

Heute:

I. Frage vorletzte Woche

II. Theory Recap

- Satz von Hall (skip Beweis)
- Augmentierende Pfade in bipartiten Graphen
- $3/2$ -Approximation metrisches TSP
- Färbungen
- Einführung Wahrscheinlichkeit

III. Kahoot

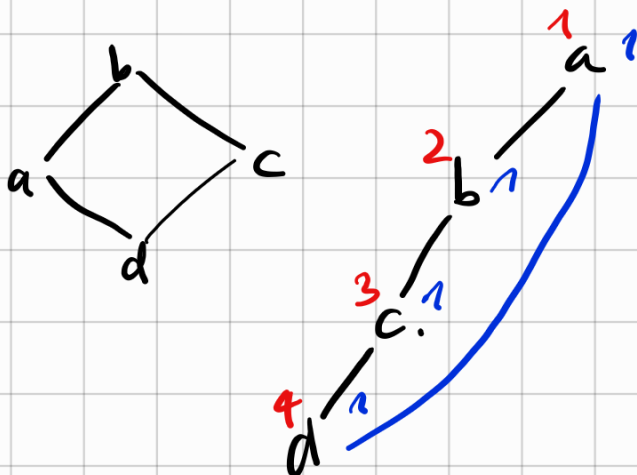
?

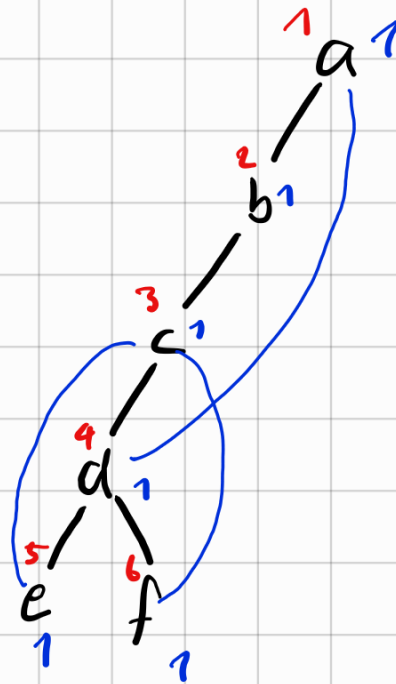
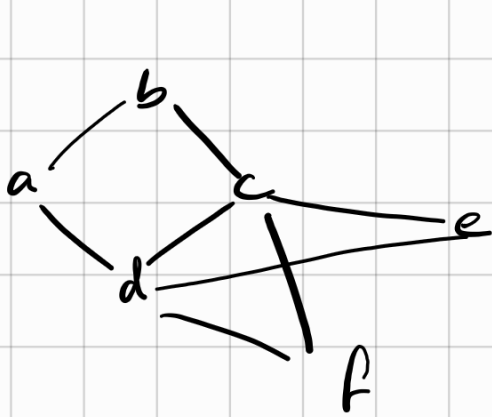
I. Frage vorletzte Woche

$\text{low}[v]$:= kleinste dfs-Nummer, die man von v aus durch einen gerichteten Pfad aus (beliebig vielen) Baumkanten und maximal ~~einer~~ Restkante erreichen kann.

Zwei

für 2-zsh. ? Nein.





II Theory Recap

Satz von Hall

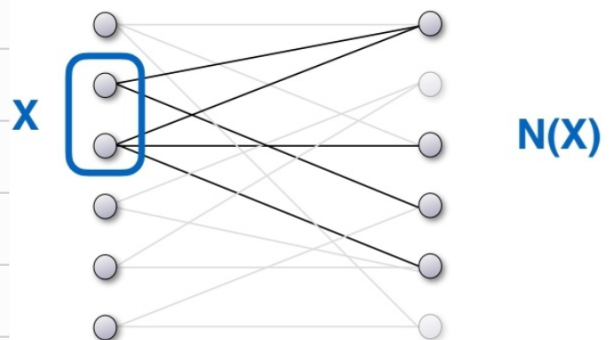
Satz: (Hall, Heiratssatz)

Ein bipartiter graph $G=(A \cup B, E)$ enthält ein

Matching M der Kardinalität $|M|=|A|$ gdw

$$\forall X \subseteq A : |X| \leq |N(X)|$$

Diese Bedingung muss für alle Teilmengen X gelten?



Beweis:

Sei $G = (A \cup B, E)$ bipartit.

(\Rightarrow): Sei $M \subseteq E$ ein Matching, der Kardinalität $|M| = |A|$.

Im Teilgraphen $H = (A \cup B, M)$ hat jeder Knoten $x \in X$ in $X \subseteq A$ genau 1 Nachbar und da M ein Matching ist, gilt $x, y \in X, x \neq y \Rightarrow N(x) \neq N(y)$.

Folglich gilt in H für alle $X \subseteq A, |X| = |N(X)|$.

Da $M \subseteq E$ folgt $|X| \leq |N(X)| \quad \forall X \subseteq A$.

(\Leftarrow): Induktion über die Grösse von A :

Sei $a = |A|$.

Base case: $a = 1$:

$\forall X \subseteq A: |X| \leq |N(X)| \Rightarrow$ Der einzelne Knoten in A ist mindestens zu einer Kante inzident.

\Rightarrow Es gibt ein Matching der Grösse $a = |A| = 1$.

Induction Hypothesis:

$\forall A$ s.d. $|A| \leq m$:

$\forall X \subseteq A: |X| \leq |N(X)| \Rightarrow \exists$ Matching M mit $|M| = |A|$

Induction Step: $m \rightarrow m+1$

Sei $G = (\underbrace{A \uplus B}_{\text{bipartit}}, E)$ mit $|A| = m+1$ beliebig
und es gelte:

$$\forall X \subseteq A: |X| \leq |\mathcal{N}(x)| \quad (*)$$

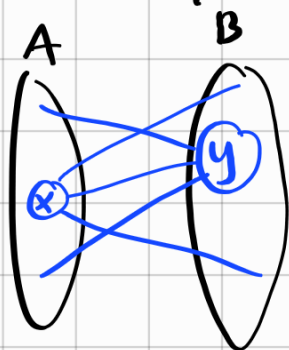
Case distinction:

1. Es gilt $\forall X \subset A, X \neq \emptyset: |X| < |\mathcal{N}(x)|$

Wir wählen eine beliebige Kante $e = \{x, y\}$ in E .

Wir fügen diese zum Matching \mathcal{M} hinzu und löschen x, y und alle dazu inzidenten Kanten aus G .

Dann entsteht $G' = (A \setminus \{x\} \uplus B \setminus \{y\}, E')$
wobei $E' = \{ \{a, b\} \in E \mid a, b \notin \{x, y\} \}$



nicht in G'

Da wir nur y von B entfernt haben und $\mathcal{N}(x) \subseteq B$
für alle Teilmengen X , gilt

$$(A' = A \setminus \{x\})$$

$\forall X \subseteq A'$:

- $y \in \mathcal{N}_G(x) \Rightarrow |\mathcal{N}_{G'}(x)| = |\mathcal{N}_G(x)| - 1$
- $y \notin \mathcal{N}_G(x) \Rightarrow |\mathcal{N}_{G'}(x)| = |\mathcal{N}_G(x)|$

$$\Rightarrow |N_{G'}(x)| \geq |N_G(x)| - 1, \forall x \in A'$$

Aus (1) folgt $|x| < |N_G(x)| \quad \forall x \in A'$

$$\Rightarrow |x| \leq |N_{G'}(x)| \quad \forall x \in A' \quad (*)$$

Da $|A'| = m$ und (*) folgt per Induktionshypothese \exists Matching M' in G' der Grösse $|A'|$.

