

《计算复杂性理论》 第9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 2015年11月

	_
_	_
_	7
_	

- □ 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析

第9讲 动态规划方法(2

动态规划方法(2)

0-1背包问题—形式化定义

- 一 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9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_s) 是所给 0-1 背包问题的一个最优解,则 (x_2,\cdots,x_s) 是下面相应子问题的一个最优解。

约束条件:
$$\begin{cases} \sum_{i=2}^s w_i x_i \leqslant W - w_1 x_1 \\ x_i \in \{0,1\} \quad 2 \leqslant i \leqslant n \end{cases}, \quad \texttt{目标函数:} \max \sum_{i=2}^s v_i x_{i:i}$$

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

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

王秋芬 P100

第9讲 动态规划方法(2)

4

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_s)不是上述子问题的一个最优解,而(y_2,\cdots,y_s)是上述子问题的一个最优解,则最优解问量(y_2,\cdots,y_s)所求得的目标函数的值要比解问量(x_2,\cdots,x_s)求得的目标函数的值要大.即

$$\sum_{i=2}^{n} v_{i} y_{i} > \sum_{i=2}^{n} v_{i} x_{i} \tag{4-9}$$

又因为最优解向量 (y_2, \cdots, y_n) 满足约束条件: $\sum_{i=2}^n w_i y_i \leqslant W - w_1 x_1$,即 $w_1 x_1 + w_2 x_1 = w_1 x_1 + w_2 x_2 = w_1 x_1 + w_1 x_2 = w_1 x_1 + w_2 x_2 = w_1 x_1 + w_1 x_2 = w_1 x_1 + w_1 x_2 = w_1 x_1 + w_2 x_2 = w_1 x_1 + w_1 x_2 = w_1 x_1 + w_2 x_2 = w_1 x_1 + w_1 x_2 = w_1 x_1 + w_2 x_2 = w_1 x_1 + w_1 x_2 = w_1 x_1 + w_2 x_2 = w_1 x_1 + w_1 x_2 = w_1 x_1 + w_2 x_2$

 $\sum\limits_{i=2}^s w_{i} y_i {\leqslant} \mathbf{W}$,这说明 (x_1,y_2,\cdots,y_s) 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 $v_1x_1+\sum_{i=2}^s v_iy_i>v_1x_1+\sum_{i=2}^s v_ix_i=\sum_{i=1}^s v_ix_i$,这说明在原问题的两个解 (x_1,y_2,y_3,\cdots,y_s) 和 (x_1,x_2,x_3,\cdots,x_s) 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_s) 不是原问题的最优解。这与 (x_1,x_2,x_3,\cdots,x_s) 是原问题的最优解,不用。故 (x_1,x_2,x_3,\cdots,x_s) 是上述相应于问题的一个最优解。最优子结构性质得证。

王秋芬 P100

第9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_r) 来描述的。因此,该问题可以看做是决策 $-(x_1, x_2, \cdots, x_r)$ 。对于任意 $-(x_1, x_2, \cdots, x_r)$ 。对于任意 $-(x_1, x_2, \cdots, x_{r-1})$ 已被确定,在决策 $-(x_1, x_2, \cdots, x_{r-1})$ 记载。

- (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
$$\begin{cases} \sum_{k=1}^{i} w_k x_k \leqslant j \\ x_k \in \{0,1\} & 1 \leqslant k \leqslant i \end{cases}$$
 的最优值,即 $C[i][j] = \max \sum_{k=1}^{i} v_k x_k$ 。那

$$\Delta, C[i-1][j-w_ix_i] 表示该问题的子问题 \begin{cases} \sum_{k=1}^{i-1} w_kx_k \leqslant j-w_ix_i \\ x_k, x_i \in \{0,1\} & 1 \leqslant k \leqslant i-1 \end{cases}$$
 的最优值.

