

그래프의 정점 연결성에 대한 최소 범위 할당

김재훈*

Minimum Cost Range Assignment for the Vertex Connectivity of Graphs

Jae-Hoon Kim*

Department of Computer Engineering, Busan University of Foreign Studies, Pusan 46234, Korea

요 약

m 차원 평면 R^m 상에 n 개의 점들 p_i 가 주어질 때, 범위 r 에 대해서, 점 p_i 로부터 거리 r 이내 점들의 집합 T_i 를 생각한다. $m = 1$ 일 때, T_i 는 직선상의 구간이고, $m = 2$ 일 때, T_i 는 평면상의 원에 해당된다. 집합 T_i 들을 정점에 대응하고, 두 집합이 교차하는 경우에 대응하는 두 정점 사이에 간선을 연결하면 교차 그래프 G 를 얻을 수 있다. $m = 1$ 일 때, G 는 친구간 그래프(proper interval graph), $m = 2$ 일 때, G 는 단위 원판 그래프(unit disk graph)라고 부른다. 본 논문에서는 범위 r 이 변화하면 바뀌는 교차 그래프 $G(r)$ 에 관심이 있다. 특별히 $G(r)$ 가 연결 그래프가 되는 최소 r 을 찾는 문제를 다룰 것이다. 이 문제에 대해서 친구간 그래프 $G(r)$ 에 대해서 $O(n)$ 시간 알고리즘, 단위 원판 그래프 $G(r)$ 에 대해서 $O(n^2 \log n)$ 시간 알고리즘을 제안한다. 직선상의 점들이 추가되거나 삭제되는 동적 환경 하에서 위 문제를 $O(\log n)$ 시간에 해결하는 알고리즘도 제안한다.

ABSTRACT

For n points p_i on the m -dimensional plane R^m and a fixed range r , consider a set T_i containing points the distances from p_i of which are less than or equal to r . In case $m = 1$, T_i is an interval on a line, it is a circle on a plane when $m = 2$. For the vertices corresponding to the sets T_i , there is an edge between the vertices if the two sets intersect. Then this graph is called an intersection graph G . For $m = 1$, G is called a proper interval graph and for $m = 2$, it is called a unit disk graph. In this paper, we are concerned in the intersection graph $G(r)$ when r changes. In particular, we consider the problem to find the minimum r such that $G(r)$ is connected. For this problem, we propose an $O(n)$ algorithm for the proper interval graph and an $O(n^2 \log n)$ algorithm for the unit disk graph. For the dynamic environment in which the points on a line are added or deleted, we give an $O(\log n)$ algorithm for the problem.

키워드 : 교차 그래프, 단위 원판 그래프, 동적 환경, 정점 연결성, 친구간 그래프

Key word : Dynamic Environment, Intersection Graph, Proper Interval Graph, Unit Disk Graph, Vertex Connectivity

Received 06 July 2017, Revised 17 July 2017, Accepted 01 August 2017

* Corresponding Author Jae-Hoon Kim(E-mail:jhoon@bufs.ac.kr, Tel:+82-51-509-6226)

Department of Computer Engineering, Busan University of Foreign Studies, Busan 46234, Korea

Open Access <https://doi.org/10.6109/jkiice.2017.21.11.2103>

print ISSN: 2234-4772 online ISSN: 2288-4165

© This is an Open Access article distributed under the terms of the Creative Commons Attribution Non-Commercial License(<http://creativecommons.org/licenses/by-nc/3.0/>) which permits unrestricted non-commercial use, distribution, and reproduction in any medium, provided the original work is properly cited.
Copyright © The Korea Institute of Information and Communication Engineering.

I. 서론

m 차원 평면 R^m 상에 n 개의 점들 $p_i, i=1, \dots, n$,가 주어 질 때, 범위 r 에 대해서, 점 p_i 로부터 거리 r 이내 점들의 집합 T_i 를 생각한다. 본 논문에서는 특별히 $n=1$ 또는 2일 때에 집중한다. $m=1$ 일 때, T_i 는 직선 상의 구간 $[p_i-r, p_i+r]$ 이고, $m=2$ 일 때, T_i 는 2차원 평면상의 반지름 r 인 원 C 에 해당된다.

