本节大纲

- 有状态的序列型动态规划
- 状态划分
- 特点:
 - -题目变种多
 - 没有固定模板
 - 见招拆招

序列型动态规划



- 给定一个序列
- 动态规划方程**f**[i]中的下标i表示<mark>前i个元素a[0], a[1], ..., a[i-1]</mark>的某种性质 <u>- 坐标型的**f**[i]表示以a,</u>为结尾的某种性质
- 初始化中, **f[0]**表示空序列的性质 - 坐标型动态规划的初始条件**f[0]**就是指以**a**₀为结尾的子序列的性质

序列型动态规划

LintCode 516 Paint House II



- 题意:
- 有一排N栋房子, 每栋房子要漆成K种颜色中的一种
- 任何两栋相邻的房子不能漆成同样的颜色
- · 房子i染成第j种颜色的花费是cost[i][j]
- 问最少需要花多少钱油漆这些房子
- 例子:
- 输入:
 - -N=3, K=3
 - Cost = [[14,2,11],[11,14,5],[14,3,10]]
- 输出:
 - -10 (房子O蓝色, 房子1绿色, 房子2蓝色, 2+5+3=10)

- 这题和Paint House非常类似,只是颜色种类变成K种
- 动态规划思路和Paint House一样, 需要记录油漆前i栋房子并且房子i-1 是颜色1, 颜色2, ..., 颜色K的最小花费: f[i][1], f[i][2], ..., f[i][K]

动态规划组成部分二:转移方程

1000 九章算法

• 设油漆前i栋房子并且房子i-1是颜色1, 颜色2, ...颜色K的最小花费分别为 f[i][1], f[i][2], ..., f[i][K]

 $f[i][1] = \min\{f[i-1][2] + \text{cost}[i-1][1], \ f[i-1][3] + \text{cost}[i-1][1], \ \dots, \ f[i-1][K] + \text{cost}[i-1][1]\}$

 $f[i][2] = \min\{f[i-1][1] + \cos t[i-1][2], f[i-1][3] + \cos t[i-1][2], ..., f[i-1][K] + \cos t[i-1][2]\}$

...

 $f[i][K] = min\{f[i-1][1] + cost[i-1][K], f[i-1][2] + cost[i-1][K], ..., f[i-1][K-1] + cost[i-1][K]\}$

动态规划组成部分二:转移方程



- 设油漆前i栋房子并且房子i-1是颜色1, 颜色2, ...颜色K的最小花费分别为 f[i][1], f[i][2], ..., f[i][K]
- $f[i][j] = min_{k\neq j} \{f[i-1][k]\} + cost[i-1][j]$
- 直接计算的时间复杂度(计算步数)
 - -i从0到N
 - -j从1到K
 - k从1到K
 - $-O(NK^2)$

能不能加快?

- $f[i][j] = \min_{k \neq i} \{f[i-1][k]\} + cost[i-1][j]$
- 每次需要求f[i-1][1], ..., f[i-1][K]中除了一个元素之外其他元素的最小值



动态规划常见优化



• $f[i][j] = \min_{k \neq j} \{f[i-1][k]\} + cost[i-1][j]$

如果最小值是第i个元素,次小值是第j个元素 1. 只要除掉的元素不是第i个,剩下的最小值就是第i个元素 2. 如果除掉的元素是第i个,剩下的最小值就是第j个元素



动态规划常见优化



- $f[i][j] = \min_{k \neq i} \{f[i-1][k]\} + cost[i-1][j]$
- 记录下f[i-1][1], ..., f[i-1][K]中的最小值和次小值分别是哪个
- 假如最小值是f[i-1][a], 次小值是f[i-1][b]
- 则对于j=1,2,3,...,a-1, a+1,...,K, f[i][j] = f[i-1][a] + cost[i-1][j]
- f[i][a] = f[i-1][b] + cost[i-1][a],
- 时间复杂度降为O(NK)

LintCode 392 House Robber



- 题意:
- 有一排N栋房子(0~N-1), 房子i里有A[i]个金币
- 一个窃贼想选择一些房子偷金币
- 但是不能偷任何挨着的两家邻居, 否则会被警察逮住
- 最多偷多少金币
- 例子:
- 输入: A={3, 8, 4}
- 输出:8 (只偷第二家的金币)

