

UNIVERSIDAD NACIONAL DE SAN AGUSTÍN DE AREQUIPA FACULTAD DE INGENIERÍA DE PRODUCCIÓN Y SERVICIOS ESCUELA PROFESIONAL DE INGENIERÍA DE SISTEMAS



INFORME DE LABORATORIO

INFORMACIÓN BÁSICA										
ASIGNATURA:	ANÁLISIS Y DISEÑO DE ALGORITMOS									
TÍTULO DE LA PRÁCTICA:	PROGRAMACIÓN DINÁMICA									
NÚMERO DE PRÁCTICA:	P2	AÑO LECTIVO:	2024	SEMESTRE:	PAR					
ESTUDIANTES: 20232197, Velarde Saldaña Jhossep Fabritzio										
DOCENTES: Marcela Quispe Cruz, Manuel Loaiza, Alexander J. Benavides										

RESULTADOS Y PRUEBAS

El informe se presenta con un formato de artículo.

Revise la sección de Resultados Experimentales.

CONCLUSIONES

El informe se presenta con un formato de artículo.

Revise la sección de Conclusiones.

METODOLOGÍA DE TRABAJO

El informe se presenta con un formato de artículo.

Revise la sección de Diseño Experimental.

REFERENCIAS Y BIBLIOGRAFÍA

El informe se presenta con un formato de artículo.

Revise la sección de Referencias Bibliográficas.

Programación Dinámica - Ejemplos de Aplicación

Resumen

Este artículo aborda la programación dinámica como una técnica efectiva para resolver problemas algorítmicos complejos, optimizando el proceso mediante la división de problemas en subproblemas más simples y el uso de memoización para almacenar resultados intermedios. El objetivo fue fortalecer la comprensión teórica y práctica de esta técnica mediante la implementación de soluciones a problemas específicos en la plataforma VJudge.

En el marco teórico, se introduce el método SRTBOT, una guía que facilita el diseño de soluciones recursivas en programación dinámica, desglosada en seis etapas clave: Subproblemas, Relaciones recursivas, Topología, Bases, Original y Tiempo de ejecución.

La sección experimental detalla el proceso de selección de problemas y la aplicación de programación dinámica en su resolución, resaltando la importancia de la optimización en C++ y los beneficios de la memoización para mejorar la eficiencia de los algoritmos. Los resultados muestran cómo el uso de estas técnicas reduce significativamente la complejidad temporal en comparación con enfoques sin optimización.

Las conclusiones destacan el valor de la programación dinámica para el desarrollo de soluciones eficientes y el fortalecimiento de habilidades en el análisis y resolución de problemas algorítmicos.

1 INTRODUCCIÓN

La programación dinámica es una técnica fundamental para la resolución de problemas complejos que involucran decisiones secuenciales. Esta metodología permite descomponer un problema en subproblemas más pequeños, optimizando así la eficiencia de las soluciones mediante el almacenamiento de resultados intermedios. La importancia de la programación dinámica radica en su capacidad para resolver problemas que, de otra manera, serían computacionalmente costosos, lo que la convierte en una herramienta esencial para los programadores.

El objetivo principal de este trabajo es reforzar la comprensión del método de programación dinámica a través de la práctica. Se busca aplicar esta técnica en la resolución de problemas específicos, lo que nos permitirá familiarizarnos con los conceptos teóricos y su implementación práctica. Para lograrlo, se nos han asignado actividades concretas que involucran la selección y resolución de problemas mediante la plataforma VJudge, un sistema que facilita la evaluación automatizada de soluciones algorítmicas.

Los aportes principales de este artículo incluyen el desarrollo de soluciones utilizando la técnica SRTBOT (una metodología para abordar problemas de programación dinámica), la comparación de enfoques recursivos con y sin memoización, y la implementación de las soluciones en C++. Además, se incluirán ejemplos concretos y pseudocódigos que ilustran el uso de la programación dinámica, lo que permitirá comprender tanto la teoría como la práctica detrás de esta técnica.

En las siguientes secciones se presentará el marco teórico necesario para entender la programación dinámica, se detallará el diseño experimental y las actividades

realizadas, y se mostrarán los resultados obtenidos a partir de la resolución de los problemas seleccionados.