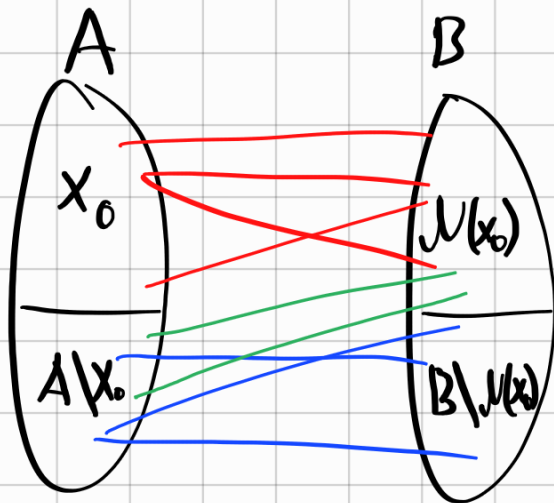
$\Rightarrow \exists$ Matching $M = M' \cup \{x, y\}$ in G der Grösse $|A|$.

2. $\exists X_0 \subset A, X_0 \neq \emptyset$ s.d. $|X_0| = |N(X_0)|$

Wir teilen G in 2 induzierte Teilgraphen.

$$G_1 = (X_0 \cup N(X_0), E_1), \quad E_1 = \{\{a, b\} \in E \mid a \in X_0, b \in N(X_0)\}$$

$$G_2 = (A \setminus X_0 \cup B \setminus N(X_0), E_2), \quad E_2 = \{\{a, b\} \in E \mid a \in A \setminus X_0, b \in B \setminus N(X_0)\}$$



Kanten in G_1
Kanten in G_2

Diese Kanten sind weder in G_1 noch in G_2 .

Wir finden nun ein Matching M_1 und M_2 in G_1 und G_2 der Grösse $|M_1| = |X_0|$ und $|M_2| = |A \setminus X_0|$
($\Rightarrow \exists M = M_1 \cup M_2$ in G mit $|M| = |A|$.)

1. M_1

$$\underline{\forall Y \subseteq X_0: |N_{G_1}(Y)| = |N(Y)|}$$

$$\Rightarrow |Y| \leq |N_{G_1}(Y)| \quad (*)$$

$\Rightarrow \exists$ Matching M_1 per Induktionshypothese

da $|X_0| \leq m$ (Genau hier verwenden wir \subset anstatt \subseteq bei der Case Distinction)

2. M_2

$$\underline{\forall Z \subseteq A \setminus X_0:}$$

$$|N_{G_2}(Z)| = |N(Z) \setminus N(X_0)| = |N(Z \cup X_0)| - |N(X_0)|$$

Per (*) folgt

$$|Z \cup X_0| - |N(X_0)| \leq \overbrace{|N(Z \cup X_0)| - |N(X_0)|}^{N_{G_2}(Z)}$$

Da Z und X_0 disjunkt und $|N(X_0)| = |X_0|$

$$|Z| + |X_0| - |X_0| = |Z| \leq |N_{G_2}(Z)|$$

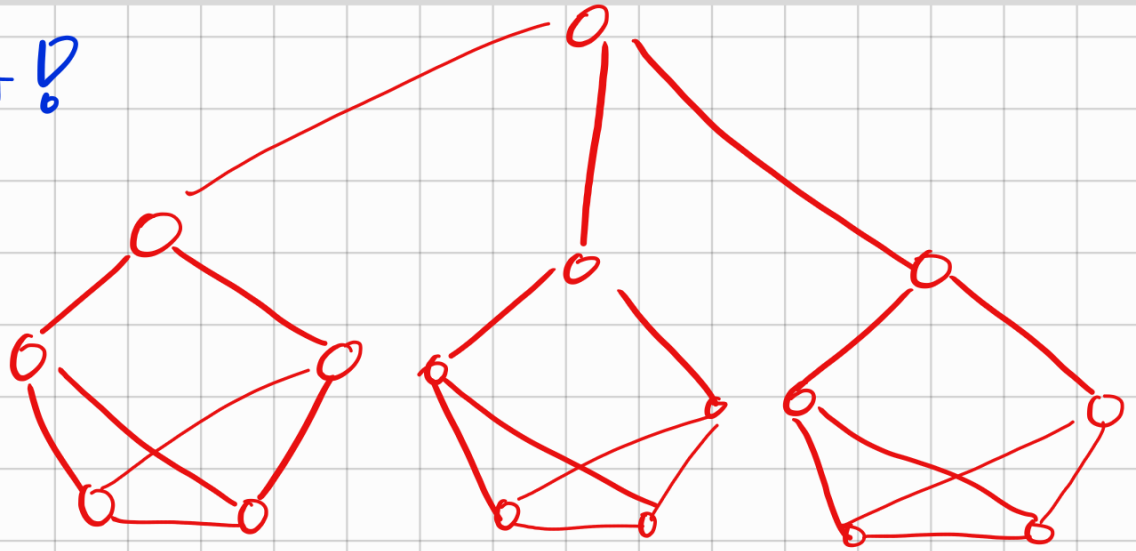
Daraus folgt per Induktionshypothese

$$\exists M_2 \text{ mit } |M_2| = |A \setminus X_0|$$

$\Rightarrow \exists$ Matching $M = M_1 \cup M_2$ mit $|M| = m+1 = |A|$. \square

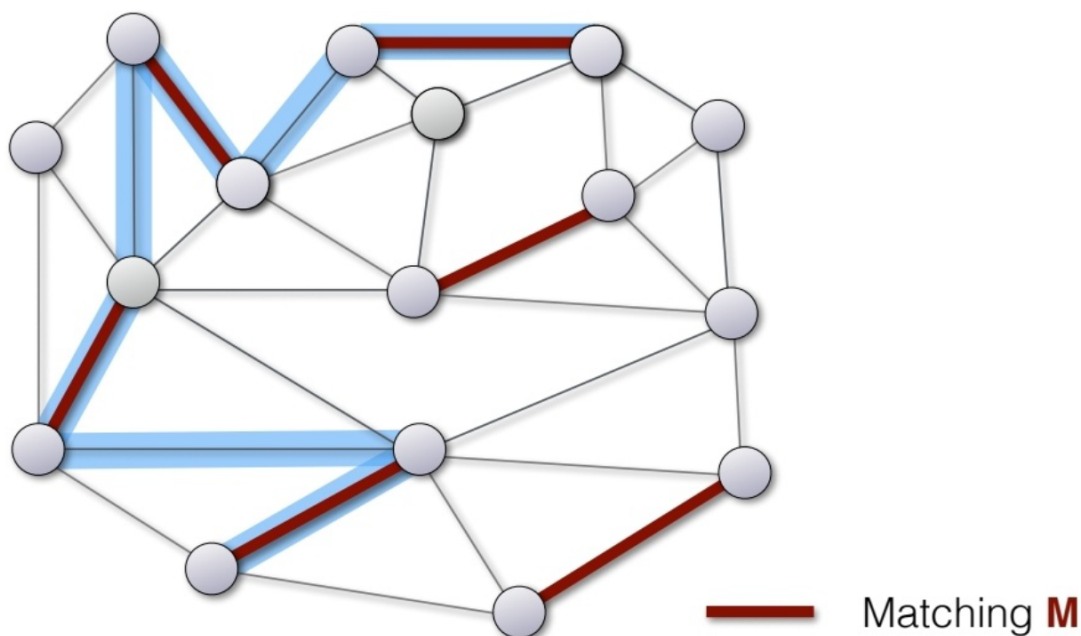
Satz 1.53. Sei $G = (A \uplus B, E)$ ein k -regulärer bipartiter Graph. Dann gibt es M_1, \dots, M_k so dass $E = M_1 \uplus \dots \uplus M_k$ und alle M_i , $1 \leq i \leq k$, perfekte Matchings in G sind.

bipartit!



