动态规划

(DYNAMIC PROGRAMMING)

什么是动态规划?

- 是运筹学的一个分支,是求解决策过程最优化的过程。
 20世纪50年代初,由美国数学家贝尔曼等人在研究多阶段决策过程的优化问题时提出。
- 动态规划(算法)是一大类算法,与分治算法的自顶向下 求解和与贪心算法寻找局部最优解有本质的区别。通过 循环做出每一步的最优解从而自底向上的得出对问题的 整体最优解;

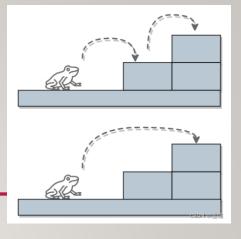
动态规划的三要素如下:

- (1) 重叠子问题——子问题的计算方式大致相同
- (2)复合最优子结构——可以通过子问题的最优解,推导出问题的最优解
- (3) 状态转移方程——描述怎么从子问题最优解推导当前问题的最优解

动态规划解题模式

• 确定定义 -> 找初始值 -> 思考关系 -> 写代码解

基础问题: 青蛙跳台阶



【问题描述】一只青蛙一次可以跳上1级台阶,也可以跳上2级台阶。求该青蛙跳上一个 n 级的台阶总共有多少种跳法?

• 初始值:

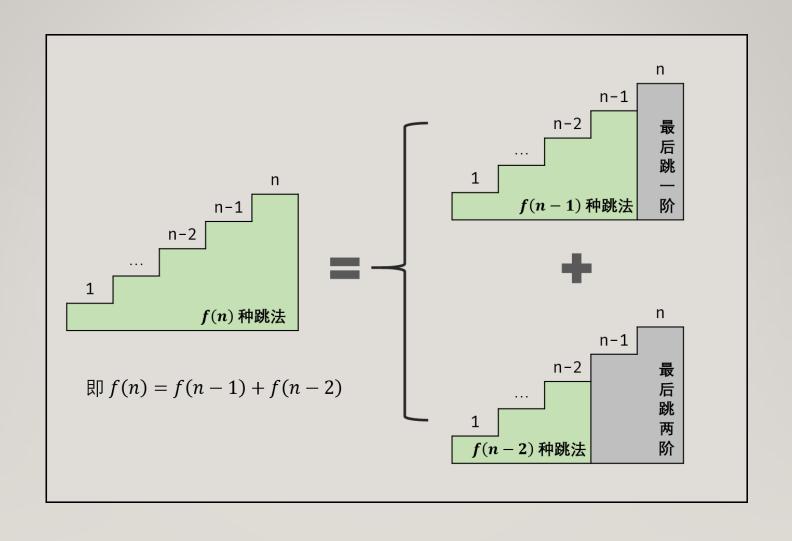
dp[0]=1, dp[1]=1, dp[2]=2 (跳2个1级台阶,或跳1个2级台阶)

• 状态转移方程

总跳法=最后跳一步的跳法数 + 最后跳两步的跳法数

dp[n]=dp[n-1]+dp[n-2]

• 问题本质是求斐波那契数列的变体解问题



连续子数组的最大和

【问题描述】输入一个整型数组,数组中的一个或连续多个整数组成一个子数组。求所有子数组的和的最大值。要求时间复杂度为O(n)。

• 示例:

输入: nums = [-2,1,-3,4,-1,2,1,-5,4]

输出:6

解释: 连续子数组 [4,-1,2,1] 的和最大, 为 6。

解题分析

- 【状态定义】:设动态规划列表 dp[i] 代表以元素 nums[i] 为结尾的连续子数组最大和。
- 【状态转移方程】:
 - 若 dp[i-I]≤0, 说明 dp[i-I] 对 dp[i] 产生负贡献,
 即 dp[i-I]+nums[i] 还不如 nums[i] 本身大。执行 dp[i]=nums[i];
 - 当 dp[i-I]>0 时: 执行 dp[i]=dp[i-I]+nums[i];
- 【初始状态】: dp[0]=nums[0]

示例: 输入NUMS

状态定义:

dp[i] 代表以元素 nums[i] 为结尾的连续子数组最大和

转移方程:

$$dp[i] = \begin{cases} dp[i-1] + nums[i], dp[i-1] > 0\\ nums[i], dp[i-1] \le 0 \end{cases}$$

返回值:

返回 dp 列表中的最大值, 代表全局最大值。

DP空间优化:

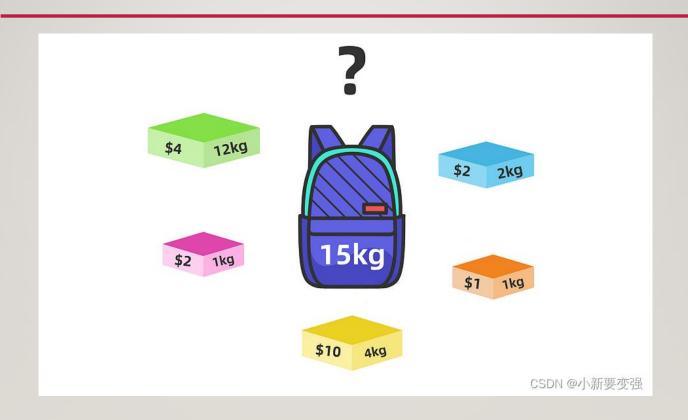
直接在nums上进行修改dp值,省去 dp 列表使用的额外空间。

DP空间优化: dp[i] 只与 dp[i-I] 和 nums[i] 有关系,因此可以将原数组 nums 用作 dp 列表,即直接在 nums 上修改即可。

空间复杂度从 O(N) 降至 O(I)

```
【代码实现】
class Solution {
    int maxSubArray(vector<int>& nums) {
        int n=nums.size();
        int res=nums[0];
        for(int i=1;i<n;i++)
        {
            nums[i]+=max(nums[i-1],0);
            res=max(res,nums[i]);
        }
        return res;
    }
};
```

0-1背包问题 (动态规划的求解)



0-1背包问题的描述

有一个容量为 G 的背包,和一些物品。这些物品分别有两个属性,容量 w 和价值v,每种物品只有一个。要求用这个背包装下价值尽可能多的物品,求该最大价值,背包可以不被装满。

在最优解中,每个物品只有两种可能的情况,即在背包中或者不在背包中(背包中的该物品数为0或I),因此称为0-I背包问题。

问题分析:

- 原问题的子问题: (子问题中物品数和背包容量都应当作为变量) 子问题确定为背包容量为 *j* 时,求前 *i* 个物品所能达到最大价值。
 - ✓ 对于每一个物品 i, 有两种结果: 不能装下或者能装下。
 - ✓【第一种结果】,包的容量比物品容量小,不能装下, 这时的最大价值和前 *i-1*个物品的最大价值是一样的。
 - ✓ 【第二种结果】,还有足够的容量装下该物品*i* ,但是装了不一定是最大价值,所以要进行比较。

- 【DP数组】: 动态规划的核心问题是【穷举】,在穷举过程中,我们需要一个DP table来优化穷举的过程,记录子问题的结果
- 【确定状态】: "状态"对应的"值"即为背包容量为 j 时, 求前 i 个物品所能达到最大价值,设为dp[i][j]。初始时, dp[0][0]为0,没有物品也就没有价值。

• 【确定状态转移方程】 由上述分析,第 i 个物品的容量为w[i],价值为v[i],则状态转移方程dp(i,j)为

$$dp(i, j) = \begin{cases} dp(i-1, j), & \exists w[i] > j \text{ (装不下)} \\ max(dp(i-1, j-w[i]) + v[i], dp(i-1, j)), \\ \exists w[i] <= j \text{ (可以装下)} \end{cases}$$

5件物品分别如下:

Value: v[]={3,4,5,8,10}; //物品价值

Weight: w[] = {2, 3, 4, 5, 9}; //物品容量

| | | | 背包允许容量; | | | (j=0~10) 时能装的物品最大价值 | | | | | | | | |
|----|----|----|---------|---|---|---------------------|---|---|---|---|---|---|----|--|
| 物品 | 价值 | 容量 | 0 | ſ | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 | 10 | |
| ı | 3 | 2 | 0 | 0 | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | |
| 2 | 4 | 3 | | | | | | | | | | | | |
| 3 | 5 | 4 | | | | | | | | | | | | |
| 4 | 8 | 5 | | | | | | | | | | | | |
| 5 | 10 | 9 | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | |

【代码实现】// dp[i][j]含义:背包容量为<math>j时,在前i件物品中取小于等于i件物品,此时取得的物品的价值最大

```
int main(){
int num = 5;
int capacity = 10; //背包容量为10
int weight[] = {2, 3, 4, 5, 9}; //重量 2 3 4 5 9
int value[] = {3, 4, 5, 8, 10}; //价值 3 4 5 8 10
int maxValue = zeroOnePackage(weight, value, num, capacity);
cout << max Value;
public static int zeroOnePackage(int[] weight,int[] value,int num,int capacity) {
 intdp [ ][ ] = new int[num][capacity + I];
 for (int i = I; i < num; i++) {
       for (int j = I; j \le capacity; j++) {
           if (weight[i] > j) {dp[i][j] = dp[i - I][j]; }
           else {
                  dp[i][j] = Max(dp[i - I][j - weight[i]] + value[i], dp[i - I][j]); }
           return dp[num-1][capacity];
```

总结

- 动态规划的基本思想是利用已求解的子问题的最优解来 推导出更大问题的最优解,从而避免了重复计算。
- 通常采用自底向上的方式进行求解,先求解出小规模的问题,然后逐步推导出更大规模的问题,直到求解出整个问题的最优解。

求解动态规划的基本步骤

- 定义状态: 将问题划分为若干个子问题, 并定义状态表示子问题的解;
- 定义状态转移方程: 根据子问题之间的关系,设计状态转移方程,即如何从已知状态推导出未知状态的计算过程;
- 确定初始状态: 定义最小的子问题的解;
- **自底向上求解**:按照状态转移方程,计算出所有状态的最优解;
- 根据最优解构造问题的解。