2. MARCO TEÓRICO CONCEPTUAL

Propuesta por Richard Bellman en 1952, la Programación Dinámica es una técnica para abordar problemas complejos mediante la descomposición en subproblemas más simples, optimizando la solución a través del almacenamiento de resultados intermedios para evitar cálculos redundantes. La idea principal es aprovechar las propiedades de subestructura óptima y superposición de subproblemas, permitiendo que la solución de problemas grandes se construya a partir de soluciones a problemas más pequeños. Esto resulta especialmente útil en problemas donde la solución óptima puede ser compuesta a partir de soluciones parciales ya calculadas, reduciendo significativamente el tiempo de ejecución.

La mnemotecnia SRTBOT, propuesto por Erik Demaine en 2021, es una metodología que facilita el diseño de algoritmos recursivos en el contexto de la programación dinámica. SRTBOT se divide en seis conceptos clave que permiten estructurar de manera sistemática la resolución de problemas:

1. Subproblemas

El primer paso consiste en dividir el problema original en subproblemas más pequeños. Para esto, es fundamental identificar la naturaleza del problema y determinar cómo puede ser fragmentado en partes que representen instancias más simples del mismo. La correcta definición de los subproblemas es crucial, ya que estos deben ser lo suficientemente pequeños para ser manejables, pero lo suficientemente significativos para contribuir a la solución del problema original.

2. Relaciones Recursivas

En este paso, se establecen las relaciones recursivas que permiten expresar el problema en función de sus subproblemas. Es decir, definimos cómo se puede calcular la solución de un problema en términos de soluciones a subproblemas más pequeños. Estas relaciones son el núcleo del enfoque recursivo, y la correcta formulación de las mismas determina la eficacia del algoritmo.

3. Topología

Dibujar la topología del problema nos ayuda a entender cómo están conectados los subproblemas entre sí. La topología puede representarse mediante un grafo o una tabla, ilustrando cómo se relacionan las diferentes soluciones parciales. Este paso es importante para visualizar la estructura de dependencias y garantizar que todos los subproblemas necesarios se resuelvan en el orden correcto.

4. Bases

Aquí debemos formalizar los casos base, que son las situaciones más simples del problema y que no pueden dividirse en subproblemas más pequeños. Un caso base se define como la condición que pone fin a la recursión, proporcionando una

solución directa sin necesidad de cálculos adicionales. La correcta definición de los casos base asegura que el algoritmo no caiga en bucles infinitos y tenga un punto de partida claro.

5. Original

En este punto, debemos resolver el problema original utilizando la información de los cuatro pasos anteriores. Esto implica diseñar un algoritmo recursivo que combine las soluciones de los subproblemas siguiendo las relaciones recursivas definidas. En esta etapa, también se suele agregar memoización, que consiste en almacenar resultados de subproblemas previamente calculados para evitar la repetición de cálculos y mejorar la eficiencia del algoritmo.

6. Tiempo

Finalmente, es crucial analizar el tiempo de ejecución de la solución propuesta. Este análisis implica evaluar la complejidad temporal del algoritmo, considerando tanto la recursividad como la memoización. El objetivo es determinar la eficiencia del algoritmo en términos de su tiempo de ejecución, identificando posibles mejoras si es necesario.

3. DISEÑO EXPERIMENTAL

En esta sección se describe el proceso seguido para seleccionar y resolver los problemas propuestos utilizando el método de programación dinámica. A lo largo de este trabajo, se emplearon técnicas específicas para diseñar algoritmos eficientes, prestando especial atención a la metodología SRTBOT para estructurar la solución de los problemas. Los resultados se evaluaron mediante la verificación automática de las soluciones en la plataforma VJudge, lo que permitió comprobar la validez y eficiencia del enfoque utilizado.

La selección de los problemas se realizó mediante una combinación de azar y la impresión inicial de que fueran interesantes a simple vista. Este enfoque permitió elegir problemas que parecían desafiantes, pero también implicó enfrentar sorpresas durante la resolución. La lógica de algunos problemas resultó más compleja de lo esperado, lo que, junto con la falta de dominio completo del lenguaje C++ utilizado, hizo que la implementación fuera un reto significativo. A pesar de estas dificultades, el esfuerzo por entender la lógica subyacente y traducirla a código efectivo permitió cumplir con los requisitos planteados en cada problema.

3.1 Objetivos

- Los objetivos de este trabajo fueron:
- Reforzar los conocimientos del método de programación dinámica a través de la resolución práctica de problemas algorítmicos.
- Aplicar el método de programación dinámica para resolver varios problemas específicos seleccionados de una lista, utilizando técnicas de optimización y análisis de eficiencia.