3-regulär aber \nexists perfektes Matching

Augmentierende Pfade



Ein **M-augmentierender Pfad P** ist ein Pfad, der abwechselnd Kanten aus **M** und nicht aus **M** enthält und der in von **M** nicht überdeckten Knoten beginnt und endet.

⇒ durch *Tauschen* entlang **M** können wir das Matching vergrößern:

$$M' := M \oplus P$$

XOR

Satz (Berge, 1957): Jedes Matching, das nicht (kardinalitäts-) maximal ist, besitzt einen augmentierenden Pfad.

Algorithmus

Input: Graph $G = (V, E)$

Output: maximales Matching **M**

Starte mit $M = \emptyset$.

repeat

- Suche augmentierenden Pfad **P**.
- **if** kein solcher Pfad existiert **then return M**.
- **else** $M := M \oplus P$.

Wie?

Suchen/Finden eines augmentierenden Pfades:

- in **bipartiten** Graphen in Zeit $O(|V|+|E|)$. Mit BFS, sehen wir gleich.
- in **allgemeinen** Graphen in Zeit $O(|V| \cdot |E|)$. Blossom-Algorithmus von Edmond, deutlich technischer, sehen wir nicht.

BFS für alternierende Pfade:

Input: bipartiter Graph $G = (A \cup B, E)$, Matching M

Output: (kürzester) augmentierender Pfad, falls solche Pfade existieren

$L_0 := \{\text{unüberdeckten Knoten aus } A\}$
 Markiere Knoten aus L_0 als **besucht**.

for $i = 1$ to $n = |A|$
 if i ungerade then

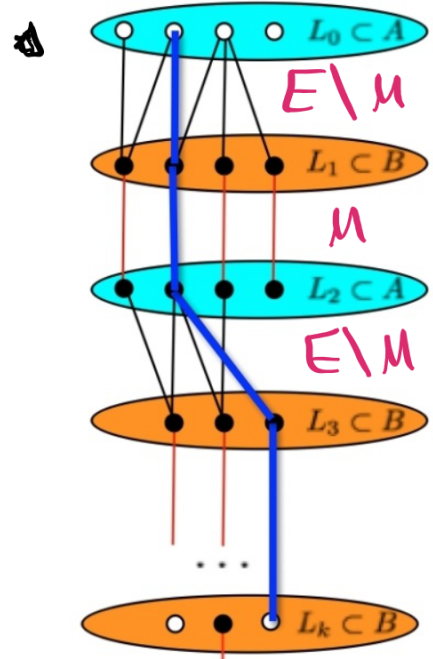
$L_i := \{\text{unbesuchte Nachbarn von } L_{i-1} \text{ via Kanten in } E \setminus M\}$

else (falls i gerade)

$L_i := \{\text{unbesuchte Nachbarn von } L_{i-1} \text{ via Kanten in } M\}$

Markiere Knoten aus L_i als **besucht**.

if ein Knoten v in L_i ist nicht überdeckt
 then return Pfad zu v (backtracking)

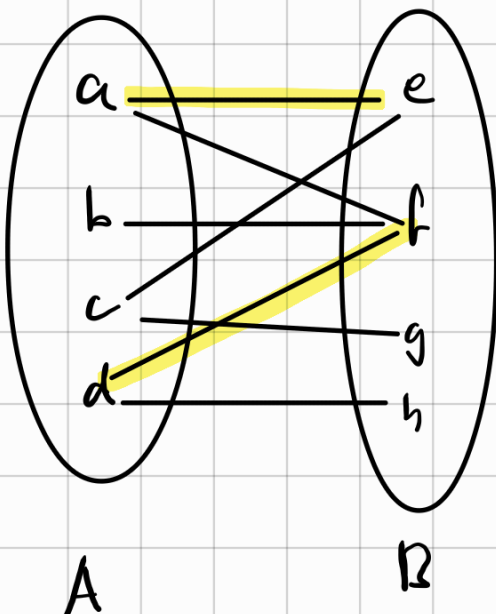


kann nur sein, falls i ungerade

Input:

besucht Array:

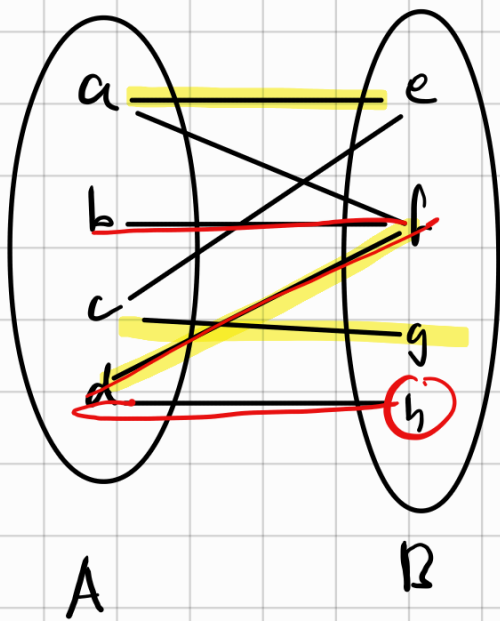
a	b	c	d	e	f	g	h
	bes	bes		c	b	c	



$$L_0 = \{b, c\}$$

$$L_1 = \{e, f, g\}$$

found



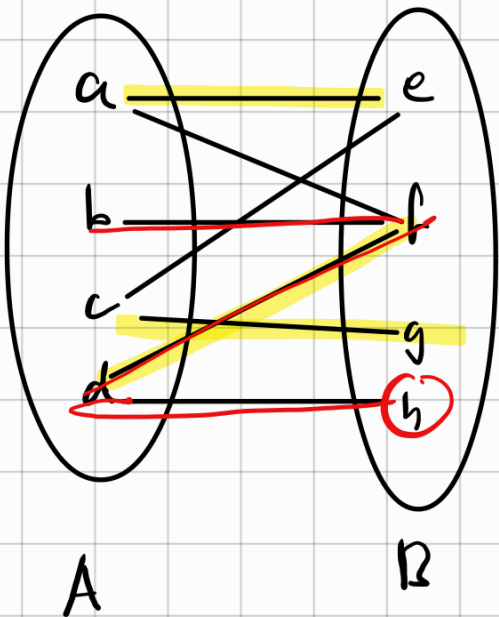
a	b	c	d	e	f	g	h
	b e s		f		b		d

$$L_0 = \{b\}$$

$$L_1 = \{f\}$$

$$L_2 = \{d\}$$

$$L_3 = \{h\}$$



a

In bipartiten Graphen kann man in Zeit $O(|V| |E|)$ ein maximales Matching bestimmen.

Hopcroft-Karp (1973): Idee: Suche augmentierende Pfade „gleichzeitig“: Laufzeit $O(|V|^{1/2} |E|)$.

Satz: In k -regulären bipartiten Graphen kann man in Zeit $O(|E|)$ ein perfektes Matching bestimmen.

Siehe Skript für Beweis dieser Aussage für 2^k -regulär bipartit.

