

## ΔΥΝΑΜΙΚΟΣ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑΤΙΣΜΟΣ

Σχεδιάζουμε αλγόριθμο δυναμικού προγραμματισμού σε προβλήματα που έχουν τα εξής χαρακτηριστικά:

- Ιδιότητα των Βέλτιστων Επιμέρους Δομών:** Οτι για να λύσουμε το πρόβλημα αρκεί να υπολογίσουμε την βέλτιστη λύση σε κάποια υποπροβλήματα, συνήθως με αναδρομή.
- Μικρός Αριθμός Υποπροβλημάτων:** Το πλήθος των υποπροβλημάτων που πρέπει να λύσουμε είναι μικρό (δηλαδή πολυωνυμικό ως προς το μέγεθος του προβλήματος)
- Επικαλυπτόμενα Επιμέρους Προβλήματα:** Οτι λύνουμε πολλές φορές τα ίδια υποπροβλήματα με αποτέλεσμα να χάνουμε χρόνο

Αλγόριθμοι Δυναμικού Προγραμματισμού:

- Υπολογισμός Αριθμού Fibonacci.** Πολυπλοκότητα:  $O(n)$
- Αλυσιδωτός Πολλαπλασιασμός Πινάκων.** Πολυπλοκότητα  $O(n^3)$
- Μέγιστη Κοινή Υπακολουθία.** Πολυπλοκότητα:  $\Theta(nm)$ .
- Συντομότερο Μονοπάτι σε Άκυκλο Κατευθυνόμενο Γράφημα (DAG).** Πολυπλοκότητα:  $O(n^2)$ .

## ΣΧΕΔΙΑΣΗ ΑΛΓΟΡΙΘΜΩΝ [www.psounis.gr](http://www.psounis.gr)

**Βήματα Σχεδίασης Αλγόριθμου Δυναμικού Προγ/μού**

- Περιγράφουμε έναν **αναδρομικό αλγόριθμο** που λύνει το πρόβλημα
- Δίνουμε την **αναδρομική σχέση** που υπολογίζει την βέλτιστη λύση (επίλυση από πάνω προς τα κάτω)
- Διαπιστώνουμε ότι ισχύουν οι **τρεις συνθήκες** για την κατασκευή του αλγορίθμου δυναμικού προγραμματισμού.
- Με βάση την αναδρομική σχέση, κατασκευάζουμε την διαδικασία επίλυσης από τα μικρά προβλήματα σε όλο και μεγαλύτερα (**επίλυση από κάτω προς τα πάνω**)
- Δίνουμε τον **επαναληπτικό αλγόριθμο** που κάνει την επίλυση του προβλήματος
- Υπολογίζουμε την **πολυπλοκότητα** του επαναληπτικού αλγορίθμου

## ΑΚΟΛΟΥΘΙΑ FIBONACCI

**ΕΙΣΟΔΟΣ:** Φυσικός n

**ΕΞΟΔΟΣ:** Ο n-οστός Fibonacci

$$f_n = \begin{cases} 1, & n=1 \text{ ή } n=2 \\ f_{n-1} + f_{n-2}, & n > 2 \end{cases}$$

**ΨΕΥΔΟΚΩΔΙΚΑΣ (ΜΕ ΑΝΑΔΡΟΜΗ)**

procedure FibRec(n)

if n=1 or n=2 then

return 1

else

a=FibRec(n-1)

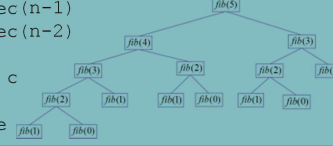
b=FibRec(n-2)

c=a+b

return c

end if

end procedure



**ΠΟΛΥΠΛΟΚΟΤΗΤΑ ΑΝΑΔΡΟΜΙΚΟΥ ΑΛΓΟΡΙΘΜΟΥ:**

$$T(n) = \begin{cases} \Theta(1), & n=1 \text{ ή } n=2 \\ T(n-1) + T(n-2) + \Theta(1), & n > 2 \end{cases}$$

**Κάτω Φράγμα:**

$$K(n) = 2K(n-2) + \Theta(1)$$

... Μέθοδος Επανάληψης

$$T(n) = \Omega(2^{\frac{n}{2}})$$

## ΣΧΕΔΙΑΣΗ ΑΛΓΟΡΙΘΜΩΝ [www.psounis.gr](http://www.psounis.gr)

**ΔΥΝΑΜΙΚΟΣ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑΤΙΣΜΟΣ:**

- Υπολόγισε την λύση επαναληπτικά από 1...n

**ΨΕΥΔΟΚΩΔΙΚΑΣ (ΜΕ ΕΠΑΝΑΛΗΨΗ)**

procedure FibSeq(n)

A[1]=1

A[2]=1

for i=3 to n

A[i]=A[i-1]+A[i-2]

end for

return A[n]

end procedure

**ΠΑΡΑΔΕΙΓΜΑ ΕΚΤΕΛΕΣΗΣ:**

| 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | ... | n      |
|---|---|---|---|---|---|-----|--------|
| 1 | 1 | 2 | 3 | 5 | 8 | ... | fib(n) |

