Paradigmas de Resolução de Problemas

Programação Dinâmica: Definição

Prof. Edson Alves – UnB/FGA

Sumário

- 1. Definição
- 2. Implementação top-down
- 3. Implementação bottom-up

Definição

• A programação dinâmica é um paradigma de solução de problemas que combina características dos outros paradigmas

- A programação dinâmica é um paradigma de solução de problemas que combina características dos outros paradigmas
- Assim como o paradigma guloso, ela tenta, a cada iteração, optar pela melhor escolha possível

- A programação dinâmica é um paradigma de solução de problemas que combina características dos outros paradigmas
- Assim como o paradigma guloso, ela tenta, a cada iteração, optar pela melhor escolha possível
- Ela também resolve o problema através da combinação das soluções dos subproblemas, o que se assemelha à etapa de fusão da divisão e conquista

- A programação dinâmica é um paradigma de solução de problemas que combina características dos outros paradigmas
- Assim como o paradigma guloso, ela tenta, a cada iteração, optar pela melhor escolha possível
- Ela também resolve o problema através da combinação das soluções dos subproblemas, o que se assemelha à etapa de fusão da divisão e conquista
- De forma semelhante a busca completa, ela avalia todas as alternativas disponíveis igualmente

- A programação dinâmica é um paradigma de solução de problemas que combina características dos outros paradigmas
- Assim como o paradigma guloso, ela tenta, a cada iteração, optar pela melhor escolha possível
- Ela também resolve o problema através da combinação das soluções dos subproblemas, o que se assemelha à etapa de fusão da divisão e conquista
- De forma semelhante a busca completa, ela avalia todas as alternativas disponíveis igualmente
- Ela, porém, difere dos demais paradigmas porque evita recalcular um subproblema múltiplas vezes por meio da técnica da memorização, e por optar por uma ou mais alternativas apenas após avaliar todas elas

• A programação dinâmica é aplicável em problemas que possuem duas características:

- A programação dinâmica é aplicável em problemas que possuem duas características:
 - 1. subestrutura ótima (a solução do problema pode ser formada a partir das soluções ótimas dos subproblemas); e

- A programação dinâmica é aplicável em problemas que possuem duas características:
 - 1. subestrutura ótima (a solução do problema pode ser formada a partir das soluções ótimas dos subproblemas); e
 - 2. subproblemas repetidos (problemas compartilham subproblemas em comum).

- A programação dinâmica é aplicável em problemas que possuem duas características:
 - 1. subestrutura ótima (a solução do problema pode ser formada a partir das soluções ótimas dos subproblemas); e
 - 2. subproblemas repetidos (problemas compartilham subproblemas em comum).
- Caso a segunda característica não esteja presente, não há necessidade de memorização e o algoritmo será equivalente a uma busca completa

- A programação dinâmica é aplicável em problemas que possuem duas características:
 - 1. subestrutura ótima (a solução do problema pode ser formada a partir das soluções ótimas dos subproblemas); e
 - 2. subproblemas repetidos (problemas compartilham subproblemas em comum).
- Caso a segunda característica não esteja presente, não há necessidade de memorização e o algoritmo será equivalente a uma busca completa
- Como a solução do problema será formada a partir da solução dos subproblemas, esta solução pode ser descrita por meio de uma relação de recorrência

- A programação dinâmica é aplicável em problemas que possuem duas características:
 - 1. subestrutura ótima (a solução do problema pode ser formada a partir das soluções ótimas dos subproblemas); e
 - 2. subproblemas repetidos (problemas compartilham subproblemas em comum).
- Caso a segunda característica não esteja presente, não há necessidade de memorização e o algoritmo será equivalente a uma busca completa
- Como a solução do problema será formada a partir da solução dos subproblemas, esta solução pode ser descrita por meio de uma relação de recorrência
- Os subproblemas que não podem mais serem subdivididos e que são necessários para a solução dos demais constituem os casos-base do problema

 Tanto o problema quanto os subproblemas são caracterizados por estados, os quais correspondem ao conjunto de variáveis (e seus respectivos valores) que identificam unicamente uma instância do problema

- Tanto o problema quanto os subproblemas são caracterizados por estados, os quais correspondem ao conjunto de variáveis (e seus respectivos valores) que identificam unicamente uma instância do problema
- Uma transição corresponde a relação entre uma instância do problema e os subproblemas necessários à sua solução