3/2-Approx. metrischer TSP

metrisch
 \Updownarrow

Funktion ℓ erfüllt

Dreiecksungleichung:

$$\ell(x, z) \leq \ell(x, y) + \ell(y, z) \quad \forall x, y, z \in [n]$$

1. Bestimme minimalen Spannbaum **T**

es gilt: $\ell(T) \leq \text{opt}(K_n, \ell)$

2'. $X :=$ Knoten mit ungeradem Grad in T
 Bestimme minimales Matching **M** für X

es gilt: $\ell(M) \leq \frac{1}{2} \text{opt}(K_n, \ell)$ [Beweis an der Tafel]

3. bestimme Eulertour **W**

$$\ell(T) + \ell(M) \leq \frac{3}{2} \text{opt}(K_n, \ell)$$

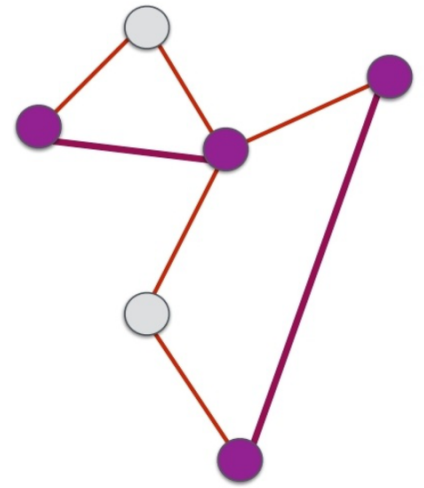
es gilt: $\ell(W) = 2\ell(T) \leq 2\text{opt}(K_n, \ell)$

4. durchlaufe **W**, mit Abkürzungen, so dass jeder Knoten nur einmal besucht wird \Rightarrow Hamiltonkreis **C**

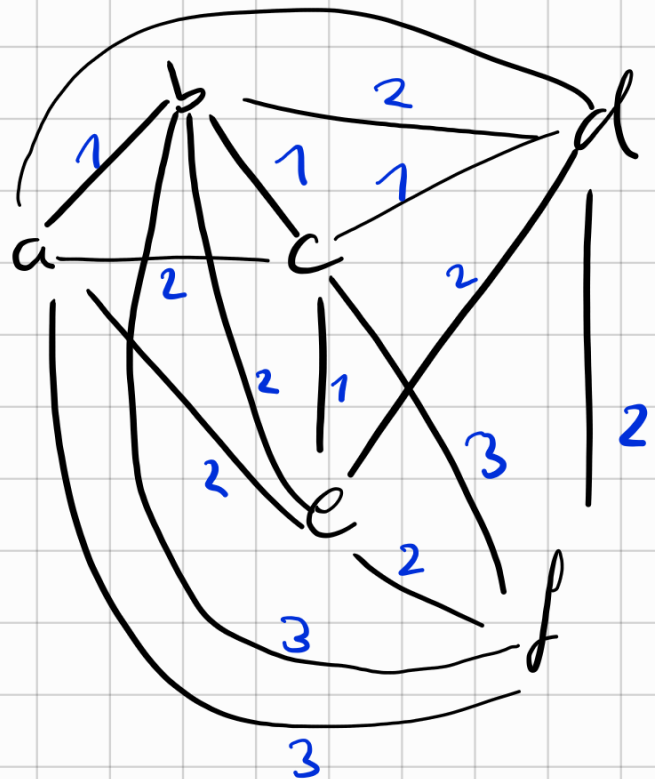
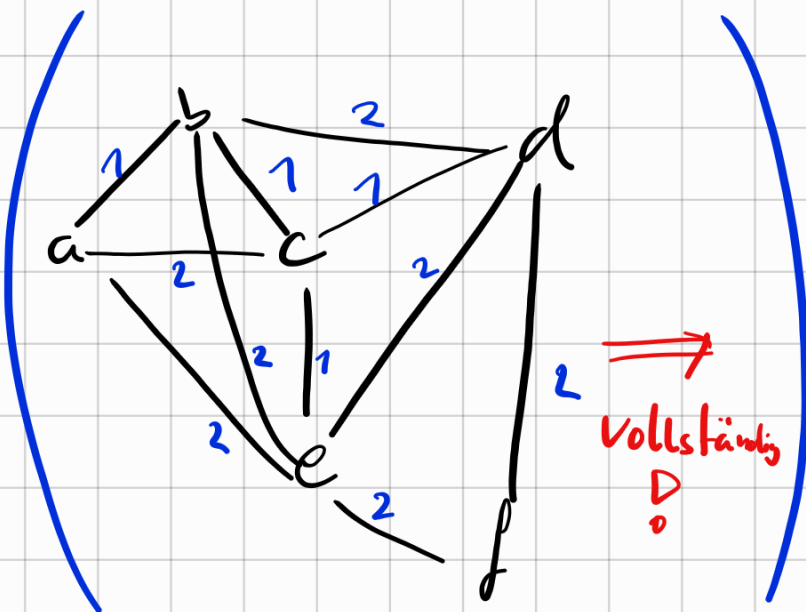
$$\ell(T) + \ell(M) \leq \frac{3}{2} \text{opt}(K_n, \ell)$$

