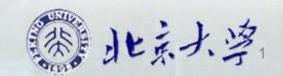
3.3.3 最长公共子序列 LCS

相关概念

X的子序列 Z: 设序列 X, Z,

$$X = \langle x_1, x_2, ..., x_m \rangle$$
 $Z = \langle z_1, z_2, ..., z_k \rangle$

若存在 X 的元素构成的严格递增序列 $< x_{i_1}, x_{i_2}, ..., x_{i_k} >$ 使得 $z_j = x_{i_j}, j = 1, 2, ..., k$, 则称 Z 是 X 的子序列 X 与 Y 的公共子序列 Z : Z 是 X 和 Y 的子序列 子序列的长度:子序列的元素个数



问题描述

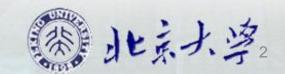
给定序列 $X=\langle x_1, x_2, \dots, x_m \rangle$, $Y=\langle y_1, y_2, \dots, y_n \rangle$ 求 X 和 Y 的最长公共子序列 实例

X: A B C B D A B

Y: B D C A B A

最长公共子序列: B C B A

蛮力算法: 检查 X 的每个子序列在Y 中出现每个子序列 O(n) 时间,X 有 2^m 个 子序列,最坏情况下时间复杂度: $O(n2^m)$



子问题划分及依赖关系

子问题边界: X和Y起始位置为1, X的终止位置是 i, Y的终止位置是 j, 记作

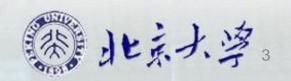
$$X_i = \langle x_1, x_2, \dots, x_i \rangle, Y_j = \langle y_1, y_2, \dots, y_j \rangle$$

依赖关系:

$$X=\langle x_1,x_2,...,x_m\rangle$$
, $Y=\langle y_1,y_2,...,y_n\rangle$, $Z=\langle z_1,z_2,...,z_k\rangle$, Z 为 X 和 Y 的 LCS,那么

- (1) 若 $x_m = y_n \Rightarrow z_k = x_m = y_n$,且 Z_{k-1} 是 X_{m-1} 与 Y_{n-1} 的 LCS;
- (2) 若 $x_m \neq y_n, z_k \neq x_m \Rightarrow Z \in X_{m-1} = Y$ 的 LCS;
- (3) 若 $x_m \neq y_n, z_k \neq y_n \Rightarrow Z \in X \hookrightarrow Y_{n-1}$ 的 LCS.

满足优化原则和子问题重叠性



递推方程、标记函数

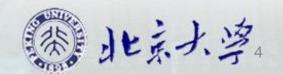
令X与Y的子序列

$$X_i = \langle x_1, x_2, \dots, x_i \rangle, \quad Y_j = \langle y_1, y_2, \dots, y_j \rangle$$

C[i,j]: X_i 与 Y_i 的 LCS 的长度

递推方程

标记函数: B[i,j], 其值为字符、、 \leftarrow 、 \uparrow ,分别表示C[i,j]取得最大值时的三种情况



动态规划算法

北京大学

算法3.4 LCS(X,Y,m,n)

```
1. for i←1 to m do //行1-4边界情况
2. C[i,0] \leftarrow 0
3. for i \leftarrow 1 to n do
4. C[0,i] \leftarrow 0
5. for i \leftarrow 1 to m do
6. for j \leftarrow 1 to n do
7.
             if X[i]=Y[j]
8.
             then C[i,j] \leftarrow C[i-1,j-1]+1
9.
                     B[i,j] \leftarrow ' \Gamma'
10.
             else if C[i-1,j] \ge C[i,j-1]
11.
                  then C[i,j] \leftarrow C[i-1,j]
                          B[i,j] \leftarrow \uparrow \uparrow
12.
13.
                  else C[i,j] \leftarrow C[i,j-1]
14.
                          B[i,j] \leftarrow ' \leftarrow '
```

利用标记函数构造解

算法 Structure Sequence(B, i, j)

输入: B[i,j]

输出: X与Y的最长公共子序列

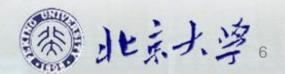
- 1. if i=0 or j=0 then return //一个序列为空
- 2. if $B[i,j] = " \setminus "$
- 3. then 输出*X*[*i*]
- 4. Structure Sequence(B, i-1, j-1)
- 5. else if $B[i,j] = "\uparrow"$ then Structure Sequence (B, i-1,j)
- 6. else Structure Sequence (B, i, j-1)

