

2nd: Dynamic Programming

手写题

Step Problem

1. Modeling

- 如果青蛙跳上第n级台阶，它可以从第n-1级台阶跳1级，也可以从第n-2级台阶跳2级。因此，跳上n级台阶的方法数是跳上n-1级和跳上n-2级台阶的方法数之和。
- 该问题可以抽象为斐波那契数列问题，其递推公式为： $f(n) = f(n-1) + f(n-2)$ 。

1. Algorithm description

2. 定义一个数组 `dp`，其中 `dp[i]` 表示青蛙跳到第i级台阶的方法数。

3. 初始条件为 `dp[1] = 1`，`dp[2] = 2`。

4. 对于 $n \geq 3$ ， $dp[i] = dp[i-1] + dp[i-2]$ 。

5. 最终 `dp[n]` 即为青蛙跳到第n级台阶的所有可能方法数。

6. Time complexity

时间复杂度为 $O(n)$ ，因为我们只需遍历一次从第3级到第n级台阶。

1. Space complexity

空间复杂度为 $O(n)$ ，因为我们使用了一个大小为 `n+1` 的数组来存储中间结果。

Buy!

1. Modeling

- 经典的01背包问题。
- 01背包问题的决策：
 - 不选，去考虑下一个；
 - 选，背包容量减掉相应重量，总值加上相应价值。
- 01背包问题的状态转移方程： $(j$ 表示花费预算， i 表示当前物品)

- $f[j] = \max(f[j], f[j - v[i]] + p[i])$ 这里 $v[i]$ 是物品的价格, $p[i]$ 是物品的重要程度。
 - 目标状态: $f[n]$
1. Algorithm description
 2. 初始化:
 - 记预算钱数为 n , 物品数为 m , 每个物品的价格为 v , 重要程度为 p 。
 3. 计算过程: 两重循环, 第一重循环遍历 m 个物品, 第二重循环从预算为 n 开始递减。
 4. 边界条件: 注意选择物品时需要判断是否还有足够的预算。
 5. Time complexity

$O(MN)$

分析: 状态转移过程中两重循环

1. Space complexity

$O(N)$

分析: 预算 n 远大于物品数 m , $f[N]$ 占用最大空间

Counting

(1) Modeling

- 该题只求 a 的数量, 则可用计数类动态规划解决。
- 令 $f[i]$ 表示数组长度为 i 的方案数, 则状态转移时其由两部分构成:

(设新加入的区间长度为 $S[j]$)

 1. $[1, i - S[j]]$, 这部分方案数为 $f[i - S[j]]$;
 2. $[i - S[j] + 1, i]$, 这部分长度为 $S[j]$, 设其方案数为 v_j (表示 S 可组成的所有长度为 $S[j]$ 、最小值也为 $S[j]$ 的数组的数量)。

两部分相互独立，因此总方案数为二者方案数之积。

- 求解 v_j ：由定义知第二部分区间内最小值为 $S[j]$ ，故数组由集合 $T_j = \{x \in S | x \geq S[j]\}$ 中的元素组成。

可以发现， $v_j = \text{方案数}(\text{从 } T_j \text{ 中取出必须包含 } S[j] \text{ 的 } S[j] \text{ 个元素})$ 。

即 $v_j = \text{方案数}(\text{从 } T_j \text{ 中取出 } S[j] \text{ 个元素}) - \text{方案数}(\text{从 } T_j \text{ 中取出不包含 } S[j] \text{ 的 } S[j] \text{ 个元素})$ 。

易得：前者方案数为 $|T_j|^{S[j]}$ ，后者方案数为 $|T_j \setminus \{S[j]\}|^{S[j]}$ 。

由 S 的定义可得 $|T_j| = m - j + 1$ ， $|T_j \setminus \{S[j]\}| = m - j$ 。

则最终 $v_j = (m - j + 1)^{S[j]} - (m - j)^{S[j]}$

(2) Algorithm description

1. 初始化 $f[\dots] = 0$
2. 提前从1到 m 枚举 j ，用快速幂快速计算 v_j
3. 边界条件： $f[0] = 1$
4. 状态转移：
for $i = 1$ to n
 for $j = 1$ to m ，且 $S[j] \leq i$
 $f[i] += f[i - S[j]] * v_j$
5. 最终结果： $f[n]$

(3) Time complexity

快速幂的时间复杂度为 $O(\log S[j])$ ，由 S 的性质，即步骤2的时间复杂度为 $O(m \log S[m])$ 。

第4步的时间复杂度为 $O(nm)$ 。

则总体时间复杂度为 $O(nm + m \log S[m])$

(4) Space complexity

共涉及变量 $v[1\dots m]$ ， $f[1\dots n]$ ，因此总体空间复杂度为 $O(n + m)$ 。

Ex. Buy! Buy! Buy!