es gilt: $\ell(C) \leq \ell(W) = 2\ell(T) \leq 2\text{opt}(K_n, \ell)$

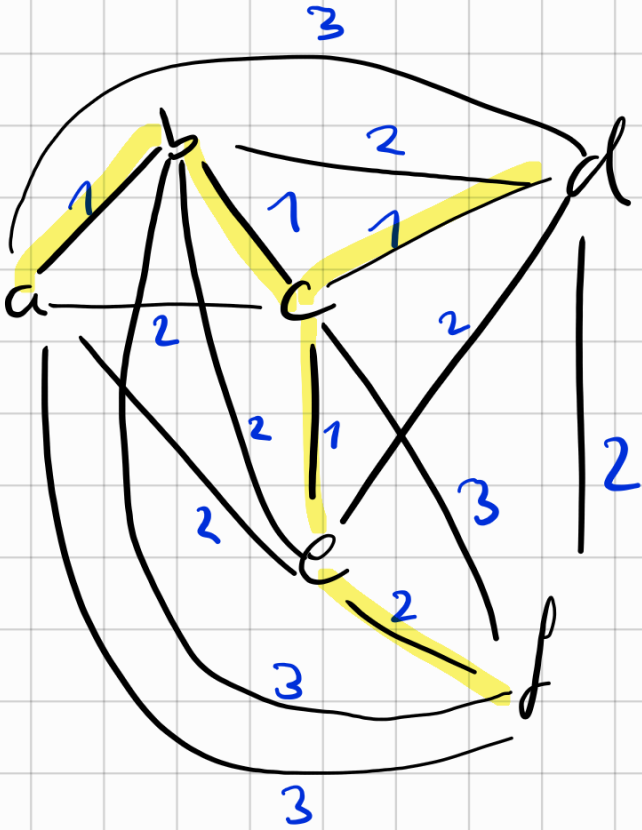
wegen Dreiecksungleichung



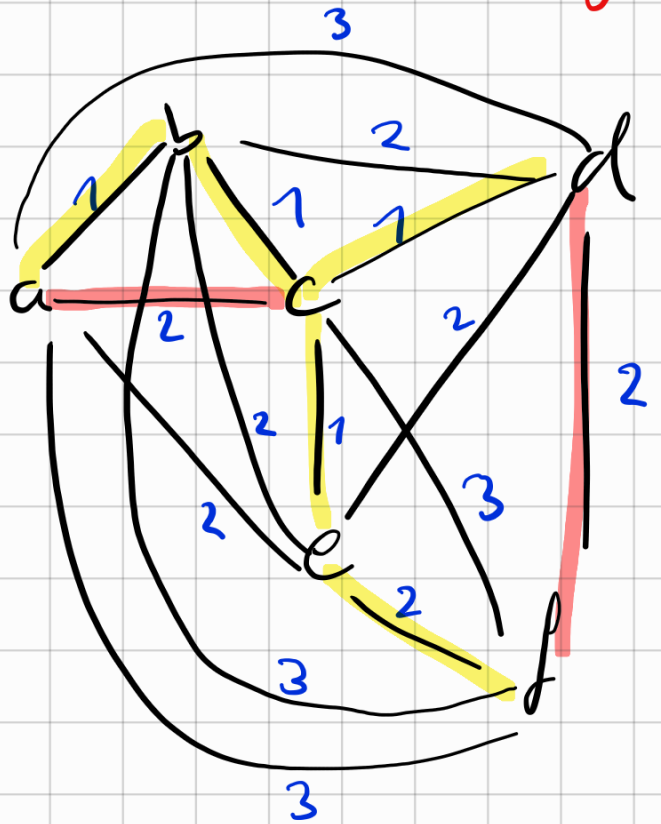
Dreiecksungleichung muss gelten!
 $\frac{3}{2}$



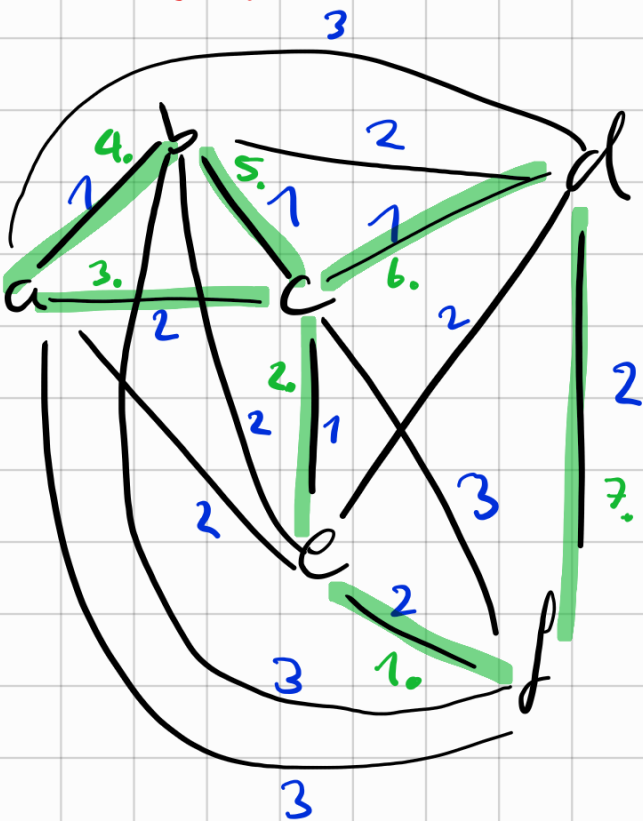
MST



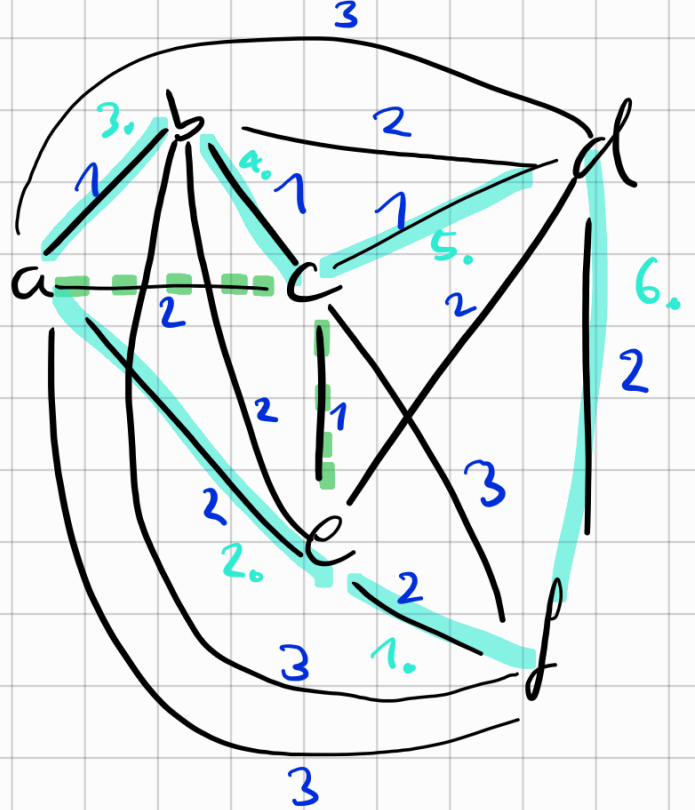
minimales Matching



Eulertour



Abkürzungen



Wir beweisen nun $\ell(\mathcal{M}) \leq \frac{1}{2} \text{opt}(K_n, \ell)$.

Sei S die Menge der Knoten im MST T mit ungeradem Grad.

In jedem Graphen:

$$\sum_{v \in V} \deg(v) = 2 \cdot |E|$$

$$\Rightarrow \sum_{v \in V} \deg(v) \equiv_2 0$$

$$\# \text{Knoten mit ungeradem Grad} \equiv_2 0$$

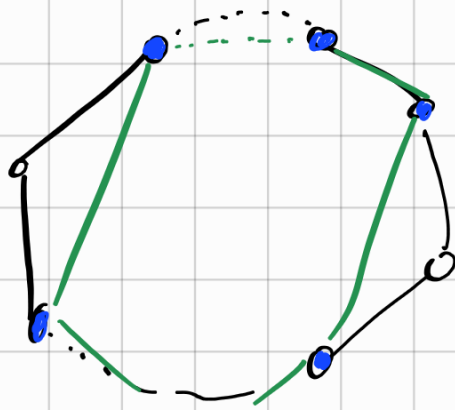
Da $|S|$ gerade ist, und der Graph beim TSP-Problem ein vollständiger Graph ist, existiert ein perfektes Matching.

Wir betrachten den Hamiltonkreis C_{opt} mit $\ell(C_{\text{opt}}) = \text{opt}(K_n, \ell)$.

Wir zerlegen C_{opt} nun in $|S|$ Pfade mit den Knoten aus S als Endpunkte. Da ℓ die Dreiecksungleichung erfüllt, können wir die Pfade je durch eine direkte Kante ersetzen, ohne das Gewicht des Kreises zu erhöhen.

Wir nennen diesen neuen Kreis C_S . Es folgt $\ell(C_S) \leq \ell(C_{\text{opt}}) = \text{opt}(K_n, \ell)$.