王秋芬 P100-1

第0世 动太垌划方注(2)

0-1背包问题最优值的递归关系式

如果 j=0 或 i=0,令 C[0][j]=C[i][0]=0, $1 \leqslant i \leqslant n$, $1 \leqslant j \leqslant W$;如果 $j \leqslant w$,第 i 个物品肯定不能装入背包, $x_i=0$,此时 $C[i][j]=C[i-1][j]=w_ix_i]=C[i-1][j]$;如果 $j \geqslant w$,第 i 个物品能够装入背包,如果第 i 个物品来关入背包,即 $x_i=0$,则 $C[i][j]=C[i-1][j-w_ix_i]=C[i-1][j]$;如果第 i 个物品装入背包,即 $x_i=1$,则 $C[i][j]=C[i-1][j-w_ix_i]+v_i=C[i-1][j-w_i]+v_i$,可见当 $j \geqslant w_i$ 时,C[i][j] 应取二者的最大值,即 $\max (C[i-1][j],C[i-1][j-w_i]+v_i$

由此可得最优值的递归定义式为:

$$C[0][j] = C[i][0] = 0$$

$$C[i][j] = \begin{cases} C[i-1][j] & j < w_i \\ \max\{C[i-1][j], C[i-1][j-w_i] + v_i\} & j \ge w_i \end{cases}$$

$$(4-11)$$

第9讲 动态规划方法(2)

0-1背包问题DP算法设计

求解 0-1 背包问题的算法步骤如下:

步骤 1:设计算法所需的数据结构。采用数组 w[n]来存放 n 个物品的重量;数组 v[n]来存放 n 个物品的价值。背包容量为 W,数组 C[n+1][W+1]来存放每一次迭代的执行结果;数组 x[n]用来存储所装入背包的物品状态。

步骤 2: 初始化。按式(4-10)初始化数组 C。

步骤 3: 循环阶段。按式(4-11)确定前 i 个物品能够装入背包的情况下得到的最优值。

步骤 3-1: i=1 时,求出 C[1][j],1 $\leq j \leq W$ 。

步骤 3-2: i=2 时,求出 C[2][j],1 $\leq j \leq W$ 。

以此类推,直到 ……

步骤 3-n: i=n 时,求出 C[n][W]。此时,C[n][W]便是最优值。

王秋芬 P101

第9讲 动态规划方法(2)

0-1背包问题DP算法设计

步骤 4; 确定装入背包的具体物品。从 C[n][W] 的值向前推,如果 C[n][W] > C[n-1][W],表明第 n 个物品被装入背包,则 $x_*=1$,前 n-1 个物品被装人容量为 $W-w_*$ 的背包中;否则,第 n 个物品没有被装入背包,则 $x_*=0$,前 n-1 个物品被装入容量为 W 的背包中。以此类推,直到确定第 1 个物品是否被装入背包中为止。由此,得到以下关系式;

$$\begin{cases} x_i = 0, & j = j \\ x_i = 1, & j = j - w_i \end{cases} \stackrel{\text{def}}{=} C[i][j] = C[i-1][j]$$

$$(4-12)$$

按照式(4-12),从C[n][W]的值向前倒推,即j初始为W,i初始为n,即可确定装人背包的具体物品。

王秋芬 P101

第9讲 动态规划方法(2)

0-1背包问题DP算法设计

Bottom-up computation: Computing the table using

 $V[i, w] = \max(V[i-1, w], v_i + V[i-1, w-w_i])$

row by row.