집합 T_i 들을 정점에 대응하고, 두 집합이 교차하는 경우에 대응하는 두 정점 사이에 간선을 연결하면 교차 그래프(intersection graph) G 를 얻을 수 있다. 여기서, 두 집합 T_i 와 T_j 가 교차한다는 것은 $T_i \cap T_j \neq \emptyset$ 로 정의한다. $m=1$ 일 때, 이와 같은 교차 그래프 G 는 친구간 그래프(proper interval graph)라고 한다. 친구간 그래프 G 에서는 직선 상의 구간 $\ell = [a, b]$ ($a \leq b$)을 정점에 대응하고 두 구간 $\ell_1 = [a_1, b_1]$ 과 $\ell_2 = [a_2, b_2]$ 가 교차할 때, 대응하는 두 정점 사이에 간선을 연결한다. 다음 그림 1에서 5개의 구간에 대한 친구간 그래프가 그림 2에 주어진다.

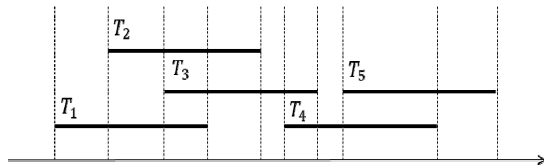


Fig. 1 Five intervals on a line

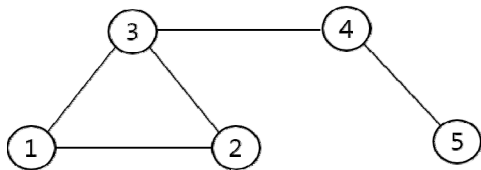


Fig. 2 Proper interval graph for the five intervals

$m=2$ 일 때, 교차 그래프 G 는 단위 원판 그래프(unit disk graph)라고 한다. 2차원 평면 상에서 동일한 반지름 r 을 갖는 원 C 를 정점에 대응하고, 두 원 C_1 과 C_2 가 교차할 때, 대응하는 두 정점 사이에 간선을 연결한다. 다음 그림 3에서 5개의 원에 대한 단위 원판 그래프가 그림 4에서 주어진다.

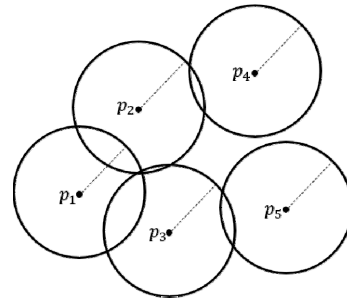


Fig. 3 Five circles on a plane

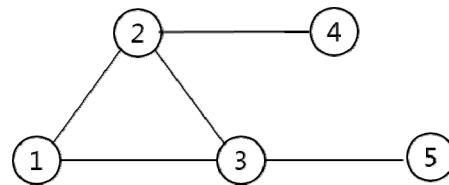


Fig. 4 Unit disk graph for the five circles

집합 T_i 를 정의하는 범위 r 이 변화하면, T_i 들로 생성되는 교차 그래프도 변화할 것이다. 따라서 범위 r 에 대한 교차 그래프를 $G(r)$ 로 표기할 것이다. 논문에서는 범위 r 에 대한 교차 그래프 $G(r)$ 가 특별한 성질을 만족하도록 하고 싶다. 특별히 교차 그래프 $G(r)$ 의 연결성(connectivity)에 집중한다.

