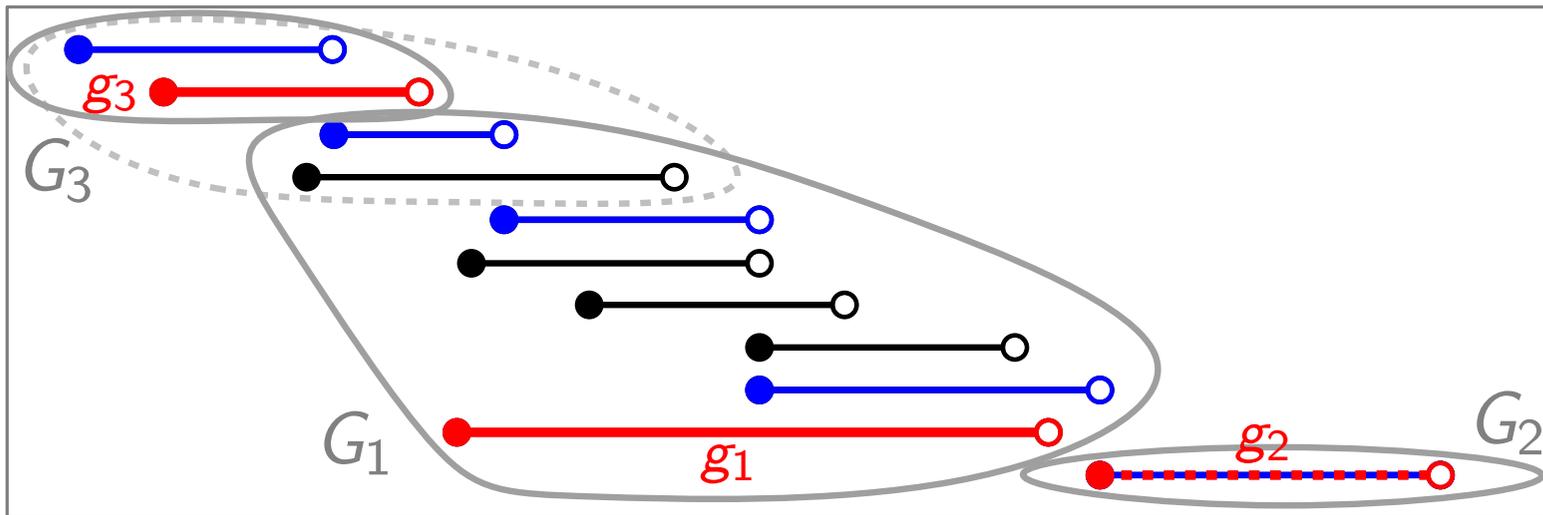


# Wie gut/schlecht ist der 2. GA?

Betrachte eine optimale Lösung  $L \subseteq A$ .

Sei  $G = \{g_1, g_2, \dots, g_k\} \subseteq A$  die Greedy-Lösung (*in dieser Rf.*).

Für  $i = 1, \dots, k$  sei  $G_i = \{a \in A \mid a \cap g_i \neq \emptyset\} \setminus (G_1 \cup \dots \cup G_{i-1})$

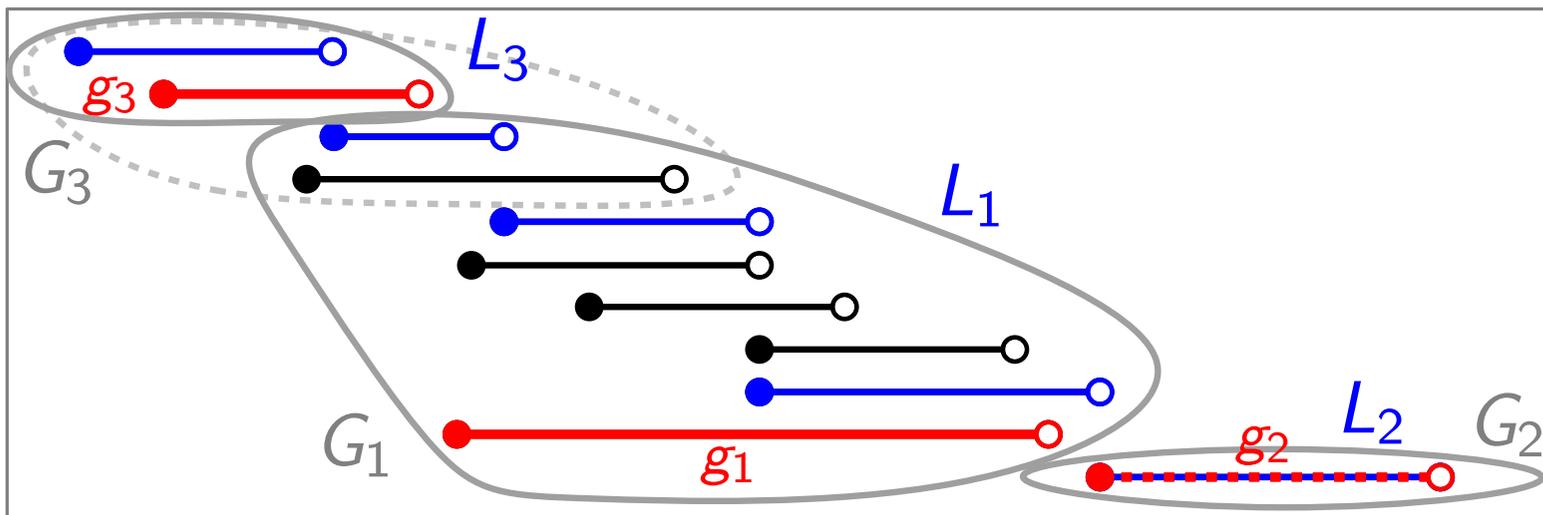


# Wie gut/schlecht ist der 2. GA?

Betrachte eine optimale Lösung  $L \subseteq A$ .

Sei  $G = \{g_1, g_2, \dots, g_k\} \subseteq A$  die Greedy-Lösung (*in dieser Rf.*).

Für  $i = 1, \dots, k$  sei  $G_i = \{a \in A \mid a \cap g_i \neq \emptyset\} \setminus (G_1 \cup \dots \cup G_{i-1})$



und

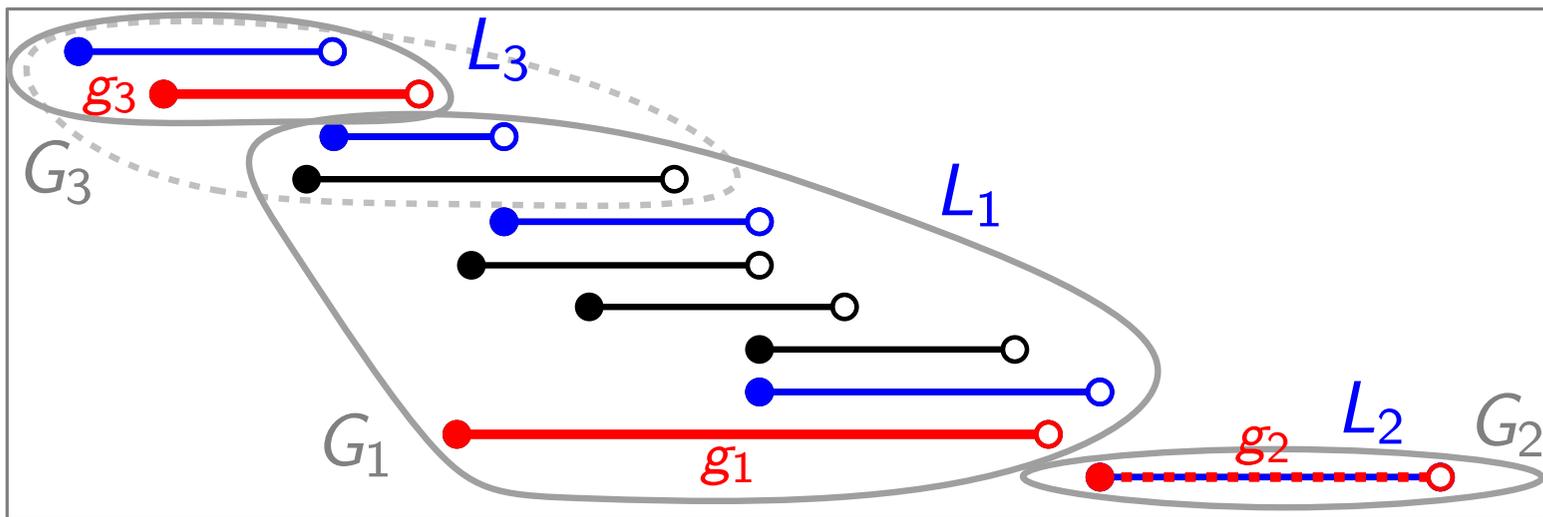
$$L_i = L \cap G_i.$$

# Wie gut/schlecht ist der 2. GA?

Betrachte eine optimale Lösung  $L \subseteq A$ .

Sei  $G = \{g_1, g_2, \dots, g_k\} \subseteq A$  die Greedy-Lösung (*in dieser Rf.*).

Für  $i = 1, \dots, k$  sei  $G_i = \{a \in A \mid a \cap g_i \neq \emptyset\} \setminus (G_1 \cup \dots \cup G_{i-1})$



und  
 $L_i = L \cap G_i$ .

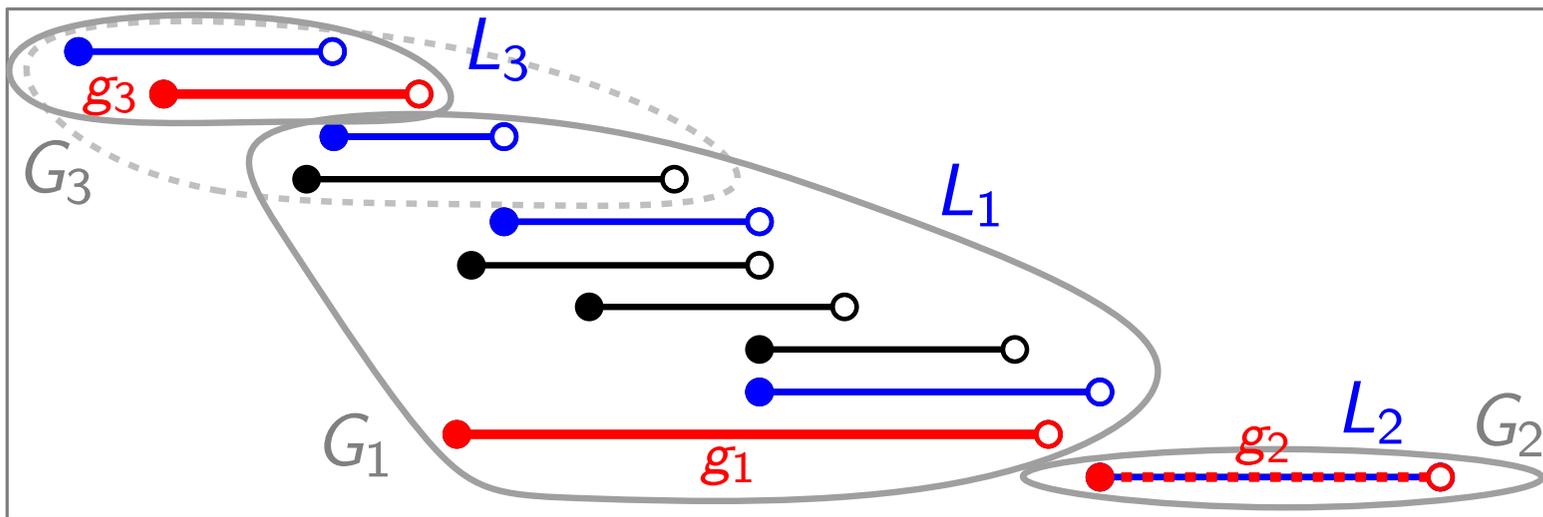
Dann gilt  $A = G_1 \dot{\cup} G_2 \dot{\cup} \dots \dot{\cup} G_k$

# Wie gut/schlecht ist der 2. GA?

Betrachte eine optimale Lösung  $L \subseteq A$ .

Sei  $G = \{g_1, g_2, \dots, g_k\} \subseteq A$  die Greedy-Lösung (*in dieser Rf.*).

Für  $i = 1, \dots, k$  sei  $G_i = \{a \in A \mid a \cap g_i \neq \emptyset\} \setminus (G_1 \cup \dots \cup G_{i-1})$



und  
 $L_i = L \cap G_i$ .

Dann gilt  $A = G_1 \dot{\cup} G_2 \dot{\cup} \dots \dot{\cup} G_k$

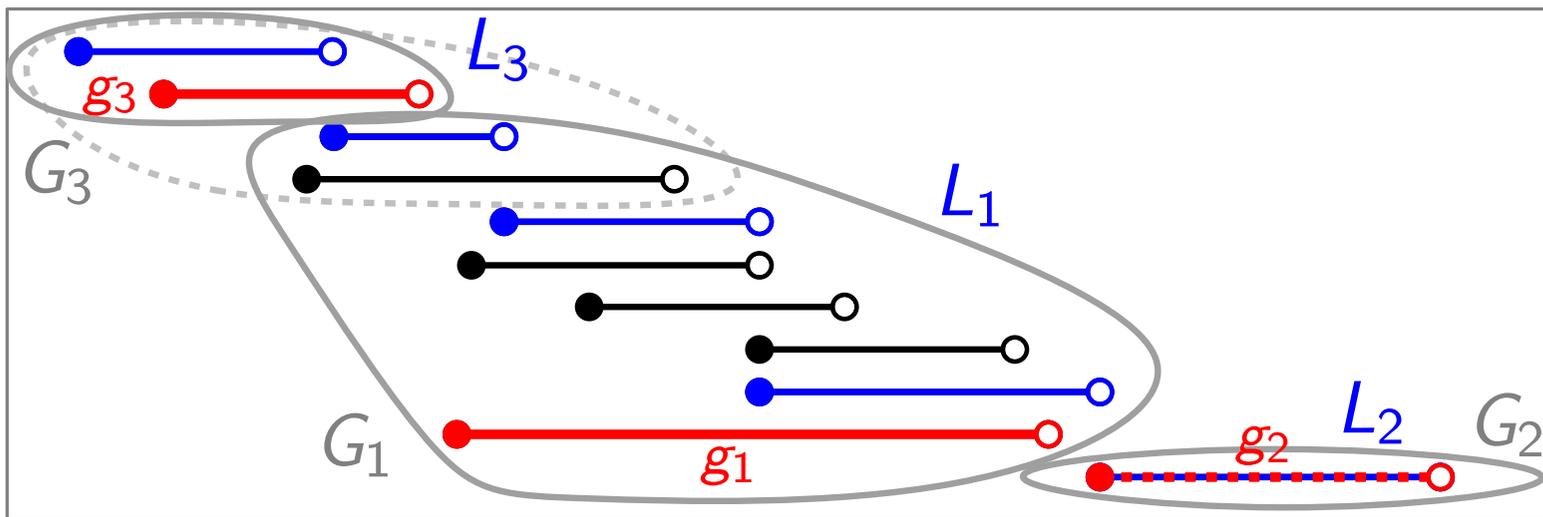
„ $\subseteq$ “:

# Wie gut/schlecht ist der 2. GA?

Betrachte eine optimale Lösung  $L \subseteq A$ .

