前置知识:

讲解038-经典递归过程解析、讲解066-从递归入手一维动态规划

本节课:

讲解从递归到二维动态规划的过程 讲解二维动态规划的空间压缩技巧 讲解哪些递归不适合或者说没有必要改成动态规划

下节课: 直接从动态规划的定义入手, 来见识更多二维动态规划问题

注意:

二维动态规划问题非常多,不仅讲解067、讲解068涉及,整个系列课程会大量涉及 【必备】课程后续会讲背包dp、区间dp、状压dp等等,依然包含大量二维动态规划问题

尝试函数有1个可变参数<mark>可以完全决定返回值</mark>,进而可以改出1维动态规划表的实现同理

尝试函数有2个可变参数可以完全决定返回值,那么就可以改出2维动态规划的实现

一维、二维、三维甚至多维动态规划问题,大体过程都是:写出尝试递归 记忆化搜索(从顶到底的动态规划) 严格位置依赖的动态规划(从底到顶的动态规划) 空间、时间的更多优化

动态规划表的大小:每个可变参数的可能性数量相乘

动态规划方法的时间复杂度:动态规划表的大小*每个格子的枚举代价

二维动态规划依然需要去整理 动态规划表的格子之间的依赖关系 找寻依赖关系,往往通过画图来建立空间感,使其更显而易见 然后依然是 从简单格子填写到复杂格子的过程,即严格位置依赖的动态规划(从底到顶)

二维动态规划的压缩空间技巧原理不难,会了之后干篇一律 但是不同题目依赖关系不一样,需要 很细心的画图来整理具体题目的依赖关系 最后进行空间压缩的实现

能改成动态规划的递归,统一特征: 决定返回值的可变参数类型往往都比较简单,一般不会比int类型更复杂。为什么?

从这个角度,可以解释 带路径的递归(可变参数类型复杂),不适合或者说没有必要改成动态规划 题目2就是说明这一点的

一定要写出可变参数类型简单(不比int类型更复杂),并且可以完全决定返回值的递归,保证做到这些可变参数可以完全代表之前决策过程对后续过程的影响!再去改动态规划!

不管几维动态规划 经常从递归的定义出发,避免后续进行很多边界讨论 这需要一定的经验来预知

题目1

最小路径和

给定一个包含非负整数的 m x n 网格 grid

请找出一条从左上角到右下角的路径,使得路径上的数字总和为最小。

说明:每次只能向下或者向右移动一步。

测试链接: https://leetcode.cn/problems/minimum-path-sum/

题目2

单词搜索(无法改成动态规划) 给定一个 m x n 二维字符网格 board 和一个字符串单词 word 如果 word 存在于网格中,返回 true;否则,返回 false。 单词必须按照字母顺序,通过相邻的单元格内的字母构成 其中"相邻"单元格是那些水平相邻或垂直相邻的单元格 同一个单元格内的字母不允许被重复使用

测试链接: <u>https://leetcode.cn/problems/word-search/</u>

题目3 最长公共子序列 给定两个字符串text1和text2 返回这两个字符串的最长 公共子序列 的长度 如果不存在公共子序列,返回0 两个字符串的 公共子序列 是这两个字符串所共同拥有的子序列 测试链接: https://leetcode.cn/problems/longest-common-subsequence/

题目4

最长回文子序列

给你一个字符串s,找出其中最长的回文子序列,并返回该序列的长度

测试链接: https://leetcode.cn/problems/longest-palindromic-subsequence/

题目5

节点数为n高度不大于m的二叉树个数 现在有n个节点,计算出有多少个不同结构的二叉树 满足节点个数为n且树的高度不超过m的方案 因为答案很大,所以答案需要模上100000007后输出

测试链接: https://www.nowcoder.com/practice/aaefe5896cce4204b276e213e725f3ea

题目6

矩阵中的最长递增路径

给定一个mxn整数矩阵matrix,找出其中最长递增路径的长度

对于每个单元格,你可以往上,下,左,右四个方向移动

不能在对角线方向上移动或移动到边界外(即不允许环绕)

测试链接: https://leetcode.cn/problems/longest-increasing-path-in-a-matrix/