그래프 $G=(V, E)$ 의 임의의 두 정점 $v, w \in V$ 에 대해, v 와 w 사이에 항상 경로가 존재하면 G 를 연결 그래프(connected graph)라고 한다. 또한 그래프 G 의 어떤 두 정점 v 와 w 가 존재해서, 두 정점 사이에 경로가 존재하지 않으면 G 를 비연결 그래프(disconnected graph)라고 한다. 정점 부분집합 $\bar{V} \subseteq V$ 에 대해서, $G-\bar{V}$ 가 비연결 그래프라면 \bar{V} 를 정점 절단(vertex cut)이라고 한다. 다시 말해서, \bar{V} 에 속한 모든 정점들을 G 에서 제거해서 얻어지는 부분 그래프는 비연결된다. 그러면 k -정점 절단(k -vertex cut)은 k 개의 정점들을 포함하는 정점 절단을 말한다. 그래프 G 가 적어도 한 쌍의 인접하지 않는 두 정점들을 가지고 있을 때, 다시 말해서, G 가 완전 그래프(complete graph)가 아니면, G 의 정점 연결성(vertex connectivity)이란 G 가 포함할 수 있는 k -정점 절단의 최소 값 k 를 말하고 $\kappa(G)$ 로 나타낸다. 그리고 $\kappa(G) \geq k$ 이면, 그래프 G 는 k -연결(k -connected)이라고 한다.

본 논문에서는 범위 r 의 교차 그래프 $G(r)$ 가 주어진 연결성을 만족시키는 범위 r 의 최소값을 찾는 문제를 다룰 것이다. 특별히 1차원 상의 점들에 대한 범위 r 의 친구간 그래프 $G(r)$ 가 연결 그래프가 되는 최소 범위 r 을 구하는 알고리즘을 제시한다. 또한 친구간 그래프 $G(r)$ 가 k -연결되도록 하는 최소값 r 을 구하는 문제를 생각한다. 그리고 2차원 상의 점들에 대한 범위 r 의 단위 원판 그래프 $G(r)$ 가 연결 그래프가 되는 최소 r 을 구하는 문제를 다룬다.

마지막으로 점들이 추가되거나 삭제되는 동적 환경(dynamic environment)에서의 문제를 다룰 것이다. 1차원 상의 점들이 추가되거나 삭제되는 상황에서 친구간 그래프 $G(r)$ 이 연결 그래프가 되는 최소값 r 을 효율적으로 구하는 알고리즘을 제시할 것이다.

II. 관련 연구

교차 그래프(intersection graph)는 집합들의 교차여부(교집합의 존재여부)를 나타내는 그래프이다. 이 그래프는 다양한 종류의 그래프 분류(class)를 가능하게 한다. 구간 그래프(interval graph), 원호 그래프(circular arc graph), 순열 그래프(permutation graph), 사다리꼴 그래프(trapezoid graph), 원판 그래프(disk graph), 원 그래프(circle graph), 삼각 분할 그래프(chordal graph) 등은 교차 그래프의 한 종류이다. 이렇게 다양한 교차 그래프의 분류와 그 특징들은 [1-3]에서 확인할 수 있다.

그래프가 연결그래프인지 검사하는 문제는 그래프에서 가장 기본적인 문제이다. 이 문제는 일반 그래프에 대해서 깊이우선탐색(depth-first search) 또는 너비우선탐색(breadth-first search)을 통해서 $O(n)$ 시간에 해결할 수 있다. 여기서, n 은 그래프의 정점의 개수이다. 본 논문에서는 범위 r 의 값이 변화하는 경우에 교차 그래프 $G(r)$ 이 연결그래프가 되는 최소 r 의 값에 관심이 있다.

정점 연결성 문제에 대해서 일반 그래프에 대한 $O(\kappa mn \sqrt{n})$ 시간 알고리즘이 존재 한다 [4]. 여기서, κ 는 그래프의 정점 연결성이다. 특별히 사다리꼴 그래프의 정점 연결성을 구하는 $O(n^2)$ 시간 알고리즘이 제안되었고[5], 이후에 수행 시간이 $O(n \log n)$ 으로 향상

되었다[6]. 본 논문에서는 친구간 그래프 $G(r)$ 이 k -연결되는 최소 r 의 값을 찾을 것이다. 고정된 친구간 그래프에 대해서 k -연결되는 필요충분 조건이 [7]에서 제시되었다.