1. Modeling

- 本质是带有依赖的01背包问题。
- 01背包问题的决策：
 - 不选，去考虑下一个；
 - 选，背包容量减掉相应重量，总值加上相应价值。
- 01背包问题的状态转移方程：（j表示花费预算，i表示当前物品）
$$f[j] = \max(f[j], f[j-w[i]]+c[i])$$
- 本题的决策：
 - 不选，去考虑下一个；
 - 选且只选这个主件；
 - 选这个主件，并且选附件1（需要判断是否可以进行）；
 - 选这个主件，并且选附件2（需要判断是否可以进行）；
 - 选这个主件，并且选附件1和附件2（需要判断是否可以进行）。
- 令main_item_w数组表示某个主件的费用，main_item_c数组表示某个主件的价值。
- 令二维数组acc_item_w表示某个附件的费用，acc_item_c表示某个附件的价值，数组中[i][0]表示这个主件i的附件数量，只能等于0、1或2，[i][1]或[i][2]的值代表以i为主件的附件1或者附件2的相关信息。
- 本题的状态转移方程：
 - 不选附件：
$$f[j] = \max(f[j], f[j - \text{main_item_w}[i]] + \text{main_item_c}[i])$$
 - 选附件1：
$$f[j] = \max(f[j], f[j - \text{main_item_w}[i] - \text{acc_item_w}[i][1]] + \text{main_item_c}[i] + \text{acc_item_c}[i][1])$$
 - 选附件2：
$$f[j] = \max(f[j], f[j - \text{main_item_w}[i] - \text{acc_item_w}[i][2]] + \text{main_item_c}[i] + \text{acc_item_c}[i][2])$$

- 选附件1和附件2：

$$f[j] = \max(f[j], f[j - \text{main_item_w}[i] - \text{acc_item_w}[i][1] - \text{acc_item_w}[i][2]] + \text{main_item_c}[i] + \text{acc_item_c}[i][1] + \text{acc_item_c}[i][2])$$

- 目标状态： $f[n]$

2. Algorithm description

- 初始化：
 - 记预算钱数为 n ，物品数为 m ，每个物品的价格为 v_i ，重要程度为 p_i ，对应的主件为 q_i ，如果 $q_i = 0$ ，则表示这个物品就是主件。
 - 读入输入时更新 $\text{main_item_w}[M]$ 、 $\text{main_item_c}[M]$ 、 $\text{acc_item_w}[M][3]$ 和 $\text{acc_item_c}[M][3]$ ；
 - 初始化 $f[N]$ 为0。
- 计算过程：两重循环，第一重循环遍历 m 个物品，第二重循环从预算为 n 开始递减。
- 边界条件：注意选择附件时需要判断是否还有足够的预算。
 - 选附件1：
 $\text{if } (j \geq \text{main_item_w}[i] + \text{annex_item_w}[i][1])$
 - 选附件2：
 $\text{if } (j \geq \text{main_item_w}[i] + \text{annex_item_w}[i][2])$
 - 选附件1和附件2：
 $\text{if } (j \geq \text{main_item_w}[i] + \text{annex_item_w}[i][1] + \text{annex_item_w}[i][2])$

3. Time complexity

- $O(MN)$
- 分析：状态转移过程中两重循环

4. Space complexity

- $O(N)$
- 分析：预算 n 远大于物品数 m ， $f[N]$ 占用最大空间

OJ题

Optimal Display Rental

1. Modeling

问题是找到三个广告牌，它们的字体大小严格递增 $s_i < s_j < s_k$ ，并且租金成本最小。可以使用动态规划解决此问题

定义一个动态规划数组 `dp[i][l]`，表示以广告牌 i 结尾的长度为 l 的严格递增子序列的最小总成本。这里的 $l=1,2,3$ 对应的是长度为 1（单个广告牌）、长度为 2 和长度为 3 的严格递增子序列。

1. Algorithm description

2. 初始化 $dp[i][1] = c[i]$ ，表示每个广告牌的初始租金。

3. 状态转移方程：对于每个广告牌 i ，遍历所有广告牌 j (当 $j < i$ 且 $s[j] < s[i]$ 时)：

·当

$l = 2$ 或 $l = 3$ 时：

$$dp[i][l] = \min(dp[i][l], dp[j][l-1] + c[i])$$

4. 最后找到所有 $dp[i][3]$ 中的最小值。如果没有找到有效的子序列，则输出 -1。

5. Time complexity

该算法主要时间复杂度来源于嵌套的双重循环：

- 外层循环 遍历广告牌 i ，总共执行了 $n - 1$ 次
- 内层循环 对于每个广告牌 i ，我们从 0 遍历到 $i - 1$ ，并且在每次循环中判断 $s[j] < s[i]$ ，如果条件满足，则进行状态转移

综上，算法的时间复杂度为： $O(n^2)$

1. Space complexity

该算法使用了一个二维动态规划数组 $dp[i][l]$ ，大小为 $n \times 3$ ，存储每个广告牌对应长度为 1、2、3 的最小租金子序列。

由于每个广告牌有 3 个状态需要存储，所以 `dp` 的空间复杂度是 $O(n)$

Sheep Transport Problem

1. Modeling

- 问题需要找到分批次运输绵羊过河的最优策略，使得总的渡河时间最短；
- 可设 $dp[j]$ 为运输 j 头绵羊渡河所需要的最短时间， $sum[i]$ 表示一次运输 i 头绵羊渡河的时间，可得到状态转移方程 $dp[j] = \min(dp[j], dp[j - i] + sum[i])$ 。