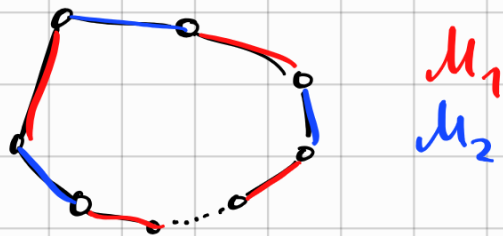
C_{opt} :



Knoten S
Kanten in C_S

Der Kreis C_S lässt sich nun als die disjunkte Vereinigung zweier Matchings $C_S = M_1 \cup M_2$ beschreiben

C_S :



M_1
 M_2

$$\ell(M_1) + \ell(M_2) = \ell(C_S)$$

Sei o.B.d.A. $\ell(M_1) \leq \ell(M_2)$ und $M = M_1$

$$\Rightarrow \ell(M) \leq \frac{1}{2} \ell(C_S)$$

(Sonst wäre die Summe $\ell(M_1) + \ell(M_2) > \ell(C_S)$)

$$\Rightarrow \ell(M) \leq \frac{1}{2} \text{opt}(K_n, \ell)$$

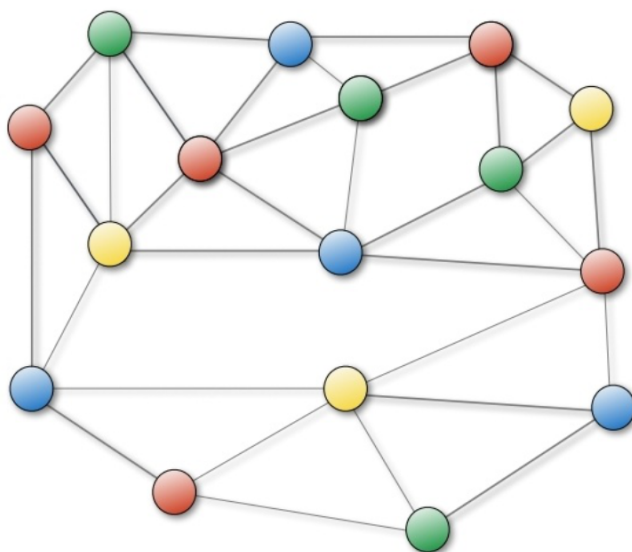
□

Färbungen

Definition 1.56. Eine (Knoten-)Färbung (engl. (vertex) colouring) eines Graphen $G = (V, E)$ mit k Farben ist eine Abbildung $c: V \rightarrow [k]$, sodass gilt

$$c(u) \neq c(v) \quad \text{für alle Kanten } \{u, v\} \in E.$$

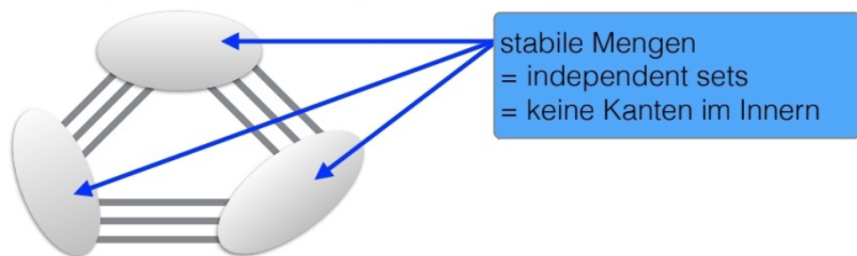
Bsp.



Die *chromatische Zahl* (engl. *chromatic number*) $\chi(G)$ ist die minimale Anzahl Farben, die für eine Knotenfärbung von G benötigt wird.

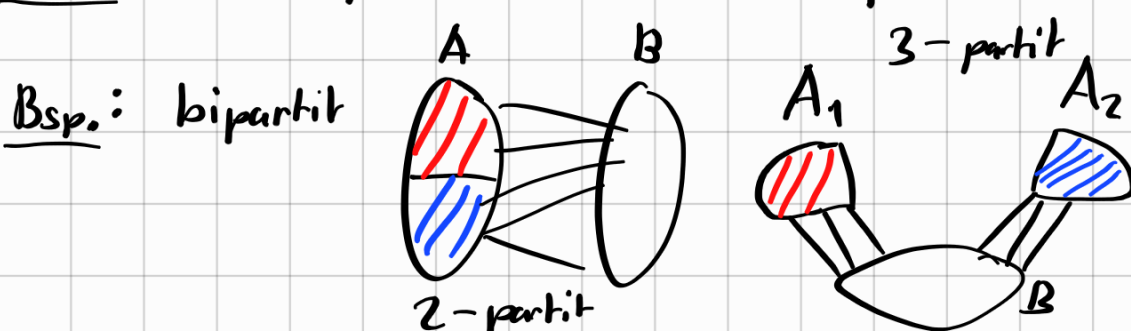
Alternativ:

Äquivalente Formulierung: $\chi(G) \leq k$ gdw. G **k-partit**



Spezialfall: $\chi(G) \leq 2$ gdw. G **bipartit**

Bmk: k -partit $\implies k+1$ partit



Satz: Für jedes $k \geq 3$ ist das Problem

„Gegeben ein Graph $G = (V, E)$, gilt $\chi(G) \leq k$?“

NP-vollständig.

Alternativen?

- | | |
|-----------------------------|---|
| Exponentieller Algorithmus? | Ja , mit Inklusion/Exklusion. (Polynomieller Speicher und Zeit $O(2 \cdot 2^n)$) |
| Approximationen? | Nein. Für jedes $\varepsilon > 0$ ist es NP-schwer, eine $n^{1-\varepsilon}$ -Approximation zu finden. |
| Spezialfälle? | Ja. Wir werden einige Arten von Graphen sehen, für die es gute Algorithmen gibt. |

Satz 1.59 (Vierfarbensatz). Jede Landkarte lässt sich mit vier Farben färben.

Versuchen wir's mal zu lösen:

GREEDY-FÄRBUNG (G)

- 1: wähle eine beliebige Reihenfolge der Knoten: $V = \{v_1, \dots, v_n\}$
 - 2: $c[v_1] \leftarrow 1$
 - 3: **for** $i = 2$ **to** $i = n$ **do**
 - 4: $c[v_i] \leftarrow \min\{k \in \mathbb{N} \mid k \neq c(u) \text{ für alle } u \in N(v_i) \cap \{v_1, \dots, v_{i-1}\}\}$
-

Satz 1.60. Sei G ein zusammenhängender Graph. Für die Anzahl Farben $C(G)$, die der Algorithmus GREEDY-FÄRBUNG benötigt, um die Knoten des Graphen G zu färben, gilt

$$\chi(G) \leq C(G) \leq \Delta(G) + 1.$$

Ist der Graph als Adjazenzliste gespeichert, findet der Algorithmus die Färbung in Zeit $O(|E|)$.

Sei x der Knoten mit $\deg(x) = \Delta(G)$.

Im schlimmsten Fall sind alle Nachbarn schon gefärbt, wenn wir x färben wollen.

Beobachtung:

Gilt für die (gewählte) Reihenfolge $|N(v_i) \cap \{v_1, \dots, v_{i-1}\}| \leq k \quad \forall 2 \leq i \leq n$, dann benötigt der Greedy-Algorithmus höchstens $k+1$ viele Farben.

Heuristik:

v_n := Knoten vom kleinsten Grad. Lösche v_n .

v_{n-1} := Knoten vom kleinsten Grad im Restgraph. Lösche v_{n-1} . Iteriere.

Falls $G=(V,E)$ erfüllt:

In jedem Subgraphen gibt es einen Knoten mit Grad $\leq k$
 \Rightarrow Heuristik liefert Reihenfolge v_1, \dots, v_n für die der Greedy-Algorithmus höchstens $k+1$ Farben benötigt

Satz: Einen 3-färbbaren Graphen kann man
in Zeit $O(|V| + |E|)$ mit $O(\sqrt{|V|})$ Farben färben.

Algorithmus:

While es gibt Knoten v , der $> \sqrt{|V|}$ ungefärbte Nachbarn hat:

Färbe v mit neuer Farbe und seine Nachbarn mit 2 weiteren neuen Farben.