动态规划组成部分一:确定状态

疆北章等法

- 最后一步: 窃贼的最优策略中, 有可能偷或者不偷最后一栋房子N-1
- 情况1:不偷房子N-1
 - -简单, 最优策略就是前N-1栋房子的最优策略
- 情况2: 偷房子N-1
 - 仍然需要知道在前N-1栋房子中最多能偷多少金币,但是,需要保证不偷**第**N-2栋房子



动态规划组成部分一:确定状态



- 如何知道在不偷**房子N-2**的前提下,在前N-1栋房子中最多能偷多少金币呢?
 - -用f[i][0]表示不偷房子i-1的前提下,前i栋房子中最多能偷多少金币
 - -用f[i][1]表示偷房子i-1的前提下,前i栋房子中最多能偷多少金币



动态规划组成部分二:转移方程



- 设f[i][0]为不偷房子i-1的前提下,前i栋房子中最多能偷多少金币
- 设f[i][1]为偷房子i-1的前提下,前i栋房子中最多能偷多少金币

 $f[i][0] = max{f[i-1][0], f[i-1][1]}$

因为**不偷**房子i-1, 所以房子i-2可以选择偷或不偷



f[i][1] = f[i-1][0] + A[i-1]

偷房子i-1,房子i-2必须不偷

简化



- 在**不偷**房子**i-1**的前提下,前i栋房子中最多能偷多少金币 - 其实这就是前**i-1**栋房子最多能偷多少金币
- 所以我们可以简化前面的表示



动态规划组成部分三:初始条件和边界情况



- 设f[i]为窃贼在前i栋房子最多偷多少金币
- f[i] = max{f[i-1], f[i-2] + A[i-1]}
- 初始条件:
 - -f[0] = 0 (没有房子, 偷0枚金币)
 - -f[1] = A[0]
 - $-f[2] = max{A[0], A[1]}$



- 初始化f[0]
- 计算f[1], f[2], ..., f[n]
- 答案是f[n]
- 时间复杂度O(N), 空间复杂度O(1)

LintCode 534 House Robber II

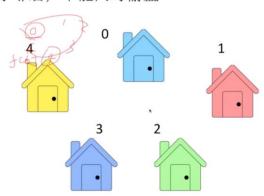


- 题意:
- 有一圈N栋房子, 房子i-1里有A[i]个金币
- 一个窃贼想选择一些房子偷金币
- 但是不能偷任何挨着的两家邻居, 否则会被警察逮住
- 最多偷多少金币
- 例子:
- 输入: A={3, 8, 4}
- 输出: 8 (只偷房子1的金币)

题意分析

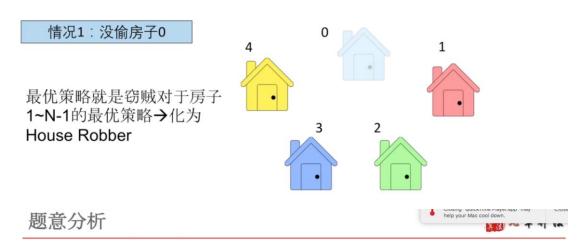


- 这题和House Robber非常类似, 只是房子现在排成一个圈
- 于是房子0和房子N-1成了邻居,不能同时偷盗
- 要么没偷房子0
- 要么没偷房子N-1

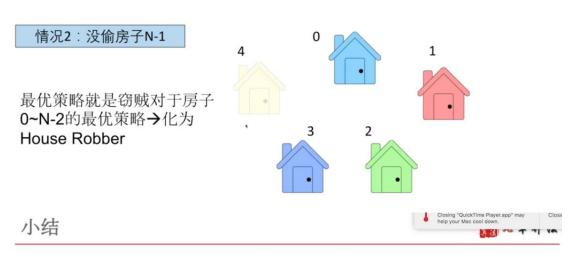




• 我们可以枚举窃贼是没有偷房子0还是没有偷房子N-1



• 我们可以枚举窃贼是没有偷房子0还是没有偷房子N-1



- 圈的情况比序列复杂
- 但是, 通过对于房子0和房子N-1不能同时偷的原理, 进行分情况处理
- 经过处理, 变成序列情况
- 问题迎刃而解

LintCode 149 Best Time to Buy and Sell Stock



- 题意:
- 已知后面N天一支股票的每天的价格P₀, P₁, ..., P_{N-1}
- 可以最多买一股卖一股
- 求最大利润
- 例子:
- 输入: [3, 2, 3, 1, 2]
- 输出: 1 (2买入, 3卖出)