Sei  $G = \{g_1, g_2, \dots, g_k\} \subseteq A$  die Greedy-Lösung (in dieser Rf.).

Für  $i = 1, \dots, k$  sei  $G_i = \{a \in A \mid a \cap g_i \neq \emptyset\} \setminus (G_1 \cup \dots \cup G_{i-1})$



und  
 $L_i = L \cap G_i$ .

Dann gilt  $A = G_1 \dot{\cup} G_2 \dot{\cup} \dots \dot{\cup} G_k$

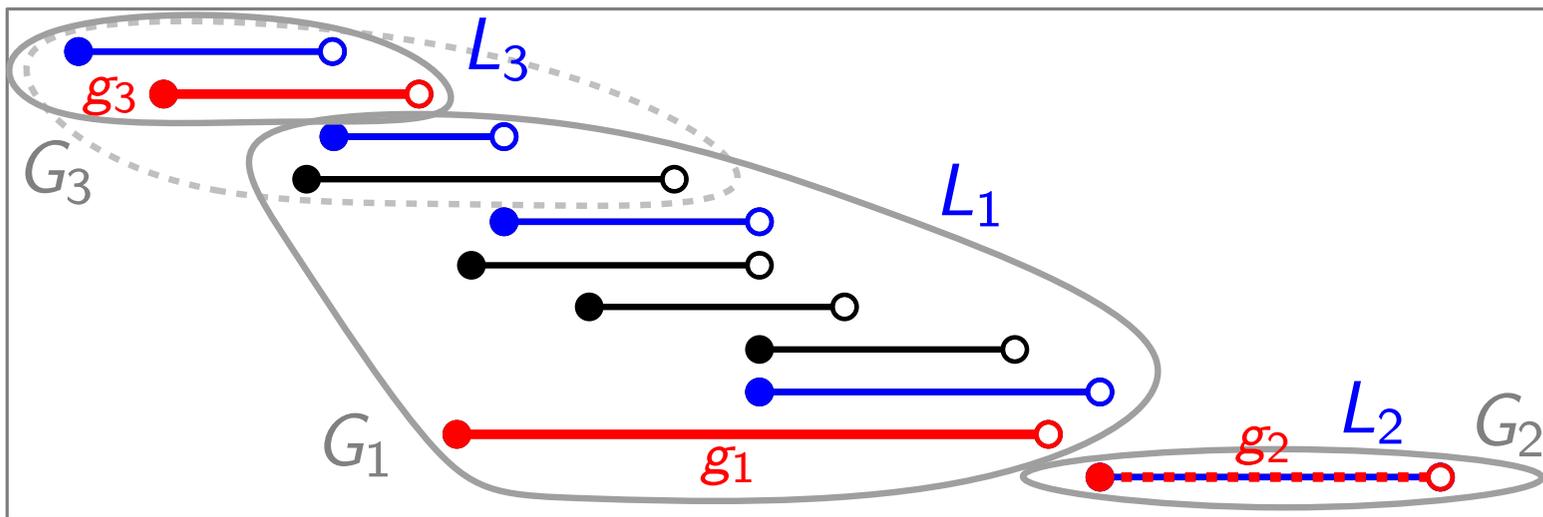
„ $\subseteq$ “: GA wählt so lange Intervalle aus, bis es keine mehr gibt.

# Wie gut/schlecht ist der 2. GA?

Betrachte eine optimale Lösung  $L \subseteq A$ .

Sei  $G = \{g_1, g_2, \dots, g_k\} \subseteq A$  die Greedy-Lösung (*in dieser Rf.*).

Für  $i = 1, \dots, k$  sei  $G_i = \{a \in A \mid a \cap g_i \neq \emptyset\} \setminus (G_1 \cup \dots \cup G_{i-1})$



und  
 $L_i = L \cap G_i$ .

Dann gilt  $A = G_1 \dot{\cup} G_2 \dot{\cup} \dots \dot{\cup} G_k$

„ $\subseteq$ “: GA wählt so lange Intervalle aus, bis es keine mehr gibt.

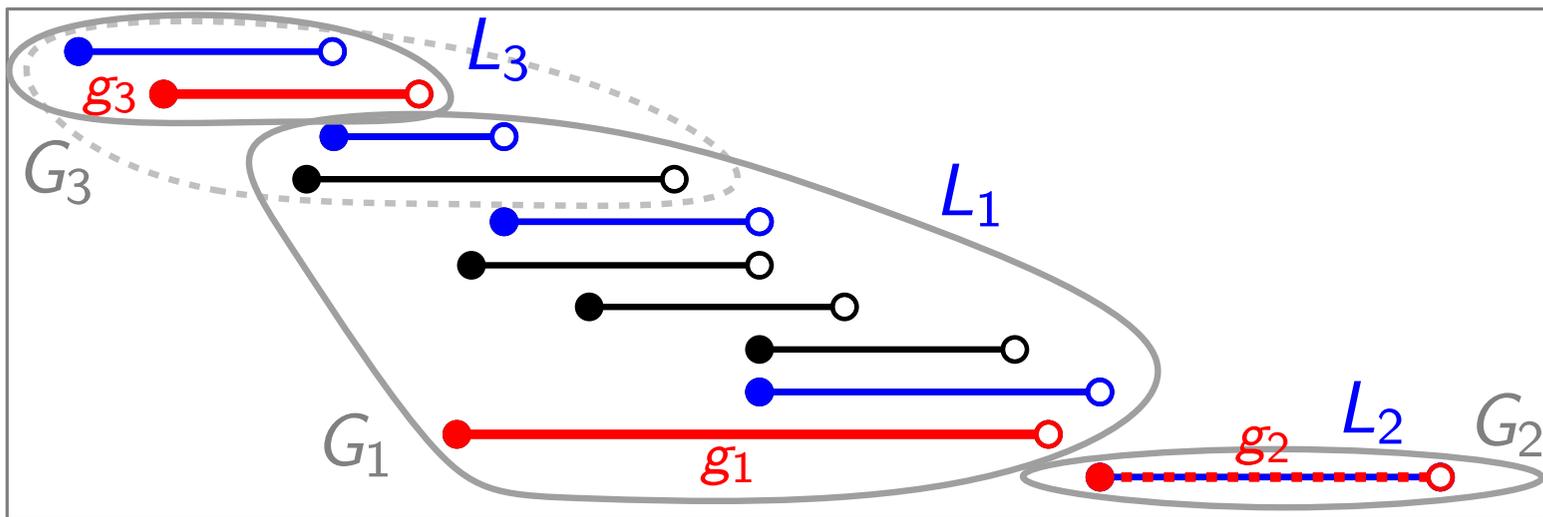
„ $\supseteq$ “:

# Wie gut/schlecht ist der 2. GA?

Betrachte eine optimale Lösung  $L \subseteq A$ .

Sei  $G = \{g_1, g_2, \dots, g_k\} \subseteq A$  die Greedy-Lösung (in dieser Rf.).

Für  $i = 1, \dots, k$  sei  $G_i = \{a \in A \mid a \cap g_i \neq \emptyset\} \setminus (G_1 \cup \dots \cup G_{i-1})$



und  
 $L_i = L \cap G_i$ .

Dann gilt  $A = G_1 \dot{\cup} G_2 \dot{\cup} \dots \dot{\cup} G_k$

„ $\subseteq$ “: GA wählt so lange Intervalle aus, bis es keine mehr gibt.

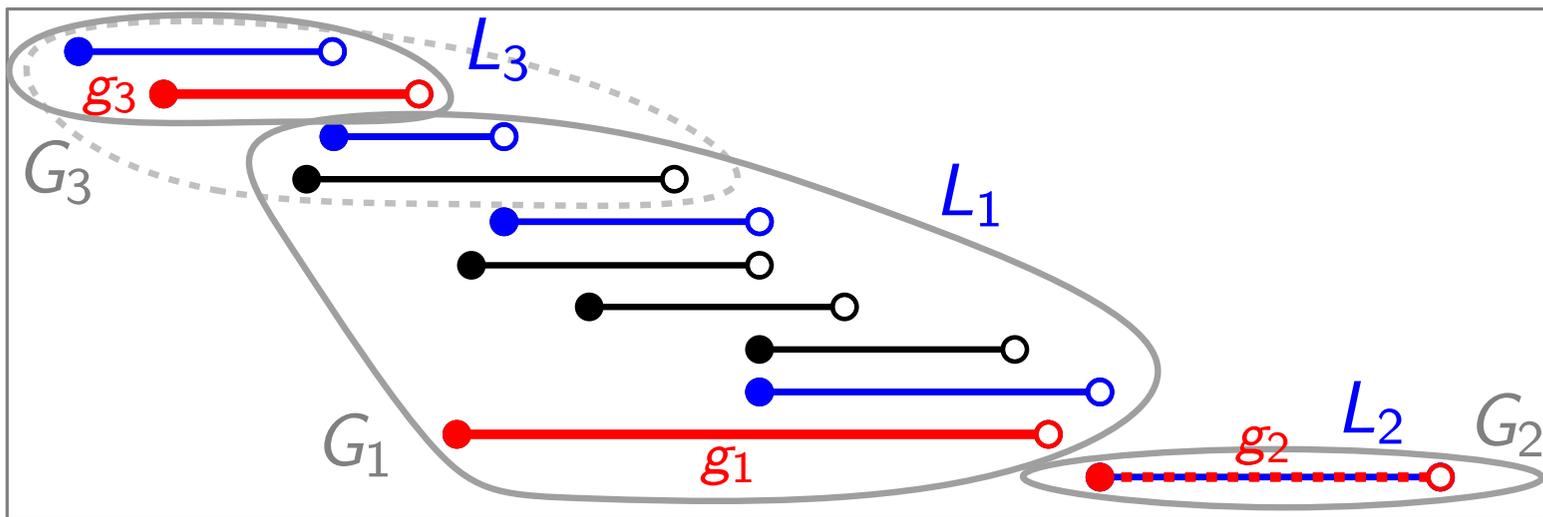
„ $\supseteq$ “: klar, da  $G_1 \subseteq A$ ,  $G_2 \subseteq A$ ,  $\dots$ ,  $G_k \subseteq A$

# Wie gut/schlecht ist der 2. GA?

Betrachte eine optimale Lösung  $L \subseteq A$ .

Sei  $G = \{g_1, g_2, \dots, g_k\} \subseteq A$  die Greedy-Lösung (*in dieser Rf.*).

Für  $i = 1, \dots, k$  sei  $G_i = \{a \in A \mid a \cap g_i \neq \emptyset\} \setminus (G_1 \cup \dots \cup G_{i-1})$



und  
 $L_i = L \cap G_i$ .

Dann gilt  $A = G_1 \dot{\cup} G_2 \dot{\cup} \dots \dot{\cup} G_k$  und  $L = L_1 \dot{\cup} L_2 \dot{\cup} \dots \dot{\cup} L_k$ .

„ $\subseteq$ “: GA wählt so lange Intervalle aus, bis es keine mehr gibt.

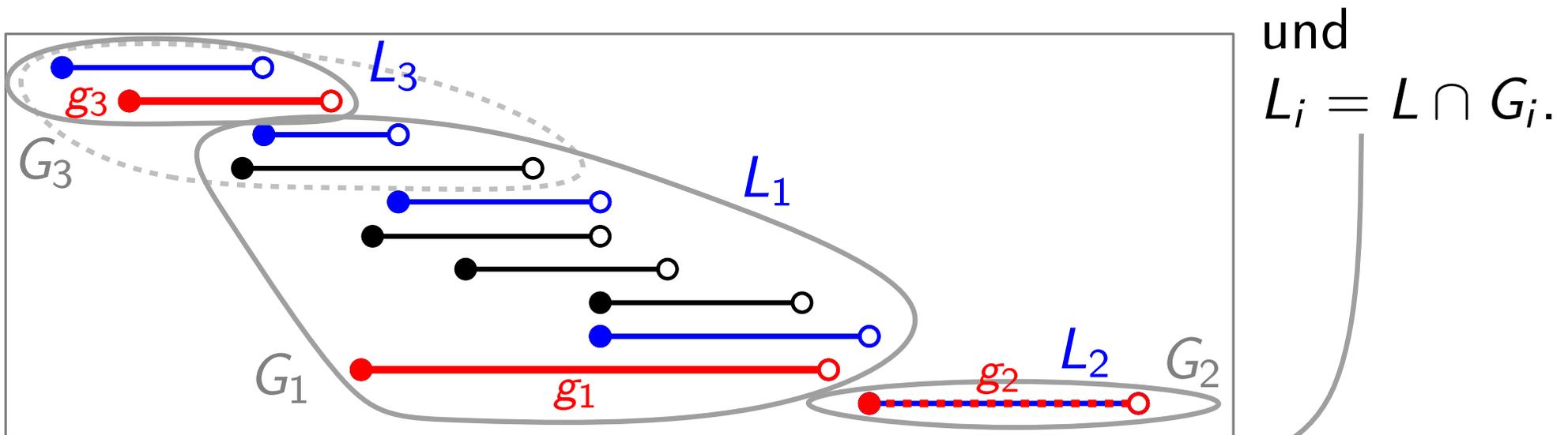
„ $\supseteq$ “: klar, da  $G_1 \subseteq A$ ,  $G_2 \subseteq A$ ,  $\dots$ ,  $G_k \subseteq A$

# Wie gut/schlecht ist der 2. GA?

Betrachte eine optimale Lösung  $L \subseteq A$ .

Sei  $G = \{g_1, g_2, \dots, g_k\} \subseteq A$  die Greedy-Lösung (*in dieser Rf.*).

Für  $i = 1, \dots, k$  sei  $G_i = \{a \in A \mid a \cap g_i \neq \emptyset\} \setminus (G_1 \cup \dots \cup G_{i-1})$



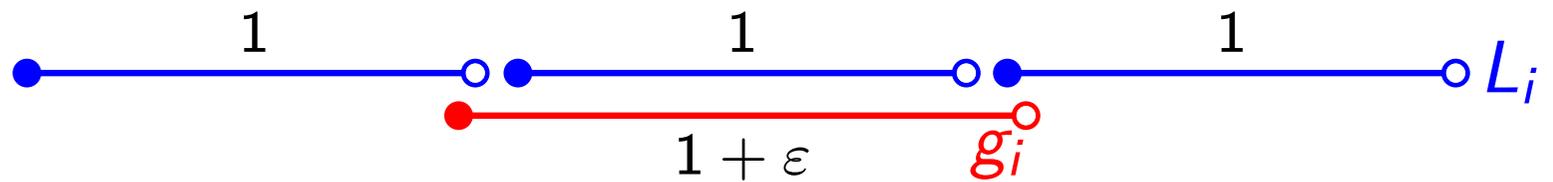
Dann gilt  $A = G_1 \dot{\cup} G_2 \dot{\cup} \dots \dot{\cup} G_k$  und  $L = L_1 \dot{\cup} L_2 \dot{\cup} \dots \dot{\cup} L_k.$

„ $\subseteq$ “: GA wählt so lange Intervalle aus, bis es keine mehr gibt.