算法的计算复杂度

计算优化函数和标记函数:时间为O(mn)

构造解:每一步至少缩小X或Y的长度,时间 $\Theta(m+n)$

空间: Θ(mn)



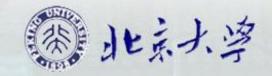
实例

输入: X=<A,B,C,B,D,A,B>, Y=<B,D,C,A,B,A>,

标记函数:

	1	2	3	4	5	6
1	$B[1,1]=\uparrow$	B [1,2]=↑	<i>B</i> [1,3]=↑	<i>B</i> [1,4]= [►]	<i>B</i> [1,5]= ←	<i>B</i> [1,6]= [►]
2	B[2,1]=	<i>B</i> [2,2]= ←	<i>B</i> [2,3]= ←	$B[2,4]=\uparrow$	B[2,5]=	<i>B</i> [2,6]= ←
3	$B[3,1]=\uparrow$	$B[3,2]=\uparrow$	$B[3,3] = \mathbb{N}$	<i>B</i> [3,4]= ←	$B[3,5]=\uparrow$	<i>B</i> [3,6]=↑
4	$B[4,1]=\uparrow$	$B[4,2]=\uparrow$	$B[4,3]=\uparrow$	$B[4,4]=\uparrow$	<i>B</i> [4,5]= [►]	<i>B</i> [4,6]= ←
5	$B[5,1]=\uparrow$	$B[5,2]=\uparrow$	$B[5,3]=\uparrow$	$B[5,4]=\uparrow$	$B[5,5]=\uparrow$	<i>B</i> [5,6]=↑
6	$B[6,1]=\uparrow$	$B[6,2]=\uparrow$	$B[6,3]=\uparrow$	<i>B</i> [6,4]= [►]	$B[6,5]=\uparrow$	<i>B</i> [6,6]= [►]
7	$B[7,1]=\uparrow$	B [7,2]=↑	<i>B</i> [7,3]=↑	$B[7,4]=\uparrow$	$B[7,5]=\uparrow$	<i>B</i> [7,6]=↑

解: X[2],X[3], X[4], X[6], 即 B, C, B, A



3.3.4 图像压缩

像素点灰度值:0~255,表示为8位二进制数

像素点灰度值序列: $< p_1, p_2, ..., p_n >$, p_i 为第 i个像素点灰度值变位压缩存储格式: 将 $< p_1, p_2, ..., p_n >$ 分割 m 段 $S_1, S_2, ..., S_m$ i 段有I[i]个像素,每个像素 b[i]位, h_i 为 该 段最大像素的位数

$$h_i \leq b[i] \leq 8$$
, $h_i = \left\lceil \log(\max_{p_k \in S_i} p_k + 1) \right\rceil$

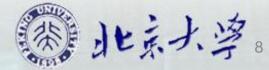
约束条件: 每段像素个数 *l*[*i*] ≤256

段头11位: b[i]的二进制表示(3 位) + l[i]的二进制表示(8位)

i 段占用空间: $b[i] \times l[i] + 11$

问题: 给定像素序列< $p_1, p_2, ..., p_n$ >,确定最优分段,即

$$\min_{T} \{ \sum_{i=1}^{j} (b[i] \times l[i] + 11) \}, \quad T = \{S_1, S_2, ..., S_j\}$$
为分段



实例

灰度值序列 P=<10,12,15,255,1,2,1,1,2,2,1,1>

分法1: S_1 =<10,12,15>, S_2 =<255>, S_3 =<1,2,1,1,2,2,1,1>

分法2: S_1 =<10,12,15,255,1,2,1,1,2,2,1,1>

分法3: 分成12组,每组一个数

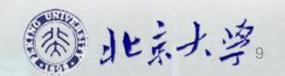
存储空间

分法1: 11×3+4×3+8×1+2×8=69

分法2: 11×1+8×12=107

分法3: 11×12+4×3+8×1+1×5+2×3=163

结论: 分法1是其中最优的分法



算法设计

递推方程

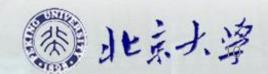
设s[i]是像素序列 $\langle p_1, p_2, \dots, p_i \rangle$ 的最优分段所需存储位数

$$s[i] = \min_{1 \le j \le \min\{i, 256\}} \{s[i-j] + j \times b[i-j+1, i] + 11\}$$