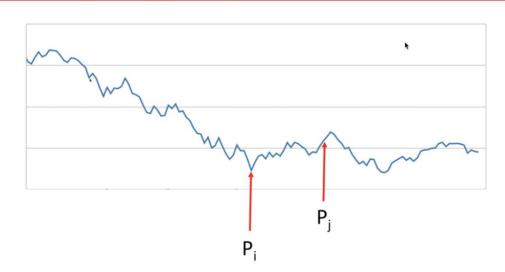
题目分析



- 保底策略:什么都不做,利润0
- 低买高卖, 先买后卖
- 如果买卖一股,一定是第i天买,第j天卖 (j > i),获利是 $P_j P_i$
- 枚举j, 即第几天卖
- 显然,希望找到最小的买入价格 P_i (i < j)

图示







- 从0到N-1枚举j, 即第几天卖
- 时刻保存当前为止(即0~j-1天)的最低价格P_i
- 最大的P_i P_i即为答案

LintCode 150 Best Time to Buy and Sell Stock II 图 ★ 非 は

- 题意:
- 已知后面N天一支股票的每天的价格 $P_0, P_1, ..., P_{N-1}$
- 可以买卖一股任意多次, 但任意时刻手中最多持有一股
- 求最大利润
- 例子:
- 输入: [2, 1, 2, 0, 1]
- 输出: 2 (1买入, 2卖出, 0买入, 1卖出)

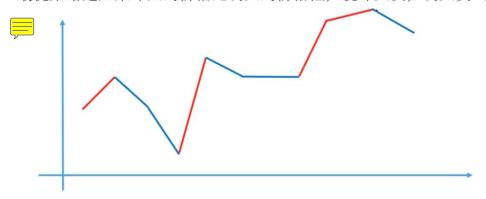
题目分析

2000 元章算法

• 买卖任意多次



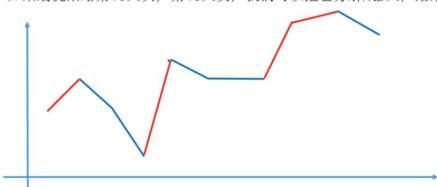
- 买卖任意多次
- 最优策略是如果今天的价格比明天的价格低,就今天买,明天卖(贪心)



题目分析

疆北章年法

- 正确性证明可以从这里下手:
 - 如果最优策略第10天买,第15天卖,我们可以把它分解成5天,结果不会变差



LintCode 151: Best Time to Buy and Sell Stock III 2 ★ * * *

- 题意:
- 给定一支股票N天的价格
- 可以进行最多两次买+两次卖,每次买卖都是一股
- 不能在卖光手中股票前买入, 但可以同一天卖完后买入
- 问最大收益
- 例子:
- 输入: [4,4,6,1,1,4,2,5]
- 输出: 6 (4买入, 6卖出, 1买入, 5卖出, 收益为(6-4) + (5-1) = 6)