2. Algorithm description

- a. 要计算运输 N 头绵羊渡河的最短时间，初始化 $dp[i]$ 为一个大数 INF ；
- b. 设 $sum[i]$ 为一次运输 i 头绵羊过河所需要的时间，因为题目给出了每增加一头羊所需要加上的渡河时间，故可通过计算前缀和的方式计算出 $sum[i]$ ；
- c. 如果要多次渡河，每次运送绵羊后都需要返回，故在 $sum[i]$ 上加上Bob和木筏来回所需的时间 $2m$ （最后一次渡河后不需要回来，故最后需减去 m ）；
- d. 得到状态转移方程： $dp[j] = \min(dp[j], dp[j - i] + sum[i])$ 。

3. Time complexity

- $sum[i]$ 计算的复杂度为 $O(n)$ ，二重循环计算状态转移方程的时间复杂度为 $O(n^2)$ ，故总的时间复杂度为 $O(n^2)$ 。

4. Space complexity

- 存储动态规划数组 dp 数组，运输时间 sum 数组， $weight$ 数组所需要的空间都为 $O(n)$ ，因此总的空间复杂度为 $O(n)$ 。

Ant Foraging

(1) Modeling

- 问题可简化为找到两条从起点到终点的不相交路径，使得所经过格子上的食物总量最大
- 定义 $dp[k][i][j]$ 表示蚂蚁从起点分别在两条路径上经过 k 步后，分别处于位置 $(i, k + 2 - i)$ 和 $(j, k + 2 - j)$ 时能收集到的最大食物量，动态规划的解法将模拟两条路径，并确保两条路径不重叠。

(2) Algorithm description

- 1、初始状态为 $dp[0][1][1] = 0$
- 2、状态转移方程：

对于每一步 k ，计算 $dp[k][i][j]$ ：

$$dp[k][i][j] = \max(dp[k-1][i-1][j-1], dp[k-1][i][j-1], dp[k-1][i-1][j], dp[k-1][i][j]) + a[i][k+2-i] + a[j][k+2-j]$$

(3) Time complexity

该算法的主要循环是基于三维动态规划表 $dp[k][i][j]$ 的更新，其中：

- 外层循环 k 遍历了从 1 到 $m+n-2$ ，总共遍历 $m+n-2$ 次。
- 中层循环
 j 遍历从 1 到 m ，但每次最多遍历到 $k+1$ ，因此遍历次数与 k 的大小有关，最多为 m 。
- 内层循环
 i 遍历从 $j+1$ 到 m ，与中层循环 j 类似，最多也是 m 次。

对于每一个 k ，最多执行 $O(m^2)$ 次的状态转移。

综上，算法的时间复杂度为：

$$O((m+n) * m^2)$$

(4) Space complexity

该算法使用了一个三维动态规划数组 $dp[k][i][j]$ ，其维度为 $dp[k][i][j]$ ：

- k 的取值范围为 0 到 $m+n-2$ ，因此有 $m+n-2$ 个状态。
- i 和 j 的最大值分别为 m 。

因此，动态规划表的空间复杂度为： $O((m+n) * m^2)$

Extra Problem

1. Modeling

定义一个动态规划数组 $dp[i][j]$ ，表示用前 i 种花来摆放恰好 j 盆花的方案数。

- 边界条件： $dp[0][0] = 1$ ，表示没有花时摆放 0 盆的方案数为 1。
- 递推关系：对于第 i 种花，我们可以摆放 0 到 $a[i-1]$ 盆花。因此， $dp[i][j]$ 可以从 $dp[i-1][j-k]$ 转移而来，其中 $0 \leq k \leq a[i-1]$ 且 $j-k \geq 0$ 。

$$dp[i][j] = \sum_{k=0}^{\min(j, a[i-1])} dp[i-1][j-k]$$

为了优化上面的求和，可以使用前缀和优化：

$$dp[i][j] = dp[i][j-1] + dp[i-1][j] - dp[i-1][j-a[i-1]-1] \text{ (if } j - a[i-1] - 1 \geq 0 \text{)}$$

1. Algorithm description

2. 初始化 $dp[0][0] = 1$ ，其他 $dp[0][j] = 0$ 。

3. 对于每种花 i 从 1 到 n ：

对于每个可能的总盆数 j 从 0 到 m ：计算 $dp[i][j]$ 使用前缀和优化。

4. 结果为 $dp[n][m]$ ，并对答案取模 $1e6+7$ 。

5. Time complexity

$O(n \times m)$, 因为我们需要填充一个 $n \times m$ 的表格。

1. Space complexity

$O(n \times m)$, 用于存储dp数组。