

# データ構造と アルゴリズムII

第3回  
動的計画法 2

105

## 動的計画法のアルゴリズム

1. 最適解の構造を特徴づける(部分問題最適性)
2. 最適解の値を再帰的に定義する
3. ボトムアップに最適解の値を求める
4. 最適解を構成する

106

## 例題 連鎖行列積

107

## 問題

- 行列積  $A_1A_2\dots A_n$  の計算量を小さくしたい

108

## 問題

- 行列積  $A_1A_2\dots A_n$  の計算量を小さくしたい
- 演算結果は括弧付けの順番に寄らない

- $(A_1(A_2(A_3A_4)))$
- $(A_1((A_2A_3)A_4))$
- $((A_1A_2)(A_3A_4))$
- $((A_1(A_2A_3))A_4)$
- $((((A_1A_2)A_3)A_4))$

109

## 問題

- 行列積  $A_1A_2\dots A_n$  の計算量を小さくしたい
- 演算結果は括弧付けの順番に依存しない

- $(A_1(A_2(A_3A_4)))$  : 右から
- $(A_1((A_2A_3)A_4))$  : 中右左の順
- $((A_1A_2)(A_3A_4))$  : 左右を先に
- $((A_1(A_2A_3))A_4)$  : 中左右の順
- $((((A_1A_2)A_3)A_4))$  : 左から

110

### 問題

- 行列積  $A_1A_2\dots A_n$  の計算量を小さくしたい
  - 演算結果は括弧付けの順番に依存しない
  - 計算量は括弧付けの順番に依存する

$A(p \times q$ 行列) と  $B(q \times r$ 行列) の積では,  $pqr$ 回の掛け算が実施される

111

### 問題

- 行列積  $A_1A_2\dots A_n$  の計算量を小さくしたい
  - 演算結果は括弧付けの順番に依存しない
  - 計算量は括弧付けの順番に依存する

(例)  $A_1(10 \times 100$ 行列)  $A_2(100 \times 5$ 行列)  $A_3(5 \times 50$ 行列)

$$((A_1A_2)A_3) : 10 \times 100 \times 5 + 10 \times 5 \times 50$$

$$(A_1(A_2A_3)) : 100 \times 5 \times 50 + 10 \times 100 \times 50$$

112

### 問題

- 行列積  $A_1A_2\dots A_n$  の計算量を小さくしたい
  - 演算結果は括弧付けの順番に依存しない
  - 計算量は括弧付けの順番に依存する

(例)  $A_1(10 \times 100$ 行列)  $A_2(100 \times 5$ 行列)  $A_3(5 \times 50$ 行列)

$$((A_1A_2)A_3) : 10 \times 100 \times 5 + 10 \times 5 \times 50 = 7,500$$

$$(A_1(A_2A_3)) : 100 \times 5 \times 50 + 10 \times 100 \times 50 = 75,000$$

113

### 問題

- 行列積  $A_1A_2\dots A_n$  の計算量を小さくしたい
  - 演算結果は括弧付けの順番に依存しない
  - 計算量は括弧付けの順番に依存する

→  $A_1A_2\dots A_n$  の乗算回数を最小化する括弧付けを決定する

- $A_i$  の次元は  $p_{i-1} \times p_i$

114

### 括弧付けの個数

$P(n)$  :  $N$ 個の行列に対する括弧付けの個数

$$P(n) = \begin{cases} 1 & (n = 1) \\ \sum_{k=1}^{n-1} P(k)P(n-k) & (n \geq 2) \end{cases}$$

総当りには  $\Omega(4^n/n^{3/2})$  必要

115

### 括弧付けの個数

$P(4)$  : 4個の行列に対する括弧付けの個数

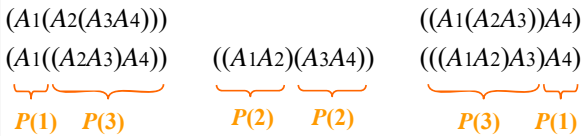
$$(A_1(A_2(A_3A_4))) \qquad ((A_1(A_2A_3))A_4)$$