3.2 Actividades

En el presente trabajo se realizaron las siguientes actividades:

- Se creó un usuario en http://vjudge.nete con el nombre de JhossepV.
- 2. Se seleccionaron aleatoriamente tres problemas de la lista disponible en http://bit.ly/3UxdCVL. Note que debe loguearse en la plataforma para poder ver los problemas.
- 3. Se diseñó una solución utilizando la técnica SRTBOT para cada problema.
- 4. Se mostró el pseudocódigo recursivo resultante sin y con memoización.
- 5. Se incluyo el código en C++ que resulta del modelo SRTBOT.
- 6. Se anexó el PDF del código aceptado por la plataforma http://vjudge.net al final del artículo.

4. RESULTADOS

A continuación se muestran los resultados de la resolución de los tres problemas seleccionados.

* Strategic Defense Initiative

• Subproblema:

Encuentre L(i) para 0 ≤ i < N

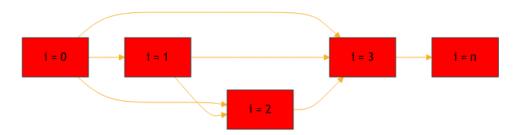
i: posición actual del misil

N: cantidad total de misiles

L(i): longitud máxima de la secuencia creciente que termina en la posición i

• Relacionar:

$$L(i) = \max(L(j) + 1)$$
 para todo $j < i$ donde altura[i] > altura[j]



• Básico:

L(0) = 1 (una secuencia que sólo contiene el primer misil) Implementado en el código como:

```
for (int i = 0; i < cantidadMisiles; i++)
{
  longitudIntercepciones[i] = 1;
  misilAnterior[i] = -1;
}</pre>
```

Pseudocodigos:

Sin memoización:

```
función principal:
    leer numeroCasos
    ignorar la entrada de nueva línea
    leer lineaEntrada

mientras numeroCasos > 0 hacer:
    alturaMisiles = arreglo vacío de tamaño 1000
    cantidadMisiles = 0

mientras leer lineaEntrada hacer:
    si lineaEntrada está vacía:
        romper el bucle
        convertir lineaEntrada a entero y asignar a alturaMisiles[cantidadMisiles]
    incrementar cantidadMisiles

maximasIntercepciones = 1
mejorSecuencia = lista vacía

para misilActual desde 0 hasta cantidadMisiles - 1 hacer:
    longitudActual = 1
    secuenciaActual = [alturaMisiles[misilActual]]

para misilPrevio desde 0 hasta misilActual - 1 hacer:
    si alturaMisiles[misilActual] > alturaMisiles[misilPrevio] entonces:
    longitudPrevio = calcular longitud máxima que termina en misilPrevio
    si longitudPrevio + 1 > longitudActual entonces:
        longitudActual = [secuencia de misilPrevio] + [alturaMisiles[misilActual]]

si longitudActual > maximasIntercepciones entonces:
    maximasIntercepciones = longitudActual
    mejorSecuencia = secuenciaActual

imprimir "Max hits: ", maximasIntercepciones

para cada altura en mejorSecuencia hacer:
    imprimir altura

si numeroCasos > 1 entonces:
    imprimir linea en blanco
    decrementar numeroCasos

fin de la función
```

Con Memoización:

```
leer numeroCasos
    mientras numeroCasos > 0 hacer:
        alturaMisiles = arreglo vacío de tamaño 1000
cantidadMisiles = 0
              si lineaEntrada está vacía:
                   romper el bucle
              convertir lineaEntrada a entero y asignar a alturaMisiles[cantidadMisiles]
         longitudIntercepciones = arreglo de 1000 elementos, todos inicializados en 1 misilAnterior = arreglo de 1000 elementos, todos inicializados en -1
         para misilActual desde 1 hasta cantidadMisiles - 1 hacer:
para misilPrevio desde 0 hasta misilActual - 1 hacer:
                              maximasIntercepciones = longitudIntercepciones[misilActual]
ultimoMisilInterceptado = misilActual
          imprimir "Max hits: ", maximasIntercepciones
         secuenciaIntercepciones = arreglo vacío
              agregar alturaMisiles[i] a secuenciaIntercepciones incrementar totalIntercepciones
              imprimir secuenciaIntercepciones[i]
         si numeroCasos > 1 entonces:
         decrementar numeroCasos
fin de la función
```