„ $\supseteq$ “: klar, da  $G_1 \subseteq A, G_2 \subseteq A, \dots, G_k \subseteq A$

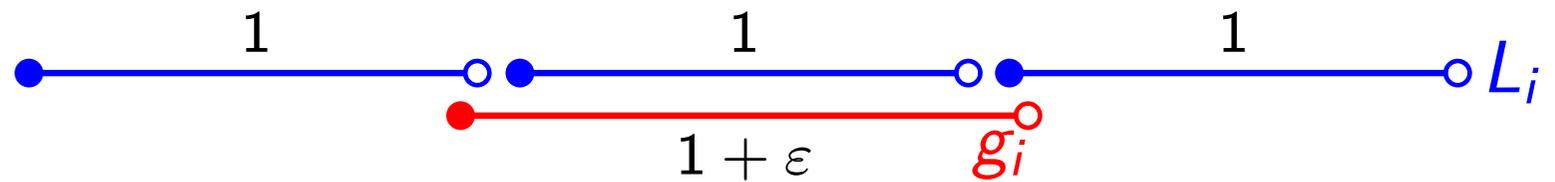
# Wie gut/schlecht ist der 2. GA?

Behauptung: Für  $i = 1, \dots, k$  gilt  $\ell(L_i) < 3\ell(g_i)$ .



# Wie gut/schlecht ist der 2. GA?

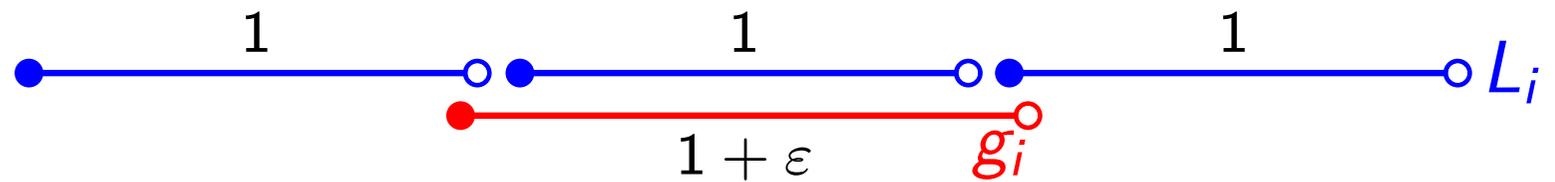
**Behauptung:** Für  $i = 1, \dots, k$  gilt  $\ell(L_i) < 3\ell(g_i)$ .



*Beweis.*

# Wie gut/schlecht ist der 2. GA?

**Behauptung:** Für  $i = 1, \dots, k$  gilt  $\ell(L_i) < 3\ell(g_i)$ .

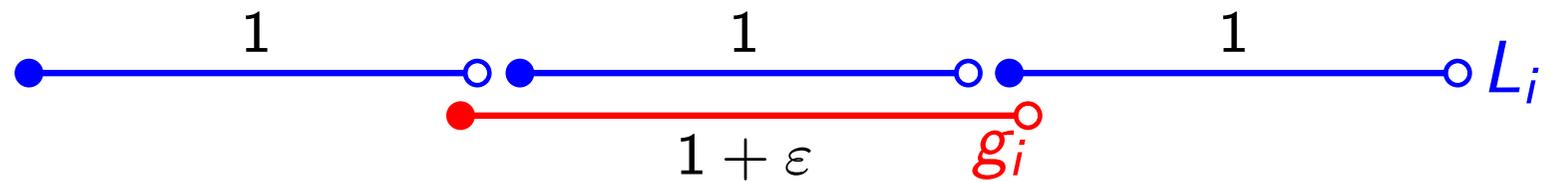


*Beweis.*

(a)  $g_i$  ist nach Wahl ein längstes Intervall in  $G_i$

# Wie gut/schlecht ist der 2. GA?

**Behauptung:** Für  $i = 1, \dots, k$  gilt  $\ell(L_i) < 3\ell(g_i)$ .

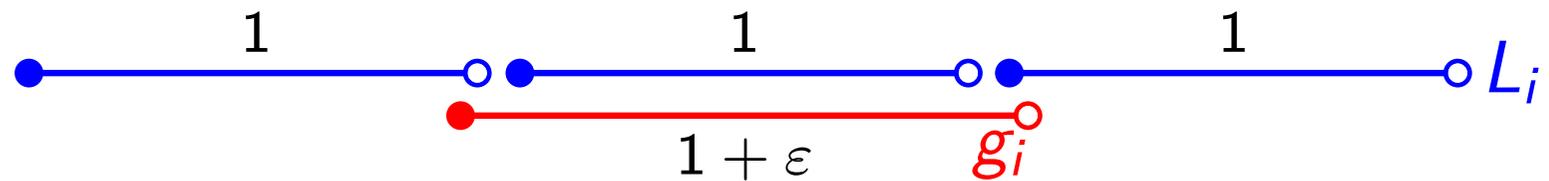


*Beweis.*

- (a)  $g_i$  ist nach Wahl ein längstes Intervall in  $G_i$
- (b) jedes  $a \in L_i$  schneidet  $g_i$

# Wie gut/schlecht ist der 2. GA?

**Behauptung:** Für  $i = 1, \dots, k$  gilt  $\ell(L_i) < 3\ell(g_i)$ .

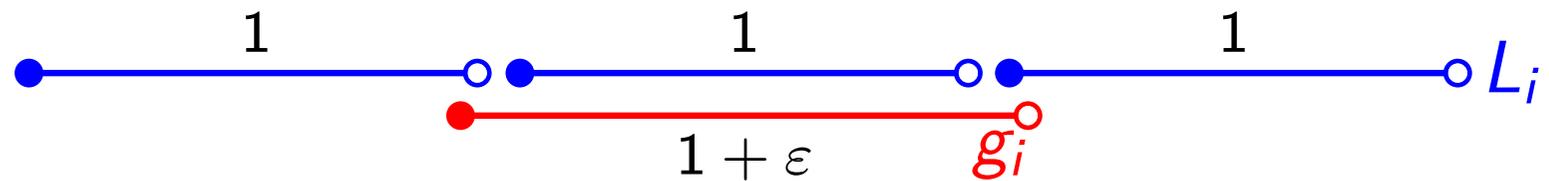


*Beweis.*

- (a)  $g_i$  ist nach Wahl ein längstes Intervall in  $G_i$
- (b) jedes  $a \in L_i$  schneidet  $g_i$
- (c) Intervalle in  $L_i$  sind paarweise disjunkt

# Wie gut/schlecht ist der 2. GA?

**Behauptung:** Für  $i = 1, \dots, k$  gilt  $\ell(L_i) < 3\ell(g_i)$ .



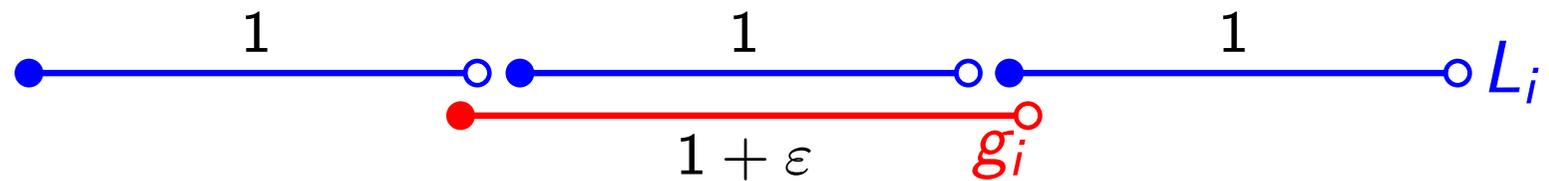
*Beweis.*

- (a)  $g_i$  ist nach Wahl ein längstes Intervall in  $G_i$
- (b) jedes  $a \in L_i$  schneidet  $g_i$
- (c) Intervalle in  $L_i$  sind paarweise disjunkt

$\Rightarrow$

# Wie gut/schlecht ist der 2. GA?

**Behauptung:** Für  $i = 1, \dots, k$  gilt  $\ell(L_i) < 3\ell(g_i)$ .



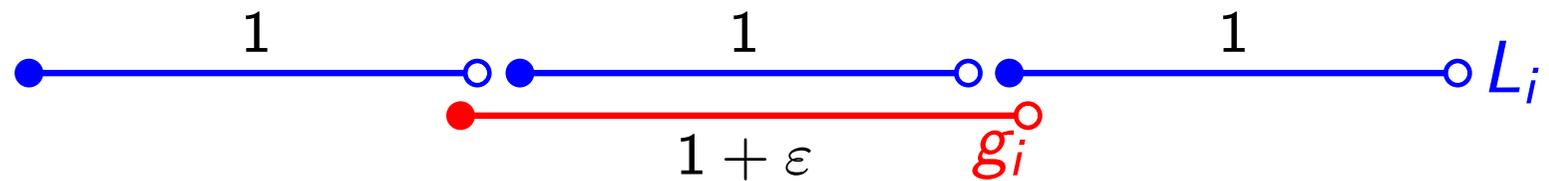
*Beweis.*

- (a)  $g_i$  ist nach Wahl ein längstes Intervall in  $G_i$
- (b) jedes  $a \in L_i$  schneidet  $g_i$
- (c) Intervalle in  $L_i$  sind paarweise disjunkt

$$\Rightarrow \sum_{i=1}^k \ell(L_i) < 3 \sum_{i=1}^k \ell(g_i)$$

# Wie gut/schlecht ist der 2. GA?

**Behauptung:** Für  $i = 1, \dots, k$  gilt  $\ell(L_i) < 3\ell(g_i)$ .



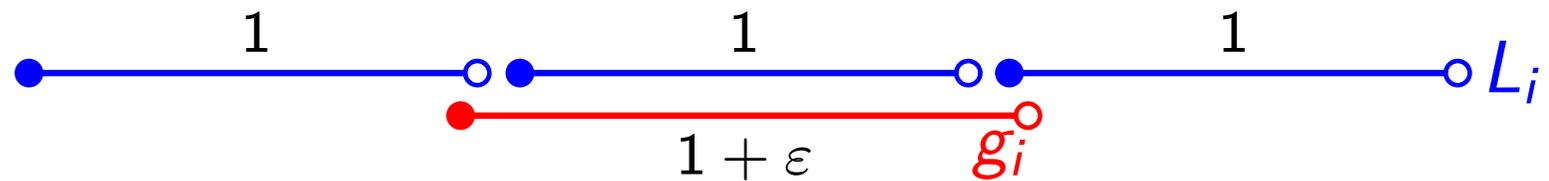
*Beweis.*

- (a)  $g_i$  ist nach Wahl ein längstes Intervall in  $G_i$
- (b) jedes  $a \in L_i$  schneidet  $g_i$
- (c) Intervalle in  $L_i$  sind paarweise disjunkt

$$\Rightarrow \sum_{i=1}^k \ell(L_i) < 3 \sum_{i=1}^k \ell(g_i) = 3\ell(G)$$

# Wie gut/schlecht ist der 2. GA?

**Behauptung:** Für  $i = 1, \dots, k$  gilt  $\ell(L_i) < 3\ell(g_i)$ .



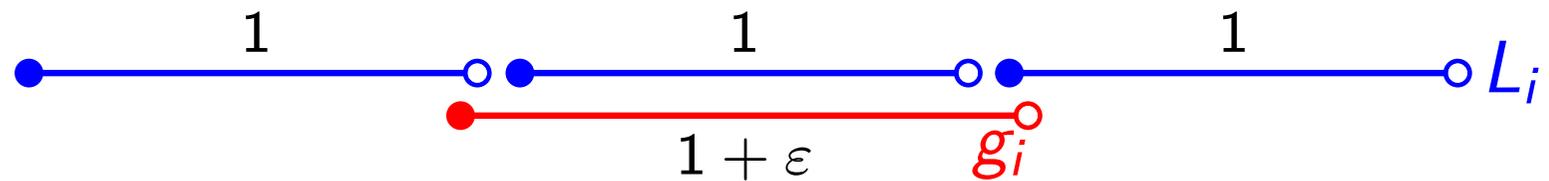
*Beweis.*

- (a)  $g_i$  ist nach Wahl ein längstes Intervall in  $G_i$
- (b) jedes  $a \in L_i$  schneidet  $g_i$
- (c) Intervalle in  $L_i$  sind paarweise disjunkt

$$\Rightarrow \ell(L) = \sum_{i=1}^k \ell(L_i) < 3 \sum_{i=1}^k \ell(g_i) = 3\ell(G)$$

# Wie gut/schlecht ist der 2. GA?

**Behauptung:** Für  $i = 1, \dots, k$  gilt  $\ell(L_i) < 3\ell(g_i)$ .



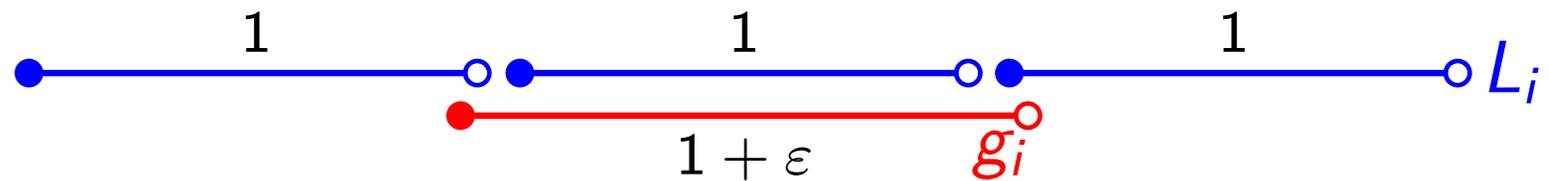
*Beweis.*

- (a)  $g_i$  ist nach Wahl ein längstes Intervall in  $G_i$
- (b) jedes  $a \in L_i$  schneidet  $g_i$
- (c) Intervalle in  $L_i$  sind paarweise disjunkt

$$\Rightarrow \text{OPT} = \ell(L) = \sum_{i=1}^k \ell(L_i) < 3 \sum_{i=1}^k \ell(g_i) = 3\ell(G)$$