Lösche alle gefärbten Knoten. Der Restgraph hat Maximalgrad $\Delta \leq \sqrt{|V|}$

Färbe verbleibende Knoten mit Greedy-Algorithmus mit $\Delta + 1$ neuen Farben.

Satz 1.64 (Satz von Brooks). Ist $G = (V, E)$ ein zusammenhängender Graph, der weder vollständig ist noch ein ungerader Kreis ist, also $G \neq K_n$ und $G \neq C_{2n+1}$, so gilt

$$\chi(G) \leq \Delta(G)$$

und es gibt einen Algorithmus, der die Knoten des Graphen in Zeit $O(|E|)$ mit $\Delta(G)$ Farben färbt.

Aufgabe 1 – Lateinisches Rechteck

Ein lateinisches $r \times n$ -Rechteck ($r \leq n$) ist eine Anordnung der Zahlen $1, \dots, n$ in r Zeilen und n Spalten, so dass in jeder Zeile und jeder Spalte jede Zahl höchstens einmal vorkommt. Ein lateinisches n -Quadrat ist ein lateinisches $n \times n$ -Rechteck.

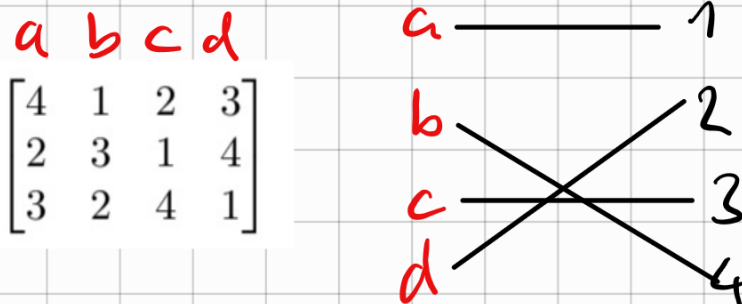
$$\begin{bmatrix} 4 & 1 & 2 & 3 \\ 2 & 3 & 1 & 4 \\ 3 & 2 & 4 & 1 \end{bmatrix}$$

Beispiel eines lateinischen 3×4 -Rechtecks.

Angenommen wir haben ein lateinisches $r \times n$ -Rechteck mit $r < n$ gegeben. Wir wollen sehen, ob wir es zu einem lateinischen n -Quadrat erweitern können. Das heißt, wir wollen $n - r$ weitere Zeilen mit Zahlen aus $1, \dots, n$ zu dem Rechteck hinzufügen, ohne eine Spalte oder eine Zeile in der eine Zahl mehrfach vorkommt zu erhalten.

- (a) Angenommen wir haben ein lateinisches $r \times n$ -Rechteck wie oben beschrieben. Wir wollen zeigen, wann man dieses zu einem $(r + 1) \times n$ -Rechteck erweitern kann. Beschreiben Sie, wie man dieses Problem mit einem bipartiten Graphen $G = (A \uplus B, E)$ modellieren kann und zeigen Sie, dass die Erweiterung genau dann möglich ist, wenn G ein perfektes Matching hat.

Hinweis: In (a) kann es hilfreich sein, die Knoten in A mit 'Spalte 1', 'Spalte 2', ... zu labeln und die Knoten aus B mit 'Nummer 1', 'Nummer 2', ... Was sind dann die Kanten? Was ist die entsprechende Bedeutung eines perfekten Matchings in Bezug auf das lateinische Quadrat?



Wir konstruieren $G = (A \uplus B, E)$:

$$A = \{a_1, \dots, a_n\} \quad a_i \sim \text{"Spalte } i \text{"}$$

$$B = \{b_1, \dots, b_n\} \quad b_j \sim \text{"Zahl } j \text{"}$$

$$\{a_i, b_j\} \in E \iff \text{Zahl } j \text{ noch nicht in Spalte } i$$

Noch zu zeigen:

Lateinisches Rechteck erweiterbar



G hat ein perfektes Matching

(\Rightarrow) : Lateinisches Rechteck erweiterbar durch Reihe (x_1, \dots, x_n) .

Sei $M = \{\{a_1, x_1\}, \dots, \{a_n, x_n\}\}$.

Da x_i nicht in Spalte i

$\Rightarrow \{a_i, x_i\} \in E \quad \forall i \in [n]$

$\Rightarrow M \subseteq E \quad (1)$

Da alle x_i verschieden \Rightarrow Jeder Knoten in B wird von maximal einer Kante in M überdeckt. (2)

Per Definition von A gilt dasselbe für alle Knoten in A .

$(1), (2) \Rightarrow M$ ist ein Matching.

$$|M| = n = \frac{2n}{2} = \frac{|V|}{2}$$

M ist ein perfektes Matching.

(\Leftarrow): Sei M ein perfektes Matching von G .

$$\forall \{a_i, b_j\} \in M \subseteq E$$

$$x_i = b_j.$$

Wir erweitern das Rechteck mit (x_1, \dots, x_n) .

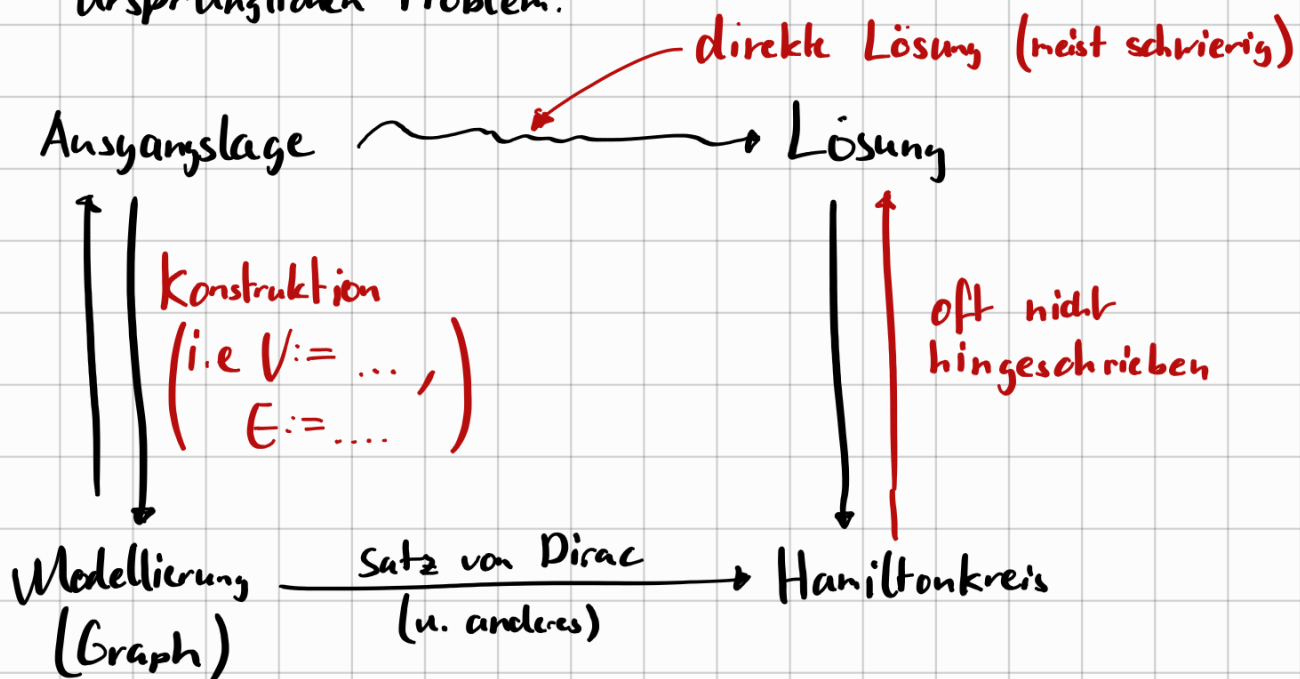
Da $\{a_i, b_j\} \in E$, Zahl j noch nicht in Spalte i .