Código:

```
#include <iostream>
string lineaEntrada;
  // hasta encontrar una línea vacía que separa los casos while (getline(cin, lineaEntrada))
  int misilAnterior[1000]; // Guarda la posición del misil anterior que interceptamos int maximasIntercepciones = 1; // Cantidad máxima de misiles que podemos interceptar
    longitudIntercepciones[i] = 1;
misilAnterior[i] = -1;
        longitud Intercepciones [misilActual] = longitud Intercepciones [misilPrevio] + 1; \\ misilAnterior [misilActual] = misilPrevio; \\
```

Tiempo:

Sin memoización: O(2^n)

- Cada posición genera dos llamadas recursivas

Con memoización: O(n²)

- Dos bucles anidados

- El externo itera n veces

- El interno itera i veces en cada paso i

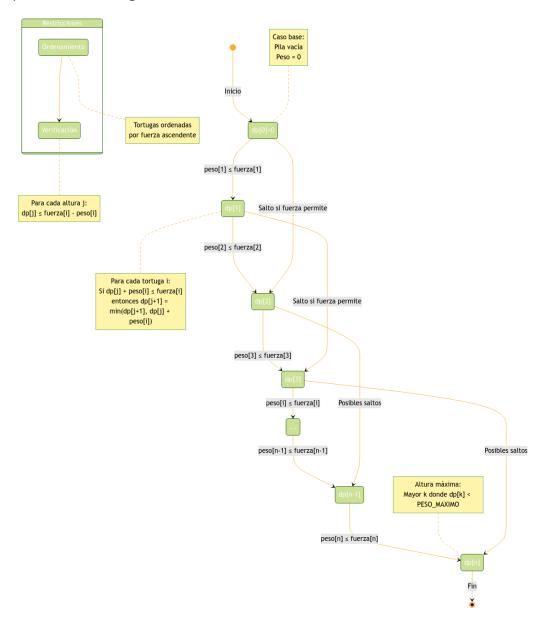
Weights and Measures

> Subproblema:

Encontrar dp[i] para $0 \le i \le n$, donde dp[i] representa el peso mínimo acumulado para una pila de altura i

> Relacionar:

dp[i] = min(dp[i], dp[i-1] + peso[j]) si $dp[i-1] + peso[j] \le fuerza[j]$ donde j representa la tortuga actual siendo considerada



> Básico:

```
dp[0] = 0 (pila vacía)
Para toda otra altura inicial, dp[i] = PESO_MAXIMO
```

Pseudocodigos: Sin Memoización:

Con Memoización:

```
función encontrarAlturaMaximaMemo(peso, fuerza, n):
    dp = arreglo de tamaño n + 1, inicializado en PESO_MAXIMO
    dp[0] = 0
    altura_maxima = 0

para i desde 0 hasta n - 1 hacer:
    para j desde altura_maxima hasta 0, en decremento hacer:
    si dp[j] <= fuerza[i] - peso[i] entonces:
         dp[j + 1] = mínimo(dp[j + 1], dp[j] + peso[i])
         altura_maxima = máximo(altura_maxima, j + 1)

retornar altura_maxima</pre>
```

Código:

```
const int MAX_TORTUGAS = 5607; // Máximo número de tortugas const int PESO_MAXIMO = 10000000; // Peso muy alto para representar un limite exagerado
int peso[MAX_TORTUGAS]; // Arreglo para almacenar el peso de cada tortuga int fuerza[MAX_TORTUGAS]; // Arreglo para almacenar la fuerza de cada tortuga int dp[MAX_TORTUGAS+1]; // Arreglo de DP para el peso mínimo de una pila con cierta altura
          int tempPeso = peso[j];
peso[j] = peso[j + 1];
peso[j + 1] = tempPeso;
          \begin{split} & \text{int tempFuerza} = \text{fuerza[j];} \\ & \text{fuerza[j]} = \text{fuerza[j+1];} \\ & \text{fuerza[j+1]} = \text{tempFuerza;} \end{split}
          \frac{dp[j+1] = (dp[j+1] < dp[j] + peso[i])?}{dp[j+1] : (dp[j] + peso[i]);}
// Actualizar la altura máxima alcanzada
```

Tiempo:

- **Sin memoización:** O(n^n) Cada tortuga puede intentar colocarse en cada posición posible
- Con memoización: O(n^2) Para cada tortuga probamos cada altura posible una sola vez

* Homer Simpson

→ Subproblema:

Encontrar dp[t] para $0 \le t \le T$, donde dp[t] representa la máxima cantidad de hamburguesas que se pueden comer en t minutos.