- Tanto o problema quanto os subproblemas são caracterizados por estados, os quais correspondem ao conjunto de variáveis (e seus respectivos valores) que identificam unicamente uma instância do problema
- Uma transição corresponde a relação entre uma instância do problema e os subproblemas necessários à sua solução
- A complexidade dos algoritmos de programação dinâmica, em geral, é dada pelo produto do número total de estados pelo custo das transições de cada estado

- Tanto o problema quanto os subproblemas são caracterizados por estados, os quais correspondem ao conjunto de variáveis (e seus respectivos valores) que identificam unicamente uma instância do problema
- Uma transição corresponde a relação entre uma instância do problema e os subproblemas necessários à sua solução
- A complexidade dos algoritmos de programação dinâmica, em geral, é dada pelo produto do número total de estados pelo custo das transições de cada estado
- A dificuldade de aplicação da programação dinâmica, em geral, reside em se determinar a relação de recorrência que caracteriza a solução

Exemplo de aplicação de programação dinâmica: Números de Fibonacci

ullet Considere o problema de se determinar o n-ésimo número de Fibonacci

Exemplo de aplicação de programação dinâmica: Números de Fibonacci

- Considere o problema de se determinar o n-ésimo número de Fibonacci
- Os números de Fibonacci são definido como

$$F(n) = \left\{ \begin{array}{ll} 0, & \text{se } n = 0 \\ 1, & \text{se } n = 1 \\ F(n-1) + F(n-2), & \text{caso contrário} \end{array} \right.$$

Exemplo de aplicação de programação dinâmica: Números de Fibonacci

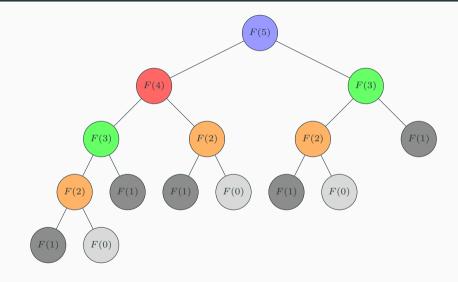
- Considere o problema de se determinar o n-ésimo número de Fibonacci
- Os números de Fibonacci são definido como

$$F(n) = \left\{ \begin{array}{ll} 0, & \text{se } n = 0 \\ 1, & \text{se } n = 1 \\ F(n-1) + F(n-2), & \text{caso contrário} \end{array} \right.$$

• Esta definição permite uma implementação direta de busca completa, com complexidade $O(2^n)$:

```
int F(int n)
{
    return n <= 1 ? n : F(n - 1) + F(n - 2);
}</pre>
```

Visualização da chamada F(5)



• A figura anterior ilustra a complexidade exponencial da implementação apresentada

- A figura anterior ilustra a complexidade exponencial da implementação apresentada
- A medida que a recursão avança, alguns estados são computados repetidas vezes

- A figura anterior ilustra a complexidade exponencial da implementação apresentada
- A medida que a recursão avança, alguns estados são computados repetidas vezes
- ullet Observe que o problema tem subestrutura ótima: o n-ésimo número de Fibonacci pode ser computado a partir de números de Fibonacci anteriores

- A figura anterior ilustra a complexidade exponencial da implementação apresentada
- A medida que a recursão avança, alguns estados são computados repetidas vezes
- ullet Observe que o problema tem subestrutura ótima: o n-ésimo número de Fibonacci pode ser computado a partir de números de Fibonacci anteriores
- A repetição de estados com subestrutura ótima o torna um candidato natural para um algoritmo de programação dinâmica

- A figura anterior ilustra a complexidade exponencial da implementação apresentada
- A medida que a recursão avança, alguns estados são computados repetidas vezes
- Observe que o problema tem subestrutura ótima: o n-ésimo número de Fibonacci pode ser computado a partir de números de Fibonacci anteriores
- A repetição de estados com subestrutura ótima o torna um candidato natural para um algoritmo de programação dinâmica
- \bullet Com a adição da memorização, a complexidade muda para O(N), um ganho significativo de performance