V[i,w]	w=0	1	2	3	 	W	
i= 0	0	0	0	0	 	0	bottom
1						>	
2						>	
:						>	
n						>	V
							1112

Lecture 13: The Knapsack Problem, P12

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

第9讲 动态规划方法(2)

划方法(2) 10

0-1背包问题DP求解实例

编号	1	2	3	4	5	W=10	解: 1,1,0,0,1
重量	2	2	6	5	4	王秋芬,P101	重量: 2+2+4=
价值	6	3	5	4	6		价值: 6+3+6=

采用二维数组 C[6][11]来存放各个子问题的最优值,行i表示物品,列j表示背包容量,表中数据表示 C[i][j]。

(1) 根据式(4-10)初始化第0行和第0列,如表4-12所示。

表 4-12 初始化第 0 行和第 0 列

	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										
2	0										
3	0										
4	0										
5	0										

王秋芬 P102

第9讲 动态规划方法(2)

0-1背包问题DP求解实例

编号	1	2	3	4	5	W=10	解: 1,1,0,0,1
重量	2	2	6	5	4	王秋芬,P101	重量: 2+2+4=8 价值: 6+3+6=15
价值	6	3	5	4	6		价值: 6+3+6=15

(2) i=1 时,求出 C[1][j],1 $\leqslant j \leqslant W$ 。

由于物品 1 的重量 $w_1=2$,价值 $v_1=6$,根据式(4-11),分两种情况讨论。

① 如果 j<w₁,即 j<2 时,C[1][j]=C[0][j]。

② 如果 j≥w₁, 即 j≥2 时,C[1][j]=max⟨C[0][j],C[0][j-w₁]+v₁⟩=max⟨C[0][j], C[0][j-2]+6]。

i=1 时的内容如表 4-13 所示。

表 4-13 i=1 时的内容

	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										
3	0										
4	0										
5	0										

第9讲 动态规划方法(2) *王秋芬 P102*











1 0 0 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6 2 0 0 0 6 6 9 9 9 9 9 11 11 14 4 0 0 6 6 9 9 9 9 10 11 13 14
0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
1 0 0 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6 2 0 0 0 6 6 9 9 9 9 9 11 11 14 4 0 0 6 6 9 9 9 9 10 11 13 14
2 0 0 6 6 9 9 9 9 9 9 9 9 9 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
4 0 0 6 6 9 9 9 10 11 13 14
5 0 0 6 6 9 9 12 12 15 15 15
(7) 从 $C[n][W]$ 的值根据式(4-12)向前推,最终可求出装人背包的具体物品,即问

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 被裝入了背包, 因此 $x_5=1$, 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 没有被装入背包,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 $x_5=0$ 。由于 C[2][j]=C[2][6]=9>C[1][6]=6,说明物品 2 被接入了背包,因此 $x_5=0$,由于 C[2][j]=C[2][6]=9>C[1][6]=6 记明物品 2 被接入了背包,因此 $x_1=1$,且更新 j=j-w[2]=6-2=4。由于 C[1][j]=C[1][4]=6>C[0][4]=0)说明物品 1 被装入了背包,因此 $x_1=1$,且更新 j=j-w[1]=4-2=2。最终可求得装入背包的物品的最优解 $X=(x_1,x_2,\cdots,x_n)=(1,1,0,0,1)$,

第9讲 动态规划方法(2)

王秋芬 P104

王秋芬 P104-5

21

23

19

0-1背包问题DP求解实例

Example of the Bottom-up computation

Let W = 10 and

V[i, w]	0	1	2	3	4	5	6	7	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
2	0	0	0	0	40	40	40	40	40	50	50
3	0	0	0	0	40	40	40	40	40	50	70
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

第9讲 动态规划方法(2)

方法(2) 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]
       for(i = 1; i <= 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]);
    //构造最优解
                                                                           else
      if(C[i][j]>C[i-1][j])
                                                                              x[i] = 0;
                                                                        return C[n][W];
           x[i] = 1;
```

第9讲 动态规划方法(2)

0-1背包问题DP算法分析

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 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 $w_i(1\leqslant i\leqslant n)$ 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 $W>2^\circ$ 时,算法需要 $O(n2^\circ)$ 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9讲 动态规划方法(2)

王秋芬 P104-5

22

0-1背包问题DP算法伪代码及复杂度

