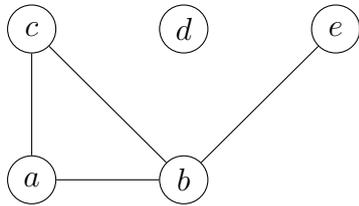
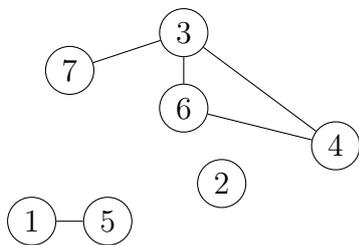


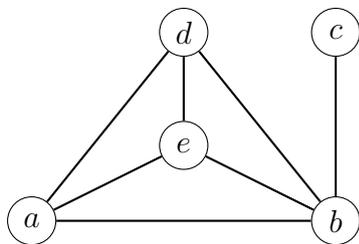
Aufgabe 1

$$V = \{a, b, c, d, e\} \quad E = \{\{a, b\}, \{a, c\}, \{b, c\}, \{b, e\}\}$$

**Aufgabe 2**

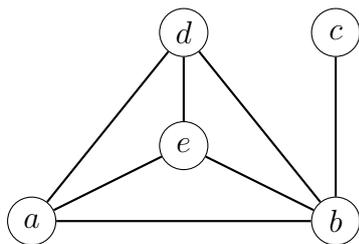
$$V = \{1, 2, 3, 4, 5, 6, 7\}$$

$$E = \{\{1, 5\}, \{3, 4\}, \{3, 6\}, \{3, 7\}, \{4, 6\}\}$$

Aufgabe 3

	<i>a</i>	<i>b</i>	<i>c</i>	<i>d</i>	<i>e</i>
<i>a</i>	0	1	0	1	1
<i>b</i>	1	0	1	1	1
<i>c</i>	0	1	0	0	0
<i>d</i>	1	1	0	0	1
<i>e</i>	1	1	0	1	0

Aufgabe 4



Adjazenzlisten (Nachbarschaftslisten):

a	b, d, e
b	a, c, d, e
c	b
d	a, b, e
e	a, b, d

Aufgabe 5

(a) $\{a, f\}, \{e, f\}, \{a, d\}, \{b, e\}, \{a, e\}, \{d, e\}$

a	f, d, e
b	e
c	
d	a, e
e	f, b, a, d
f	a, e

(b) $\{b, e\}, \{d, e\}, \{a, e\}, \{a, f\}, \{a, d\}, \{e, f\}$

a	e, f, d
b	e
c	
d	e, a
e	b, d, a, f
f	a, e

Aufgabe 6

Adjazenzmatrix:

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

Adjazenzlisten:

1	2, 5
2	1, 3, 5
3	2
4	
5	1, 2

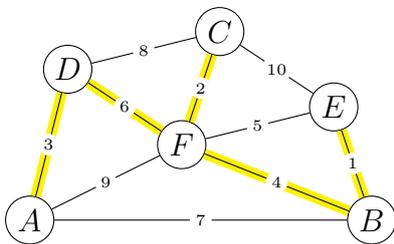
Aufgabe 7

Adjazenzlisten: $a \mid b, d, e, c$
 $b \mid e, a, c, d$
 $c \mid b, a$
 $d \mid e, a, b$
 $e \mid b, d, a$

Adjazenzmatrix:

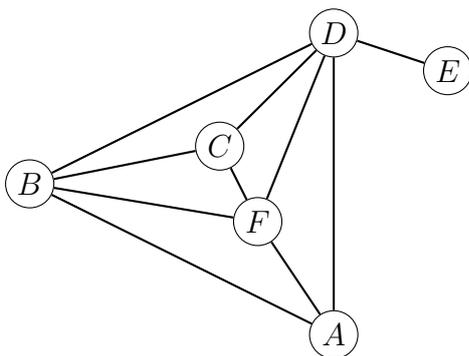
	a	b	c	d	e
a	0	1	1	1	1
b	1	0	1	1	1
c	1	1	0	0	0
d	1	1	0	0	1
e	1	1	0	1	0

Aufgabe 8



$A \mid D$
 $B \mid F, E$
 $C \mid F$
 $D \mid A, F$
 $E \mid B$
 $F \mid D, C, B$

Aufgabe 9



- (a) Startknoten A : A, B, C, D, E, F
- (b) Startknoten C : C, B, A, D, E, F

Aufgabe 10

A	C, F, G
B	E, C, D, F
C	E, F, A, B
D	F, E, B
E	C, B, D
F	C, D, G, A, B
G	F, A

A, C, E, B, D, F, G

Aufgabe 11

A	D, C, F, E
B	E, F, C
C	D, A, F, B
D	A, C, E
E	D, B, A
F	A, C, B

F, A, D, C, B, E

Aufgabe 12

A	D
B	F, E
C	F
D	A, F
E	B
F	D, C, B

A, D, F, C, B, E

Aufgabe 13

(a) Adjazenzmatrix

- *Vorteile:* (1) Einfach zu implementieren. (2) Um zu testen, ob es im Graphen eine Kante $\{u, v\}$ gibt, muss nur geprüft werden, ob in Zeile u und der Spalte v der Matrix eine 1 steht.
- *Nachteil:* Benötigt unabhängig von der Anzahl der Kanten immer $|V| \cdot |V| = |V|^2$ Speicherplätze.

(b) Adjazenzliste

- *Vorteil:* Benötigt weniger Speicherplatz als die Adjazenzmatrix, wenn der Graph dünn besetzt ist, d. h. relativ wenig Kanten hat. Dies spielt insbesondere bei grossen Graphen eine zentrale Rolle.

- *Nachteile:* (1) Ist aufwändiger zu implementieren als eine Adjazenzmatrix. (2) Um zu testen, ob eine Kante $\{u, v\}$ im Graphen existiert, müssen alle Nachbarn von u oder v geprüft werden.