# Wie gut/schlecht ist der 2. GA?

**Behauptung:** Für  $i = 1, \dots, k$  gilt  $\ell(L_i) < 3\ell(g_i)$ .



*Beweis.*

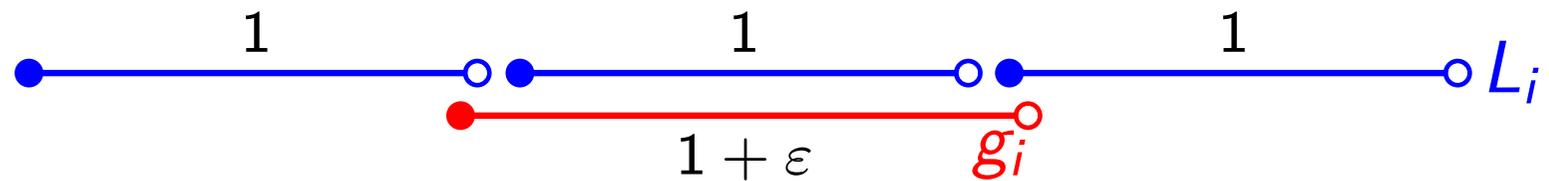
- (a)  $g_i$  ist nach Wahl ein längstes Intervall in  $G_i$
- (b) jedes  $a \in L_i$  schneidet  $g_i$
- (c) Intervalle in  $L_i$  sind paarweise disjunkt

$$\Rightarrow \text{OPT} = \ell(L) = \sum_{i=1}^k \ell(L_i) < 3 \sum_{i=1}^k \ell(g_i) = 3\ell(G)$$

$$\Rightarrow \ell(G) > \text{OPT}/3$$

# Wie gut/schlecht ist der 2. GA?

**Behauptung:** Für  $i = 1, \dots, k$  gilt  $\ell(L_i) < 3\ell(g_i)$ .



*Beweis.*

- (a)  $g_i$  ist nach Wahl ein längstes Intervall in  $G_i$
- (b) jedes  $a \in L_i$  schneidet  $g_i$
- (c) Intervalle in  $L_i$  sind paarweise disjunkt

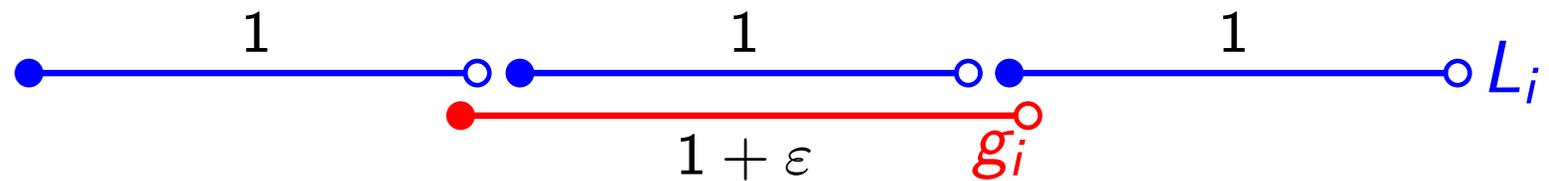
$$\Rightarrow \text{OPT} = \ell(L) = \sum_{i=1}^k \ell(L_i) < 3 \sum_{i=1}^k \ell(g_i) = 3\ell(G)$$

$$\Rightarrow \ell(G) > \text{OPT}/3$$

$\Rightarrow$  2. GA liefert *immer* mind.  $1/3$  der maximalen Gesamtlänge.

# Wie gut/schlecht ist der 2. GA?

**Behauptung:** Für  $i = 1, \dots, k$  gilt  $\ell(L_i) < 3\ell(g_i)$ .



*Beweis.*

- (a)  $g_i$  ist nach Wahl ein längstes Intervall in  $G_i$
- (b) jedes  $a \in L_i$  schneidet  $g_i$
- (c) Intervalle in  $L_i$  sind paarweise disjunkt

$$\Rightarrow \text{OPT} = \ell(L) = \sum_{i=1}^k \ell(L_i) < 3 \sum_{i=1}^k \ell(g_i) = 3\ell(G)$$

$$\Rightarrow \ell(G) > \text{OPT}/3$$

$\Rightarrow$  2. GA liefert *immer* mind.  $1/3$  der maximalen Gesamtlänge.

Also ist der 2. GA ein **Faktor-(1/3)-Approximationsalgorithmus**.

Approxim. . . *h*ä?

# Approxim. . . *hä?*

*„All exact science is dominated by the idea of approximation.“*

Bertrand Russell (1872–1970)

# Approxim. . . *h*ä?

„*All exact science is dominated by the idea of approximation.*“

Bertrand Russell (1872–1970)

Sei  $\Pi$  ein *Maximierungsproblem*.

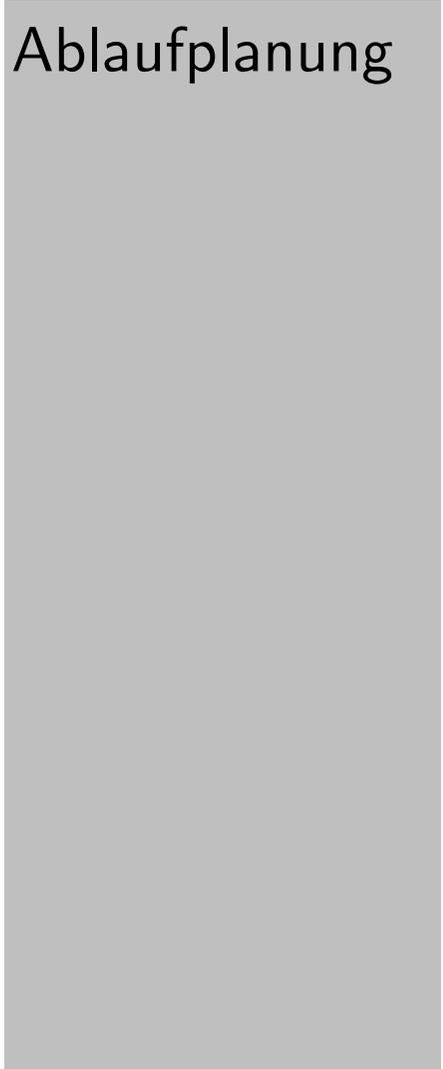
# Approxim. . . hä?

„All exact science is dominated by the idea of approximation.“

Bertrand Russell (1872–1970)

Sei  $\Pi$  ein *Maximierungsproblem*.

z.B. Ablaufplanung



# Approxim. . . hä?

„All exact science is dominated by the idea of approximation.“  
Bertrand Russell (1872–1970)

Sei  $\Pi$  ein *Maximierungsproblem*.

z.B. Ablaufplanung

Sei  $\zeta$  die *Zielfunktion* von  $\Pi$ : Lösung  $\mapsto \mathbb{Q}_{\geq 0}$ .

# Approxim. . . hä?

„All exact science is dominated by the idea of approximation.“

Bertrand Russell (1872–1970)

Sei  $\Pi$  ein *Maximierungsproblem*.

z.B. Ablaufplanung

Sei  $\zeta$  die *Zielfunktion* von  $\Pi$ : Lösung  $\mapsto \mathbb{Q}_{\geq 0}$ .

$\zeta = \ell$

# Approxim. . . hä?

„All exact science is dominated by the idea of approximation.“

Bertrand Russell (1872–1970)

Sei  $\Pi$  ein *Maximierungsproblem*.

z.B. Ablaufplanung

Sei  $\zeta$  die *Zielfunktion* von  $\Pi$ : Lösung  $\mapsto \mathbb{Q}_{\geq 0}$ .

$$\zeta = \ell$$

Sei  $\gamma$  eine Zahl  $\leq 1$ .

$$\gamma = 1/3$$

# Approxim. . . hä?

„All exact science is dominated by the idea of approximation.“

Bertrand Russell (1872–1970)

Sei  $\Pi$  ein *Maximierungsproblem*.

z.B. Ablaufplanung

Sei  $\zeta$  die *Zielfunktion* von  $\Pi$ : Lösung  $\mapsto \mathbb{Q}_{\geq 0}$ .

$$\zeta = \ell$$

Sei  $\gamma$  eine Zahl  $\leq 1$ .

$$\gamma = 1/3$$

Ein Algorithmus  $\mathcal{A}$  heißt  $\gamma$ -*Approximation*, wenn

# Approxim. . . hä?

„All exact science is dominated by the idea of approximation.“

Bertrand Russell (1872–1970)

Sei  $\Pi$  ein *Maximierungsproblem*.

z.B. Ablaufplanung

Sei  $\zeta$  die *Zielfunktion* von  $\Pi$ : Lösung  $\mapsto \mathbb{Q}_{\geq 0}$ .

$$\zeta = \ell$$

Sei  $\gamma$  eine Zahl  $\leq 1$ .

$$\gamma = 1/3$$

Ein Algorithmus  $\mathcal{A}$  heißt  $\gamma$ -*Approximation*, wenn

- $\mathcal{A}$  für jede Instanz  $I$  von  $\Pi$  eine Lösung  $\mathcal{A}(I)$  berechnet, so dass

$$\frac{\zeta(\mathcal{A}(I))}{\text{OPT}(I)} \geq \gamma$$

# Approxim. . . hä?

„All exact science is dominated by the idea of approximation.“

Bertrand Russell (1872–1970)

Sei  $\Pi$  ein *Maximierungsproblem*.

z.B. Ablaufplanung

Sei  $\zeta$  die *Zielfunktion* von  $\Pi$ : Lösung  $\mapsto \mathbb{Q}_{\geq 0}$ .

$$\zeta = \ell$$

Sei  $\gamma$  eine Zahl  $\leq 1$ .

$$\gamma = 1/3$$

Ein Algorithmus  $\mathcal{A}$  heißt  $\gamma$ -*Approximation*, wenn

- $\mathcal{A}$  für jede Instanz  $I$  von  $\Pi$  eine Lösung  $\mathcal{A}(I)$  berechnet, so dass

$$\frac{\zeta(\mathcal{A}(I))}{\text{OPT}(I)} \geq \gamma$$

1/3-Approx.  
liefert Menge von  
Aktivitäten, deren  
Gesamtlänge  
mindestens 1/3  
der maximal mög-  
lichen Länge ist.

# Approxim. . . hä?

„All exact science is dominated by the idea of approximation.“

Bertrand Russell (1872–1970)

Sei  $\Pi$  ein *Maximierungsproblem*.

z.B. Ablaufplanung

Sei  $\zeta$  die *Zielfunktion* von  $\Pi$ : Lösung  $\mapsto \mathbb{Q}_{\geq 0}$ .

$$\zeta = \ell$$

Sei  $\gamma$  eine Zahl  $\leq 1$ .

$$\gamma = 1/3$$

Ein Algorithmus  $\mathcal{A}$  heißt  $\gamma$ -*Approximation*, wenn

- $\mathcal{A}$  für jede Instanz  $I$  von  $\Pi$  eine Lösung  $\mathcal{A}(I)$  berechnet, so dass

$$\frac{\zeta(\mathcal{A}(I))}{\text{OPT}(I)} \geq \gamma$$

1/3-Approx.  
liefert Menge von  
Aktivitäten, deren  
Gesamtlänge  
mindestens 1/3  
der maximal mög-  
lichen Länge ist.

# Approxim. . . hä?

„All exact science is dominated by the idea of approximation.“

Bertrand Russell (1872–1970)

Sei  $\Pi$  ein *Maximierungsproblem*.

z.B. Ablaufplanung

Sei  $\zeta$  die *Zielfunktion* von  $\Pi$ : Lösung  $\mapsto \mathbb{Q}_{\geq 0}$ .

$$\zeta = \ell$$

Sei  $\gamma$  eine Zahl  $\leq 1$ .

$$\gamma = 1/3$$

Ein Algorithmus  $\mathcal{A}$  heißt  $\gamma$ -*Approximation*, wenn

- $\mathcal{A}$  für jede Instanz  $I$  von  $\Pi$  eine Lösung  $\mathcal{A}(I)$  berechnet, so dass

1/3-Approx.  
liefert Menge von  
Aktivitäten, deren  
Gesamtlänge  
mindestens 1/3  
der maximal mög-  
lichen Länge ist.

$$\zeta(\text{optimale Lösung}) \leq \frac{\zeta(\mathcal{A}(I))}{\text{OPT}(I)} \geq \gamma$$

# Approxim. . . hä?

„All exact science is dominated by the idea of approximation.“

Bertrand Russell (1872–1970)

Sei  $\Pi$  ein *Maximierungsproblem*.

z.B. Ablaufplanung

Sei  $\zeta$  die *Zielfunktion* von  $\Pi$ : Lösung  $\mapsto \mathbb{Q}_{\geq 0}$ .

$$\zeta = \ell$$

Sei  $\gamma$  eine Zahl  $\leq 1$ .

$$\gamma = 1/3$$

Ein Algorithmus  $\mathcal{A}$  heißt  $\gamma$ -*Approximation*, wenn

- $\mathcal{A}$  für jede Instanz  $I$  von  $\Pi$  eine Lösung  $\mathcal{A}(I)$  berechnet, so dass

1/3-Approx.  
liefert Menge von  
Aktivitäten, deren  
Gesamtlänge  
mindestens 1/3  
der maximal mög-  
lichen Länge ist.

$$\zeta(\text{optimale Lösung}) \geq \frac{\zeta(\mathcal{A}(I))}{\text{OPT}(I)} \geq \gamma$$

- die Laufzeit von  $\mathcal{A}$  polynomiell in  $|I|$  ist.

# Approxim. . . hä?

„All exact science is dominated by the idea of approximation.“

Bertrand Russell (1872–1970)

Sei  $\Pi$  ein *Maximierungsproblem*.

z.B. Ablaufplanung

Sei  $\zeta$  die *Zielfunktion* von  $\Pi$ : Lösung  $\mapsto \mathbb{Q}_{\geq 0}$ .

$$\zeta = \ell$$

Sei  $\gamma$  eine Zahl  $\leq 1$ .

$$\gamma = 1/3$$

Ein Algorithmus  $\mathcal{A}$  heißt  $\gamma$ -*Approximation*, wenn

- $\mathcal{A}$  für jede Instanz  $I$  von  $\Pi$  eine Lösung  $\mathcal{A}(I)$  berechnet, so dass

1/3-Approx.  
liefert Menge von  
Aktivitäten, deren  
Gesamtlänge  
mindestens 1/3  
der maximal mög-  
lichen Länge ist.

$$\zeta(\text{optimale Lösung}) \quad \frac{\zeta(\mathcal{A}(I))}{\text{OPT}(I)} \geq \gamma$$

- die Laufzeit von  $\mathcal{A}$  polynomiell in  $|I|$  ist.