정점 또는 간선들이 추가되거나 삭제되는 동적 환경 하에서의 그래프 문제들에 대한 많은 연구들이 있었다 [8-10]. [11]에서 그래프가 연결그래프인지 여부를 결정하는 문제에서 동적 상황을 가정하였다. 저자들은 간선이 추가되거나 삭제되는 경우에 $O(\log^2 n)$ 시간에 문제를 해결하는 알고리즘을 제안하였다. [12]에서는 구간 그래프에 대해서 동적환경에서 정점 연결성을 효율적으로 계산하는 알고리즘이 제안되었다. 또한 구간 그래프를 인식하는 문제에 대해서 동적환경 하에서 $O(n)$ 시간에 답하는 알고리즘이 제안되었다[13].

III. 1차원 문제

직선 상에 n 개의 점들 $p_i, i=1, \dots, n$,가 주어 질 때, 범위 r 에 대해서 p_i 에서 구간 $T_i = [p_i - r, p_i + r]$ 를 생각한다. 구간 T_i 들을 정점에 대응하고, 두 구간 T_i 와 T_j 가 겹치는 경우에 대응하는 두 정점 사이에 간선을 연결하면 친구간 그래프 $G(r)$ 를 얻을 수 있다.

n 개의 점들 p_i 을 그 좌표의 크기 순서로 정렬하자. 그러면 친구간 그래프 $G(r)$ 가 연결 그래프가 되는 최소값 r 은 다음과 같이 주어진다.

정리 3. 1 좌표 크기 순서로 정렬된 n 개의 점들 p_i 에 대해서, 인접한 두 정점 p_i 와 p_{i+1} 사이의 거리의 최대값을 $MaxL$ 이라고 할 때, 친구간 그래프 $G(r)$ 가 연결 그래프가 되는 최소의 r 은 $MaxL/2$ 와 같고 $O(n)$ 시간에 구할 수 있다.

증명. 각 구간 T_i 의 범위 r 을 $r = MaxL/2$ 라고 하자. 임의의 인접한 두 정점 p_i 와 p_{i+1} 의 구간 T_i 와 T_{i+1} 은 교차할 것이기 때문에 $G(r)$ 에서 이웃한 두 정점 p_i 와 p_{i+1} 사이에는 간선이 존재한다. 따라서 임의의 두 정점 p_i 와 $p_j, i \leq j$, 사이에는 두 정점을 연결하는 경로 $p_i - p_{i+1} - \dots - p_j$ 가 존재한다. 따라서 그래프 $G(r)$ 은 연결 그래프이다. 이제 $r_0 < r$ 인 r_0 에 대해서 $G(r_0)$ 가

연결 그래프라고 가정하자. $MaxL$ 의 정의에 따라서 $p_{j+1} - p_j = MaxL$ 인 인접한 두 정점 p_j 와 p_{j+1} 이 존재한다. $r_0 < r$ 이기 때문에 $G(r_0)$ 상에서 두 정점 p_j 와 p_{j+1} 사이에는 간선이 존재하지 않는다. 또한 $s \leq j$ 인 임의의 정점 p_s 는 $t \geq j+1$ 인 모든 정점 p_t 와 간선으로 연결될 수 없다. $s \leq j$ 인 모든 정점 p_s 들의 집합을 A , $t \geq j+1$ 인 모든 정점 p_t 들의 집합을 B 라고 하자. 정점 $p \in A$ 와 $q \in B$ 라고 하면, $G(r_0)$ 는 연결 그래프이기 때문에 p 와 q 를 연결하는 어떤 경로 P 가 존재한다. 그러면 경로 P 상에는 간선으로 연결된 정점 $x \in A$ 와 $y \in B$ 가 존재해야만 하는데 이것은 모순이다. □

