計算機ソフトウェア 第九回

電気電子工学科 黒橋禎夫

動的計画法 Dynamic Programming (DP)

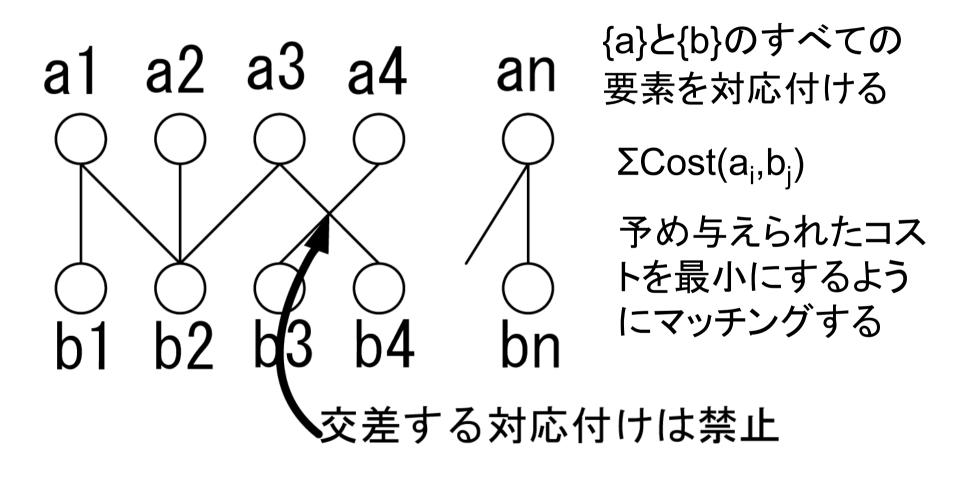
- 「最適解は、その一部だけに注目してもそれ自身が(対応する小問題の)最適解となっている」ような問題の解法 小問題の最適解を積み重ねることで 大問題の最適解を作ることができる
- ex. 最短経路の探索 全ての組み合わせを考えると指数的になる

• アルゴリズム ALL-SHORTEST-PATH

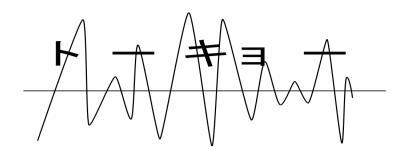
```
for |s| \ 1 < j \le n do d0(ij) \leftarrow I(vi, vj)
for k \leftarrow 1 until n do
for 1 \le i < j < n do
dk(i,j) \leftarrow min\{ dk-1(i,j), dk-1(i,k) + dk-1(k,j) \}
```

```
(1,2) (1,3) (1,4) (2,3) (2,4) (3,4) k=0 2 5 1 8 4 1 k=1 2 5 1 <u>7</u> <u>3</u> 1 k=2,3 <u>変化無し.....</u> <u>を化無し.....</u> k=4 2 <u>2</u> 1 <u>4</u> 3 1
```

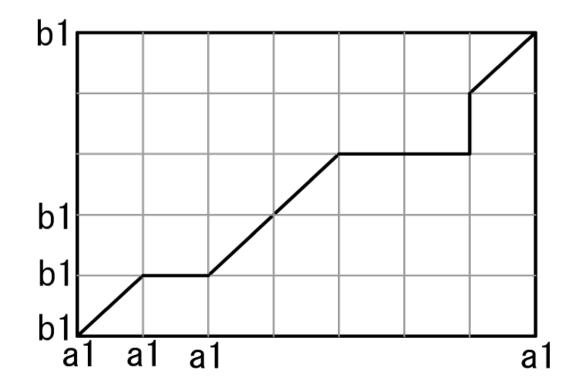
弾性マッチング elastic matching



音声認識



- ・実用的になりつつある(京大河原研: 国会の速記を自動音声認識で置き換える研究)
- これも弾性マッチング(動的計画法)



編集距離 edit distance

 "MILER"の打ち間違い "HILLER" に対して 修正候補を列挙する

- { insertion, deletion, substitution } の操作に コストを定義する
- 等しくなくてもよい
 ex. 打ち間違いやすいキーの組み合わせでは substitution のコストを低くする

```
d(i, j) = min {
  d(i-1, j) + 1 \leftarrow deletion
   d(i, j-1) + 1 \leftarrow insertion O(n m)
   d(i-1, j-1) + 0 ← 一致
   d(i-1,j-1)+1 ← 不一致(substitution)
         R
          E
          M
```