# Approxim. . . hä?

„All exact science is dominated by the idea of approximation.“

Bertrand Russell (1872–1970)

Sei  $\Pi$  ein *Maximierungsproblem*.

z.B. Ablaufplanung

Sei  $\zeta$  die *Zielfunktion* von  $\Pi$ : Lösung  $\mapsto \mathbb{Q}_{\geq 0}$ .

$$\zeta = \ell$$

Sei  $\gamma$  eine Zahl  $\leq 1$ .

$$\gamma = 1/3$$

Ein Algorithmus  $\mathcal{A}$  heißt  $\gamma$ -*Approximation*, wenn

- $\mathcal{A}$  für jede Instanz  $I$  von  $\Pi$  eine Lösung  $\mathcal{A}(I)$  berechnet, so dass

1/3-Approx.  
liefert Menge von  
Aktivitäten, deren  
Gesamtlänge  
mindestens 1/3  
der maximal mög-  
lichen Länge ist.

$$\frac{\zeta(\mathcal{A}(I))}{\text{OPT}(I)} \geq \gamma$$

$\zeta(\text{optimale Lösung})$   $\rightarrow$   $\text{OPT}(I)$

$\rightarrow$  Größe der Instanz  $I$

- die Laufzeit von  $\mathcal{A}$  polynomiell in  $\|I\|$  ist.

# Approxim. . . hä?

„All exact science is dominated by the idea of approximation.“

Bertrand Russell (1872–1970)

Sei  $\Pi$  ein *Maximierungsproblem*.

z.B. Ablaufplanung

Sei  $\zeta$  die *Zielfunktion* von  $\Pi$ : Lösung  $\mapsto \mathbb{Q}_{\geq 0}$ .

$$\zeta = \ell$$

Sei  $\gamma$  eine Zahl  $\leq 1$ .

$$\gamma = 1/3$$

Ein Algorithmus  $\mathcal{A}$  heißt  $\gamma$ -*Approximation*, wenn

- $\mathcal{A}$  für jede Instanz  $I$  von  $\Pi$  eine Lösung  $\mathcal{A}(I)$  berechnet, so dass

1/3-Approx.  
liefert Menge von  
Aktivitäten, deren  
Gesamtlänge  
mindestens 1/3  
der maximal mög-  
lichen Länge ist.

$$\frac{\zeta(\mathcal{A}(I))}{\text{OPT}(I)} \geq \gamma$$

$\zeta(\text{optimale Lösung})$   $\rightarrow$   $\text{OPT}(I)$

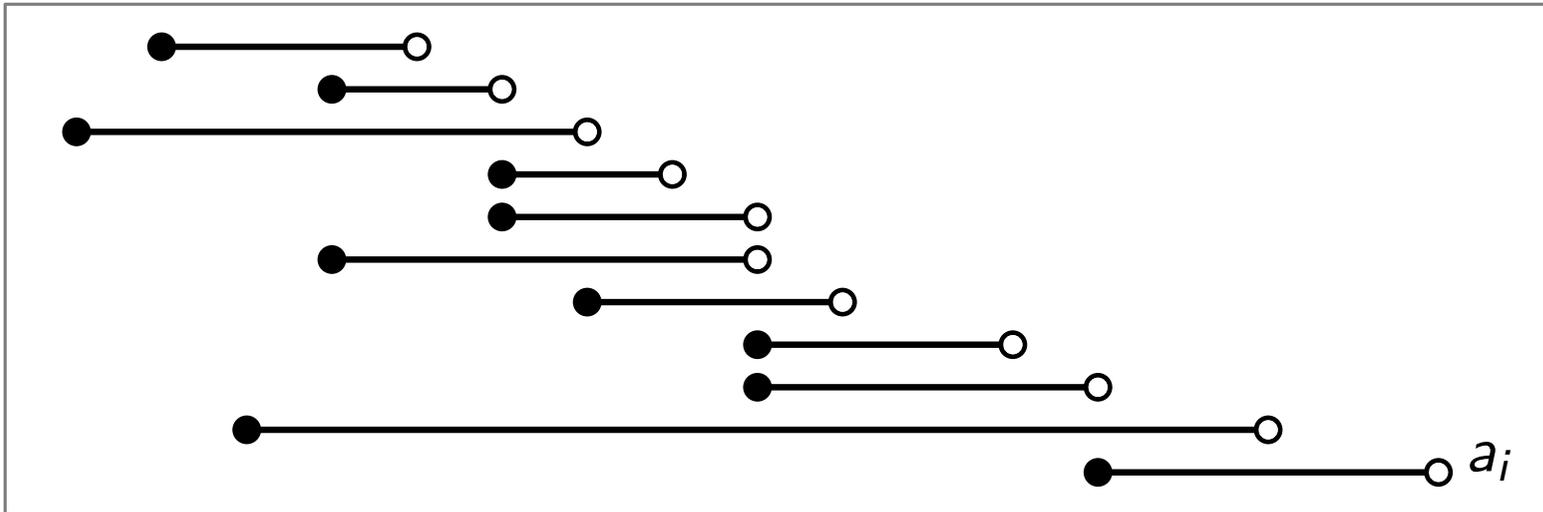
$\rightarrow$  Größe der Instanz  $I$

- die Laufzeit von  $\mathcal{A}$  polynomiell in  $\|I\|$  ist.

$O(n \log n)$

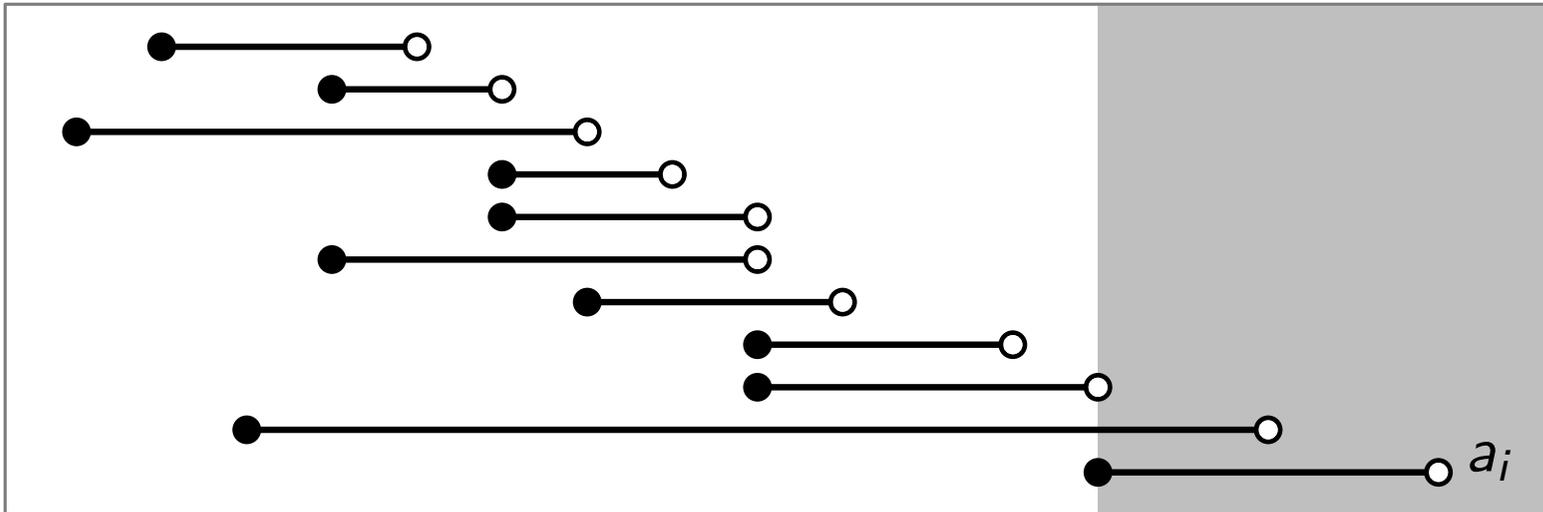
# Ein exakter Algorithmus...

Für  $i = 1, \dots, n$  sei  $A_i = \{a_j \in A \mid e_j \leq s_i\}$  die Menge aller Intervalle in  $A$ , die enden, bevor  $a_i$  beginnt. (Setze  $A_{n+1} = A$ .)



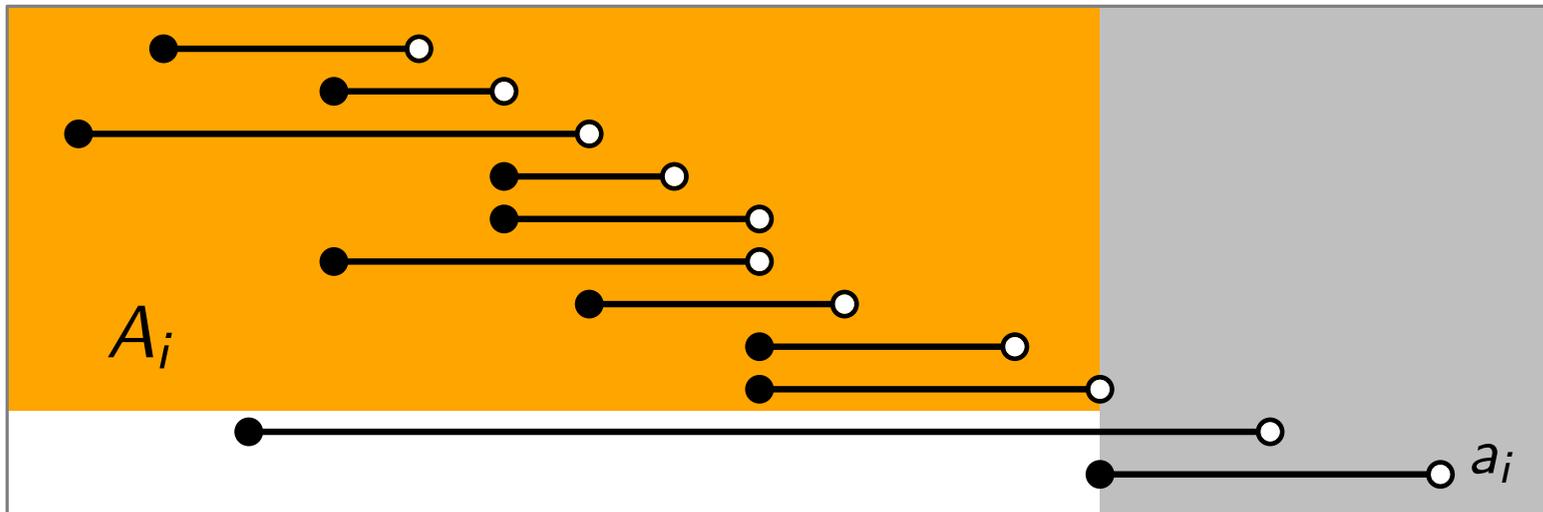
# Ein exakter Algorithmus...

Für  $i = 1, \dots, n$  sei  $A_i = \{a_j \in A \mid e_j \leq s_i\}$  die Menge aller Intervalle in  $A$ , die enden, bevor  $a_i$  beginnt. (Setze  $A_{n+1} = A$ .)



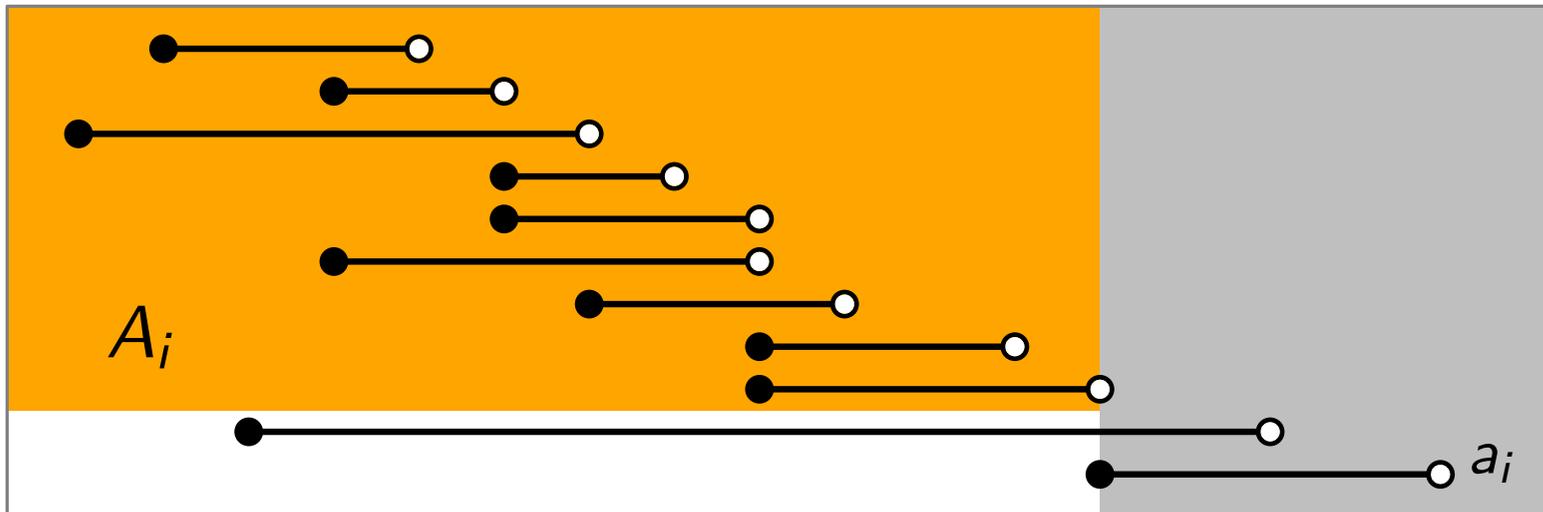
# Ein exakter Algorithmus...

Für  $i = 1, \dots, n$  sei  $A_i = \{a_j \in A \mid e_j \leq s_i\}$  die Menge aller Intervalle in  $A$ , die enden, bevor  $a_i$  beginnt. (Setze  $A_{n+1} = A$ .)



# Ein exakter Algorithmus...

Für  $i = 1, \dots, n$  sei  $A_i = \{a_j \in A \mid e_j \leq s_i\}$  die Menge aller Intervalle in  $A$ , die enden, bevor  $a_i$  beginnt. (Setze  $A_{n+1} = A$ .)

