

《算法设计与分析》 第5.2讲 动态规划方法(2)

山东师范大学信息科学与工程学院 段会川 2014年11月

	_
_	_
_	- NA
_	

- □ 0-1背包问题的DP算法
- □ 问题定义
- □ TSP问题的DP算法
- □ 最优子结构性质分析 (Bellman方程)
- □ 算法设计
- □ 求解实例
- □ 算法伪代码及复杂度分

第5.2讲 动态规划方法(2)

0-1背包问题—形式化定义

- 给定n个重量为 w_1, w_2, \cdots, w_n 价值为 v_1, v_2, \cdots, v_n 的物品和容量为W的背包,其中 $W < \sum_{i=1}^n w_i$ 且物品不 可分割,问怎样装入物品可以获得最大的价值?
- $\square/$ 以 x_1, x_2, \cdots, x_n 表示物品的装入情况,其中 $x_i \in \{0, 1\}$, 则0-1背包问题可以表达为如下所示的优化问题:

$$\max_{x_1, x_2, \dots, x_n} V(x_1, x_2, \dots, x_n) = \sum_{i=1}^n x_i v_i,$$

s. t.
$$\sum_{i=1}^{n} x_i w_i \leq W,$$
$$x_i \in \{0, 1\}, i = 1, 2, \dots, n.$$

第5.2讲 动态规划方法(2)

0-1背包问题最优子结构性质分析

假设 (x_1,x_2,\cdots,x_n) 是所给 0-1 背包问题的一个最优解,则 (x_2,\cdots,x_n) 是下面相应子 问题的一个最优解:

, 目标函数: $\max \sum_{i=1}^{n} v_i x_i$.

证明: (反证法)设 (x_2, \cdots, x_n) 不是上述子问题的一个最优解,而 (y_2, \cdots, y_n) 是上述子 问题的一个最优解,则最优解向量 (y_2, \cdots, y_n) 所求得的目标函数的值要比解向量 (x_2, \cdots, y_n) x_z)求得的目标函数的值要大,即

王秋芬 P100

的最优值。

第5.2讲 动态规划方法(2)

0-1背包问题最优子结构性质分析

证明:(反证法)设 (x_2, \cdots, x_n) 不是上述子问题的一个最优解,而 (y_2, \cdots, y_n) 是上述子 问题的一个最优解,则最优解向量 (y_2, \cdots, y_n) 所求得的目标函数的值要比解向量 (x_2, \cdots, y_n) x_s)求得的目标函数的值要大,即

$$\sum_{i=1}^{n} v_i y_i > \sum_{i=1}^{n} v_i x_i \tag{4-9}$$

又因为最优解向量 (y_2, \dots, y_n) 满足约束条件: $\sum_{i=1}^{n} w_i y_i \leq W - w_1 x_1$, 即 $w_1 x_1 + \cdots + w_n x_n = 0$

 $\sum_{i=1}^n w_i y_i \leq W$,这说明 (x_1,y_2,\cdots,y_n) 是原问题的一个解。此时,在式(4-9)的两边同时加上 v_1x_1 ,可得不等式 $v_1x_1 + \sum_{i=1}^{n} v_iy_i > v_1x_1 + \sum_{i=1}^{n} v_ix_i = \sum_{i=1}^{n} v_ix_i$,这说明在原问题的两个解

 (x_1,y_2,y_3,\cdots,y_n) 和 (x_1,x_2,x_3,\cdots,x_n) 中,前者比后者所代表的装入背包的物品总价值要 大,即 (x_1,x_2,x_3,\cdots,x_n) 不是原问题的最优解。这与 (x_1,x_2,x_3,\cdots,x_n) 是原问题的最优解 矛盾。故 (x_2, \dots, x_n) 是上述相应子问题的一个最优解,最优子结构性质得证。

第5.2讲 动态规划方法(2)

