Programmation Dynamique

Sandrine Vial sandrine.vial@prism.uvsq.fr

Janvier 2014

Introduction

- Programmation Dynamique :
 Stratégie de résolution de problèmes semblable à diviser pour régner mais les sous-problèmes ne sont pas indépendants.
- Idée Centrale :
 On mémorise les solutions des sous-problèmes pour ne pas les recalculer.
- Application : Problème d'optimisation



Sac à dos à valeurs entières

- Données :
 - N objets
 - Chaque objet i: Poids w_i et Valeur c_i
 - ullet Un sac à dos contenant un poids de W.
- Question : Maximiser la valeur des objets contenus dans le sac à dos.

Solutions

- Variante fractionnaire :
 Résolution par un algorithme glouton :
 - Pour chaque objet, on calcule $c_i/w_i=k_i$ et on prend les objets dans l'ordre décroissant de leur k_i .
- Variante du tout ou rien :
 - Algorithme glouton ne fonctionne plus
 - Utilisation programmation dynamique.

Solution : Programmation Dynamique

- C(v, i): Meilleur cout pour remplir un sac de taille v avec les i premiers objets.
- Notre problème s'écrira : C(W, N)
- La récurrence :

$$C(v,i) = \max \begin{cases} C(v,i-1) & ext{si l'on ne prend pas l'ob} \\ C(v-w_i,i-1)+c_i & ext{si l'on prend l'objet } i \end{cases}$$

Multiplication de matrices

- Données : une suite $\langle A_1, A_2, \dots, A_n \rangle$ de *n* matrices
- Question : Calculer $A_1 \times A_2 \times \cdots \times A_n$ avec le moins possible de multiplications scalaires.

Propriétés

- Multiplication de *n* matrices :
 - Multiplication associative
 - N'importe quel parenthèsage aboutit au meme résultat.
- Sous-problème :
- Multiplication de deux matrices.

Exemple

- 4 matrices : A_1, A_2, A_3, A_4
- Résultat : $A_1 \times A_2 \times A_3 \times A_4$.
- Parenthèsages possibles :

$$(A_1 \times (A_2 \times (A_3 \times A_4)))$$

 $(A_1 \times ((A_2 \times A_3) \times A_4))$
 $((A_1 \times A_2) \times (A_3 \times A_4))$
 $((A_1 \times (A_2 \times A_3)) \times A_4)$
 $(((A_1 \times A_2) \times A_3) \times A_4)$

Algorithme

Algorithme 1 Multiplication de 2 matrices A et B.

```
C = A \times B
```

Evaluation du cout

- A de dimensions : $p \times q$
- B de dimensions : $q \times r$
- $C = A \times B$ de dimensions : $p \times r$.
- Temps de calcul dépend du nombre de multiplications scalaires : $p \times q \times r$

Evaluation : exemple

- Trois matrices : $A_1(10 \times 100)$; $A_2(100 \times 5)$; $A_3(5 \times 50)$.
- $((A_1 \times A_2) \times A_3)$:
 - Cout $(A_1 \times A_2) = 10 \times 100 \times 5 = 5000$
 - Cout $(A_1A_2 \times A_3) = 10 \times 5 \times 50 = 2500$
 - Total = 7500 multiplications scalaires.
- $(A_1 \times (A_2 \times A_3))$:
 - Cout $(A_2 \times A_3) = 100 \times 5 \times 50 = 25000$
 - Cout $(A_1 \times A_2 A_3) = 10 \times 100 \times 50 = 50000$
 - Total = 75000 multiplications scalaires.

Facteur 10 entre les 2 solutions!



Enoncé du problème

- Données :
 - Une suite $\langle A_1, A_2, \dots, A_n \rangle$ de *n* matrices
 - Matrice A_i de dimensions : $p_{i-1} \times p_i$
- Question :
 - Parenthéser $A_1 \times A_2 \times \cdots \times A_n$ de façon à minimiser le nombre de multiplications scalaires.

Nombre de parenthésages

- P(n) : nombre de parenthésages d'une suite de n matrices.
- P(1) = 1
- $P(n) = \sum_{k=1}^{n-1} P(k) \times P(n-k)$
- P(n) = C(n-1): nombre de catalan où $C(n) = \frac{1}{n+1}C_{2n}^n = \Omega(4^n/n^{3/2})$

Nombre de solutions est donc exponentiel en n



Structure d'un parenthésage optimal

- $A_{i..j} = A_i \times A_{i+1} \times ... \times A_{j-1} \times A_j$
- Parenthésage optimal sépare le produit $A_1 \times A_2 \times \cdots \times A_n$ en 2 entre A_k et A_{k+1}
- Pour une valeur de k :
 Cout Final = Cout du calcul de A_{1..k} + Cout du calcul de A_{k+1..n} + Cout multiplication de A_{1..k} × A_{k+1..n}.

Solution Récursive

On cherche à définir récursivement la valeur d'une solution optimale en fonction des solutions optimales aux sous-problèmes.

- $m[i,j] = \text{nbe min de multiplications pour le calcul de } A_{i,j}$
- m[1,n]= manière la plus économique pour calculer $A_{1..n}$

Définition récursive :

- m[i, i] = 0, $A_{i..i} = A_i$, pas de multiplications.
- $m[i,j] = \min_{i \le k < j} (m[i,k] + m[k+1,j] + p_{i-1} \times p_j \times p_k)$ si i < j.
- s[i,j] = k: valeur de k correspondant au m[i,j] optimal.

Nbe de sous-problèmes est réduit : un sous-pb pour chaque chois de i et j : de l'ordre de n^2 .



Algorithme

En entrée : la suite de dimensions des matrices $p_0 p_1 ... p_n$.

Algorithme 2 Ordonner Suite de Matrices

```
Début
pour i de 1 à n
     m[i,i] \leftarrow 0
fin pour
pour l de 2 à n faire
      pour i de 1 à n - l + 1 faire
           j \leftarrow i + l - 1
            m[i,j] \leftarrow \infty
             pour k de i à j-1 faire
                  \mathbf{q} \leftarrow \mathbf{m}[\mathbf{i},\mathbf{k}] + \mathbf{m}[\mathbf{k}+1,\mathbf{j}] + p_{i-1} \times p_k \times p_i
                    si q < m[i,j]
                         m[i,j] \leftarrow q
                         s[i,j] \leftarrow k
                    fin si
             fin pour
      fin pour
fin pour
Fin
```

Construction de la solution optimale

Algorithme 3 Multiplier (A,s,i,j)

```
\begin{array}{l} \text{D\'ebut} \\ \text{si } i > j \\ & \textbf{X} \leftarrow \text{Multiplier}(\textbf{A}, \textbf{s}, \textbf{i}, \textbf{s}[\textbf{i}, \textbf{j}]) \\ & \textbf{Y} \leftarrow \text{Multiplier}(\textbf{A}, \textbf{s}, \textbf{s}[\textbf{i}, \textbf{j}] + 1, \textbf{j}) \\ & \text{retourner MultiplierMatrice}(\textbf{X}, \textbf{Y}) \\ \text{sinon} \\ & \text{retourner } A_i \\ \text{fin si} \end{array}
```