```
\begin{split} & \mathsf{KnapSack}(v, w, n, W) \\ & \{ & \mathsf{for} \ (w = 0 \ \mathsf{to} \ W) \ V[0, w] = 0; \\ & \mathsf{for} \ (i = 1 \ \mathsf{to} \ n) \\ & \mathsf{for} \ (w = 0 \ \mathsf{to} \ W) \\ & & \mathsf{if} \ (w[i] \le w) \\ & & V[i, w] = \mathsf{max} \{ V[i-1, w], v[i] + V[i-1, w-w[i]] \}; \\ & \mathsf{else} \\ & & V[i, w] = V[i-1, w]; \\ & \mathsf{return} \ V[n, W]; \\ \} \end{split}
```

Time complexity: Clearly, O(nW).

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

第9讲 动态规划方法(2)

0-1背包问题DP算法伪代码及复杂度

```
 \begin{aligned} & \mathsf{KnapSack}(v,w,n,W) \\ & \text{ for } (w = 0 \text{ to } W) V[0,w] = 0; \\ & \text{ for } (i = 1 \text{ to } n) \\ & \text{ for } (w = 0 \text{ to } W) \\ & \text{ if } (w | ij \leq w) \text{ and } (w[i] + V[i-1,w-w[i]]) \\ & V[i,w] = v[i] + V[i-1,w-w[i]]; \\ & \text{ beep}[i,w] = 1; \\ & \text{ beep}[i,w] = 1; \\ & V[i,w] = V[i-1,w]; \\ & \text{ beep}[i,w] = 0; \\ & K = W; \\ & \text{ for } (i = n \text{ downto } 1) \text{ if } (\text{beep}[i,K] = 1) \\ & \text{ (output; } \\ & K = K - w[i]; \\ & \text{ return } V[n,W]; \end{aligned}
```

Lecture 13: The Knapsack Problem, P14

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

第9讲 动态规划方法(2)

0-1背包问题DP算法复杂度

- A polynomial-time algorithm is one that runs in time polynomial in the total number of bits required to write out the input to the problem.
- · How many bits are required to write out the value W?
 - · Answer: O(log W).
- Therefore, O(nW) is **exponential** in the number of bits required to write out the input.
 - Example: Adding one more bit to the end of the representation of W doubles its size and doubles the runtime.
- This algorithm is called a pseudopolynomial time algorithm, since it is a polynomial in the numeric value of the input, not the number of bits in the input.

Intractable Problems, Part Two, P13

http://web.stanford.edu/class/archive/cs/cs161/cs161.1138/lectures/20/Small20.pdf

第9讲 动态规划方法(2)

0-1背包问题DP算法复杂度

- The runtime of O(nW) is better than our old runtime of $O(2^n n)$ assuming that $W = o(2^n)$.
 - · That's little-o, not big-O.