다음으로 범위 r 의 친구간 그래프 $G(r)$ 가 k -연결이 되는 최소 r 을 구하는 문제를 생각한다. 이 문제를 아래의 보조정리 3.2에 의해서 답을 쉽게 구할 수 있다. 직선상의 점 p_i 를 좌표 크기 순서로 정렬하고 점의 구간을 T_i 라고 하자. 보조정리 3.2에 의해서 $G(r)$ 가 k -연결이기 위해서는 $1 \leq |i-j| \leq k$ 인 모든 i, j 에 대해서, $T_i \cap T_j \neq \emptyset$. 따라서 이 필요충분 조건을 만족하기 위한 최소 r 을 구하면 된다. 이 조건에서 우리는 모든 점 p_i 에 대해서 $G(r)$ 상에서 p_i 의 구간에 대응되는 정점은 적어도 p_{i+k} 의 구간에 대응되는 정점과 간선으로 연결되어야만 한다는 것을 알 수 있다. 그러면 p_i 와 p_{i+k} 의 구간에 대응되는 정점들이 간선으로 연결되면 사이의 모든 점들의 구간에 대응되는 정점과 간선으로 연결됨에 주목한다. 따라서 최소 r 이라고 하면, 모든 점 p_i 에 대해서, p_i 와 p_{i+k} 사이의 거리의 최대값을 $MaxL_k$ 라고 할 때, $r = MaxL_k/2$ 이다.

보조정리 3.2 ([7]) 좌표 크기 순서로 정렬된 점 p_i 에 대해서, 그 구간을 T_i 라고 할 때, $G(r)$ 가 k -연결이 될 필요충분 조건은 $1 \leq |i-j| \leq k$ 인 모든 i, j 에 대해서, $T_i \cap T_j \neq \emptyset$. 다시 말해서, $G(r)$ 에서 T_i 와 T_j 에 대응하는 두 정점 사이에 간선이 존재한다.

정리 3.3 좌표 크기 순서로 정렬된 n 개의 점들 p_i 에 대해서, 두 정점 p_i 와 p_{i+k} 사이의 거리의 최대값을 $MaxL_k$ 이라고 할 때, 친구간 그래프 $G(r)$ 가 k -연결 그래프가 되는 최소의 r 은 $MaxL_k/2$ 와 같고 $O(n)$ 시간

안에 구할 수 있다.

IV. 2차원 문제

이 장에서는 평면 상에 n 개의 점들 p_i 가 주어질 때, 범위 r 에 대해서 p_i 을 중심으로 반지름이 r 인 원 C_i 를 고려한다. 그러면 이 원들을 정점에 대응하고 원들의 교차 여부에 따라 정점 간에 간선을 연결하면 단위 원판 그래프 $G(r)$ 을 얻을 수 있다. 문제는 단위 원판 그래프 $G(r)$ 이 연결그래프가 되는 최소 r 을 찾는 것이다.

우리는 단위 원판 그래프 $G(r)$ 을 대신해서 평면상의 그래프 P 를 생각할 것이다. P 의 정점은 주어진 점 p_i 이고 P 의 간선은 점 p_i 와 p_j 를 연결하는 직선 선분이다. 단위 원판 그래프 $G(r)$ 의 임의의 두 정점이 점 p_i 의 원 C_i 와 점 p_j 의 원 C_j 에 대응되고 두 정점 사이에 간선이 존재한다면, 그래프 P 에서 정점 p_i 와 p_j 사이에 직선 선분을 연결한다(그림 5).

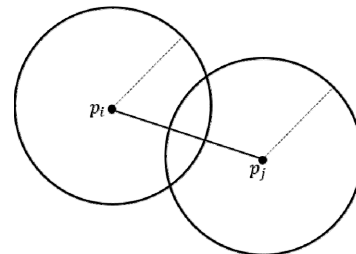


Fig. 5 An edge between two circles

단위 원판 그래프 $G(r)$ 가 연결그래프가 되는 필요충분 조건은 그래프 P 가 연결그래프가 되는 것이다. 그래프 P 가 연결그래프가 되면서 간선의 개수가 최소가 되는 경우는 P 가 트리인 경우이다. 다시 말해서, P 가 모든 점들을 포함하는 신장트리(spanning tree)가 되는 것이다. $G(r)$ 이 연결그래프가 되는 최소 r 을 찾기 위해서는 P 가 신장트리가 되는 것 중에서 간선의 길이의 최대값이 최소가 되는 트리 P^* 를 찾는다. 이 트리 P^* 의 간선의 최대 길이를 ℓ^* 라고 하면, $G(r)$ 이 연결그래프가 되는 최소 r 은 $\ell^*/2$ 와 같다.