0-1背包问题最优值的递归关系式

由于 0-1 背包问题的解是用向量 (x_1, x_2, \cdots, x_n) 来描述的。因此,该问题可以看做是 决策一个 n 元 0 - 1 向量 (x_1, x_2, \cdots, x_n) 。对于任意一个分量 x_i 的决策是"决定 x_i = 1 或 $x_i=0^n, i=1,2,\cdots,n$,对 x_{i-1} 决策后,序列 (x_1,x_2,\cdots,x_{i-1}) 已被确定。在决策 x_i 时,问题处于下列两种状态之一。

- (1) 背包容量不足以装人物品 i,则 x_i =0,装入背包的价值不增加。
- (2) 背包容量足以装入物品 i,则 $x_i=1$,装入背包的价值增加 v_i

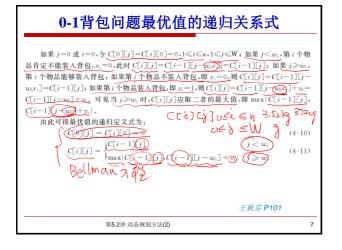
在这两种情况下,装入背包的价值最大者应该是对 x; 决策后的价值。

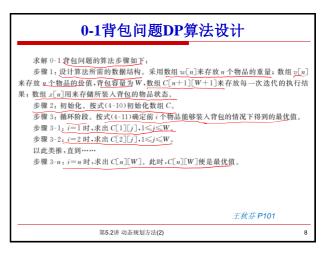
令 C[i][j]表示子问题 $\left\{\sum_{k=1}^{\infty} w_k x_k \leqslant j\right\}$ 的最优值,即 $C[i][j] = \max \sum_{i=1}^{n} v_k x_k$ 。那

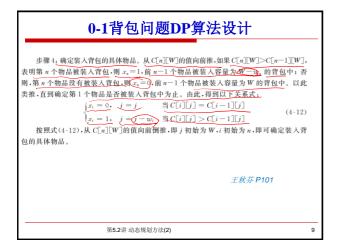
么, $([i-1)[j-w_ix_i]$ 表示该问题的子问题 $\sum_{k=1}^{n-1}w_kx_k\leqslant j-w_ix_i$ $x_k, x_i \in \{0,1\}$ $1 \leqslant k \leqslant i-1$

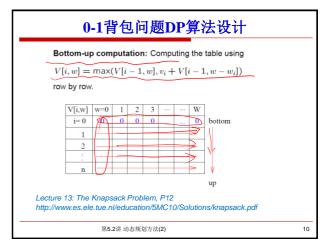
第5.2讲 动态规划方法(2)

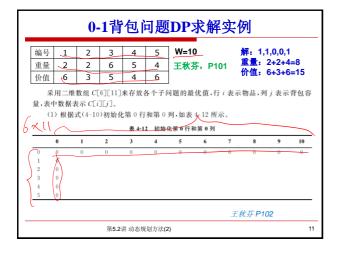
1

























0-1背包问题DP求解实例

	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
1	0	0	6	6	6	6	6	6	6	6	6	
2	0	0	6	6	9	9	9	9	9	9	9	
3	0	0	6	6	9	9	9	9	11	11	14	
4	0	0	6	6	9	9	9	10	11	13	14	
5	0	0	6	6	9	9	12	12	15	15	15	

由于 C[n][W] = C[5][10] = 15 > C[4][10] = 14, 说明物品 5 被装入了背包, 因此 $x_5 = 15$ 1,且更新 j=j-w[5]=10-4=6。由于 C[4][j]=C[4][6]=9=C[3][6],说明物品 4 没 有被装人背包,因此 $x_4=0$; 由于 C[3][j]=C[3][6]=9=C[2][6]=9,说明物品 3 没有被 装入背包,因此 $x_3=0$ 。由于 C[2][j]=C[2][6]=9>C[1][6]=6,说明物品 2 被装入了背 包,因此 $x_2=1$,且更新 j=j-w[2]=6-2=4。由于 C[1][j]=C[1][4]=6>C[0][4]=60,说明物品 1 被装人了背包,因此 $x_1 = 1$,且更新 j = j - w[1] = 4 - 2 = 2。最终可求得装人 背包的物品的最优解 $X = (x_1, x_2, \dots, x_n) = (1, 1, 0, 0, 1)$.