→ Relacionar:

```
Para cada tiempo t:

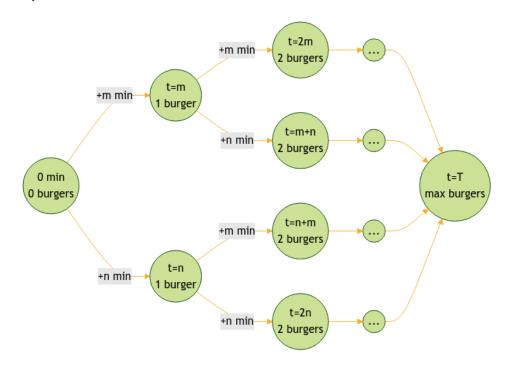
dp[t] = max(

dp[t],

dp[t-m] + 1 si t-m \ge 0,

dp[t-n] + 1 si t-n \ge 0

)
```



→ Básico:

```
dp[0] = 0 (0 minutos = 0 hamburguesas)
dp[t] = -1 para t > 0 (estados iniciales no alcanzados)
Pseudocodigos:
```

Sin Memoización:

```
función maxBurgers(t, m, n):
    si t < 0 entonces:
        retornar -infinito
    si t == 0 entonces:
        retornar 0
    retornar máximo(
        maxBurgers(t - m, m, n) + 1,
        maxBurgers(t - n, m, n) + 1
)</pre>
```

Con Memoización:

→ Código:

```
Intentamos agregar una hamburguesa que toma n minuto
   if (tiempo + n \le t)
    if(dp[tiempo + n] < dp[tiempo] + 1)
     dp[tiempo + n] = dp[tiempo] + 1;
 // Buscamos la mejor solución de atrás hacia adelante
int maxBurgers = 0;
int tiempoSobrante = 0;
for (int tiempo = t; tiempo >= 0; tiempo--)
 if (dp[tiempo] != -1)
  maxBurgers = dp[tiempo];
   break;
// Print del resultado
if (tiempoSobrante == 0)
 cout << maxBurgers << endl;
 cout << maxBurgers << " " << tiempoSobrante << endl;
return 0;
```

→ Tiempo:

- **Sin memoización:** O(2^t) Para cada minuto, tenemos dos opciones recursivas
- Con memoización: O(t) Cada estado se calcula una sola vez

5. CONCLUSIONES

En este trabajo, se aplicó la técnica de programación dinámica para resolver problemas algorítmicos, usando el método SRTBOT como guía para estructurar cada solución. La implementación incluyó el uso de memoización, lo que optimizó el tiempo de ejecución al evitar cálculos repetidos.

Los principales logros incluyen la comparación de enfoques recursivos con y sin memoización y la implementación de algoritmos en C++ que ejemplifican los conceptos de subestructura óptima y superposición de subproblemas.

Se presentaron algunos desafíos en la formulación de las relaciones recursivas y en la traducción de la lógica a código eficiente, pero estos fueron superados, cumpliendo así

los objetivos de fortalecer el conocimiento práctico y teórico en programación dinámica.

6. REFERENCIAS BIBLIOGRÁFICAS

- Bellman, R. (1952). On the theory of dynamic programming. Proceedings of the National Academy of Sciences, 38(8), 716-719.
- Demaine, E. (2021). Dynamic Programming, Part 1: SRTBOT, Fib, DAGs, Bowling. MIT OpenCourseWare. http://youtu.be/r4-cftqTcdI