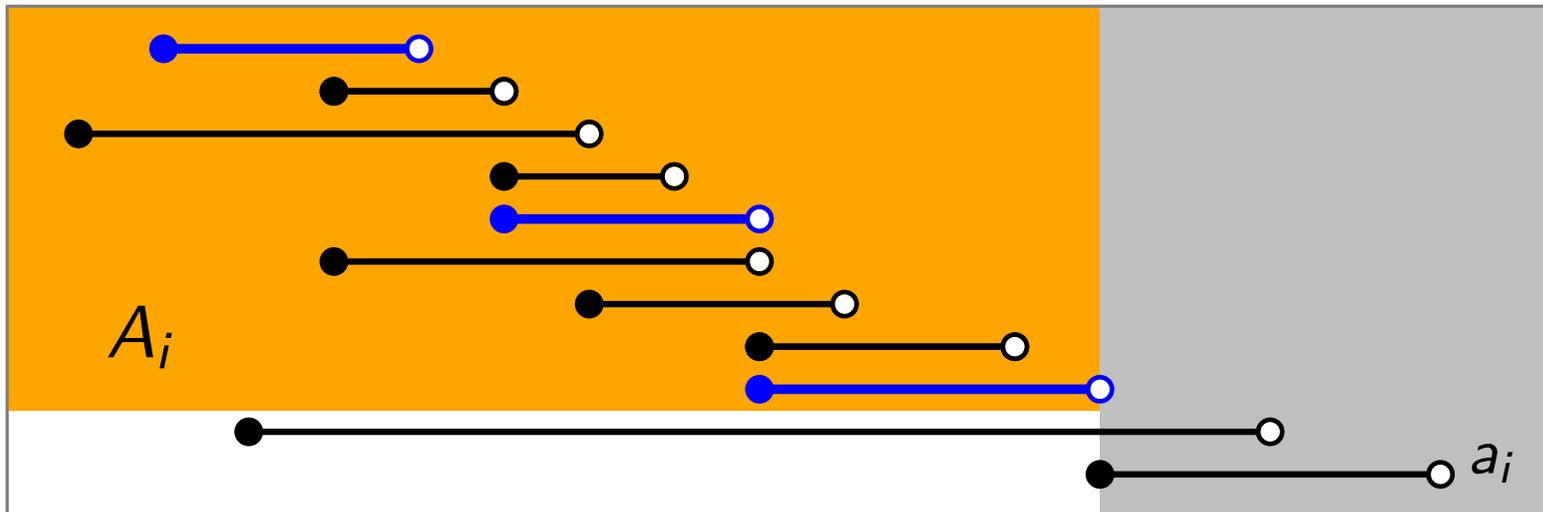


Eine optimale Lösung für  $A_i$  besteht aus:

- *einem* letzten Intervall  $a_k$  und
- einer optimalen Lösung für  $A_k$ .

# Ein exakter Algorithmus...

Für  $i = 1, \dots, n$  sei  $A_i = \{a_j \in A \mid e_j \leq s_i\}$  die Menge aller Intervalle in  $A$ , die enden, bevor  $a_i$  beginnt. (Setze  $A_{n+1} = A$ .)

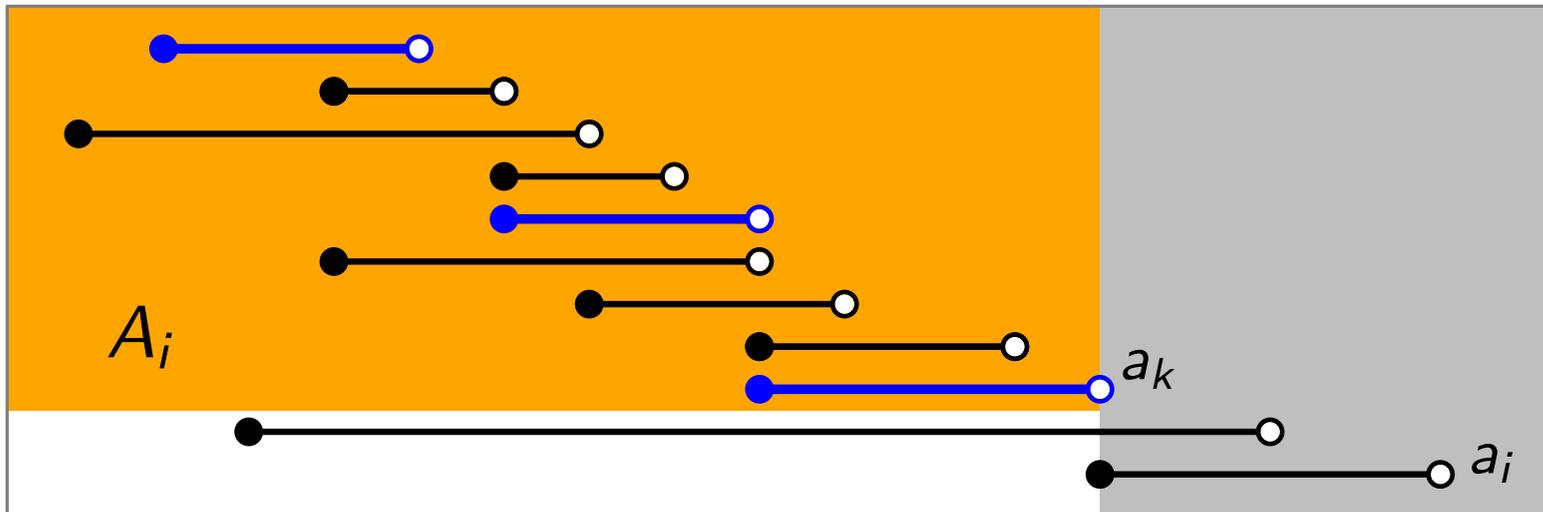


Eine optimale Lösung für  $A_i$  besteht aus:

- *einem* letzten Intervall  $a_k$  und
- einer optimalen Lösung für  $A_k$ .

# Ein exakter Algorithmus...

Für  $i = 1, \dots, n$  sei  $A_i = \{a_j \in A \mid e_j \leq s_i\}$  die Menge aller Intervalle in  $A$ , die enden, bevor  $a_i$  beginnt. (Setze  $A_{n+1} = A$ .)

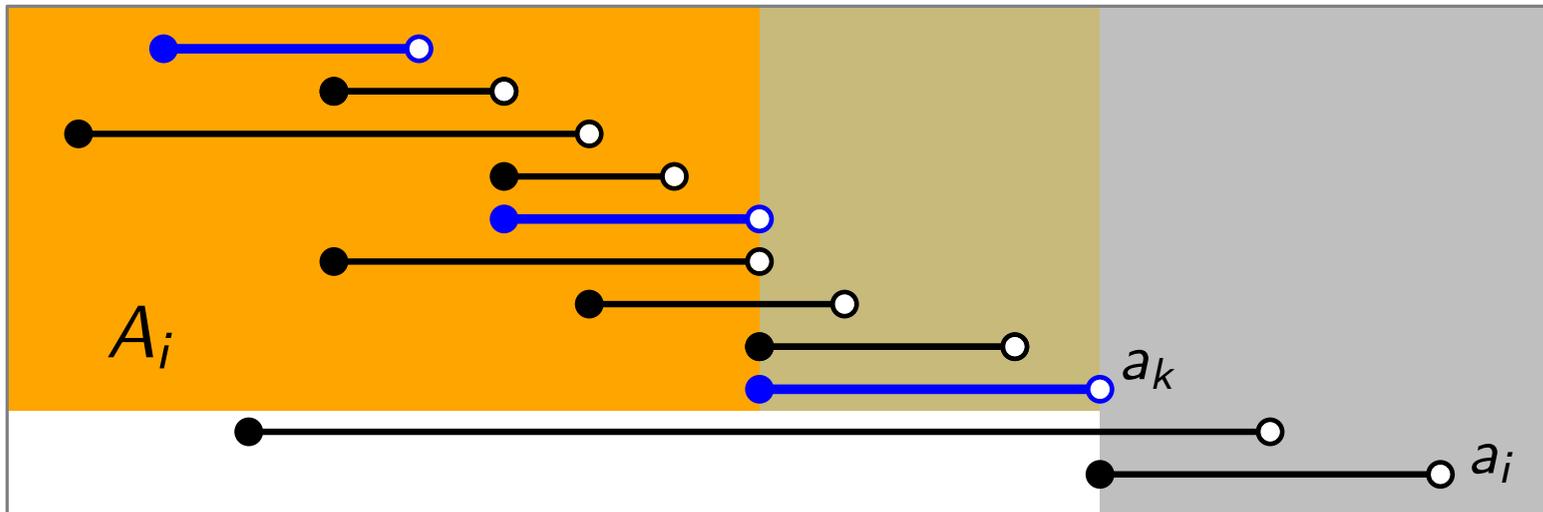


Eine optimale Lösung für  $A_i$  besteht aus:

- *einem* letzten Intervall  $a_k$  und
- einer optimalen Lösung für  $A_k$ .

# Ein exakter Algorithmus...

Für  $i = 1, \dots, n$  sei  $A_i = \{a_j \in A \mid e_j \leq s_i\}$  die Menge aller Intervalle in  $A$ , die enden, bevor  $a_i$  beginnt. (Setze  $A_{n+1} = A$ .)

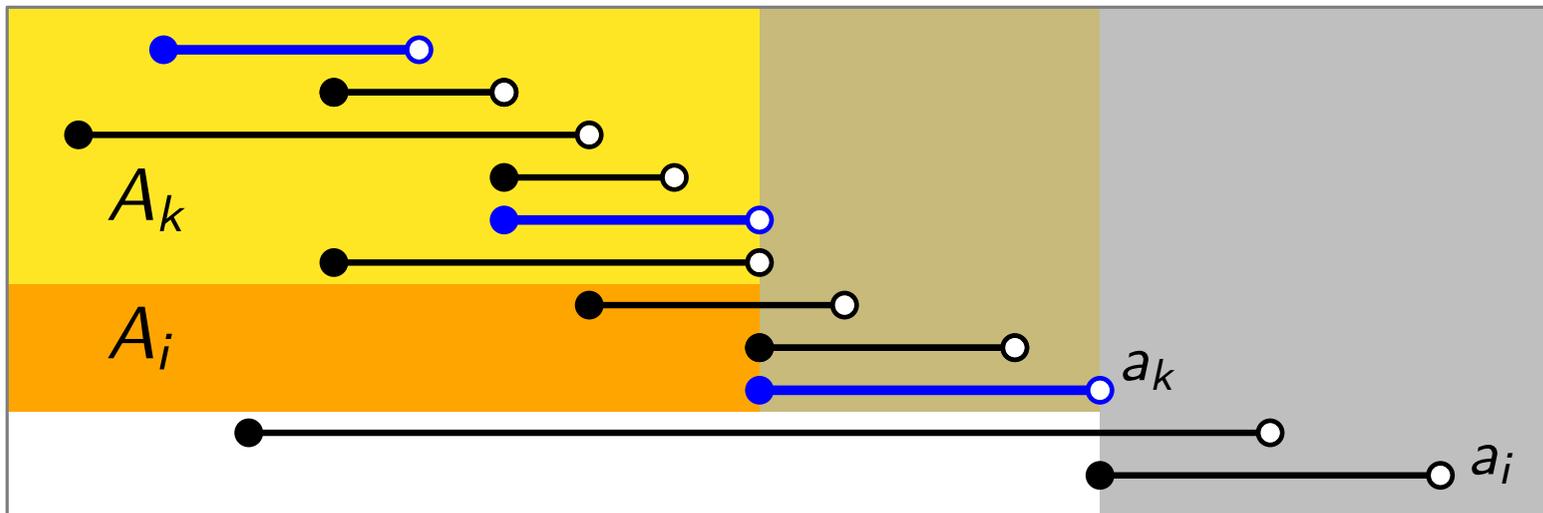


Eine optimale Lösung für  $A_i$  besteht aus:

- *einem* letzten Intervall  $a_k$  und
- einer optimalen Lösung für  $A_k$ .

# Ein exakter Algorithmus...

Für  $i = 1, \dots, n$  sei  $A_i = \{a_j \in A \mid e_j \leq s_i\}$  die Menge aller Intervalle in  $A$ , die enden, bevor  $a_i$  beginnt. (Setze  $A_{n+1} = A$ .)

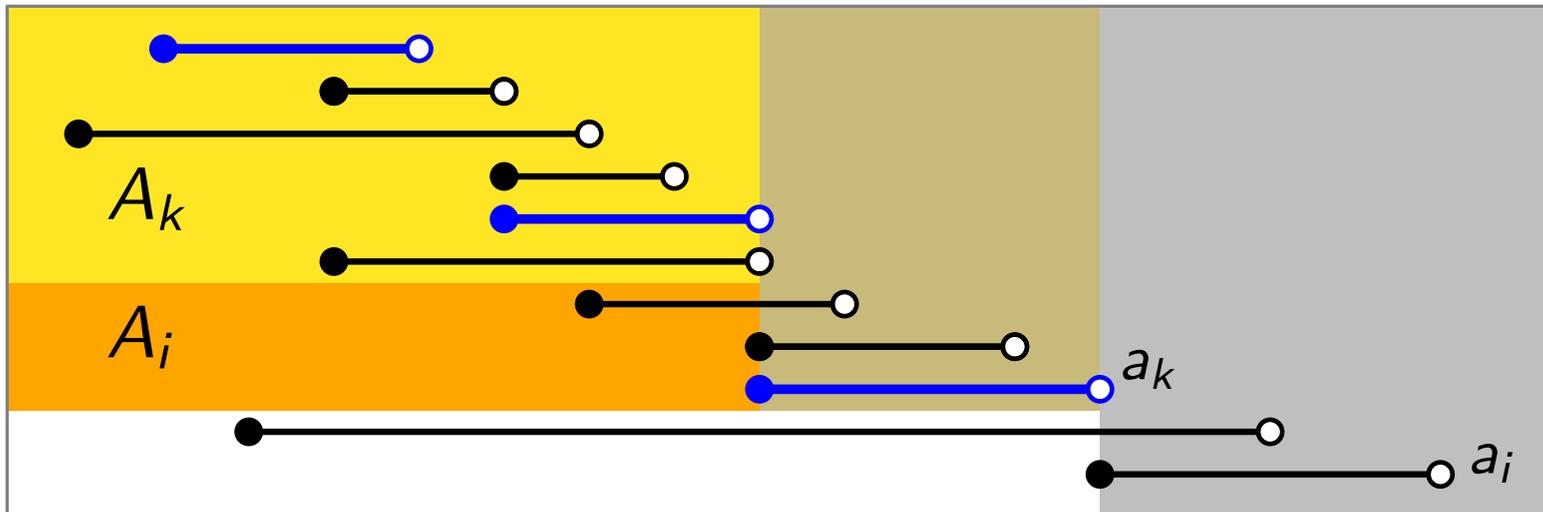


Eine optimale Lösung für  $A_i$  besteht aus:

- *einem* letzten Intervall  $a_k$  und
- einer optimalen Lösung für  $A_k$ .

# Ein exakter Algorithmus...

Für  $i = 1, \dots, n$  sei  $A_i = \{a_j \in A \mid e_j \leq s_i\}$  die Menge aller Intervalle in  $A$ , die enden, bevor  $a_i$  beginnt. (Setze  $A_{n+1} = A$ .)



