

# Budowa algorytmów - programowanie dynamiczne

Wstęp do Informatyki i Programowania

Maciek Gębala

9 stycznia 2025

## Programowanie dynamiczne

Technika projektowania algorytmów polegająca na rozwiązywaniu podproblemów i zapamiętywaniu ich wyników. W technice tej, podobnie jak w metodzie dziel i zwyciężaj, problem dzielony jest na mniejsze podproblemy (ale nie rozłączne). Wyniki rozwiązywania podproblemów są jednak zapisywane w tabeli, dzięki czemu w przypadku natrafienia na ten sam podproblem nie trzeba go ponownie rozwiązywać.

## Programowanie dynamiczne

### Metoda zstępująca z zapamiętywaniem

Polega na rekurencyjnym wywoływaniu funkcji z zapamiętywaniem wyników. Jeśli rozwiązanie danego problemu jest już w tabeli z wynikami, to należy je po prostu stamtąd odczytać.

### Metoda wstępująca

Polega na rozwiązywaniu wszystkich możliwych podproblemów, zaczynając od tych o najmniejszym rozmiarze (w momencie rozwiązywania podproblemu na pewno są już dostępne rozwiązania jego podproblemów). Nie zużywa się pamięci na rekurencyjne wywołania funkcji, ale może się okazać, że część podproblemów została rozwiązana nadmiarowo (nie były one potrzebne do rozwiązania głównego problemu).

## Własność optymalnej podstruktury

Własność ta oznacza, że optymalne rozwiązanie problemu jest funkcją optymalnych rozwiązań podproblemów (czyli znając optymalne rozwiązania podproblemów można efektywnie wyznaczyć rozwiązanie problemu).

## Problem plecakowy

Mamy do dyspozycji plecak o maksymalnej nośności  $maxW$  oraz zbiór  $n$  przedmiotów, każdy o wartości  $v_i$  i wadze  $w_i$  (wartości całkowite dodatnie).

Szukamy takiego podzbioru przedmiotów  $I \subseteq \{1, \dots, n\}$ , że wartość  $\sum_{i \in I} v_i$  jest maksymalna i  $\sum_{i \in I} w_i \leq maxW$ .

Maciek Gębala Budowa algorytmów - programowanie dynamiczne

Notatki

## Problem plecakowy

### Przegląd zupełny

Przegląd zupełny (brute force, metoda siłowa) - przeglądamy wszystkie możliwe podzbiory przedmiotów o wadze nie większej niż  $maxW$  i szukamy największej wartości.

Metoda nieefektywna o złożoności  $\Theta(2^n)$ .

Maciek Gębala Budowa algorytmów - programowanie dynamiczne

Notatki

## Rozwiązanie dynamiczne

Rozwiązanie będziemy budować rozwiązując podproblemy dla coraz większej liczby przedmiotów i wszystkich wag od 0 do  $maxW$ .

Niech  $C(i, w)$  oznacza maksymalną wartość przedmiotów o wadze dokładnie  $w$  ze zbioru  $\{1, \dots, i\}$  (jeśli nie istnieje taki zbiór przedmiotów o wadze  $w$ , to za  $C(i, w)$  przyjmujemy  $-1$ ).

Dla  $i = 0$  przyjmujemy  $C(0, 0) = 0$  i  $C(0, w) = -1$  dla  $w \in \{1, \dots, maxW\}$ .

Maciek Gębala Budowa algorytmów - programowanie dynamiczne

Notatki

## Rozwiązanie dynamiczne

Załóżmy, że mamy policzone wszystkie  $C(j, w)$  dla  $j \leq i$ .

Rozpatrujemy teraz  $i + 1$ -wszy przedmiot i obliczamy  $C(i + 1, w)$ . Mamy trzy przypadki (własność optymalnej struktury):

- 1  $w < w_{i+1}$  - przedmiot nie może być w rozwiązaniu o wadze  $w$  ponieważ waży więcej, stąd  $C(i + 1, w) = C(i, w)$ .
- 2  $w \geq w_{i+1}$  i  $C(i, w - w_{i+1}) = -1$  - przedmiot mógłby być w rozwiązaniu o wadze  $w$ , ale nie ma rozwiązania dla wagi  $w - w_{i+1}$ , stąd nie możemy wziąć go do rozwiązania o wadze  $w$  i ponownie  $C(i + 1, w) = C(i, w)$ .
- 3  $w \geq w_{i+1}$  i  $C(i, w - w_{i+1}) \geq 0$  - przedmiot może być w rozwiązaniu i wybieramy czy jego dodanie podnosi wartość rozwiązania, czyli

$$C(i + 1, w) = \max\{C(i, w), C(i, w - w_{i+1}) + v_{i+1}\}$$

Maciek Gębala Budowa algorytmów - programowanie dynamiczne

Notatki

Optymalne rozwiązanie jest maksymalną wartością  $C(n, w)$  dla  $w \in \{0, \dots, \text{max}W\}$ .

#### Odtwarzanie optymalnego zbioru przedmiotów

Aby odtworzyć optymalny zbiór przedmiotów wystarczy cofać się w tabeli i sprawdzać czy w punkcie 3 został dodany nowy przedmiot.

Algorytm działa w czasie  $\Theta(n \cdot \text{max}W)$ .

## Implementacja w Adzie

Zakładamy, że funkcja obliczająca rozwiązanie zwróci tablicę wyznaczającą optymalny zbiór przedmiotów.

```

1  type IntArray is array (Integer range <>) of Integer;
2  type BoolArray is array (Integer range <>) of Boolean;
3
4  function SolveKnapsack (Value, Weight : IntArray;
5                        MaxWeight : Integer)
6                        return BoolArray is
7
8      N : Integer := Value'Last;
9      C : array (0 .. N, 0 .. MaxWeight) of Integer
10         := (others => (others => 0));
11      S : BoolArray (1 .. N) := (others => False);
12      max : Integer;
13      l, m : Integer;
14  begin
15      for i in 1 .. MaxWeight loop
16          C (0, i) := -1;
17      end loop;

```

## Implementacja w Adzie

```

17  for i in 1 .. N loop
18      for w in 0 .. MaxWeight loop
19          if w < Weight (i)
20              or else C (i - 1, w - Weight (i)) < 0
21              or else C (i - 1, w) >
22                  C (i - 1, w - Weight (i)) + Value (i)
23          then
24              C (i, w) := C (i - 1, w);
25          else
26              C (i, w) := C (i - 1, w - Weight (i)) + Value (i);
27          end if;
28      end loop;
29  end loop;

```

## Implementacja w Adzie

```

30  max := 0;
31  l := 0;
32  for i in 1 .. MaxWeight loop
33      if max < C (N, i) then
34          max := C (N, i);
35          l := i;
36      end if;
37  end loop;
38  for i in reverse 1 .. N loop
39      if C (i, l) /= C (i - 1, l) then
40          S (i) := True;
41          l := l - Weight (i);
42      end if;
43  end loop;
44  return S;
45  end SolveKnapsack;

```