$$b[i-j+1,i] = \left\lceil \log(\max_{p_k \in S_m} p_k + 1) \right\rceil \leq 8$$

$$P_1$$
 P_2 ... P_{i-j} P_{i-j+1} ... P_i

j个灰度

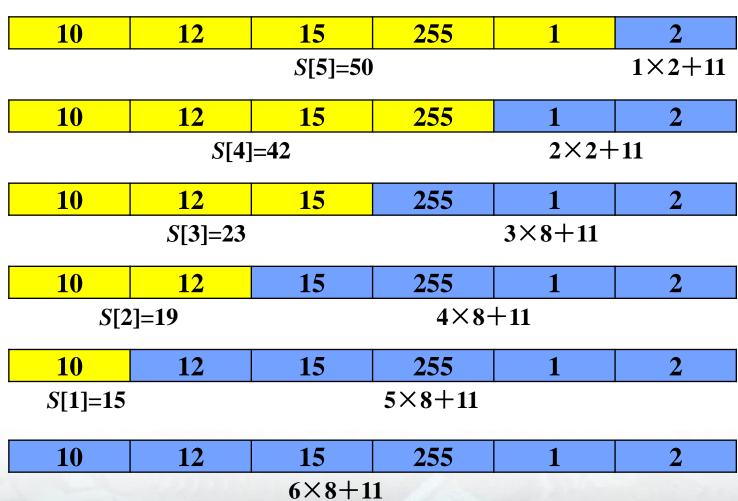


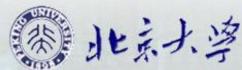
算法

```
Compress (P,n)
                           //计算最小位数S[n]
1. Lmax←256; header←11; S[0]←0 //最大段长Lmax, 头header
2. for i \leftarrow 1 to n do
                         //b[i]是第i个灰度P[i]的二进制位数
3. b[i] \leftarrow length(P[i])
                         //3-6行分法的最后一段只有P[i]自己
4. bmax \leftarrow b[i]
5. S[i] \leftarrow S[i-1] + bmax
6. l[i] \leftarrow 1
    for j\leftarrow 2 to min\{i,Lmax\} do //最后段含j个像素
7.
       if bmax < b[i-j+1] //统一段内表示像素的二进制位数
8.
9.
       then bmax \leftarrow b[i-j+1]
10.
       if S[i]>S[i-j]+j*bmax
11.
       then S[i] \leftarrow S[i-j] + j*bmax
12.
            l[i] \leftarrow j
                                      时间复杂度 T(n)=O(n)
13. S[i] \leftarrow S[i] + header
```

P = <10, 12, 15, 255, 1, 2>. S[1]=15, S[2]=19, S[3]=23, S[4]=42, S[5]=50l[1]=1, l[2]=2, l[3]=3, l[4]=1, l[5]=2

实例





追踪解

算法 Traceback(n,l)

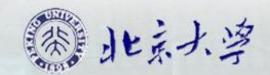
输入:数组1

输出:数组C // C[j]是从后向前追踪的第j段的长度

1. *j*←1 //*j*为正在追踪的段数

- 2. while $n\neq 0$ do
- 3. $C[j] \leftarrow l[n]$
- 4. $n \leftarrow n l[n]$
- 5. $j \leftarrow j+1$

时间复杂度: O(n)



3.3.5 最大子段和

问题: 给定n 个整数(可以为负数)的序列 (a_1, a_2, \ldots, a_n)

求 $\max\{0, \max_{1 \le i \le j \le n} \sum_{k=i}^{J} a_k\}$

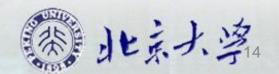
实例: (-2, 11, -4, 13, -5, -2)

解: 最大子段和 $a_2+a_3+a_4=20$

算法1---顺序求和+比较

算法2---分治策略

算法3---动态规划



算法1 顺序求和+比较

算法 Enumerate

```
输入:数组A[1..n]
```

输出: sum, first, last

```
1. sum←0
```

```
2. for i←1 to n do // i为当前和的首位置
```

```
3. for j \leftarrow i to n do //j为当前和的末位置
```

```
4. thissum \leftarrow 0 // thissum 为 A[i] 到 A[j] 之和
```

```
5. for k \leftarrow i to j do
```

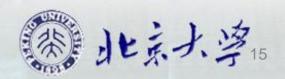
```
6. thissum \leftarrow thissum + A[k]
```

```
7. if thissum > sum
```

```
8. then sum \leftarrow this sum
```

