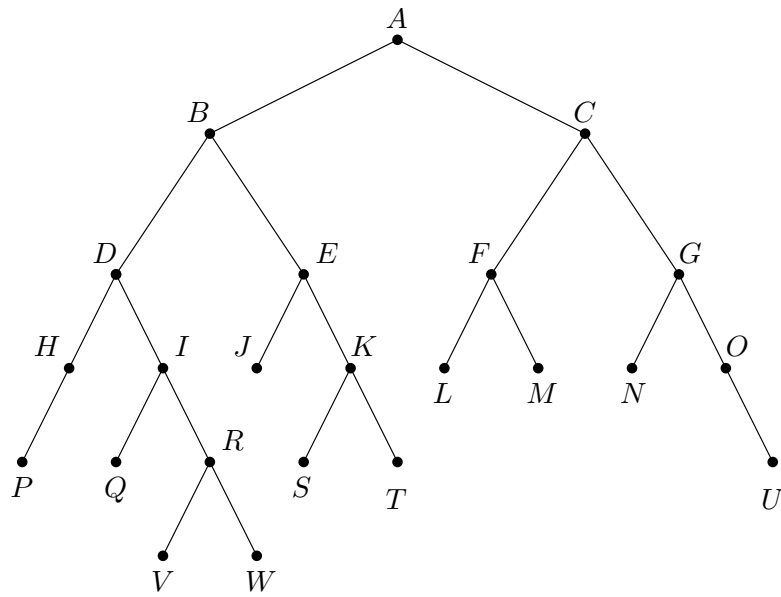


Aufgabe 26: AVL-Baum: Elemente löschen (4 Punkte)

Löschen Sie aus dem abgebildeten AVL-Baum den Knoten mit Schlüssel C . Beschreiben Sie wie der Knoten entfernt wird und welche Schritte anschließend zum Rebalancieren durchgeführt werden.



Aufgabe 27: Breitensuche (4 Punkte)

Gegeben einen zusammenhängenden, ungerichteten Graphen $G = (V, E)$ mit Knotenmenge $V = \{1, \dots, n\}$ und Kantenmenge E : beschreiben Sie in *Pseudocode* einen Algorithmus, der G mit Breitensuche von Startknoten $v = 1$ aus durchsucht. Unterscheiden Sie dabei die folgenden zwei Fälle:

- Der Graph G ist in Form einer Adjazenzmatrix gegeben, also einer $n \times n$ -Matrix $A[.][.]$, wobei

$$A[i][j] = 1 \Leftrightarrow (i, j) \in E$$

und

$$A[i][j] = 0 \Leftrightarrow (i, j) \notin E$$

gilt.

- G ist in Form von Adjazenzlisten gegeben, d.h. für jeden Knoten $i \in V$ gibt es eine Liste L_i , die für jeden in G zu Knoten i benachbarten Knoten j einen Container mit Inhalt j enthält.

Geben Sie in beiden Fällen die Laufzeit Ihres Algorithmus in Θ -Notation an.

Aufgabe 28: Hashing (4 Punkte)

Erstellen Sie durch sukzessives Einfügen eine Hashtabelle mit $m = 11$ Zellen für die Schlüsselwerte

10, 22, 31, 4, 15

- Verwenden Sie Kollisionsbehandlung mittels verketteter Listen mit der primären Hashfunktion $h(x) = x \bmod 7$.
- Verwenden Sie lineare Sondierung mit der primären Hashfunktion $h(x) = x \bmod 7$.

Beim der linearen Sondierung wird im Falle einer Kollision das nächste freie Feld in der Hashtabelle benutzt. Für ein Element x und eine Hashtabelle mit m Feldern wird somit folgende Probefolge erzeugt:

$$g(x, i) = (h(x) + i) \bmod m.$$

Dabei wird solange iteriert, bis ein Wert für i gefunden wurde, der zu einem noch nicht belegten Tabellenfeld führt.