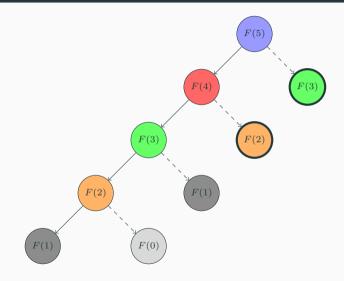
Implementação dos números de Fibonacci com PD

```
#include <bits/stdc++.h>
₃ using namespace std;
5 const int MAX { 200010 };
7 int st[MAX];
9 int F(int N)
10 {
     if (N == \emptyset \text{ or } N == 1)
           return N:
      if (st[N] != -1)
14
           return st[N];
15
16
      st[N] = F(N - 1) + F(N - 2);
18
      return st[N];
19
20 }
```

Implementação dos números de Fibonacci com PD

```
22 int main()
23 {
      ios::sync_with_stdio(false);
24
      memset(st, -1, sizeof st);
25
26
      int N;
      cin >> N;
28
29
      cout << F(N) << endl:</pre>
30
31
      return 0;
32
33 }
```

Visualização da chamada F(5) com PD



 A implementação utilizando programação dinâmica visita cada estado, no máximo, duas vezes

- A implementação utilizando programação dinâmica visita cada estado, no máximo, duas vezes
- Na primeira visita (setas contínuas) o estado é computado recursivamente, utilizando a mesma recorrência da solução de busca completa

- A implementação utilizando programação dinâmica visita cada estado, no máximo, duas vezes
- Na primeira visita (setas contínuas) o estado é computado recursivamente, utilizando a mesma recorrência da solução de busca completa
- Na segunda visita (setas pontilhadas) o estado já foi computado, e o valor armazenado na tabela é retornado imediatamente

- A implementação utilizando programação dinâmica visita cada estado, no máximo, duas vezes
- Na primeira visita (setas contínuas) o estado é computado recursivamente, utilizando a mesma recorrência da solução de busca completa
- Na segunda visita (setas pontilhadas) o estado já foi computado, e o valor armazenado na tabela é retornado imediatamente
- Assim, a complexidade é O(N)

- A implementação utilizando programação dinâmica visita cada estado, no máximo, duas vezes
- Na primeira visita (setas contínuas) o estado é computado recursivamente, utilizando a mesma recorrência da solução de busca completa
- Na segunda visita (setas pontilhadas) o estado já foi computado, e o valor armazenado na tabela é retornado imediatamente
- Assim, a complexidade é O(N)
- Observe que, exceto pela memorização e inicialização da tabela, o código é idêntico à implementação de busca completa

- A implementação utilizando programação dinâmica visita cada estado, no máximo, duas vezes
- Na primeira visita (setas contínuas) o estado é computado recursivamente, utilizando a mesma recorrência da solução de busca completa
- Na segunda visita (setas pontilhadas) o estado já foi computado, e o valor armazenado na tabela é retornado imediatamente
- Assim, a complexidade é O(N)
- Observe que, exceto pela memorização e inicialização da tabela, o código é idêntico à implementação de busca completa
- Este tipo de implementação é denominada top-down

Números de Fibonacci e Programação Dinâmica

- A implementação utilizando programação dinâmica visita cada estado, no máximo, duas vezes
- Na primeira visita (setas contínuas) o estado é computado recursivamente, utilizando a mesma recorrência da solução de busca completa
- Na segunda visita (setas pontilhadas) o estado já foi computado, e o valor armazenado na tabela é retornado imediatamente
- Assim, a complexidade é O(N)
- Observe que, exceto pela memorização e inicialização da tabela, o código é idêntico à implementação de busca completa
- Este tipo de implementação é denominada top-down
- Há uma segunda forma de implementação de algoritmos de programação dinâmica, denominada bottom-up

• Uma implementação *top-down* de um algoritmo de programação dinâmica parte da relação de recorrência para produzir uma função recursiva

- Uma implementação *top-down* de um algoritmo de programação dinâmica parte da relação de recorrência para produzir uma função recursiva
- Após a verificação dos casos-base, a tabela é consultada para se determinar se o estado já foi computado ou não

- Uma implementação *top-down* de um algoritmo de programação dinâmica parte da relação de recorrência para produzir uma função recursiva
- Após a verificação dos casos-base, a tabela é consultada para se determinar se o estado já foi computado ou não
- Em caso afirmativo, o valor armazenado na tabela é retornado