第5.2讲 动态规划方法(2)

王秋芬 P104

19

23

0-1背包问题DP求解实例

Example of the Bottom-up computation

Let W = 10 and

2 i 1 2 3 4 v_i 10 40 30 50

- [']	V[i,w]	U	1	2	3	4	5	6	/	8	9	10	
-\-	i = 0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
)	1	0	0	0	0	0	10	10	10	10	10	10	
۲ ا	2	0	0	0	0	40	40	40	40	40	50	50	
	3	0	0	0	0	40	40	40	40	40	50	70	
1	4	0	0	0	50	50	50	50	90	90	90	90	

Lecture 13: The Knapsack Problem P13 http://www.es.ele.tue.nl/education/5MC10/Solutions/knapsack.pdf

20

0-1背包问题DP求解算法

```
int KnapSack(int n, int w[], int v[])
                                         //物品个数 n、物品的价值 v[n]和物品的重量 w[n]
    int i, j, C[n][n], x[n];
for(i = 0; i <= n; i++)
C[i][0] = 0;
                                         //初始化第0列
     for(i = 0;i <= W;i++)
     C[0][i] = 0;
for(i=1;i<=n;i++)
                                         //初始化第0行
                                         //计算 C[i][j]
        \frac{fr(j=1;j<=0;j+1)}{if(j<w[i])} \frac{(j<w[i])}{C[i][j]=C[i-1][j];}
                C[i][j] = max(C[i-1][j])C[i-1][j-w[i]] + v[i]
                                                                                       j-=w[i];
     //构造最优解
                                                                                   else
        if(C[i][j]>C[i-1][j])
                                                                               return C[n][W];
           x[i] = 1;
                           第5.2讲 动态规划方法(2)
                                                                          王秋芬 P104-5
                                                                                                    21
```

0-1背包问题DP算法分析

行物が対ける psendopolynomial for(i = 1;i <= n;i++) //计算 C[i][j] for(j = 1; j <= W; j++) if(j < w[i]) C[i][j] = C[i-1][j]; else C[i][j] = max(C[i-1][j], C[i-1][j-w[i]] + v[i]);

在算法 KnapSack 中,第三个循环是两层嵌套的 for 循环,为此,可选定语句 $\underline{if}(j < w[i])$ 作 为基本语句,其运行时间为 $n \times W$,由此可见,算法KnapSack的时间复杂性为O(nW)。

该算法有两个较为明显的缺点:一是算法要求所给物品的重量 $w_i(1 \le i \le n)$ 是整数; 二是当背包容量 W 很大时,算法需要的计算时间较多,例如,当 W>2" 时,算法需要 O(n2") 的计算时间。因此,在这里设计了对算法 KnapSack 的改进方法,采用该方法可克服这两大 缺点。

第5.2讲 动态规划方法(2)

王秋芬 P104-5

22

24

0-1背包问题DP算法伪代码及复杂度

```
\mathsf{KnapSack}(v, w, n, W)
   for (w = 0 \text{ to } W) V[0, w] = 0;
   for (i = 1 \text{ to } n)
      for (w = 0 \text{ to } W)
          \begin{array}{l} \text{if } (w = 0 \text{ is } V) \\ \text{if } (w[i] \leq w) \\ V[i, w] = \max\{V[i-1, w], v[i] + V[i-1, w-w[i]]\}; \end{array} 
          else
              V[i, w] = V[i - 1, w];
   return V[n, W];
```

Time complexity: Clearly, O(nW).