이제 트리 P^* 를 찾는 방법을 생각해보자. 평면 상의

임의의 두 점 p_i 와 p_j 사이의 거리들을 ℓ_{ij} 라고 하면 $O(n^2)$ 개의 거리들이 생긴다. 이 거리들을 크기에 따라 정렬한다. 정렬된 거리들을 $\ell_1, \ell_2, \dots, \ell_{O(n^2)}$ 이라고 하자. 우리는 점들에 대해서 Union-Find 알고리즘을 적용할 것이다. 이 알고리즘에서는 점들의 집합을 유지한다. 거리들을 순서대로 고려해서, 거리 ℓ_k 가 고려될 때, 이것을 정의하는 두 점 p_i 와 p_j 가 존재한다. Find()에 의해서 두 점이 속한 집합을 각각 찾는다. 두 집합이 다르면 Union()에 의해서 두 집합의 합집합을 구한다. 이런 식으로 처음으로 모든 점들이 하나의 집합에 속할 때까지 수행하면 트리 P^* 를 찾을 수 있다. 그리고 이 Union-Find 알고리즘은 $O(n^2 \log n)$ 시간에 수행될 수 있다.

정리 4.1 평면 상에 n 개의 점들 p_i 이 주어 질 때, 단위 원판 그래프 $G(r)$ 가 연결 그래프가 되는 최소의 r 을 $O(n^2 \log n)$ 시간 안에 찾을 수 있다.

V. 동적 환경 문제

이 장에서는 초기에 주어진 직선상의 점들이 추가되거나 삭제되는 경우를 다룰 것이다. 이런 상황을 동적 환경(dynamic environment)이라고 부른다. 주어진 n 개의 점들 p_i 에 대해서, 새로운 점 p_j 가 추가되거나 삭제되면 구간 $T_j = [p_j - r, p_j + r]$ 가 추가되거나 삭제되고 친구간 그래프 $G(r)$ 에 대해서는 새로운 정점과 간선들이 추가되거나 기존에 있던 정점과 간선이 삭제된다. 이렇게 새롭게 변화된 그래프 $G(r)$ 가 연결 그래프가 되는 최소값 r 도 변할 것이다. 이 때, 새로운 최소값 r 을 효율적으로 찾는 방법에 대해서 생각할 것이다.

우리는 레드-블랙 트리(red-black tree), AVL 트리 등과 같은 균형 이진탐색 트리(balanced binary search tree, BST) B 를 이용할 것이다. 탐색 트리 B 의 임의의 정점 v 는 점들을 포함하는 구간 $[a, b]$ 에 관한 정보를 저장할 것이다. 특별히 구간 $[a, b]$ 의 두 끝점 a, b 와 구간 $[a, b]$ 안에서 인접한 점들 사이의 거리의 최대값 ℓ 을 저장한다. B 의 정점 v 가 두 자식 정점 v_1, v_2 를 가진다고

하자. $v_i, i = 1, 2$, 가 구간 $[a_i, b_i]$ 안의 인접한 점들 사이의 거리의 최대값 ℓ_i 를 갖는다고 하면, 정점 v 는 구간 $[a_1, b_2]$ 안의 인접한 점들 사이의 거리의 최대값 $\ell = \max\{\ell_1, \ell_2, a_2 - b_1\}$ 을 저장한다. 그러면 B 의 루트 정점에는 모든 인접한 점들 사이의 거리의 최대값이 저장된다. 또한 점들이 추가 되거나 삭제 될 때, B 의 정점이 추가되거나 삭제되면 $O(\log n)$ 시간에 정보를 업데이트 할 수 있고 새로운 답을 찾을 수 있다. 따라서 탐색 트리 B 를 이용해서 동적환경에서 친구간 그래프 $G(r)$ 이 연결그래프가 되는 최소 r 을 구하는 문제는 $O(\log n)$ 시간에 해결할 수 있다.

정리 5.1 점들이 추가 되거나 삭제되는 동적환경에서 친구간 그래프 $G(r)$ 가 연결 그래프가 되는 최소의 r 을 $O(\log n)$ 시간 안에 찾을 수 있다.