- Uma implementação *top-down* de um algoritmo de programação dinâmica parte da relação de recorrência para produzir uma função recursiva
- Após a verificação dos casos-base, a tabela é consultada para se determinar se o estado já foi computado ou não
- Em caso afirmativo, o valor armazenado na tabela é retornado
- Caso contrário, o subproblema associado ao estado é solucionado por meio de recursão

- Uma implementação *top-down* de um algoritmo de programação dinâmica parte da relação de recorrência para produzir uma função recursiva
- Após a verificação dos casos-base, a tabela é consultada para se determinar se o estado já foi computado ou não
- Em caso afirmativo, o valor armazenado na tabela é retornado
- Caso contrário, o subproblema associado ao estado é solucionado por meio de recursão
- Em seguida, a solução obtida é armazenada na tabela e então retornado

 A tabela de memorização deve ter tamanho suficiente para armazenar todos os estados possíveis (dentro dos limites das variáveis que compõem o estado)

- A tabela de memorização deve ter tamanho suficiente para armazenar todos os estados possíveis (dentro dos limites das variáveis que compõem o estado)
- Além disso, esta tabela deve ser iniciada com um valor que sinalize que o estado associado não foi computado ainda

- A tabela de memorização deve ter tamanho suficiente para armazenar todos os estados possíveis (dentro dos limites das variáveis que compõem o estado)
- Além disso, esta tabela deve ser iniciada com um valor que sinalize que o estado associado não foi computado ainda
- Este valor sentinela deve corresponder a um valor que n\u00e3o pode ser uma solu\u00e7\u00e3o de nenhum estado (-1, ∞, etc)

- A tabela de memorização deve ter tamanho suficiente para armazenar todos os estados possíveis (dentro dos limites das variáveis que compõem o estado)
- Além disso, esta tabela deve ser iniciada com um valor que sinalize que o estado associado não foi computado ainda
- Este valor sentinela deve corresponder a um valor que n\u00e3o pode ser uma solu\u00e7\u00e3o de nenhum estado (-1, ∞, etc)
- \bullet Assim, a complexidade em memória do algoritmo será, no mínimo, O(S), onde S é o total de estados possíveis

• A principal vantagem da implementação *top-down* é a simplicidade: em geral, é uma tradução literal da relação de recorrência que representa a solução do problema

- A principal vantagem da implementação top-down é a simplicidade: em geral, é uma tradução literal da relação de recorrência que representa a solução do problema
- Outra vantagem é que apenas os estados necessários à solução são computados

- A principal vantagem da implementação top-down é a simplicidade: em geral, é uma tradução literal da relação de recorrência que representa a solução do problema
- Outra vantagem é que apenas os estados necessários à solução são computados
- Por outro lado, a tabela deve ter dimensões que comportem todos os estados possíveis

- A principal vantagem da implementação top-down é a simplicidade: em geral, é uma tradução literal da relação de recorrência que representa a solução do problema
- Outra vantagem é que apenas os estados necessários à solução são computados
- Por outro lado, a tabela deve ter dimensões que comportem todos os estados possíveis
- Também há um custo de execução associado às chamadas recursivas

- A principal vantagem da implementação top-down é a simplicidade: em geral, é uma tradução literal da relação de recorrência que representa a solução do problema
- Outra vantagem é que apenas os estados necessários à solução são computados
- Por outro lado, a tabela deve ter dimensões que comportem todos os estados possíveis
- Também há um custo de execução associado às chamadas recursivas
- A ordem em que os subproblemas associados aos estados são resolvidos corresponde a uma DFS no grafo cujos vértices são os estados e as arestas as transições

• O coeficiente binomial $\binom{n}{m}$ é dado

$$\binom{n}{m} = \frac{n!}{(n-m)!m!},$$

se $n \geq m$, e $\binom{n}{m} = 0$, caso contrário

• O coeficiente binomial $\binom{n}{m}$ é dado

$$\binom{n}{m} = \frac{n!}{(n-m)!m!},$$

se $n \ge m$, e $\binom{n}{m} = 0$, caso contrário

• Os coeficientes $\binom{i}{j}$, com $0 \le j \le i$, formam a i-ésima linha do Triângulo de Pascal:



• O Triângulo de Pascal permite a visualização de uma importante relação dos coeficientes binomiais

- O Triângulo de Pascal permite a visualização de uma importante relação dos coeficientes binomiais
- Se m > 0 e m < n, então o coeficiente $\binom{n}{m}$ é dado pela soma de dois coeficientes da linha anterior: o imediatamente acima e seu antecessor

- O Triângulo de Pascal permite a visualização de uma importante relação dos coeficientes binomiais
- Se m > 0 e m < n, então o coeficiente $\binom{n}{m}$ é dado pela soma de dois coeficientes da linha anterior: o imediatamente acima e seu antecessor
- Em notação matemática,

$$\binom{n}{m} = \binom{n-1}{m} + \binom{n-1}{m-1},$$

se
$$0 < m < n$$

- O Triângulo de Pascal permite a visualização de uma importante relação dos coeficientes binomiais
- Se m > 0 e m < n, então o coeficiente $\binom{n}{m}$ é dado pela soma de dois coeficientes da linha anterior: o imediatamente acima e seu antecessor
- Em notação matemática,

$$\binom{n}{m} = \binom{n-1}{m} + \binom{n-1}{m-1},$$

se
$$0 < m < n$$

• Se m=0 ou m=n, então $\binom{n}{m}=1$

- O Triângulo de Pascal permite a visualização de uma importante relação dos coeficientes binomiais
- Se m > 0 e m < n, então o coeficiente $\binom{n}{m}$ é dado pela soma de dois coeficientes da linha anterior: o imediatamente acima e seu antecessor
- Em notação matemática,

$$\binom{n}{m} = \binom{n-1}{m} + \binom{n-1}{m-1},$$

se
$$0 < m < n$$

- Se m=0 ou m=n, então $\binom{n}{m}=1$
- Estas relações caracterizam a recorrência e os casos bases que permitem uma implementação que usa programação dinâmica para os coeficientes binomiais

Implementação dos coeficientes binomiais com DP

```
#include <bits/stdc++.h>
₃ using namespace std;
4 const int MAX { 1010 };
6 long long st[MAX][MAX];
8 long long binom(int n, int m)
9 {
      if (m > n) return ∅;
10
      if (m == 0 \text{ or } m == n) \text{ return } 1:
      if (st[n][m] != -1)
14
          return st[n][m];
15
16
      st[n][m] = binom(n - 1, m) + binom(n - 1, m - 1);
18
      return st[n][m];
19
20 }
```

• A implementação anterior pode ser melhorada em um ponto, e também corrigida, uma vez que não produz a saída correta para todas as entradas

- A implementação anterior pode ser melhorada em um ponto, e também corrigida, uma vez que não produz a saída correta para todas as entradas
- Cada linha do Triângulo de Pascal é simétrica: assim

$$\binom{n}{m} = \binom{n}{n-m}$$

- A implementação anterior pode ser melhorada em um ponto, e também corrigida, uma vez que não produz a saída correta para todas as entradas
- Cada linha do Triângulo de Pascal é simétrica: assim

$$\binom{n}{m} = \binom{n}{n-m}$$

 Este fato permite computa apenas a metade das colunas, e este espaço extra pode ser repassado para as linhas

- A implementação anterior pode ser melhorada em um ponto, e também corrigida, uma vez que não produz a saída correta para todas as entradas
- Cada linha do Triângulo de Pascal é simétrica: assim

$$\binom{n}{m} = \binom{n}{n-m}$$

- Este fato permite computa apenas a metade das colunas, e este espaço extra pode ser repassado para as linhas
- Os valores dos coeficientes crescem muito rapidamente, de modo que estouram a capacidade de armazenamento de um long long

- A implementação anterior pode ser melhorada em um ponto, e também corrigida, uma vez que não produz a saída correta para todas as entradas
- Cada linha do Triângulo de Pascal é simétrica: assim

$$\binom{n}{m} = \binom{n}{n-m}$$

- Este fato permite computa apenas a metade das colunas, e este espaço extra pode ser repassado para as linhas
- Os valores dos coeficientes crescem muito rapidamente, de modo que estouram a capacidade de armazenamento de um long long
- Uma forma de tratar isso é computar os restos destes coeficientes para um módulo M dado (em competições, é comum o valor $M=10^9+7$)