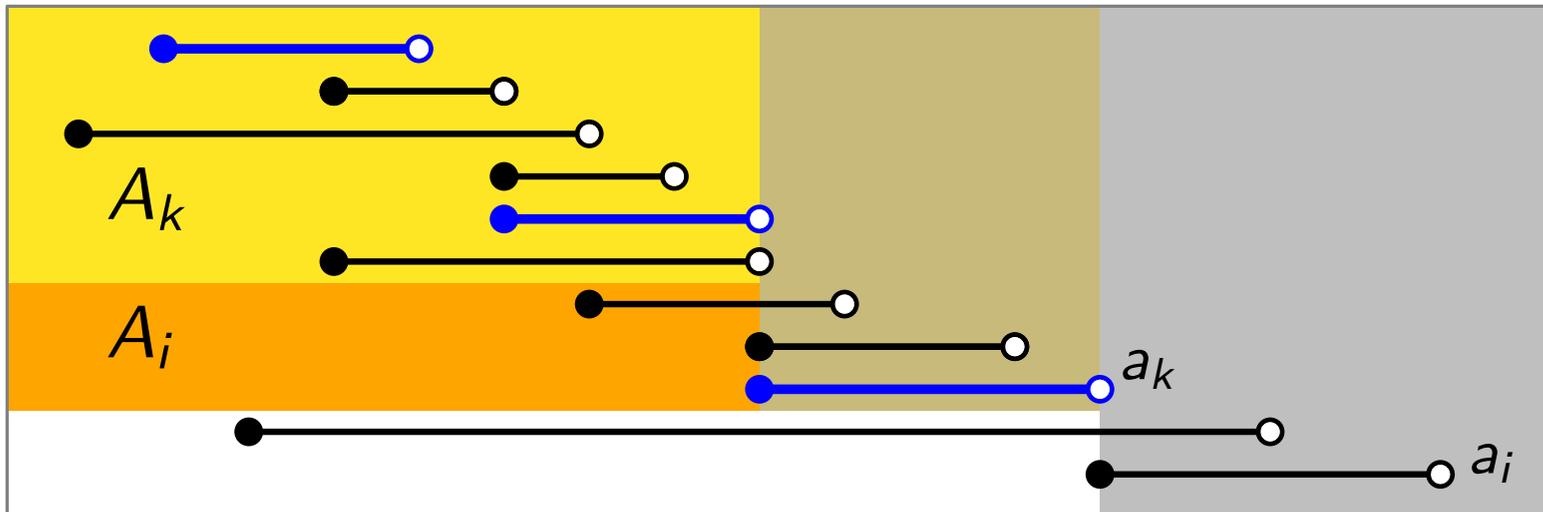
Eine optimale Lösung für  $A_i$  besteht aus:

- *einem* letzten Intervall  $a_k$  und
- einer optimalen Lösung für  $A_k$ .

} optimale Teilstruktur!

# Ein exakter Algorithmus...

Für  $i = 1, \dots, n$  sei  $A_i = \{a_j \in A \mid e_j \leq s_i\}$  die Menge aller Intervalle in  $A$ , die enden, bevor  $a_i$  beginnt. (Setze  $A_{n+1} = A$ .)



Eine optimale Lösung für  $A_i$  besteht aus:

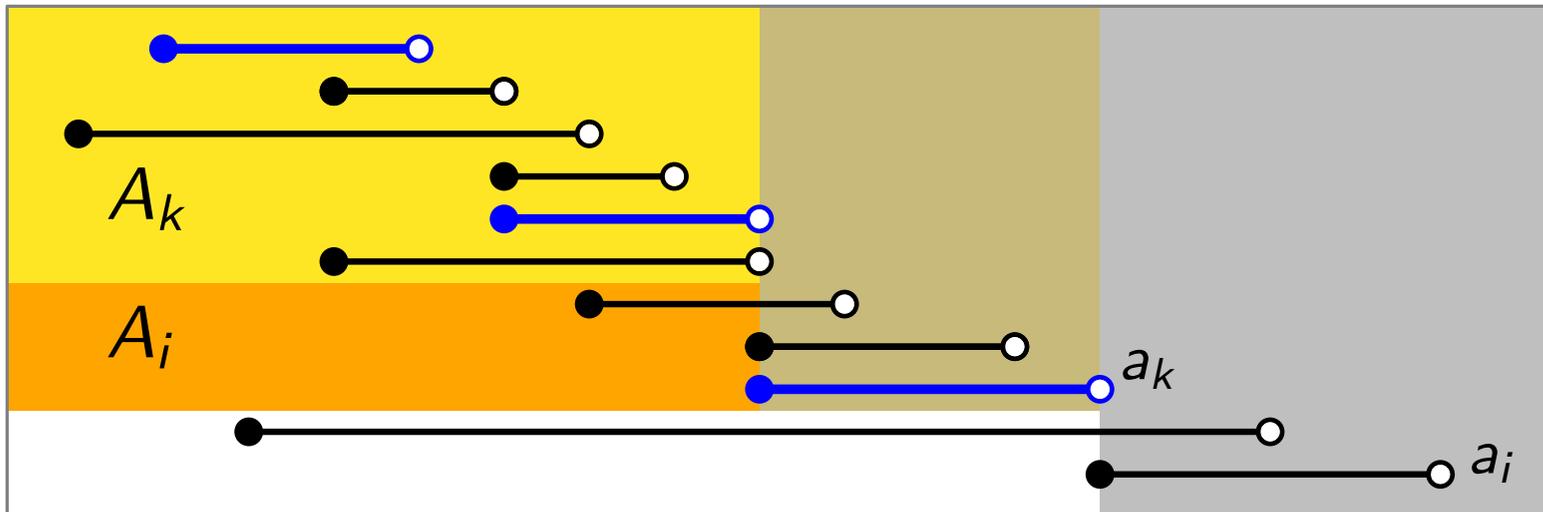
- *einem* letzten Intervall  $a_k$  und
- einer optimalen Lösung für  $A_k$ .

} optimale Teilstruktur!

Also gilt für den Wert  $c_i$  einer optimalen Lösung für  $A_i$ :

# Ein exakter Algorithmus...

Für  $i = 1, \dots, n$  sei  $A_i = \{a_j \in A \mid e_j \leq s_i\}$  die Menge aller Intervalle in  $A$ , die enden, bevor  $a_i$  beginnt. (Setze  $A_{n+1} = A$ .)



Eine optimale Lösung für  $A_i$  besteht aus:

- *einem* letzten Intervall  $a_k$  und
- einer optimalen Lösung für  $A_k$ .

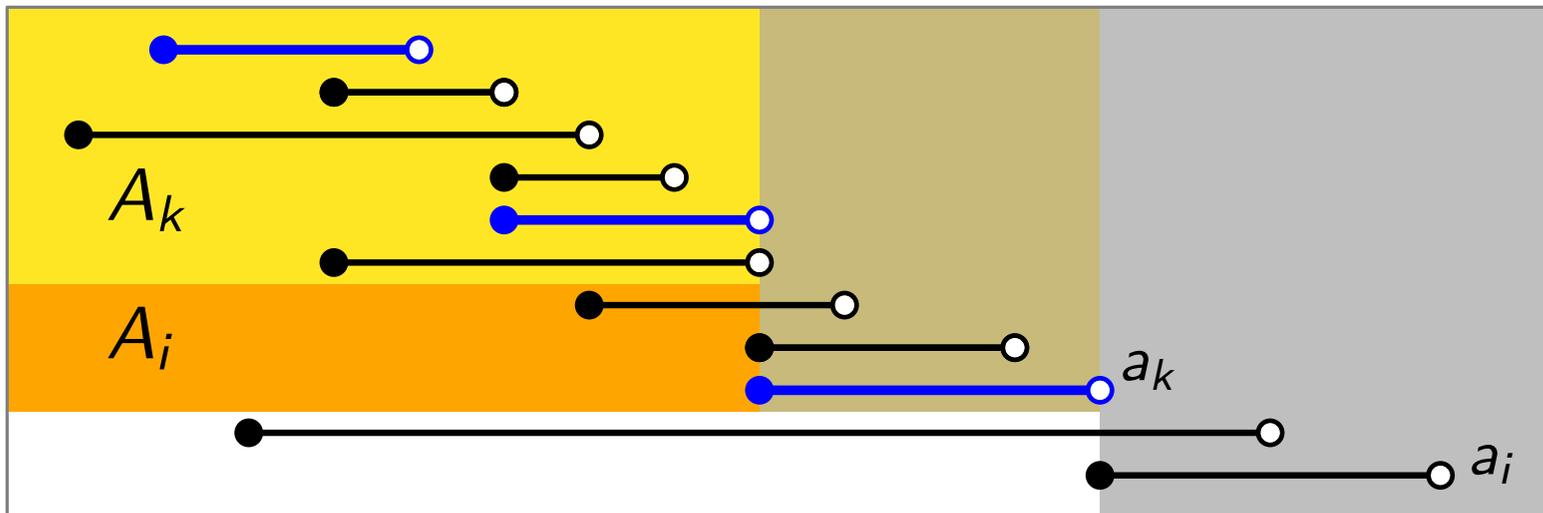
} optimale Teilstruktur!

Also gilt für den Wert  $c_i$  einer optimalen Lösung für  $A_i$ :

$$c_i = \max_{a_k \in A_i} c_k + \ell(a_k)$$

# Ein exakter Algorithmus...

Für  $i = 1, \dots, n$  sei  $A_i = \{a_j \in A \mid e_j \leq s_i\}$  die Menge aller Intervalle in  $A$ , die enden, bevor  $a_i$  beginnt. (Setze  $A_{n+1} = A$ .)



Eine optimale Lösung für  $A_i$  besteht aus:

- *einem* letzten Intervall  $a_k$  und
- einer optimalen Lösung für  $A_k$ .

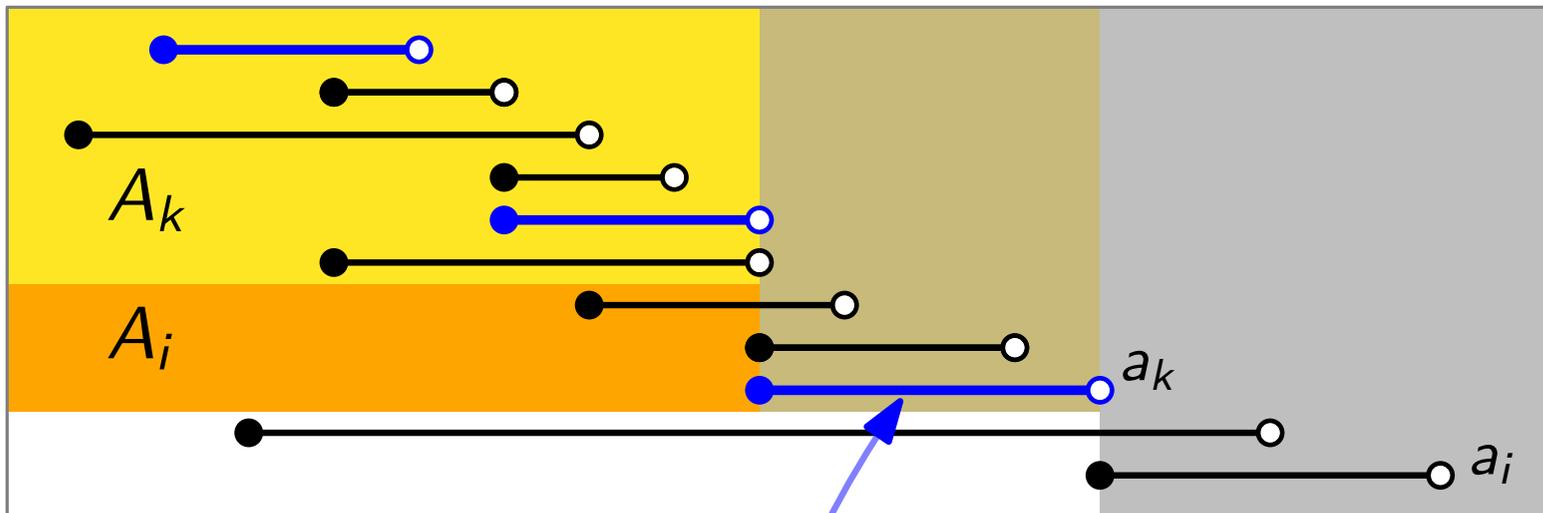
} optimale Teilstruktur!

Also gilt für den Wert  $c_i$  einer optimalen Lösung für  $A_i$ :

$$c_i = \max_{a_k \in A_i} c_k + l(a_k)$$

# Ein exakter Algorithmus...

Für  $i = 1, \dots, n$  sei  $A_i = \{a_j \in A \mid e_j \leq s_i\}$  die Menge aller Intervalle in  $A$ , die enden, bevor  $a_i$  beginnt. (Setze  $A_{n+1} = A$ .)



Eine optimale Lösung für  $A_i$  besteht aus:

- *einem* letzten Intervall  $a_k$  und
- einer optimalen Lösung für  $A_k$ .

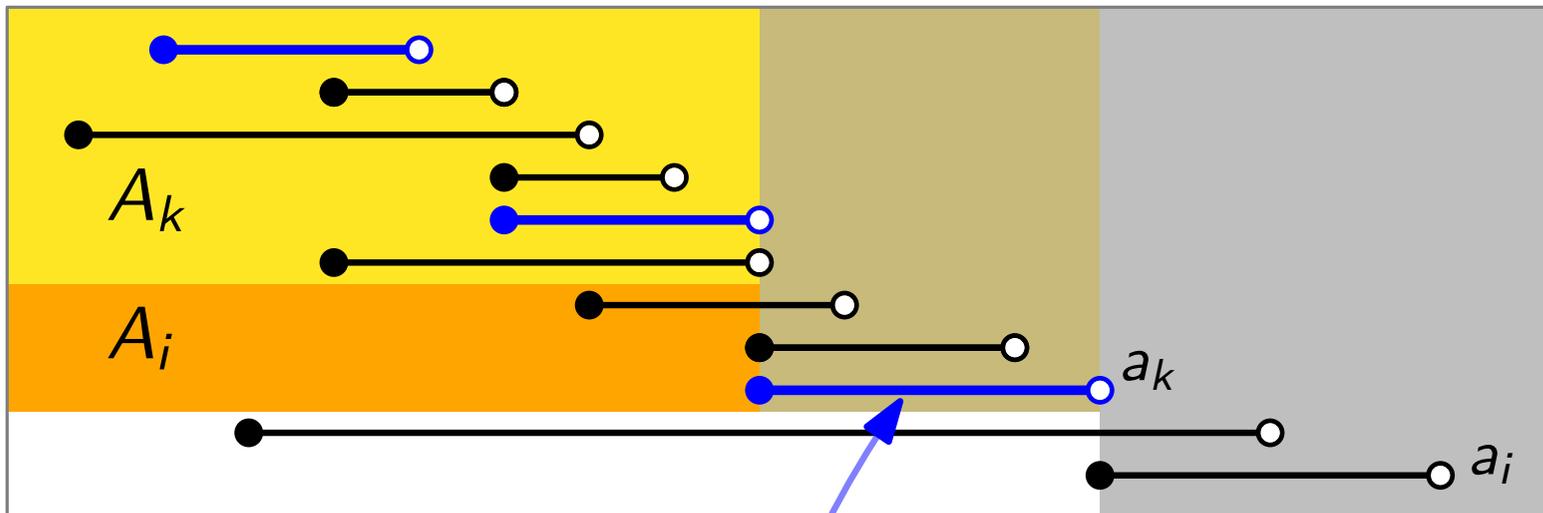
} optimale Teilstruktur!