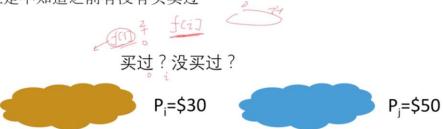


- 题目大意和I, II基本相似
- 只能最多两次买卖
- 所以需要记录已经买卖了多少次、

动态规划组成部分一:确定状态



- 最后一步:最优策略中,最后一次卖发生在第天
- 枚举最后一次买发生在第几天
- 但是不知道之前有没有买卖过



记录阶段



• 不知道有没有买过, 就记录下来



记录阶段

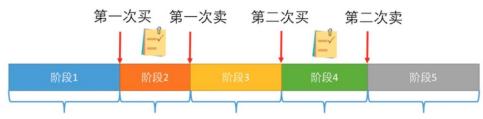


• 阶段可以保持:即不进行买卖操作

• 阶段可以变化: 买或卖

-在阶段2,卖了一股后,进入阶段3 ≱ ₹

-在阶段2, 卖了一股后**当天**买一股, 进入阶段4



第一次买之前 持有股票 第一次卖之后,持有股票 第二次卖之后 第二次买之前

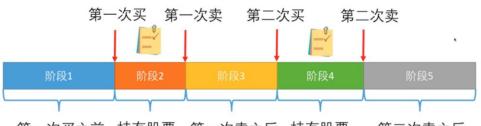
动态规划组成部分一:确定状态

震 九章算法

• 最优策略一定是前N天(第N-1天)结束后, 处于

- 阶段1: 没买卖过

- 阶段3: 买卖过一次 - 阶段5: 买卖过两次



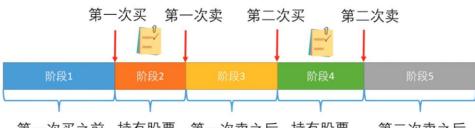
第一次买之前 持有股票 第一次卖之后,持有股票 第二次卖之后 第二次买之前

动态规划组成部分一:确定状态

3000 元章算法

- 例如,如果要求前N天(第N-1天)结束后,在阶段5的最大获利,设为f[N][5]
 - 情况1: 第N-2天就在阶段5 --- f[N-1][5]、
 - -情况2:第N-2天还在阶段4(第二次持有股票),第N-1天卖掉
 - $f[N-1][4] + (P_{N-1}-P_{N-2})$

代表承担这一天的盈亏



第一次买之前 持有股票 第一次卖之后,持有股票 第二次卖之后 第二次买之前

动态规划组成部分一:确定状态

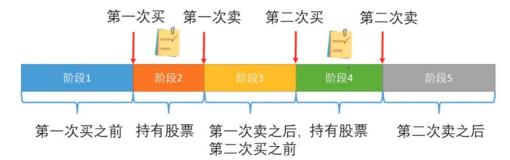


• 例如,如果要求前N天(第N-1天)结束后,在阶段4的最大获利,设为f[N][4]

- 情况1: 第N-2天就在阶段4 --- f[N-1][4] + (P_{N-1}-P_{N-2})

- 情况2: 第N-2天还在阶段3 --- f[N-1][3]

- 情况3: 第N-2天还在阶段2, 第N-1天卖完了立即买 --- f[N-1][2] + (P_{N-1}-P_{N-2})



子问题

1 九章算法

- 要求f[N][1], ..., f[N][5]
- 需要知道f[N-1][1], ..., f[N-1][5]
- 子问题
- 状态: f[i][j]表示前i天(第i-1天)结束后, 在阶段i的最大获利

动态规划组成部分二:转移方程

1 九章算法

• f[i][j]:前i天(第i-1天)结束后,处在阶段j,最大获利



动态规划组成部分三:初始条件和边界情况





-f[0][1] = 0

 $-f[0][2] = f[0][3] = f[0][4] = f[0][5] = -\infty$

- 阶段1, 3, 5: f[i][j] = max{f[i-1][j], f[i-1][j-1] + P_{i-1} P_{i-2}}
- 阶段2, 4: f[i][j] = max{f[i-1][j] + P_{i-1} P_{i-2}, f[i-1][j-1], f[i-1][j-2] + P_{i-1} P_{i-2}}
- 如果j 1 < 1或j 2 < 1或i 2 < 0, 对应项不计入max
- 因为**最多**买卖两次,所以答案是max{f[N][1], f[N][3], f[N][5]}, 即清仓状态下最后一天最大获利

动态规划组成部分四:计算顺序



- 初始化f[0][1], ..., f[0][5]
- f[1][1], ..., f[1][5]

• ...

- f[N][1], ..., f[N][5]
- 时间复杂度:O(N),空间复杂度:O(N),优化后可以O(1),因为f[i][1..5] 只依赖于f[i-1][1..5]

LintCode 393 Best Time To Buy and Sell Stock IV 图 * * * * * *

- 题意:
- 给定一支股票N天的价格
- 可以进行最多K次买+K次卖,每次买卖都是一股
- 不能在卖光手中股票前买入, 但可以同一天卖完后买入
- 问最大收益
- 例子:
- 输入: [4,4,6,1,1,4,2,5], K = 2
- 输出:6(4买入,6卖出,1买入,5卖出,收益为(6-4)+(5-1)=6)



• 首先,如果K很大,K>N/2,则题目可以化简成为Best Time to Buy and Sell Stock II,每天买入当且仅当价格比下一天低

思考: 为什么是N/2

Best Time to Buy and Sell Stock Ⅲ 相当于这题中K = 2

0 × 5 ×

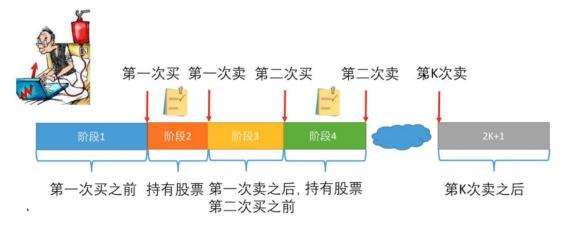
• 所以我们可以借鉴之前的解法

记录阶段



第K次卖之后

第一次买 第一次卖 第二次买 第二次卖 第K次卖





阶段1:没买卖过

• 阶段3: 买卖过一次, 现在空仓

• 阶段5: 买卖过两次, 现在空仓

阶段2:第一次持有,还没有卖阶段4:第二次持有,还没有卖阶段6:第三次持有,还没有卖

• ...