7. ANEXOS

En esta sección se adjuntan las capturas de pantalla en formato A2 para que ingrese todo el código en una captura del formato de aceptación de Vjudge.net



```
#include <iostream>
1
     using namespace std;
     int main()
       int numeroCasos:
       cin >> numeroCasos:
       cin.ignore();
8
      string lineaEntrada;
10
      getline(cin, lineaEntrada);
11
12
13
       // Trabajamos cada caso de prueba de misiles entrantes
14
       while (numeroCasos--)
15
        int alturaMisiles[1000]:
16
         int cantidadMisiles = 0;
17
18
         // Leemos las alturas de los misiles uno por uno
19
         // hasta encontrar una línea vacía que separa los casos
20
21
         while (getline(cin, lineaEntrada))
22
           if (lineaEntrada.empty())
23
24
             break:
           alturaMisiles[cantidadMisiles++] = stoi(lineaEntrada);
25
26
27
         // Arrays para encontrar la secuencia más larga de misiles que podemos interceptar
28
         int longitudIntercepciones[1000]; // Guarda cuántos misiles podemos interceptar hasta cada
29
30
     posición
31
         int misilAnterior[1000]:
                                             // Guarda la posición del misil anterior que interceptamos
         int misilanterion[le00]; // Guarda la posicion del misil anterior que intercep
int maximasIntercepciones = 1; // Cantidad máxima de misiles que podemos interceptar
int ultimoMisilInterceptado = 0; // Posición del último misil en la mejor secuencia
32
33
34
         // Inicializra los arrays: cada misil empieza con longitud 1
35
         for (int i = 0; i < cantidadMisiles; i++)</pre>
36
37
           longitudIntercepciones[i] = 1;
39
           misilAnterior[i] = -1;
40
41
         // Buscamos la secuencia más larga de misiles que podemos interceptar
42
         // teniendo en cuenta que cada misil interceptado debe estar a mayor altura que el anterior
43
         for (int misilActual = 1; misilActual < cantidadMisiles; misilActual++)</pre>
44
45
46
           for (int misilPrevio = 0; misilPrevio < misilActual; misilPrevio++)</pre>
47
             if (alturaMisiles[misilActual] > alturaMisiles[misilPrevio] &&
48
                  longitudIntercepciones[misilPrevio] + 1 > longitudIntercepciones[misilActual])
49
50
               longitudIntercepciones[misilActual] = longitudIntercepciones[misilPrevio] + 1;
51
               misilAnterior[misilActual] = misilPrevio;
52
53
                if (longitudIntercepciones[misilActual] > maximasIntercepciones)
54
                  maximasIntercepciones = longitudIntercepciones[misilActual];
56
                  ultimoMisilInterceptado = misilActual;
57
58
59
60
61
         // Print del total de misiles que podemos interceptar
62
         cout << "Max hits: " << maximasIntercepciones << endl;</pre>
63
64
65
         // Reconstruimos la secuencia de misiles que vamos a interceptar
66
         int secuenciaIntercepciones[1000];
         int totalIntercepciones = 0;
67
         for (int i = ultimoMisilInterceptado; i != -1; i = misilAnterior[i])
68
69
           secuenciaIntercepciones[totalIntercepciones++] = alturaMisiles[i];
70
71
72
73
         // Mostramos las alturas de los misiles que interceptaremos, en orden de llegada
74
         for (int i = totalIntercepciones - 1; i >= 0; i--)
75
           cout << secuenciaIntercepciones[i] << endl;</pre>
76
77
78
79
         // Agregamos linea en blanco entre casos (excepto después del último caso)
80
         if (numeroCasos)
81
           cout << endl:
82
83
      return 0;
```

#55998231 | JhossepV's solution for [UVA-10465]

Status	Time	Length	Lang	Submitted	Open	Share text 0	RemoteRunId
Accepted	120ms	1500	C++11 5.3.0	2024-11-13 16:19:09			29960657

```
C++
    #include <iostream>
2
    using namespace std;
3
    int main()
4
5
      //Try 5 -_-
6
      int m, n, t;
8
      // Leemos casos hasta EOF
9
      while (cin >> m >> n >> t)
10
11
        // Array para programación dinámica
12
        int dp[10001];
13
14
         // Inicializamos el array con -1
15
         for (int i = 0; i <= t; i++)
16
17
          dp[i] = -1;
18
19
20
         dp[0] = 0; // Caso base: 0 minutos = 0 hamburguesas
21
         // Calculamos la cantidad máxima de hamburguesas para cada minuto
22
23
         for (int tiempo = 0; tiempo <= t; tiempo++)</pre>
24
           if (dp[tiempo] != -1)
25
26
             // Intentamos agregar una hamburguesa que toma m minutos
27
28
             if (tiempo + m <= t)</pre>
29
              if (dp[tiempo + m] < dp[tiempo] + 1)</pre>
30
31
                 dp[tiempo + m] = dp[tiempo] + 1;
32
33
34
            }
35
             // Intentamos agregar una hamburguesa que toma n minutos
36
             if (tiempo + n <= t)</pre>
37
38
               if (dp[tiempo + n] < dp[tiempo] + 1)</pre>
39
49
                 dp[tiempo + n] = dp[tiempo] + 1;
41
42
43
44
45
46
         // Buscamos la mejor solución de atrás hacia adelante
47
         int maxBurgers = 0;
48
         int tiempoSobrante = 0;
49
50
         for (int tiempo = t; tiempo >= 0; tiempo--)
51
52
           if (dp[tiempo] != -1)
53
54
            maxBurgers = dp[tiempo];
55
             tiempoSobrante = t - tiempo;
56
57
58
59
60
         // Print del resultado
61
         if (tiempoSobrante == 0)
62
63
          cout << maxBurgers << endl;</pre>
64
65
         else
67
           cout << maxBurgers << " " << tiempoSobrante << endl;</pre>
68
70
      }
71
       return 0;
73 }
```