- In fact for *any* fixed *W*, this algorithm runs in linear time!
- Although there are exponentially many subsets to test, we can get away with just linear work if W is fixed!

Intractable Problems, Part Two, P14

http://web.stanford.edu/class/archive/cs/cs161/cs161.1138/lectures/20/Small20.pdf

第9讲 动态规划方法(2)

方法(2) 26

目录

□ 0-1背包问题的DP算法

□ TSP问题的DP算法

- □ TSP问题的Bellman方程
- □ TSP问题DP算法示例
- □ TSP问题DP算法复杂度
- □ 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

27

第9讲 动态规划方法(2)

TSP问题的DP算法

例 6.1 货郎担问题。

如果对任意数目的n个城市,分别用 $1\sim n$ 的数字编号,则这个问题归结为在有向赋权 图 G=<V,E>中,寻找一条路径最短的哈密尔顿回路问题。其中, $V=\{1,2,\cdots,n\}$ 表示城市 项点;边 $(i,j)\in E$ 表示城市i到城市j的距离, $i,j=1,2,\cdots,n$ 。这样,可以用图的邻接矩阵 C来表示各个城市之间的距离,把这个矩阵称为费用矩阵。如果 $(i,j)\in E$,则 $c_{ij}>0$;否则, $c_{ij}=\infty$ 。

第9讲 动态规划方法(2)

郑宗汉 P169

28

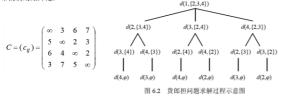
TSP问题的DP算法

 $\phi d(i,\overline{\nu})$ 表示从项点i出发, $\otimes \overline{\nu}$ 中各个项点一次,最终回到初始出发点的最短路径的长度。开始时, $\overline{\nu}=\nu-\{i\}$ 。于是,可以定义下面的动态规划函数:

$$d(i, V - \{i\}) = d(i, \overline{V}) = \min_{k \in V} \{c_{ik} + d(k, \overline{V} - \{k\})\}$$
(6.1.1)

 $d(k,\varphi) = c_{ki} \qquad k \neq i \tag{6.1.2}$

下面用 4 个城市的例子,来说明动态规划方法解货郎担问题的工作过程。假定 4 个城市的费用矩阵是:



第9讲 动态规划方法(2)

郑宗汉 P170 29

TSP问题的DP算法

$$C = (c_{ij}) = \begin{pmatrix} \infty & 3 & 6 & 7 \\ 5 & \infty & 2 & 3 \\ 6 & 4 & \infty & 2 \\ 3 & 7 & 5 & \infty \end{pmatrix}$$

根据式 (6.1.1) ,由城市 1 出发,经城市 2、3、4,然后返回 1 的最短路径长度为; $d(1,\{2.3.4\})=\min\{c_{12}+d(2,\{3.4\}),c_{13}+d(3,\{2.4\}),c_{14}+d(4,\{2.3\})\}$

这是最后一个阶段的决策,它必须依据 $d(2,\{3,4\}),d(3,\{2,4\}),d(4,\{2,3\})$ 的计算结果。于是,有:

$$\begin{split} d\left(2,\{3,4\}\right) &= \min\left\{c_{23} + d\left(3,\{4\}\right), c_{24} + d\left(4,\{3\}\right)\right\} \\ d\left(3,\{2,4\}\right) &= \min\left\{c_{32} + d\left(2,\{4\}\right), c_{34} + d\left(4,\{2\}\right)\right\} \\ d\left(4,\{2,3\}\right) &= \min\left\{c_{42} + d\left(2,\{3\}\right), c_{43} + d\left(3,\{2\}\right)\right\} \end{split}$$

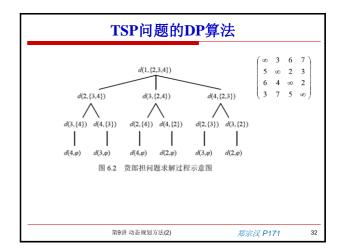
这一阶段的决策,又必须依据下面的计算结果: $d(3,\{4\}),d(4,\{3\}),d(2,\{4\}),d(4,\{2\}),d(2,\{3\}),d(3,\{2\})$

第9讲 动态规划方法(2)

郑宗汉 P170

TSP问题的DP算法