VI. 결론

본 논문에서는 범위 r 의 값이 변화할 때, 교차 그래프 $G(r)$ 이 연결그래프가 되는 최소 r 을 계산하는 문제를 다루었다. 그래프 $G(r)$ 이 친구간 그래프인 경우와 단위 원판 그래프인 경우에 최소 r 값을 찾는 효율적인 알고리즘을 제안하였다. 추후 연구 주제로 본 논문에서 제안할 알고리즘보다 더 좋은 시간 복잡도를 갖는 알고리즘에 대해서 연구할 수 있을 것이다. 또한 일차원 직선 상에서 점들이 추가 되거나 삭제되는 동적환경 하에서의 문제도 다루었다. 이러한 동적환경 하에서 다양한 그래프 문제에 대해서 연구하는 것은 추후의 연구주제가 될 것이다.

ACKNOWLEDGMENTS

This work was supported by the research grant of the Busan University of Foreign Studies in 2017

REFERENCES

- [1] M. C. Golumbic, *Algorithmic Graph Theory and Perfect Graphs*, New York, NY: Academic Press, 1980.
- [2] Terry. A. McKee and F. R. McMorris, *Topics in Intersection Graph Theory*, Philadelphia, PA: SIAM, 1999.
- [3] M. Pal, "Intersection graphs: an introduction," *Annals of Pure and Applied Mathematics*, vol. 4, no. 1, pp. 43-91, Oct. 2013.
- [4] S. Even and R. E. Tarjan, "Network flow and testing graph connectivity," *SIAM Journal on Computing*, vol. 4, no. 4, pp. 507-518, Oct. 1975.
- [5] P. K. Ghosh and M. Pal, "An Efficient algorithm to solve connectivity problem on trapezoid graphs," *Journal of Applied Mathematics and Computing*, vol. 24, no. 2, pp. 141-154, May 2007.
- [6] A. Ilic, "Efficient algorithm for the vertex connectivity of trapezoid graph," *Information Processing Letters*, vol. 113, no. 11, pp. 398-404, May 2013.
- [7] J. H. Park, J. S. Choi and H. S. Lim, "Algorithms for finding disjoint path covers in unit interval graphs," *Discrete Applied Mathematics*, vol. 205, no. 1, pp. 132-149, May 2016.
- [8] S. Baswana, S. R. Chaudhury, K. Choudhary and S. Khan, "Dynamic DFS in undirected graphs: breaking the $O(m)$ barrier," in *Proceedings of the 27th annual ACM-SIAM symposium on Discrete algorithms*, Virginia: VA, pp. 730-739, 2016.
- [9] L. Roditty and U. Zwick, "A fully dynamic reachability algorithm for directed graphs with an almost linear update time," *SIAM Journal on Computing*, vol. 45, no. 3, pp. 712-733, Jun. 2016.
- [10] B. M. Kapron, V. King, and B. Mountjoy, "Dynamic graph connectivity in polylogarithmic worst case time," in *Proceedings of the 24th annual ACM-SIAM symposium on Discrete algorithms*, Louisiana: LA, pp. 1131-1142, 2013.
- [11] J. Holm, K. de Lichtenberg, and M. Thorup, "Polylogarithmic deterministic fully dynamic algorithms for connectivity, minimum spanning tree, 2-edge, and biconnectivity," *Journal of ACM*, vol. 48, no. 4, pp. 723-760, Jul. 2001.
- [12] J. H. Kim, "Fully dynamic algorithm for the vertex connectivity of interval graphs," *Journal of Korea Institute of Information and Communication Engineering*, vol. 17, no. 2, pp. 399-406, Mar. 2013.
- [13] C. Crespelle, "Fully dynamic representations of interval graphs," in *Proceedings of the 35th International Workshop on Graph-Theoretic Concepts in Computer Science*, France: FR, pp. 77-87, 2009.



김재훈(Jae-Hoon Kim)

1994 서강대학교 수학과 이학사
1996 KAIST 수학과 이학석사
2003 KAIST 전산과 공학박사
2003~ 부산외국어대학교 컴퓨터공학과 교수
※관심분야 : 알고리즘, 최적화, 스케줄링