Lecture 13: The Knapsack Problem, P14 http://www.es.ele.tue.nl/education/5MC10/Solutions/knapsack.pdf

第5.2讲 动态规划方法(2)

0-1背包问题DP算法伪代码及复杂度

```
for (w=0 to W) V[0,w]=0 ; for (i=1 to n) for (w=0 to W) if (w=0 to W) if ((w[i]\leq w) and (v[i]+V[i-1,w-w[i]]) V[i-1,w]))
               V[i, w] = v[i] + V[i - 1, w - w[i]];

keep[i, w] = 1;
               V[i, w] = V[i - 1, w];

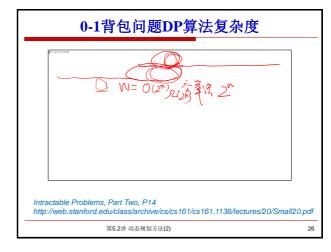
keep[i, w] = 0;
return V[n, W]:
```

Lecture 13: The Knapsack Problem, P14

http://www.es.ele.tue.nl/education/5MC10/Solutions/knapsack.pdf

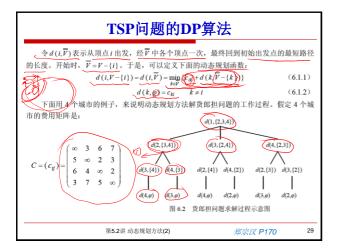
第5.2讲 动态规划方法(2)

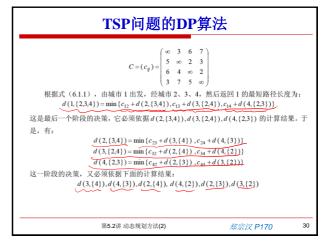




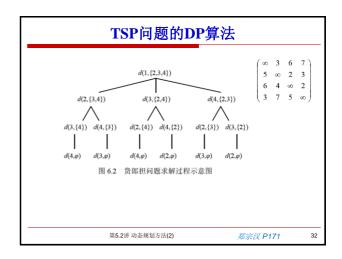
目录 □ TSP问题的Bellman方程 □ TSP问题DP算法示例 □ 0-1背包问题的DP算法 □ TSP问题DP算法复杂度 □ TSP问题的DP算法 □ Bellman-Held-Karp算 法的DP方程 □ Bellman-Held-Karp算 法示例 □ Bellman-Held-Karp算 法伪代码 □ Bellman-Held-Karp复 杂度 第5.2讲 动态规划方法(2) 27





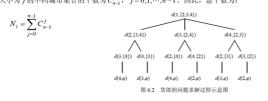


TSP问题的DP算法 再向前倒推,有: $d(3,\{4\}) = c_{34} + d(4,\varphi) = c_{34} + c_{41} = 2 + 3 = 5$ 5 ∞ 2 3 $\overline{d(4,\{3\})} = \overline{c_{43}} + \overline{d(3,\varphi)} = \overline{c_{43}} + \overline{c_{31}} = \overline{5 + 6} = \overline{11}$ 6 4 ∞ 2 $d(2, \{4\}) = c_{24} + d(4, \varphi) = c_{24} + c_{41} = 3 + 3 = 6$ 3 7 5 ∞ $d(4,\{2\}) = c_{42} + d(2,\varphi) = c_{42} + c_{21} = 7 + 5 = 12$ Tup Down $d\left(2,\left\{3\right\}\right)=c_{23}+d\left(3,\varphi\right)=c_{23}+c_{31}=2+6=8$ $d\left(3,\left\{2\right\}\right)=c_{32}+d\left(2,\varphi\right)=c_{32}+c_{21}=4+5=9$ 有了这些结果,再向后计算,有: d(2,{3,4})=min{2+5,3+11} 7 路径顺序是: 2,3,4,1 d(3,{2,4})=min{4+6,2+12}=10 路径顺序是: 3,2,4,1 $d(4,\{2,3\}) = \min\{7+8,5+9\} = 14$ 路径顺序是: 4,3,2,1 最后: $d(1,\{2,3,4\}) = \min\{3+7,6+10,7+14\} = 10$ 路径顺序是: 1,2,3,4,1 郑宗汉 P170 31



