

动态规划入门与动规四要素

主讲人 令狐冲



动态规划 Dynamic Programming

简称动规或者DP 是一种算法思想,而不是一种具体的算法



核心思想: 由大化小

动态规划的算法思想: 大规模问题的依赖于小规模问题的计算结果

类似思想算法的还有: 递归, 分治法



动态规划 DP vs 贪心法 Greedy



动态规划的两种实现方法

- 1. 记忆化搜索 (使用递归实现)
- 2. 多重循环 (使用for循环实现)



Triangle

https://www.lintcode.com/problem/triangle/

https://www.jiuzhang.com/solution/triangle/

让我们用多重循环的重做一下这个题

自底向上的动态规划



状态: 坐标

方程: 到哪儿去

初始化:终点

答案: 起点

```
minimumTotal(self, triangle):
n = len(triangle)
# state: dp[i][j] 代表从 i,j 走到最底层的最短路径值
dp = [0] * (i + 1) for i in range(n)
# initialize: 初始化终点(最后一层)
for i in range(n):
    dp[n-1][i] = triangle[n-1][i]
# function: 从下往上倒过来推导, 计算每个坐标到哪儿去
\# dp[i][j] = min(dp[i + 1][j], dp[i + 1][j + 1]) + triangle[i][j]
for i in range(n - 2, -1, -1):
    for j in range(i + 1):
       dp[i][j] = min(dp[i + 1][j], dp[i + 1][j + 1]) + triangle[i][j]
# answer: 起点就是答案
return dp[0][0]
```

自顶向下的动态规划



状态: 坐标

方程: 从哪儿来

初始化:起点

答案: 终点

```
def minimumTotal(self, triangle):
   n = len(triangle)
   # state: dp[i][j] 代表从 0, 0 走到 i, j 的最短路径值
   dp = [[0] * (i + 1) for i in range(n)]
   # initialize: 三角形的左边和右边要初始化
   # 因为他们分别没有左上角和右上角的点
   dp[0][0] = triangle[0][0]
   for i in range(1, n):
       dp[i][0] = dp[i - 1][0] + triangle[i][0]
       dp[i][i] = dp[i - 1][i - 1] + triangle[i][i]
   # function: dp[i][j] = min(dp[i - 1][j - 1], dp[i - 1][j]) + triangle[i][j]
   # i, j 这个位置是从位置 i - 1, j 或者 i - 1, j - 1 走过来的
   for i in range(2, n):
       for j in range(1, i):
           dp[i][j] = min(dp[i-1][j], dp[i-1][j-1]) + triangle[i][j]
   # answer: 最后一层的任意位置都可以是路径的终点
   return min(dp[n - 1])
```



自顶向下 vs 自底向上

两种方法都可以, 爱用哪个用哪个 一个关心从哪儿来,一个关心到哪儿去

我要到哪里去?



我从哪里来?



庄子三连



动规四要素

状态,方程,初始化,答案

递归四要素 vs 动规四要素



动规的状态 State —— 递归的定义

- 用 f[i] 或者 f[i][j] 代表在某些特定条件下某个规模更小的问题的答案
- 规模更小用参数 i,j 之类的来划定

动规的方程 Function —— 递归的拆解

- 大问题如何拆解为小问题
- f[i][j] = 通过规模更小的一些状态求 max / min / sum / or 来进行推导

动规的初始化 Initialize —— 递归的出口

- 设定无法再拆解的极限小的状态下的值
- 如 f[i][0] 或者 f[0][i]

动规的答案 Answer —— 递归的调用

- 最后要求的答案是什么
- 如 f[n][m] 或者 max(f[n][0], f[n][1] ... f[n][m])



递归四要素完全对应动规四要素

这也就是为什么动态规划可以使用 "递归"版本的记忆化搜索来解决的原因!



不同的路径 Unique Paths

https://www.lintcode.com/problem/unique-paths/

https://www.jiuzhang.com/solutions/unique-paths/

求方案总数类 DP 题