동적 계획법을 모델화한 그래프를 이루는 요소는 다음과 같습니다.

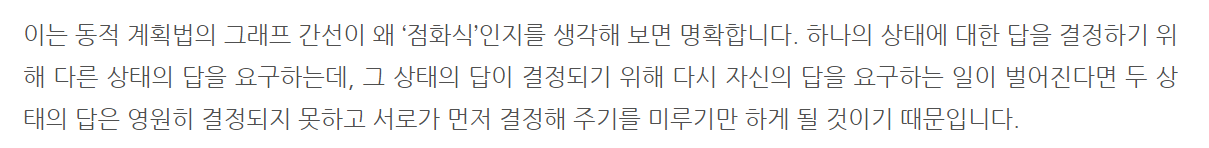
* 정점: 문제에서의 특정 상황을 유일하게 결정지을 수 있는 변수들로 이루어진 **상태**
* 간선: 상태간의 전이를 나타내는 **점화식**

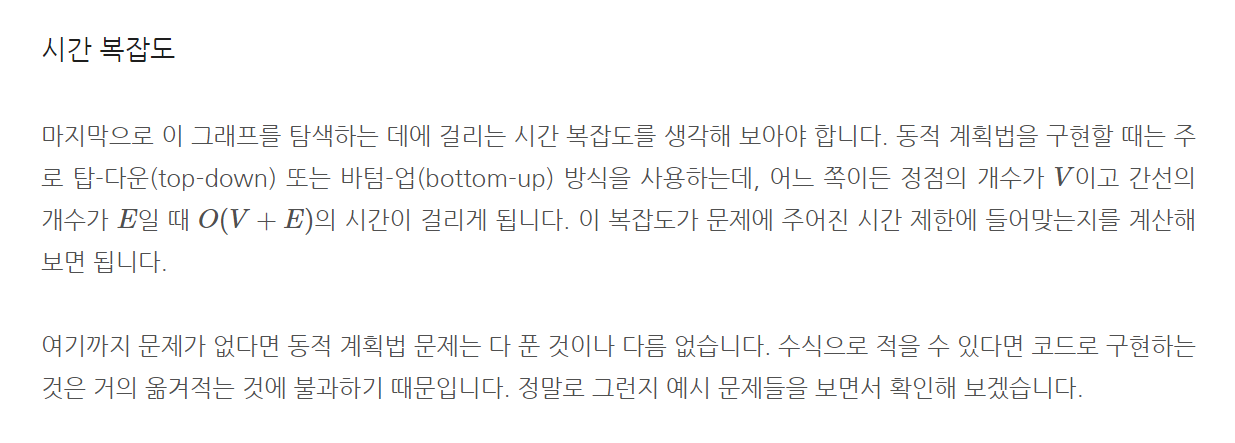
텍스트이(가) 표시된 사진

자동 생성된 설명

텍스트이(가) 표시된 사진

자동 생성된 설명

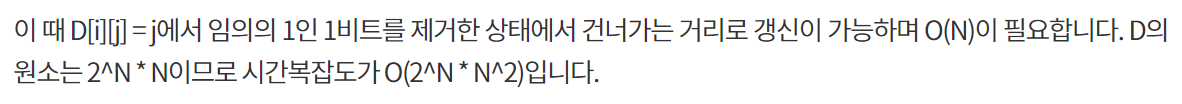




TSP같은 경우

텍스트이(가) 표시된 사진

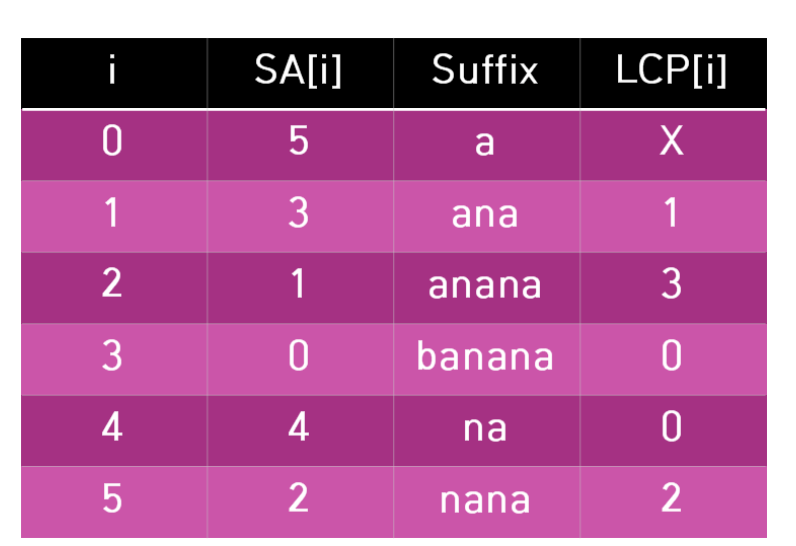
자동 생성된 설명



Suffix\_array , LCP 설명

맨버 마이어스 시간복잡도 n(logn)^2 🡪 이게 내가 쓴 방식 그룹끼리 비교하며 계속 sort/// 근데 counting sort 하면 nlogn까지 됨//

Kasai’s 🡪 O(n) 만에 만듬 LCP 알고리즘



**어떤 두 인접한 접미사 X, Y가 있고 그들의 LCP 값이 z(>0)면, X, Y에서 앞의 한 글자씩을 뺀 것 역시 접미사이며, 이들의 LCP 값은 최소 z-1이다.**

위의 내용 증명

텍스트이(가) 표시된 사진

자동 생성된 설명

텍스트, 실내, 스크린샷, 서류이(가) 표시된 사진

자동 생성된 설명

텍스트이(가) 표시된 사진

자동 생성된 설명

텍스트이(가) 표시된 사진

자동 생성된 설명

텍스트이(가) 표시된 사진

자동 생성된 설명