TSP问题的DP算法

$$\begin{split} d\left(i,V-\{i\}\right) &= d\left(i,\overline{V}\right) = \min_{k \in \overline{V}} \left\{c_{k} + d\left(k,\overline{V}-\{k\}\right)\right\} \\ &\qquad \qquad \left(6.1.1\right) \\ d\left(k,\varphi\right) &= c_{k} \qquad k \neq i \qquad (6.1.2) \\ & \diamond N_{i} \text{是计算式}(6.1.1) \text{th}(从页点 i 出发,返回页点 i)所需要计算的形式为 $d\left(k,\overline{V}-\{k\}\right)$ 的个数,开始计算 $d\left(k,\overline{V}-\{k\}\right)$ 时,集合 $\overline{V}-\{k\}$ 的城市数目,在不同的决策阶段分别为 $n-2$,…,0。在整个计算中,需要计算大小为 j 的不同城市集合的个数为 C_{s-1}^{j} , $j=0,1,\dots,n-1$ 。因此,总个数为;$$



第5.2讲 动态规划方法(2) 郑宗汉 P171 33

TSP问题的DP算法

$$N_i = \sum^{n-1} C_{n-1}^j$$

当 $\overline{P}-\{k\}$ 集合中的城市个数为j时,为了计 $\hat{p}_d(k,\overline{P}-\{k\})$,需要进行j次加法运算和j-1次比较运算。因此,从i城市出发,经其他城市再回到j,总的运算时间 T_i 为:

$$T_i = \sum_{j=0}^{n-1} j \cdot C_{n-1}^j < \sum_{j=0}^{n-1} n \cdot C_{n-1}^j = n \sum_{j=0}^{n-1} C_{n-1}^j$$

由二项式定理:

$$(x+y)^n = \sum_{j=1}^n C_n^j x^j y^{n-j}$$

 $\diamondsuit x = y = 1$, 可得:

 $\overline{j=0}$ $T_i < n \cdot 2^{n-1} = O(n2^n)$

则用动态规划方法求解货郎担问题,总的花费T为:

$$T = \sum_{i=1}^{n} T_i < n^2 \cdot 2^{n-1} = O(n^2 2^n)$$

第5.2讲 动态规划方法(2)

郑宗汉 P171

34

Bellman Held-Karp algorithm

- ☐ The Held-Karp algorithm, also called Bellman-Held-Karp algorithm, is a dynamic programming algorithm proposed in 1962 independently by Bellman and by Held and Karp to solve the Traveling Salesman Problem (TSP).
- ☐ There is an optimization property for TSP:
 - Every subpath of a path of minimum distance is itself of minimum distance.

http://ucilnica1213.fmf.uni-

lj.si/pluginfile.php/11706/mod_resource/content/0/HELDKarpAlgoritemZaPTP_clanek.pd

第5.2讲 动态规划方法(2)

Bellman-Held-Karp algorithm

- ☐ The Held-Karp algorithm, also called Bellman-Held-Karp algorithm, is a dynamic programming algorithm proposed in 1962 independently by Bellman and by Held and Karp to solve the Traveling Salesman Problem (TSP).
- $\hfill\Box$ There is an optimization property for TSP:
 - Every subpath of a path of minimum distance is itself of minimum distance.

第5.2讲 动态规划方法(2)

为态规划方法(2) 36

Bellman-Held-Karp algorithm

Recursive formulation [edit]

Number the cities 1, 2, . . . , N and assume we start at city 1, and the distance between city i and city j is d_{ij} . Consider subsets $S \subseteq \{2, \ldots, N\}$ of cities and, for $c \in S$, let D(S,c) be the minimum distance, starting at city 1, visiting all cities in S and finishing at city c.

First phase: if $S = \{c\}$, then $D(S, c) = d_{1,c}$. Otherwise: $D(S, c) = min_{x \in S-c} (D(S-c, x) + d_{x,c})$

Second phase: the minimum distance for a complete tour of all cities is $M = min_{c \in \{2,...,N\}}$ (D($\{2,...,N\}$, c) + d_{c,1})

A tour n_1 , \dots n_N is of minimum distance just when it satisfies M = D({2, \dots , N}, n_N) + $d_{n_N,1}$.