```
再向前倒推,有:
                           d\left(3,\left\{4\right\}\right) = c_{34} + d\left(4,\varphi\right) = c_{34} + c_{41} = 2 + 3 = 5
                                                                                             ∞ 2 3
                           d\left(4,\left\{3\right\}\right) = c_{43} + d\left(3,\varphi\right) = c_{43} + c_{31} = 5 + 6 = 11
                                                                                         6 4 ∞ 2
                           d(2,\{4\}) = c_{24} + d(4,\varphi) = c_{24} + c_{41} = 3 + 3 = 6
                                                                                                 5 on
                           d(4,\{2\}) = c_{42} + d(2,\varphi) = c_{42} + c_{21} = 7 + 5 = 12
                            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.
                                                                     路径顺序是: 1,2,3,4,1
             d(1,\{2,3,4\}) = \min\{3+7,6+10,7+14\} = 10
                               第9讲 动态规划方法(2)
                                                                                郑宗汉 P170
                                                                                                            31
```



TSP问题的DP算法

$$\begin{split} d(i,V-\{i\}) &= d(i,\overline{V}) = \min_{k \in \mathcal{V}} \{c_{ik} + d(k,\overline{V} - \{k\})\} \\ d(k,\varphi) &= c_{ik} \quad k \neq i \\ \Leftrightarrow N_i \text{是计算式}(6.1.1) 时(从顶点 i 出发,返回顶点 i)所需要计算的形式为 $d(k,\overline{V} - \{k\})$$$

令 N_i 是计算式(6.1.1)时(从顶点i 出发,返回顶点i)所需要计算的形式为 $d(k,\overline{V}-\{k\})$ 的个数。开始计算 $d(i,V-\{i\})$ 时,集合 $V-\{i\}$ 中有n-1个城市。以后,在计算 $d(k,\overline{V}-\{k\})$ 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_{n-1}^{J} , j=0,1,...,n-1。因此,总个数为:

$$N_i = \sum_{j=0}^{n-1} C_{n-1}^j$$

$$d(2,(3,4)) \qquad d(3,(2,4)) \qquad d(4,(2)) \qquad d(4,(2,3))$$

$$d(3,(4)) \qquad d(4,(3)) \qquad d(2,(4)) \qquad d(4,(2)) \qquad d(2,(3)) \qquad d(3,(2))$$

$$d(4,\varphi) \qquad d(3,\varphi) \qquad d(4,\varphi) \qquad d(2,\varphi) \qquad d(3,\varphi) \qquad d(2,\varphi)$$
图 6.2 類單担问题求解过程示意图

第9讲 动态规划方法(2) 郑宗汉 P171

TSP问题的DP算法

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

当 $\overline{\nu}-\{k\}$ 集合中的城市个数为j时,为了计 $\widehat{p}_d(k,\overline{\nu}-\{k\})$,需要进行j次加法运算和j-1次比较运算。因此,从j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:

33

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9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9讲 动态规划方法(2)

第9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).
- ☐ There is an optimization property for TSP:
 - Every subpath of a path of minimum distance is itself of minimum distance.

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9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} g(2,\varnothing)=c_{21}=1 g(3,\varnothing)=c_{31}=15 g(4,\varnothing)=c_{41}=6 k=1, consider sets of 1 element: Set \{2\}:  g(3,\{2\})=c_{32}+g(2,\varnothing)=c_{32}+c_{21}=7+1=8 \qquad p(3,\{2\})=2 \\ g(4,\{2\})=c_{42}+g(2,\varnothing)=c_{42}+c_{21}=3+1=4 \qquad p(4,\{2\})=2  第9백 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} = 16 \\ g(4, \varnothing) = c_{41} = 6 \\ \\ g(4, \varnothing) = c_{41} = 6 \\ \\ g(4, \{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_{34} + g(3, \varnothing) = c_{43} + c_{31} = 12 + 15 = 27 \\ g(2, \{4\}) = c_{34} + 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 \\ g(3, \{4\}) = c_{34} + g(4, \varnothing) = c_{34} + c_{41} = 8 + 6 = 14 \\ g(3, \{4\}) = c_{34} + g(4, \varnothing) = c_{34} + c_{41} = 8 + 6 = 14 \\ g(3, \{4\}) = c_{34} + g(4, \varnothing) = c_{34} + c_{41} = 8 + 6 = 14 \\ g(3, \{4\}) = c_{34} + g(4, \varnothing) = c_{34} + c_{41} = 8 + 6 = 14 \\ g(3, \{4\}) = c_{34} + g(4, \varnothing) = c_{34} + c_{41} = 8 + 6 = 14 \\ g(3, \{4\}) = c_{34} + g(4, \varnothing) = c_{34} + c_{41} = 8 + 6 = 14 \\ g(3, \{4\}) = c_{34} + g(4, \varnothing) = c_{34} + c_{41} = 8 + 6 = 14 \\ g(3, \{4\}) = c_{34} + g(4, \varnothing) = c_{34} + c_{41} = 8 + 6 = 14 \\ g(3, \{4\}) = c_{34} + g(4, \varnothing) = c_{34} + c_{41} = 8 + 6 = 14 \\ g(3, \{4\}) = c_{34} + g(4, \varnothing) = c_{34} + c_{41} = 8 + 6 = 14 \\ g(3, \{4\}) = c_{34} + g(4, \varnothing) = c_{34} + c_{41} = 8 + 6 = 14 \\ g(3, \{4\}) = c_{34} + g(4, \varnothing) = c_{34} + c_{41} = 8 + 6 = 14 \\ g(3, \{4\}) = c_{44} + g(4, \varnothing) = c_{44} + c_{41} = 8 + 6 = 14 \\ g(3, \{4\}) = c_{44} + g(4, \varnothing) = c_{44} + c_{44} = 8 + 6 = 14 \\ g(3, \{4\}) = c_{44} + g(4, \varnothing) = c_{44} + c_{44} = 8 + 6 = 14 \\ g(4, \{4\}) = c_{44} + g(4, \varnothing) = c_{44} + c_{44} = 8 + 6 = 14 \\ g(4, \{4\}) = c_{44} + c_{44} + c_{44} = 8 + 6 = 14 \\ g(4, \{4\}) = c_{44} + c_{44} + c_{44} = 8 + 6 = 14 \\ g(4, \{4\}) = c_{44} + c_{44} + c_{44} = 8 + 6 = 14 \\ g(4, \{4\}) = c_{44} + c_{44} + c_{44} = 8 + 6 = 14 \\ g(4, \{4\}) = c_{44} + c_{44} + c_{44} + c_{44} = 8 + 6 = 14 \\ g(4, \{4\}) = c_{44} + c
```