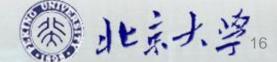
```
9. first←i // 记录最大和的首位置
```

时间复杂度: $O(n^3)$



算法2 分治策略

将序列分成左右两半,中间分点center 递归计算左段最大子段和 leftsum 递归计算右段最大子段和 rightsum $a_{center} \rightarrow a_1$ 的最大和 S_1 , $a_{center+1} \rightarrow a_n$ 的最大和 S_2 max { leftsum, rightsum, $S_1 + S_2$ }



分治算法

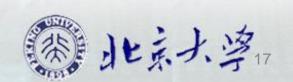
算法 MaxSubSum(A, left, right)

输入:数组A, left, right分别是A的左、右边界

输出: A的最大子段和sum及其子段的前后边界

- 1. if |A|=1 then 输出元素值(当值为负时输出0)
- 2. $center \leftarrow \lfloor (left + right)/2 \rfloor$
- 3. $leftsum \leftarrow MaxSubSum(A, left, center)$ //子问题 A_1
- 4. righsum←MaxSubSum(A,center+1,right) //子问题A₂
- 5. $S_1 \leftarrow \text{MA}[center]$ 向左的最大和 //Mcenter向左的最大和
- 6. $S_2 \leftarrow \text{从}A[center+1]$ 向右的最大和 //从center+1向右的最大和
- 7. $sum \leftarrow S_1 + S_2$
- 8. if leftsum > sum then $sum \leftarrow leftsum$
- 9. if rightsum >sum then sum←rightsum

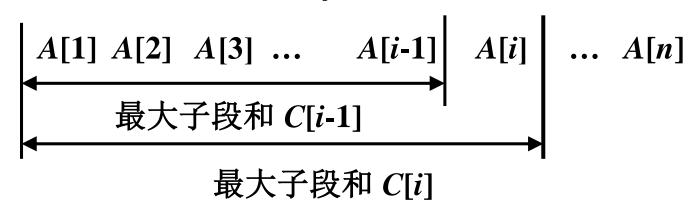
时间: T(n)=2T(n/2)+O(n), T(c)=O(1) $T(n)=O(n\log n)$



算法3: 动态规划

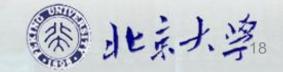
令C[i] 是A[1..i]中必须包含元素A[i]的最大子段和

$$C[i] = \max_{1 \le k \le i} \{\sum_{j=k}^{i} A[j]\}$$



递推方程: $C[i]=\max\{C[i-1]+A[i],A[i]\}$ i=1,...,n C[0]=0

解:
$$OPT(A) = \max_{0 \le i \le n} \{C[i]\}$$



算法 MaxSum

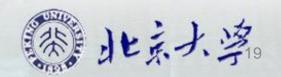
算法3.10 MaxSum(A, n)

输入:数组A

输出:最大子段和sum,子段的最后位置c

- 1. $sum \leftarrow 0$
- 2. b←0 // b是前一个最大子段和
- 3. for $i \leftarrow 1$ to n do
- 4. if b>0
- 5. then $b \leftarrow b + A[i]$
- 6. else $b \leftarrow A[i]$
- 7. if b>sum
- 8. then $sum \leftarrow b$
- 9. $c \leftarrow i$ // 记录最大和的末项标号
- 10. return sum, c

时间复杂度O(n); 空间复杂度O(n)

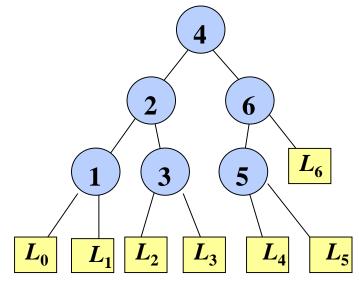


3.3.6 最优二叉检索树

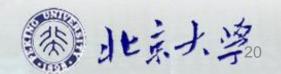
设集合 S 为排序的 n 个元素 $x_1 < x_2 < ... < x_n$,将这些元素存储在一棵二叉树的结点上,以查找 x 是否在这些数中. 如果 x 不在,确定 x 在那个空隙.

检索方法:

- 1. 初始, x与根元素比较;
- 2. x<根元素, 递归进入左子树;
- 3. x>根元素, 递归进入右子树;
- 4. x=根元素,算法停止,输出x;
- 5. *x*到达叶结点,算法停止,输出*x*不在数组中.