#55998343 | JhossepV's solution for [UVA-10154]

```
        Status
        Time
        Length
        Lang
        Submitted
        Open
        Share text ©
        RemoteRunId

        Accepted
        30ms
        2337
        C++11 5.3.0
        2024-11-13 16:38:40
        29960670
```

```
#include <iostream>
     using namespace std;
2
3
     const int MAX_TORTUGAS = 5607; // Máximo número de tortugas
4
     const int PESO_MAXIMO = 100000000; // Peso muy alto para representar un límite exagerado
5
6
     int peso[MAX_TORTUGAS]; // Arreglo para almacenar el peso de cada tortuga
     int fuerza[MAX_TORTUGAS]; // Arreglo para almacenar la fuerza de cada tortuga
8
     int dp[MAX_TORTUGAS + 1]; // Arreglo de DP para el peso mínimo de una pila con cierta altura
10
     // Función para ordenar las tortugas por su fuerza usando un algoritmo de burbuja
11
     void ordenarTortugas(int n)
12
13
       for (int i = 0; i < n - 1; ++i)
14
15
         for (int j = 0; j < n - i - 1; ++j)
16
17
           if (fuerza[j] > fuerza[j + 1])
18
19
             // Intercambiar peso de las tortugas
20
21
             int tempPeso = peso[i];
             peso[j] = peso[j + 1];
22
23
             peso[j + 1] = tempPeso;
24
             // Intercambiar fuerza de las tortugas
25
             int tempFuerza = fuerza[j];
26
27
             fuerza[j] = fuerza[j + 1];
             fuerza[j + 1] = tempFuerza;
28
29
30
       1
31
32
33
     int main()
34
35
36
       int p, f;
      int n = 0; // Contador de tortugas
39
       // Leer datos de entrada de cada tortuga
40
       while (cin >> p >> f)
41
         peso[n] = p;
42
         fuerza[n] = f;
43
44
        ++n;
45
46
       // Ordenar tortugas por su fuerza para facilitar la construcción de la pila
47
48
       ordenarTortugas(n);
49
50
       // Inicializar dp con un valor grande para representar peso imposible
51
       for (int i = 0; i <= n; ++i)
52
         dp[i] = PESO_MAXIMO;
53
54
       dp[0] = 0; // Peso de una pila vacía es 0
55
56
       int alturaMaxima = 0; // Máxima altura de la pila de tortugas que se puede construir
57
58
       // Intentar agregar cada tortuga a una pila
59
       for (int i = 0; i < n; ++i)
60
61
         // Recorrer dp desde el final para evitar sobrescribir valores previos
62
63
         for (int j = alturaMaxima; j >= 0; --j)
64
           // Verificar si podemos agregar la tortuga actual sin exceder su fuerza
65
           if (dp[j] <= fuerza[i] - peso[i])</pre>
66
67
             // Actualizar el peso mínimo para una pila de altura j+1 si esta combinación es válida
68
             dp[j + 1] = (dp[j + 1] < dp[j] + peso[i]) ? dp[j + 1] : (dp[j] + peso[i]);
69
             // Actualizar la altura máxima alcanzada
70
             alturaMaxima = (alturaMaxima > j + 1) ? alturaMaxima : j + 1;
71
72
        }
73
74
75
       // Imprimir la altura máxima de la pila que se puede construir sin que la tortuga ripee
76
77
       cout << alturaMaxima << endl;
79
       return 0;
```