Also gilt für den Wert  $c_i$  einer optimalen Lösung für  $A_i$ :

$$c_i = \max_{a_k \in A_i} c_k + l(a_k)$$

# Ein exakter Algorithmus...

Für  $i = 1, \dots, n$  sei  $A_i = \{a_j \in A \mid e_j \leq s_i\}$  die Menge aller Intervalle in  $A$ , die enden, bevor  $a_i$  beginnt. (Setze  $A_{n+1} = A$ .)



Eine optimale Lösung für  $A_i$  besteht aus:

- *einem* letzten Intervall  $a_k$  und
- einer optimalen Lösung für  $A_k$ .

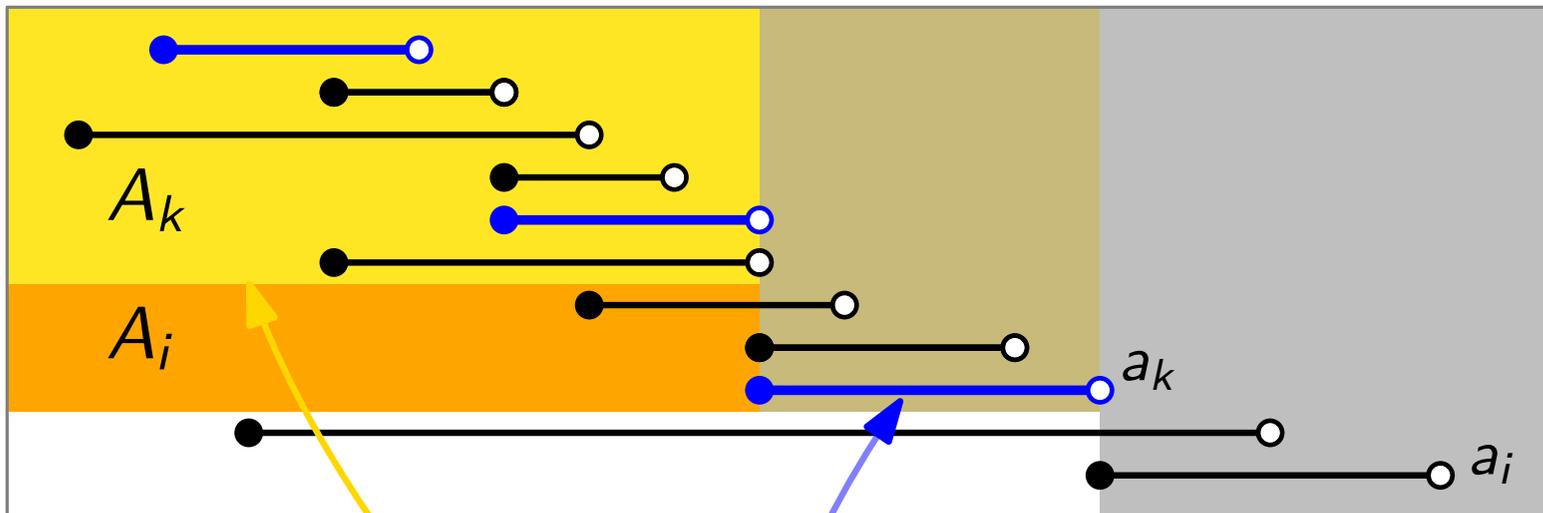
} optimale Teilstruktur!

Also gilt für den Wert  $c_i$  einer optimalen Lösung für  $A_i$ :

$$c_i = \max_{a_k \in A_i} c_k + l(a_k)$$

# Ein exakter Algorithmus...

Für  $i = 1, \dots, n$  sei  $A_i = \{a_j \in A \mid e_j \leq s_i\}$  die Menge aller Intervalle in  $A$ , die enden, bevor  $a_i$  beginnt. (Setze  $A_{n+1} = A$ .)



Eine optimale Lösung für  $A_i$  besteht aus:

- *einem* letzten Intervall  $a_k$  und
- einer optimalen Lösung für  $A_k$ .

} optimale Teilstruktur!

Also gilt für den Wert  $c_i$  einer optimalen Lösung für  $A_i$ :

$$c_i = \max_{a_k \in A_i} c_k + l(a_k)$$

# ... ein Dynamisches Programm!

Also gilt für den Wert  $c_i$  einer optimalen Lösung für  $A_i$ :

$$c_i = \max_{a_k \in A_i} c_k + \ell(a_k)$$

# ... ein Dynamisches Programm!

Also gilt für den Wert  $c_i$  einer optimalen Lösung für  $A_i$ :

$$c_i = \max_{a_k \in A_i} c_k + \ell(a_k)$$

Erinnern wir uns...

$c_{n+1}$  ist der Wert der optimalen Lösung für  $A_{n+1} = A$ .

# ... ein Dynamisches Programm!

Also gilt für den Wert  $c_i$  einer optimalen Lösung für  $A_i$ :

$$c_i = \max_{a_k \in A_i} c_k + \ell(a_k)$$

Erinnern wir uns...

$c_{n+1}$  ist der Wert der optimalen Lösung für  $A_{n+1} = A$ .

Also genügt es  $c_1, \dots, c_{n+1}$  zu berechnen.

# ... ein Dynamisches Programm!

Also gilt für den Wert  $c_i$  einer optimalen Lösung für  $A_i$ :

$$c_i = \max_{a_k \in A_i} c_k + \ell(a_k)$$

Erinnern wir uns...

$c_{n+1}$  ist der Wert der optimalen Lösung für  $A_{n+1} = A$ .

Also genügt es  $c_1, \dots, c_{n+1}$  zu berechnen, wobei  $c_1 =$

# ... ein Dynamisches Programm!

Also gilt für den Wert  $c_i$  einer optimalen Lösung für  $A_i$ :

$$c_i = \max_{a_k \in A_i} c_k + \ell(a_k)$$

Erinnern wir uns...

$c_{n+1}$  ist der Wert der optimalen Lösung für  $A_{n+1} = A$ .

Also genügt es  $c_1, \dots, c_{n+1}$  zu berechnen, wobei  $c_1 = 0$ .

# ...ein Dynamisches Programm!

Also gilt für den Wert  $c_i$  einer optimalen Lösung für  $A_i$ :

$$c_i = \max_{a_k \in A_i} c_k + \ell(a_k)$$

Erinnern wir uns...

$c_{n+1}$  ist der Wert der optimalen Lösung für  $A_{n+1} = A$ .

Also genügt es  $c_1, \dots, c_{n+1}$  zu berechnen, wobei  $c_1 = 0$ .

**Laufzeit?**

# ... ein Dynamisches Programm!

Also gilt für den Wert  $c_i$  einer optimalen Lösung für  $A_i$ :

$$c_i = \max_{a_k \in A_i} c_k + \ell(a_k)$$

Erinnern wir uns...

$c_{n+1}$  ist der Wert der optimalen Lösung für  $A_{n+1} = A$ .

Also genügt es **TABELLE**  $c_1, \dots, c_{n+1}$  zu berechnen, wobei  $c_1 = 0$ .

**Laufzeit?**

# ...ein Dynamisches Programm!

Also gilt für den Wert  $c_i$  einer optimalen Lösung für  $A_i$ :

$$c_i = \max_{a_k \in A_i} c_k + \ell(a_k)$$

**BERECHNUNG EINES TABELLENEINTRAGS**

Erinnern wir uns...

$c_{n+1}$  ist der Wert der optimalen Lösung für  $A_{n+1} = A$ .

Also genügt es **TABELLE**  $c_1, \dots, c_{n+1}$  zu berechnen, wobei  $c_1 = 0$ .

**Laufzeit?**

# ...ein Dynamisches Programm!

Also gilt für den Wert  $c_i$  einer optimalen Lösung für  $A_i$ :

$$c_i = \max_{a_k \in A_i} c_k + \ell(a_k)$$

**BERECHNUNG EINES TABELLENEINTRAGS**

Erinnern wir uns...

$c_{n+1}$  ist der Wert der optimalen Lösung für  $A_{n+1} = A$ .

Also genügt es **TABELLE**  $c_1, \dots, c_{n+1}$  zu berechnen, wobei  $c_1 = 0$ .  
Größe  $O(n)$

**Laufzeit?**

# ... ein Dynamisches Programm!

Also gilt für den Wert  $c_i$  einer optimalen Lösung für  $A_i$ :

$$c_i = \boxed{\max_{a_k \in A_i} c_k + \ell(a_k)} \left. \begin{array}{l} \text{BERECHNUNG EINES} \\ \text{TABELLENEINTRAGS} \end{array} \right\} \text{ in je } O(n) \text{ Zeit}$$

Erinnern wir uns...

$c_{n+1}$  ist der Wert der optimalen Lösung für  $A_{n+1} = A$ .

Also genügt es  $\boxed{c_1, \dots, c_{n+1}}$  zu berechnen, wobei  $c_1 = 0$ .  
TABELLE  
Größe  $O(n)$

## Laufzeit?

# ...ein Dynamisches Programm!

Also gilt für den Wert  $c_i$  einer optimalen Lösung für  $A_i$ :

$$c_i = \max_{a_k \in A_i} c_k + \ell(a_k) \left. \begin{array}{l} \text{BERECHNUNG EINES} \\ \text{TABELLENEINTRAGS} \end{array} \right\} \text{ in je } O(n) \text{ Zeit}$$

Erinnern wir uns...

$c_{n+1}$  ist der Wert der optimalen Lösung für  $A_{n+1} = A$ .

Also genügt es  $\overset{\text{TABELLE}}{c_1, \dots, c_{n+1}}$  zu berechnen, wobei  $c_1 = 0$ .  
Größe  $O(n)$

**Laufzeit?**  $O(n^2)$

# ...ein Dynamisches Programm!

Also gilt für den Wert  $c_i$  einer optimalen Lösung für  $A_i$ :

$$c_i = \max_{a_k \in A_i} c_k + \ell(a_k) \left. \begin{array}{l} \text{BERECHNUNG EINES} \\ \text{TABELLENEINTRAGS} \end{array} \right\} \text{ in je } O(n) \text{ Zeit}$$

Erinnern wir uns...

$c_{n+1}$  ist der Wert der optimalen Lösung für  $A_{n+1} = A$ .

Also genügt es  $\overset{\text{TABELLE}}{c_1, \dots, c_{n+1}}$  zu berechnen, wobei  $c_1 = 0$ .  
Größe  $O(n)$

**Laufzeit?**  $O(n^2)$

**Schreiben Sie den Pseudocode!**

# ... ein Dynamisches Programm!

Also gilt für den Wert  $c_i$  einer optimalen Lösung für  $A_i$ :

$$c_i = \max_{a_k \in A_i} c_k + \ell(a_k) \quad \left. \begin{array}{l} \text{BERECHNUNG EINES} \\ \text{TABELLENEINTRAGS} \end{array} \right\} \text{ in je } O(n) \text{ Zeit}$$

Erinnern wir uns...

$c_{n+1}$  ist der Wert der optimalen Lösung für  $A_{n+1} = A$ .

Also genügt es  $c_1, \dots, c_{n+1}$  zu berechnen, wobei  $c_1 = 0$ .  
TABELLE  
Größe  $O(n)$

**Laufzeit?**  $O(n^2)$

**Schreiben Sie den Pseudocode!**

**Resultate:**

# ... ein Dynamisches Programm!

Also gilt für den Wert  $c_i$  einer optimalen Lösung für  $A_i$ :

$$c_i = \max_{a_k \in A_i} c_k + \ell(a_k) \quad \left. \begin{array}{l} \text{BERECHNUNG EINES} \\ \text{TABELLENEINTRAGS} \end{array} \right\} \text{ in je } O(n) \text{ Zeit}$$

Erinnern wir uns...

$c_{n+1}$  ist der Wert der optimalen Lösung für  $A_{n+1} = A$ .

Also genügt es  $c_1, \dots, c_{n+1}$  zu berechnen, wobei  $c_1 = 0$ .  
TABELLE  
Größe  $O(n)$

**Laufzeit?**  $O(n^2)$

**Schreiben Sie den Pseudocode!**

## Resultate:

- Der 2. Greedy-Alg. findet in  $O(n \log n)$  Zeit eine Lösung, die *mindestens 1/3 des maximalen Ertrags* garantiert.

# ...ein Dynamisches Programm!

Also gilt für den Wert  $c_i$  einer optimalen Lösung für  $A_i$ :

$$c_i = \max_{a_k \in A_i} c_k + \ell(a_k) \left. \begin{array}{l} \text{BERECHNUNG EINES} \\ \text{TABELLENEINTRAGS} \end{array} \right\} \text{ in je } O(n) \text{ Zeit}$$

Erinnern wir uns...

$c_{n+1}$  ist der Wert der optimalen Lösung für  $A_{n+1} = A$ .

Also genügt es  $\overset{\text{TABELLE}}{c_1, \dots, c_{n+1}}$  zu berechnen, wobei  $c_1 = 0$ .  
Größe  $O(n)$

**Laufzeit?**  $O(n^2)$

**Schreiben Sie den Pseudocode!**

## Resultate:

- Der 2. Greedy-Alg. findet in  $O(n \log n)$  Zeit eine Lösung, die *mindestens 1/3 des maximalen Ertrags* garantiert.
- Unser DP findet in  $O(n^2)$  Zeit eine Lösung mit *maximalem Ertrag*.

# ...ein Dynamisches Programm!

Also gilt für den Wert  $c_i$  einer optimalen Lösung für  $A_i$ :

$$c_i = \max_{a_k \in A_i} c_k + \ell(a_k) \quad \left. \begin{array}{l} \text{BERECHNUNG EINES} \\ \text{TABELLENEINTRAGS} \end{array} \right\} \text{ in je } O(n) \text{ Zeit}$$

Erinnern wir uns...

$c_{n+1}$  ist der Wert der optimalen Lösung für  $A_{n+1} = A$ .

Also genügt es  $\overbrace{c_1, \dots, c_{n+1}}^{\text{TABELLE}}$  zu berechnen, wobei  $c_1 = 0$ .  
Größe  $O(n)$

**Laufzeit?**  $O(n^2)$

**Schreiben Sie den Pseudocode!**

## Resultate:

- Der 2. Greedy-Alg. findet in  $O(n \log n)$  Zeit eine Lösung, die *mindestens 1/3 des maximalen Ertrags* garantiert.
- Unser DP findet in  $O(n^2)$  Zeit eine Lösung mit *maximalem Ertrag*.

*Trade-Off zwischen Zeit und Qualität!*