$\Rightarrow x_i$ noch nicht in Spalte i .

Da M ein Matching, $x_i \neq x_j \quad \forall i \neq j$.

□

- Manchmal fehlt der Bezug von modellierten Graphen zum ursprünglichen Problem.



(b) Zeigen Sie, dass der in (a) konstruierte Graph regulär ist. Das heisst, zeigen Sie, dass es eine ganze Zahl k gibt, sodass alle Knoten (sowohl die Knoten in A als auch die Knoten in B) Grad genau k haben.

(c) Benutzen Sie ihr Ergebnis aus (b) um zu beschreiben, welche $r \times n$ -Rechtecke man zu einem lateinischen n -Quadrat erweitern kann.

Einführung Wahrscheinlichkeit

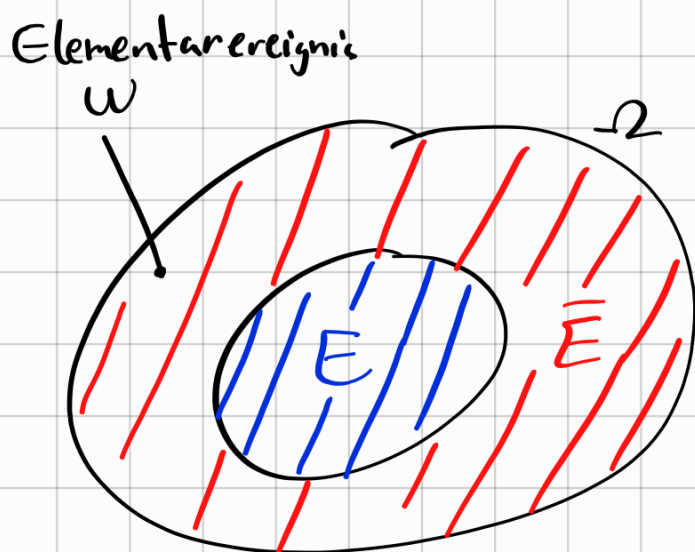
Definition 2.1. Ein *diskreter Wahrscheinlichkeitsraum* ist bestimmt durch eine *Ergebnismenge* $\Omega = \{\omega_1, \omega_2, \dots\}$ von *Elementarereignissen*. Jedem Elementarereignis ω_i ist eine (*Elementar-*)*Wahrscheinlichkeit* $\Pr[\omega_i]$ zugeordnet, wobei wir fordern, dass $0 \leq \Pr[\omega_i] \leq 1$ und

$$\sum_{\omega \in \Omega} \Pr[\omega] = 1.$$

Eine Menge $E \subseteq \Omega$ heisst *Ereignis*. Die Wahrscheinlichkeit $\Pr[E]$ eines Ereignisses ist definiert durch

$$\Pr[E] := \sum_{\omega \in E} \Pr[\omega].$$

Ist E ein Ereignis, so bezeichnen wir mit $\bar{E} := \Omega \setminus E$ das *Komplementärereignis* zu E .



Ω nicht unbedingt endlich, (aber abzählbar)

Lemma 2.2. Für Ereignisse A, B, A_1, A_2, \dots gilt:

1. $\Pr[\emptyset] = 0, \Pr[\Omega] = 1.$
2. $0 \leq \Pr[A] \leq 1.$
3. $\Pr[\bar{A}] = 1 - \Pr[A].$
4. Wenn $A \subseteq B$, so folgt $\Pr[A] \leq \Pr[B].$
5. (*Additionssatz*) Wenn die Ereignisse A_1, \dots, A_n paarweise disjunkt sind (also wenn für alle Paare $i \neq j$ gilt, dass $A_i \cap A_j = \emptyset$), so folgt

$$\Pr \left[\bigcup_{i=1}^n A_i \right] = \sum_{i=1}^n \Pr[A_i].$$

Für eine unendliche Menge von disjunkten Ereignissen A_1, A_2, \dots gilt analog

$$\Pr \left[\bigcup_{i=1}^{\infty} A_i \right] = \sum_{i=1}^{\infty} \Pr[A_i].$$

1., 2. und 3. sollten klar sein.

$$4. \quad A \subseteq B \iff (w \in A \implies w \in B)$$

$$\iff \Pr[A] = \sum_{w \in A} \Pr[w] \leq \sum_{w \in B} \Pr[w] = \Pr[B]$$

$$\iff \Pr[A] \leq \Pr[B]$$

$$5. \quad A_i \cap A_j = \emptyset \quad \forall i \neq j$$

$$\implies w \in A_i \implies w \notin A_j \quad \forall i \neq j$$

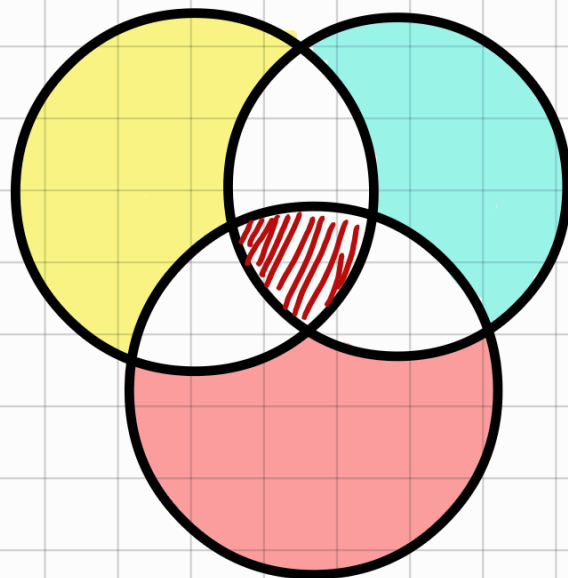
$$\implies \Pr \left[\bigcup_{i=1}^n A_i \right] = \sum_{i=1}^n \Pr[A_i], \text{ bzw. } \Pr \left[\bigcup_{i=1}^{\infty} A_i \right] = \sum_{i=1}^{\infty} \Pr[A_i]$$

Satz 2.3. (Siebformel, Prinzip der Inklusion/Exklusion)

Für Ereignisse A_1, \dots, A_n ($n \geq 2$) gilt:

$$\begin{aligned} \Pr \left[\bigcup_{i=1}^n A_i \right] &= \sum_{i=1}^n \Pr[A_i] - \sum_{1 \leq i_1 < i_2 \leq n} \Pr[A_{i_1} \cap A_{i_2}] + \dots \\ &+ (-1)^{l+1} \sum_{1 \leq i_1 < \dots < i_l \leq n} \Pr[A_{i_1} \cap \dots \cap A_{i_l}] + \dots \\ &+ (-1)^{n+1} \cdot \Pr[A_1 \cap \dots \cap A_n]. \end{aligned}$$

Example $n=3$:



Union Bound

Satz 2.4. (Boolesche Ungleichung) Für Ereignisse A_1, \dots, A_n gilt

$$\Pr \left[\bigcup_{i=1}^n A_i \right] \leq \sum_{i=1}^n \Pr[A_i].$$

	geordnet	ungeordnet
mit Zurücklegen	n^k	$\binom{n+k-1}{k}$
ohne Zurücklegen	$n^{\underline{k}}$	$\binom{n}{k}$