• 阶段2K:第K次持有,还没有卖

• f[i][j]: 前i天(第i-1天)结束后,处在阶段j,最大获利

阶段1, 3, 5, .., 2K+1 --- 手中无股票状态: f[i][j] = max{f[i-1][j], f[i-1][j-1] + P_{i-1} - P_{i-2}}

昨天没有持有股票

昨天持有股票, 今天卖出清仓

阶段2, 4, .., 2K --- 手中有股票状态: f[i][j] = max{f[i-1][j] + P_{i-1} - P_{i-2}, f[i-1][j-1], f[i-1][j-2] + P_{i-1} - P_{i-2}}

昨天就持有股票,继续 持有并获利 昨天没有持有股票,今天买入

昨天持有上一次买的股票, 今天卖出并立即买入

动态规划组成部分三:初始条件和边界情况

2000 九章算法

- 刚开始(前**0**天) 处于阶段**1**
 - -f[0][1] = 0
 - $-f[0][2] = f[0][3] = ... = f[0][2K+1] = +\infty$
- 阶段1, 3, 5, .., 2K+1: f[i][j] = max{f[i-1][j], f[i-1][j-1] + P_{i-1} P_{i-2}}
- 阶段2, 4, .., 2 K: f[i][j] = max{f[i-1][j] + $P_{i-1} P_{i-2}$, f[i-1][j-1], f[i-1][j-2] + $P_{i-1} P_{i-2}$ }
- 如果j 1 < 1或j 2 < 1或i 2 < 0, 对应项不计入max
- 因为**最多**买卖**K**次, 所以答案是max{f[N][1], f[N][3], .., f[N][2K+1]}, 即 清仓状态下最后一天最大获利

动态规划组成部分四:计算顺序

羅 九章年法

- 初始化f[0][1], ..., f[0][2K+1]
- f[1][1], ..., f[1][2K+1]
- ...
- f[N][1], ..., f[N][2K+1]
- 时间复杂度:O(NK),空间复杂度:O(NK),优化后可以O(K),因为f[i][1..2K+1]只依赖于f[i-1][1..2K+1]



• 当思考动态规划最后一步时,这一步的选择依赖于前一步的某种状态

| 题目 | 最后一步需要知道的信息 | 一维+状态 |
|---|--|---|
| Paint House | 房子N-1油漆成红色,则房子N- 2不能油漆成红色 | 记录油漆前N-1栋房子 <mark>并且</mark> 房 子N-2是红/蓝/绿色的最小花费 |
| House Robber | 偷房子N-1时,不能也偷房子N- 2 | 记录偷前N-1栋房子 <mark>并且</mark> 偷/不 偷房子N-2的最大收获 |
| Best Time to Buy and Sell Stock III | 第j天卖股票,第i天买股票(i <j)时,需要知道第i天之前是不是已经买了股票< td=""><td>记录前N天买卖股票最大获利, 并且第N-1天:1.未买卖股票; 2.买了第一次股票还没卖;;5. 已经第二次卖了股票</td></j)时,需要知道第i天之前是不是已经买了股票<> | 记录前N天买卖股票最大获利, 并且第N-1天:1.未买卖股票; 2.买了第一次股票还没卖;;5. 已经第二次卖了股票 |

序列+状态型动态规划小结



- 当思考动态规划最后一步时,这一步的选择依赖于前一步的某种状态
- 初始化时, **f[0]**代表前**0**个元素/前**0**天的情况 与坐标型动态规划区别 ,
- 计算时, f[i]代表前i个元素(即元素0~i-1)的某种性质

最长序列型动态规划



- 题目给定一个序列
- 要求找出符合条件的最长子序列
- 方法
 - -记录以每个元素i结尾的最长子序列的长度
 - 计算时, 在i之前枚举子序列上一个元素是哪个