Implementação dos coeficientes binomiais melhorada

```
#include <bits/stdc++.h>
₃ using namespace std;
5 const int MAX { 1010 };
6 const long long MOD { 1000000007 };
8 long long st[2*MAX][MAX];
10 long long binom(int n, int m)
11 {
      if (m > n \text{ or } m < \emptyset)
           return 0;
14
      if (m > n - m)
15
         m = n - m:
16
      if (m == \emptyset \text{ or } m == n)
           return 1;
```

Implementação dos coeficientes binomiais melhorada

```
if (st[n][m] != -1)
21
          return st[n][m];
22
      auto res = (binom(n - 1, m) + binom(n - 1, m - 1)) \% MOD;
24
      st[n][m] = res;
26
      return res;
27
28 }
29
30 int main()
31 {
      int n. m:
32
      cin >> n >> m;
33
34
      memset(st, -1, sizeof st);
35
36
      cout << "binom(" << n << "," << m << ") = " << binom(n, m) << endl;</pre>
37
38
      return 0;
39
40 }
```

• Assim como nas implementações *top-down*, uma implementação *bottom-up* também se baseia na relação de recorrência e nos casos-base do problema

- Assim como nas implementações *top-down*, uma implementação *bottom-up* também se baseia na relação de recorrência e nos casos-base do problema
- A primeira diferença é que na implementação bottom-up todos os estados intermediários, necessários ou não, são computados

- Assim como nas implementações *top-down*, uma implementação *bottom-up* também se baseia na relação de recorrência e nos casos-base do problema
- A primeira diferença é que na implementação bottom-up todos os estados intermediários, necessários ou não, são computados
- Inicialmente os casos-base são preenchidos

- Assim como nas implementações *top-down*, uma implementação *bottom-up* também se baseia na relação de recorrência e nos casos-base do problema
- A primeira diferença é que na implementação bottom-up todos os estados intermediários, necessários ou não, são computados
- Inicialmente os casos-base são preenchidos
- Em seguida, todos os estados que dependem apenas dos casos-base são computados

Implementação bottom-up

- Assim como nas implementações *top-down*, uma implementação *bottom-up* também se baseia na relação de recorrência e nos casos-base do problema
- A primeira diferença é que na implementação bottom-up todos os estados intermediários, necessários ou não, são computados
- Inicialmente os casos-base são preenchidos
- Em seguida, todos os estados que dependem apenas dos casos-base são computados
- Após eles, os estados que podem ser computados a partir dos estados já computados

Implementação bottom-up

- Assim como nas implementações *top-down*, uma implementação *bottom-up* também se baseia na relação de recorrência e nos casos-base do problema
- A primeira diferença é que na implementação bottom-up todos os estados intermediários, necessários ou não, são computados
- Inicialmente os casos-base são preenchidos
- Em seguida, todos os estados que dependem apenas dos casos-base são computados
- Após eles, os estados que podem ser computados a partir dos estados já computados
- A ordem de preenchimento dos estados correspondem à uma ordenação topológica do grafo cujos vértices são os estados e as arestas são as transições

• Em geral, esta ordem corresponde ao preenchimento das linhas, uma por vez

- Em geral, esta ordem corresponde ao preenchimento das linhas, uma por vez
- Em outros problemas, porém, a ordem pode não ser óbvia à primeira vista

- Em geral, esta ordem corresponde ao preenchimento das linhas, uma por vez
- Em outros problemas, porém, a ordem pode não ser óbvia à primeira vista
- Esta forma de preenchimento da tabela de memorização dispensa uma inicialização prévia

- Em geral, esta ordem corresponde ao preenchimento das linhas, uma por vez
- Em outros problemas, porém, a ordem pode não ser óbvia à primeira vista
- Esta forma de preenchimento da tabela de memorização dispensa uma inicialização prévia
- Nos casos onde os elementos de uma linha dependem apenas da linha anterior, a complexidade de memória pode ser reduzida, armazenando-se apenas duas linhas por vez (O(N) ao invés de O(NM) da tabela completa da implementação top-down)