S=< 1, 2, 3, 4, 5, 6>



存取概率不等情况

空隙:
$$(-\infty, x_1), (x_1, x_2), \dots, (x_{n-1}, x_n), (x_n, +\infty),$$

 $x_0 = -\infty, x_{n+1} = \infty$

给定序列 $S = \langle x_1, x_2, ..., x_n \rangle$,

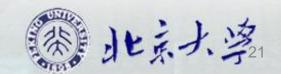
x 在 x_i 的概率为 b_i , x 在 (x_i, x_{i+1}) 的概率为 a_i ,

S的存取概率分布如下:

$$P = \langle a_0, b_1, a_1, b_2, a_2, \dots, b_n, a_n \rangle$$

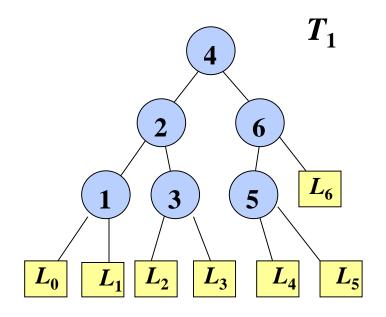
实例

P=<0.04,0.1,0.01,0.2,0.05,0.2,0.02,0.1,0.02,0.1,0.07, 0.05,0.04>

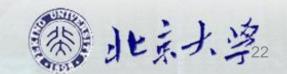


实例

$$S = < 1, 2, 3, 4, 5, 6 >$$
 $P = < 0.04, 0.1, 0.01, 0.2, 0.05, 0.2,$
 $0.02, 0.1, 0.02, 0.1, 0.07, 0.05,$
 $0.04 >$



$$m(T_1)$$
=[1*0.1+2*(0.2+0.05)+3*(0.1+0.2+0.1)]
+[3*(0.04+0.01+0.05+0.02+0.02+0.07)+2*0.04]
= 1.8+0.71=2.51

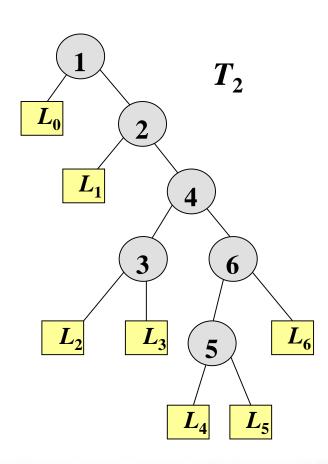


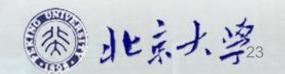
实例

$$S = < 1, 2, 3, 4, 5, 6 >$$
 $P = < 0.04, 0.1, 0.01, 0.2, 0.05, 0.2,$
 $0.02, 0.1, 0.02, 0.1, 0.07, 0.05,$
 $0.04 >$

$$m(T_2) = [1*0.1+2*0.2 + 3*0.1 + 4*(0.2+0.05) + 5*0.1] + [1*0.04 + 2*0.01 + 4*(0.05 + 0.02 + 0.04) + 5*(0.02 + 0.07)]$$

= 2.3 + 0.95 = 3.25



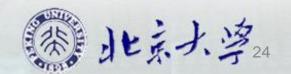


问题

数据集 $S=\langle x_1,x_2,...,x_n\rangle$ 存取概率分布 $P=\langle a_0,b_1,a_1,b_2,...,a_i,b_{i+1},...,b_n,a_n\rangle$ 结点 x_i 在T 中的深度是 $d(x_i)$, i=1,2,...,n, 空隙 L_j 的深度为 $d(L_j)$, j=0,1,...,n,

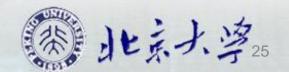
$$t = \sum_{i=1}^{n} b_i (1 + d(x_i)) + \sum_{j=0}^{n} a_j d(L_j)$$

问题:给定数据集S和相关存取概率分布P,求一棵最优的(即平均比较次数最少的)二分检索树.