最长序列型动态规划

LintCode 76 Longest Increasing Subsequence



- 题意:
- 给定a[0], ..., a[n-1]
- 找到最长的子序列0<=i₁<i₂<...<i_K<n, 使得a[i₁]<a[i_p]<...<a[i_K], 输出K
- 例子:
- 输入: [4, 2, 4, 5, 3, 7]
- 输出: 4 (子序列2, 4, 5, 7)

动态规划组成部分一:确定状态



- 最后一步:对于最优的策略,一定有最后一个元素a[j]
- 第一种情况:最优策略中最长上升子序列就是{a[j]},答案是1



• 第二种情况,子序列长度大于1,那么最优策略中a[j]前一个元素是a[i], 并且a[i] < a[j]



• 因为是最优策略,那么它选中的以a[i]结尾的上升子序列一定是最长的

子问题



- 因为不确定最优策略中a[j]前一个元素a[i]是哪个,需要枚举每个i
- 求以a[i]结尾的最长上升子序列
- 本来是求以a[j]结尾的最长上升子序列
- · 化为子问题: i < j
- 状态:设f[i] =以a[j]结尾的最长上升子序列的长度



• f[i] =以a[j]结尾的最长上升子序列的长度

 $f[j] = max{1, f[i] + 1| i < j and a[i] < a[j]}$

以a[j]结尾的最长上升 子序列的长度 情况1:子序列 就是a[j]本身 情况2:以a[i]结尾的最长上升 子序列的长度,加上a[j]









动态规划组成部分三:初始条件和边界情况

1 九章算法

 $f[j] = max{1, f[i]+1| i < j and a[i] < a[j]}$

以a[j]结尾的最长上升 子序列的长度 情况1:子序列 就是a[j]本身 情况2:以a[i]结尾的最长上升 子序列的长度,加上a[j]

- 情况2必须满足:
 - -i > = 0
 - -a[j] > a[i], 满足单调性
- 初始条件:空

动态规划组成部分四:计算顺序

1 九章年法

- · f[j] =以a[j]结尾的最长上升子序列的长度
- 计算f[0], f[1], f[2], ..., f[n-1]
- 答案是max{f[0], f[1], f[2], ..., f[n-1]}
- 算法时间复杂度O(n²), 空间复杂度O(n)

思考:如何做到时间复杂度O(nlogn)

LintCode 602 Russian Doll Envelopes



- 题意:
- · 给定N个信封的长度和宽度
- 如果一个信封的长和宽都分别小于另一个信封的长和宽,则这个信封可以放入另一个信封▶
- 问最多嵌套多少个信封
- 例子:

输入: [[5,4],[6,4],[6,7],[2,3]]输出: 3 ([2,3] => [5,4] => [6,7])

最长序列型动态规划



- 可能出现一个信封A能放入信封B和信封C,但是信封B和信封C互相不能 放入
- 将所有信封按照长度一维进行排序: E₀, E₁, ..., E_{n-1}
- 这样,如果信封Ei能够放入信封Ei里,一定有i<j
- 排序后,如果一个信封 $\mathbf{E}_{\mathbf{j}}$ 是最外层的信封,那么它里面的第一层信封 $\mathbf{E}_{\mathbf{i}}$ 一定满足 \mathbf{i} <

动态规划组成部分一:确定状态

3000 九章算法

- 最后一步:设最优策略中最后一个信封,即最外层的信封,是Ei
- 考虑次外层信封是哪个 -一定是某个E, i < j



• 最优策略里,以E;为最外层信封的嵌套层数也一定是最多的

子问题



- 要求以Ei为最外层信封时最多的嵌套层数
- 需要知道以 E_j 为最外层信封时最多的嵌套层数 (j < i)
- 子问题
- 状态:设f[i]表示以E;为最外层信封时最多的嵌套层数

动态规划组成部分二:转移方程



• 设f[i]表示以E,为最外层信封时最多的嵌套层数

 $f[i] = max{1, f[j]+1| E_j 能放在E_i里}$

以E_i为最外层信封时最多 的嵌套层数 只用Ei这一个信封

以E_j为次外层信封时最多 的嵌套层数,加上E_i

动态规划组成部分三:初始条件和边界情况



- 设f[i]表示以E,为最外层信封时最多的嵌套层数
- f[i] = $\max\{1, f[j]+1| E_j$ 能放在 E_i 里,j<i}
- 无初始条件
- 需要先把所有信封按照长度排序

动态规划组成部分四:计算顺序

1 九章算法

- f[0], f[1], ..., f[N-1]
- 时间复杂度O(N²), 空间复杂度O(N)