第5.2讲 动态规划方法(2)

Bellman-Held-Karp algorithm

```
Distance matrix: C = \begin{pmatrix} 0 & 2 & 9 & 10 \\ 1 & 0 & 6 & 4 \\ 15 & 7 & 0 & 8 \\ 6 & 3 & 12 & 0 \end{pmatrix} \begin{array}{l} g(2,\varnothing) = c_{21} = 1 \\ g(3,\varnothing) = c_{31} = 15 \\ g(4,\varnothing) = c_{41} = 6 \\ \\ k = 1, \text{ consider sets of 1 element: Set (2):} \\ \\ g(3,\{2\}) = c_{32} + g(2,\varnothing) = c_{32} + c_{21} = 7 + 1 = 8 \\ g(4,\{2\}) = c_{42} + g(2,\varnothing) = c_{42} + c_{21} = 3 + 1 = 4 \end{array} \quad \begin{array}{l} p(3,\{2\}) = 2 \\ p(4,\{2\}) = 2 \\ p(4,\{2
```

38

Bellman-Held-Karp algorithm

```
Distance matrix: C = \begin{pmatrix} 0 & 2 & 9 & 10 \\ 1 & 0 & 6 & 4 \\ 15 & 7 & 0 & 8 \\ 6 & 3 & 12 & 0 \end{pmatrix} \begin{array}{l} g(2, \varnothing) = c_{21} = 1 \\ g(3, \varnothing) = c_{31} = 16 \\ g(4, \varnothing) = c_{41} = 6 \\ \end{array} Set \{3\}: \begin{array}{l} g(2, (3)) = c_{22} + g(3, \varnothing) = c_{23} + c_{31} = 6 + 15 = 21 \\ g(4, \{3\}) = c_{42} + g(3, \varnothing) = c_{43} + c_{31} = 12 + 15 = 27 \\ g(4, \{3\}) = c_{42} + g(3, \varnothing) = c_{43} + c_{31} = 12 + 15 = 27 \\ g(2, \{4\}) = c_{24} + g(4, \varnothing) = c_{34} + c_{41} = 4 + 6 = 10 \\ g(3, \{4\}) = c_{34} + g(4, \varnothing) = c_{34} + c_{41} = 8 + 6 = 14 \\ \end{array} Set \{4\}:
```

Bellman-Held-Karp algorithm

- k = 2, consider sets of 2 elements: Set {2,3}:
 g(4,{2,3}) = min {c₄₂ + g(2,{3}), c₄₃ + g(3,{2})}
 = min {3+21, 12+8}= min {24, 20}= 20
 p(4,{2,3}) = 3
- Set {2,4}:

37

39

 $g(3,\{2,4\}) = min \{c_{32} + g(2,\{4\}), c_{34} + g(4,\{2\})\}$ = $min \{7+10, 8+4\} = min \{17, 12\} = 12$ $p(3,\{2,4\}) = 4$

• Set {3,4}:

$$\begin{split} g(2, &\{3,4\}) = \min \left\{ c_{23} + g(3, \{4\}), \, c_{24} + g(4, \{3\}) \right\} \\ &= \min \left\{ 6 + 14, \, 4 + 27 \right\} = \min \left\{ 20, \, 31 \right\} = 20 \\ p(2, \{3,4\}) &= 3 \end{split}$$

第5.2讲 动态规划方法(2)

Bellman-Held-Karp algorithm

```
· Length of an optimal tour:
```

```
f = g(1,\{2,3,4\})
= min { c12 + g(2,\{3,4\}), c13 + g(3,\{2,4\}), c14 + g(4,\{2,3\}) }
= min \{2 + 20, 9 + 12, 10 + 20\}
= min \{22, 21, 30\} = 21
```

第5.2讲 动态规划方法(2)

- Successor of node 1: $p(1,\{2,3,4\}) = 3$
- Successor of node 3: p(3, {2,4}) = 4
- Successor of node 4: $p(4, \{2\}) = 2$
- Optimal TSP tour: $1 \rightarrow 3 \rightarrow 4 \rightarrow 2 \rightarrow 1$

第5.2讲 动态规划方法(2)

Bellman-Held-Karp algorithm