算法设计:子问题划分

 $S[i,j] = \langle x_i, x_{i+1}, \dots, x_i \rangle$ 是S 以i 和j 作为边界的子数据集 $P[i,j] = \langle a_{i-1}, b_i, a_i, b_{i+1}, \dots, b_j, a_i \rangle$ 是对应S[i,j]存取概率分布 例: S=<A, B, C, D, E> P = <0.04, 0.1, 0.02, 0.3, 0.02, 0.1, 0.05, 0.2, 0.06, 0.1, 0.01> $S[2,4] = \langle B, C, D \rangle$ P[2,4] = <0.02, 0.3, 0.02, 0.1, 0.05, 0.2, 0.06>子问题划分:以 x_k 作为根,划分成两个子问题: S[i,k-1], P[i,k-1]S[k+1,j], P[k+1,j]例:以B为根,划分成以下子问题: $S[1,1]=\langle A \rangle$, $P[1,1]=\langle 0.04, 0.1, 0.02 \rangle$ $S[3,5] = \langle C,D,E \rangle$, $P[3,5] = \langle 0.02, 0.1, 0.05, 0.2, 0.06, 0.1, 0.01 \rangle$



递推方程

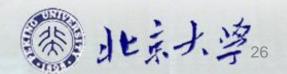
设 m[i,j] 是相对于输入 S[i,j] 和 P[i,j] 的最优二叉搜索树的平均比较次数,令

$$w[i,j] = \sum_{p=i-1}^{j} a_p + \sum_{q=i}^{j} b_q$$

是 *P[i,j*] 中所有概率(包括数据元素与空隙)之和 递推方程:

$$m[i,j] = \min_{i \le k \le j} \{ m[i,k-1] + m[k+1,j] + w[i,j] \}, \quad 1 \le i \le j \le n$$

 $m[i,i-1] = 0, \quad i = 1,2,...,n$



证明

 $m[i,j]_k$: 根为 x_k 时的二分检索树平均比较次数的最小值 $m[i,j]_k$

$$= (m[i,k-1] + w[i,k-1]) + (m[k+1,j] + w[k+1,j]) + 1 \times b_k$$

$$= (m[i,k-1] + m[k+1,j]) + (w[i,k-1] + b_k + w[k+1,j])$$

$$= (m[i,k-1] + m[k+1,j]) + (\sum_{p=i-1}^{k-1} a_p + \sum_{q=i}^{k-1} b_q) + b_k + (\sum_{p=k}^{j} a_p + \sum_{q=k+1}^{j} b_q)$$

11七京大学27

$$= (m[i,k-1] + m[k+1,j]) + \sum_{p=i-1}^{J} a_p + \sum_{q=i}^{J} b_q$$

$$= m[i,k-1] + m[k+1,j] + w[i,j]$$

平均比较次数: 在所有 k 的情况下 $m[i,j]_k$ 的最小值,

$$m[i,j]=\min\{m[i,j]_k \mid i \leq k \leq j\}$$

实例

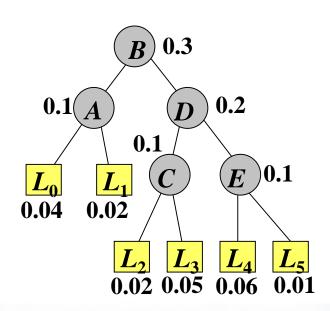
$$m[i,j] = \min_{i \le k \le j} \{ m[i,k-1] + m[k+1,j] + w[i,j] \} \quad 1 \le i \le j \le n$$
$$m[i,i-1] = 0$$

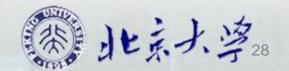
$$m[1,1] = 0.16, m[3,5] = 0.88$$

 $m[1,5] = 1 + \min_{k=2,3,4} \{m[1,k-1] + m[k+1,5]\}$
 $= 1 + \{m[1,1] + m[3,5]\}$
 $= 1 + \{0.16 + 0.88\} = 2.04$

复杂性估计:

$$T(n)=O(n^3)$$
 $S(n)=O(n^2)$





小结

- (1) 引入参数来界定子问题的边界.
- (2) 判断该优化问题是否满足优化原则.
- (3)注意子问题的重叠程度.
- (4) 给出带边界参数的优化函数定义与优化函数的递推关系 考虑标记函数. 找到递推关系的初值.
- (5) 采用自底向上的实现技术,从最小的子问题开始迭代计算, 计算中用备忘录保留优化函数和标记函数的值.
- (6)动态规划算法的时间复杂度是对所有子问题(备忘录)的计算工作量求和(可能需要追踪解的工作量)
- (7)动态规划算法一般使用较多的存储空间,这往往成为限制动态规划算法使用的瓶颈因素.