- Em geral, esta ordem corresponde ao preenchimento das linhas, uma por vez
- Em outros problemas, porém, a ordem pode não ser óbvia à primeira vista
- Esta forma de preenchimento da tabela de memorização dispensa uma inicialização prévia
- Nos casos onde os elementos de uma linha dependem apenas da linha anterior, a complexidade de memória pode ser reduzida, armazenando-se apenas duas linhas por vez (O(N) ao invés de O(NM) da tabela completa da implementação top-down)
- Por fim, implementações bottom-up não utilizam de recursão, em geral sendo baseadas em laços aninhados

Implementação bottom-up dos números de Fibonacci

```
#include <bits/stdc++.h>
3 using namespace std;
5 const int MAX { 200010 };
6 long long fib[MAX];
8 void precomp()
9 {
     fib[0] = 0;
10
     fib[1] = 1;
     for (int i = 2; i < MAX; ++i)
          fib[i] = fib[i - 1] + fib[i - 2]:
14
15 }
16
17 long long F(int N)
18 {
      return fib[N];
19
20 }
```

• Conforme comentado anteriormente, quando a relação de recorrência para valores da linha seguinte dependem apenas da linha anterior, e não é preciso manter o registro do caminho ótimo, é possível reduzir a complexidade em memória de implementações *bottom-up*

- Conforme comentado anteriormente, quando a relação de recorrência para valores da linha seguinte dependem apenas da linha anterior, e não é preciso manter o registro do caminho ótimo, é possível reduzir a complexidade em memória de implementações bottom-up
- Basta manter duas referências para dois vetores, uma para a linha atual (next) e outra para a linha anterior (prev)

- Conforme comentado anteriormente, quando a relação de recorrência para valores da linha seguinte dependem apenas da linha anterior, e não é preciso manter o registro do caminho ótimo, é possível reduzir a complexidade em memória de implementações bottom-up
- Basta manter duas referências para dois vetores, uma para a linha atual (next) e outra para a linha anterior (prev)
- Os valores de prev são usados para computar os valores de next

- Conforme comentado anteriormente, quando a relação de recorrência para valores da linha seguinte dependem apenas da linha anterior, e não é preciso manter o registro do caminho ótimo, é possível reduzir a complexidade em memória de implementações bottom-up
- Basta manter duas referências para dois vetores, uma para a linha atual (next) e outra para a linha anterior (prev)
- Os valores de prev são usados para computar os valores de next
- Em seguida, as referências são trocadas, e o processamento continua

- Conforme comentado anteriormente, quando a relação de recorrência para valores da linha seguinte dependem apenas da linha anterior, e não é preciso manter o registro do caminho ótimo, é possível reduzir a complexidade em memória de implementações *bottom-up*
- Basta manter duas referências para dois vetores, uma para a linha atual (next) e outra para a linha anterior (prev)
- Os valores de prev são usados para computar os valores de next
- Em seguida, as referências são trocadas, e o processamento continua
- Também é comum usar uma matriz bidimensional, e trocar entre as linhas por meio do valor associado à segunda dimensão

Implementação bottom-up dos coeficientes binomiais

```
1 #include <hits/stdc++ h>
₃ using namespace std;
5 const int MAX { 2010 };
6 const long long MOD { 1000000007 };
8 long long a[MAX], b[MAX];
10 long long binom(int n, int m)
11 {
      long long *prev = a. *next = b:
      prev[0] = 1:
14
      for (int i = 1: i \le n: ++i)
16
          next[0] = next[i] = 1:
```

Implementação bottom-up dos coeficientes binomiais

```
for (int j = 1; j < n; ++j)
20
               next[i] = (prev[i] + prev[i - 1]) % MOD;
          swap(prev, next);
23
24
25
      return prev[m];
26
27 }
28
29 int main()
30 {
      int n. m:
31
      cin >> n >> m;
32
33
      cout << "binom(" << n << "," << m << ") = " << binom(n, m) << endl;</pre>
34
35
      return 0;
36
37 }
```

Referências

- 1. **CORMEN**, Thomas H.; **LEISERSON**, Charles E.; **RIVEST**, Ronald; **STEIN**, Clifford. *Introduction to Algorithms*, 3rd Edition, MIT Press, 2009.
- 2. LAARKSONEN, Antti. Competitive Programmer's Handbook, 2017.
- 3. HALIM, Steve; HALIM, Felix. Competitive Programming 3, Lulu, 2013.