**ΠΟΛΥΠΛΟΚΟΤΗΤΑ Αλγόριθμου Δ.Π.:**

T(n)=O(n)

**Άνω Φράγμα:**

$$A(n) = 2A(n-1) + \Theta(1)$$

... Μέθοδος Επανάληψης

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

## ΑΛΥΣΙΔΩΤΟΣ ΠΟΛΛΑΠΛΑΣΙΑΣΜΟΣ ΠΙΝΑΚΩΝ

**ΕΙΣΟΔΟΣ:**  $A_1, A_2, \dots, A_n$  όπου ο πίνακας  $A_i$  είναι διάστασης  $d_{i-1} \times d_i$ .

**ΕΞΟΔΟΣ:** Η σειρά που πολλαπλασιασμών του γινομένου  $A_1 \times A_2 \times \dots \times A_n$

**ΑΝΑΔΡΟΜΙΚΗ ΣΧΕΣΗ** (υπολογισμού της βέλτιστης λύσης):

$$M[i, j] = \begin{cases} 0, & i = j \\ \min_{i \leq k < j} \{M[i, k] + M[k+1, j] + d_{i-1}d_kd_j\}, & i < j \end{cases}$$

**ΠΑΡΑΔΕΙΓΜΑ ΕΚΤΕΛΕΣΗΣ:** για τον πολλαπλασιασμό πινάκων  $A_1 A_2 A_3 A_4$ , όταν

$A_1: 6 \times 3, A_2: 3 \times 4, A_3: 4 \times 8, A_4: 8 \times 2, A_5: 2 \times 3$

|   | 1       | 2                | 3  | 4  |
|---|---------|------------------|--|--|
| 5 |         |                  |  |  |
| 4 |         |                  |  | A4<br>0  |
| 3 |         |                  | A3<br>0  | A3A4<br>4x8x2=64   |
| 2 |         | A2<br>0          | A2A3<br>3x4x8=96   | A2A3A4<br>(A2A3)A4=96+3x4x2=96+48=144<br>A2(A3A4)=64+3x4x2=64+24=88            |
| 1 | A1<br>0 | A1A2<br>5x3x4=60 | A1A2A3<br>(A1A2)A3=60+5x4x8=220<br>A1(A2A3)=96+5x3x8=216 | A1A2A3A4<br>A1(A2A3A4)=216+5x4x2=216+40=256<br>(A1A2A3)A4=216+5x8x2=216+80=300 |

## ΣΧΕΔΙΑΣΗ ΑΛΓΟΡΙΘΜΩΝ [www.psounis.gr](http://www.psounis.gr)

**ΔΥΝΑΜΙΚΟΣ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑΤΙΣΜΟΣ:**

- Υπολόγισε την αναδρομή επαναληπτικά με βάση τη σειρά σύμφωνα με το ακόλουθο σχήμα:



**ΨΕΥΔΟΚΩΔΙΚΑΣ (ΜΕ ΕΠΑΝΑΛΗΨΗ)**

procedure DP\_MatMult( $A_1, A_2, \dots, A_n$ )

for i=1 to n

m[i, i]=0

end for

for p=2 to n

for i=2 to n-p+1

j=i+p-1

m[i, j]=+∞

for k=1 to j-1

q=M[i, k]+M[k+1, j]+d[i-1]\*d[k]\*d[j]

if (q>M[i, j]) then M[i, j]=q,

s[i, j]=k

end for

end for

return M[1, n]

end procedure

**ΠΟΛΥΠΛΟΚΟΤΗΤΑ Αλγόριθμου Δ.Π.:**

T(n)=O(n<sup>3</sup>)

## ΜΕΓΙΣΤΗ ΚΟΙΝΗ ΥΠΑΚΟΛΟΥΘΙΑ

**ΕΙΣΟΔΟΣ:** Δίδονται ακολουθίες χαρακτήρων

$X=x_1x_2x_3\dots x_n$  και  $Y=y_1y_2\dots y_m$

**ΕΞΟΔΟΣ:** Το μέγιστο μήκος κοινής τους υπακολουθίας

**ΑΝΑΔΡΟΜΙΚΗ ΣΧΕΣΗ** (υπολογισμού της βέλτιστης λύσης):

$$f_n = \begin{cases} 0, & i=0 \text{ ή } j=0 \\ d[i-1, j-1]+1, & i, j > 0 \text{ και } x_i = y_j \\ \max\{d[i, j-1], d[i-1, j]\}, & i, j > 0 \text{ και } x_i \neq y_j \end{cases}$$