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}:

 $\begin{array}{l} g(2,\{3,4\}) = \min \; \{c_{23} + g(3,\{4\}), \, c_{24} + g(4,\{3\})\} \\ = \min \; \{6+14, \, 4+27\} = \min \; \{20, \, 31\} = 20 \\ p(2,\{3,4\}) = 3 \end{array}$

第9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9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9讲 动态规划方法(2)

Bellman-Held-Karp algorithm

```
function algorithm T SP (G, n) for k := 2 to n do C(\{1, k\}), k) := d_{1,k} end for for s = 3 to n do for all S \subseteq \{1, 2, \ldots, n\}, |S| = s do for all k \in S do \{C(S, k) = \min_{m \neq 1, m \neq k, m \in S} [C(S - \{k\}, m) + d_{m,k}]\} end for end for end for opt := \min_{k \neq 1} [C(\{1, 2, 3, \ldots, n\}, k) + d_{1,k}] return (opt) end
```

第9讲 动态规划方法(2)

Bellman-Held-Karp algorithm

Faster than the exhaustive enumeration but still exponential, and the drawback of this algorithm, though, is that it also uses a lot of space: the worst-case time complexity of this algorithm is $O(2^n n^2)$ and the space $O(2^n n)$.

Time: the fundamental operations employed in the computation are additions and comparisons. The number of each in the first phase is given by

$$\left(\sum_{k=2}^{n-1} k(k-1) \binom{n-1}{k}\right) + (n-1) - (n-1)(n-2)2^{n-3} + (n-1)$$

and the number of occurrence of each in the second phase is $\sum_{k=2}^{n-1} k = \frac{n(n-1)}{2} - 1$

Space:
$$(\sum_{k=2}^{n-1} k \binom{n-1}{k}) + (n-1) = (n-1)2^{n-2}$$

第9讲 动态规划方法(2)

目录

- □ 0-1背包问题的DP算法
- □ TSP问题的DP算法

第9讲 动态规划方法(2)