**ΠΑΡΑΔΕΙΓΜΑ ΕΚΤΕΛΕΣΗΣ:** για τις συμβολοσειρές

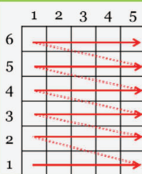
$X=abcbdf$  και  $Y=dbdaf$

|   | 1                      | 2                       | 3                        | 4                         | 5                          |
|---|------------------------|-------------------------|--------------------------|---------------------------|----------------------------|
| 5 | X=abcbdf<br>Y=d<br>c=1 | X=abcbdf<br>Y=db<br>c=1 | X=abcbdf<br>Y=dbd<br>c=2 | X=abcbdf<br>Y=dbda<br>c=2 | X=abcbdf<br>Y=dbdaf<br>c=3 |
| 4 | X=abcbdf<br>Y=d<br>c=1 | X=abcbdf<br>Y=db<br>c=1 | X=abcbdf<br>Y=dbd<br>c=2 | X=abcbdf<br>Y=dbda<br>c=2 | X=abcbdf<br>Y=dbdaf<br>c=2 |
| 3 | X=abcbdf<br>Y=d<br>c=1 | X=abcbdf<br>Y=db<br>c=1 | X=abcbdf<br>Y=dbd<br>c=2 | X=abcbdf<br>Y=dbda<br>c=2 | X=abcbdf<br>Y=dbdaf<br>c=2 |
| 2 | X=abcbdf<br>Y=d<br>c=1 | X=abcbdf<br>Y=db<br>c=1 | X=abcbdf<br>Y=dbd<br>c=2 | X=abcbdf<br>Y=dbda<br>c=2 | X=abcbdf<br>Y=dbdaf<br>c=2 |
| 1 | X=abcbdf<br>Y=d<br>c=1 | X=abcbdf<br>Y=db<br>c=1 | X=abcbdf<br>Y=dbd<br>c=2 | X=abcbdf<br>Y=dbda<br>c=2 | X=abcbdf<br>Y=dbdaf<br>c=2 |

## ΣΧΕΔΙΑΣΗ ΑΛΓΟΡΙΘΜΩΝ [www.psounis.gr](http://www.psounis.gr)

**ΔΥΝΑΜΙΚΟΣ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑΤΙΣΜΟΣ:**

- Υπολόγισε την αναδρομή επαναληπτικά με βάση τη σειρά σύμφωνα με το ακόλουθο σχήμα:



**ΨΕΥΔΟΚΩΔΙΚΑΣ (ΔΥΝΑΜΙΚΟΥ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑΤΙΣΜΟΥ)**

procedure LCS(X, Y)

for i=1 to n : c[i, 0]=0

for j=1 to m : c[0, j]=0

for i=1 to n

for j=1 to m

if  $x_i = y_j$  then

c[i, j]=c[i-1, j-1]+1

else

if (c[i-1, j]>c[i, j-1]) then

c[i, j]=c[i-1, j]

else

c[i, j]=c[i, j-1]

end if

end for

return c[n, m]

end procedure

**ΠΟΛΥΠΛΟΚΟΤΗΤΑ Αλγόριθμου Δ.Π.:**

T(n)=O(nm)

**ΕΙΣΟΔΟΣ:** Δίνεται άκυκλο κατευθυνόμενο γράφημα  $G=(V,E,W)$

**ΕΞΟΔΟΣ:** Το συντομότερο μονοπάτι από την αφετηρία στον προορισμό

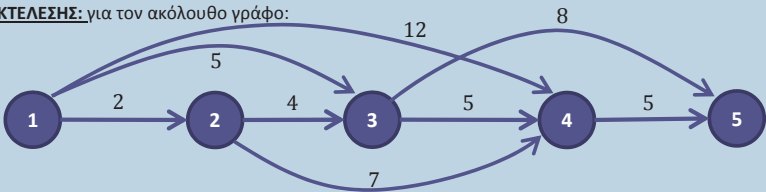
**ΑΝΑΔΡΟΜΙΚΗ ΣΧΕΣΗ** (προϋποθέτει τοπολογική ταξινόμηση των κόμβων  $1,2,...,n$ ):

$$OPT[n] = \begin{cases} 0, & n = 1 \\ \min\{OPT[j] + W[j,n] \mid (j,n) \in E\} & n > 1 \end{cases}$$

- ΔΥΝΑΜΙΚΟΣ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑΤΙΣΜΟΣ:**
- Αφού πρώτα γίνει μία ταξινόμηση των κόμβων ώστε στην διάταξη τους κάθε ακμή να είναι  $(v_i,v_j)$  με  $i < j$  (τοπολογική ταξινόμηση)
  - Ο δυναμικός προγραμματισμός υπολογίζει επαναληπτικά την αναδρομική σχέση για  $i=1,...,n$ .

**ΠΟΛΥΠΛΟΚΟΤΗΤΑ Αλγόριθμου Δ.Π.:**  
 $T(n)=O(n+m)$

**ΠΑΡΑΔΕΙΓΜΑ ΕΚΤΕΛΕΣΗΣ:** για τον ακόλουθο γράφο:



|          |                |                                  |   |                                    |
|----------|----------------|----------------------------------|---|------------------------------------|
|          | 1: $0 + 2 = 2$ | 1: $0 + 6 = 6$<br>2: $2 + 4 = 6$ | 1: $0 + 12 = 12$<br>2: $2 + 7 = 9$<br>3: $5 + 6 = 10$ | 3: $5 + 8 = 13$<br>4: $9 + 6 = 14$ |
| OPT[1]=0 | OPT[2]=2       | OPT[3]=5                         | OPT[4]=9  | OPT[5]=13                          |