$$(A_1((A_2A_3)A_4)) \quad ((A_1A_2)(A_3A_4)) \quad (((A_1A_2)A_3)A_4)$$

116

### 括弧付けの個数

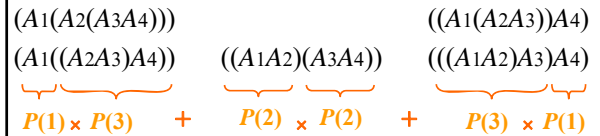
$P(4)$  : 4個の行列に対する括弧付けの個数



117

### 括弧付けの個数

$P(4)$  : 4個の行列に対する括弧付けの個数



$$\rightarrow \sum_{k=1}^{n-1} P(k)P(n-k)$$

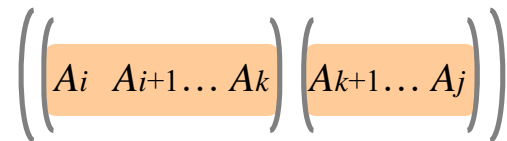
118

### アルゴリズムのステップ1: 最適解の構造を 特徴づける

119

### $A_i A_{i+1} \dots A_j$ の最適括弧付けが

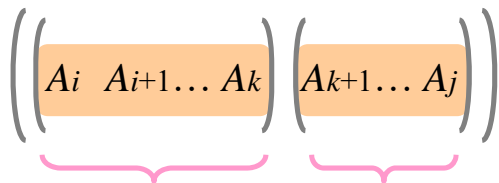
- $A_k$  と  $A_{k+1}$  で分割すると仮定する



120

### $A_i A_{i+1} \dots A_j$ の最適括弧付けが

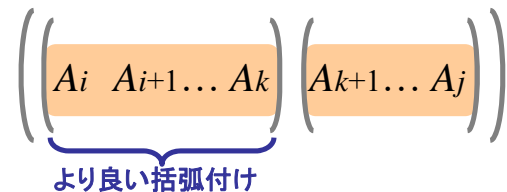
- $A_k$  と  $A_{k+1}$  で分割すると仮定する



部分括弧付けは  $A_i \dots A_k$  の最適括弧付けとなっている  
部分括弧付けは  $A_{k+1} \dots A_j$  の最適括弧付けとなっている

### なぜならば

- より良い括弧付けがあればそれを使って  $A_i A_{i+1} \dots A_j$  をより良くできる



122

なぜならば

- より良い括弧付けがあればそれを使って  $A_i \dots A_j$  をより良くできる

$$\left( \left( A_i \ A_{i+1} \dots A_k \right) \left( A_{k+1} \dots A_j \right) \right)$$

より良い括弧付け

$A_i A_{i+1} \dots A_j$  が最適括弧付けであることと **矛盾**

問題  $(A_i A_{i+1} \dots A_j)$  の最適解に  
部分問題  $(A_i \dots A_k)$  と  $(A_{k+1} \dots A_j)$  の最適解が  
含まれる

||

**部分問題最適性**

アルゴリズムのステップ2.  
最適解の値を  
再帰的に定義する

**最適解の値**

$m[i, j] =$   $A_i \dots A_j$  の計算に必要なスカラ乗算の最小回数

$$\left( A_i \ A_{i+1} \dots A_k \ A_{k+1} \dots A_j \right)$$

**最適解の値**

$m[i, j] =$   $A_i \dots A_j$  の計算に必要なスカラ乗算の最小回数

最適解は  $A_k$  と  $A_{k+1}$  で分割すると仮定する

$$\left( \left( A_i \ A_{i+1} \dots A_k \right) \left( A_{k+1} \dots A_j \right) \right)$$

**最適解の値**

$m[i, j] =$   $A_i \dots A_j$  の計算に必要なスカラ乗算の最小回数

最適解は  $A_k$  と  $A_{k+1}$  で分割すると仮定する

$$\left( \left( A_i \ A_{i+1} \dots A_k \right) \left( A_{k+1} \dots A_j \right) \right)$$

$m[i, j] = m[i, k] + m[k+1, j] + p_{i-1} p_k p_j$

### 未知の値 $k$ を求める

$$m[i,j] = \begin{cases} 0 & (j=i) \\ \min_{i \leq k < j} (m[i,k] + m[k+1,j] + p_{i-1}p_kp_j) & (j>i) \end{cases}$$

全ての  $k$  を調べて最良のものを選択する

129

### アルゴリズムのステップ3: (ボトムアップに) 最適解の値を求める

130

### 再帰だと**指数時間** が必要

131

### 部分問題の数が少ない

- $1 \leq i \leq k \leq n$  を満たす部分問題の個数は  
 -  $nC_2 + n = \Theta(n^2)$  通り
- 再帰の途中で**同じ部分問題が繰り返し表れる**

||

### 部分問題重複性

132

### そこで**ボトムアップ**に

133

### MATRIX-CHAIN-ORDER( $p$ )

```

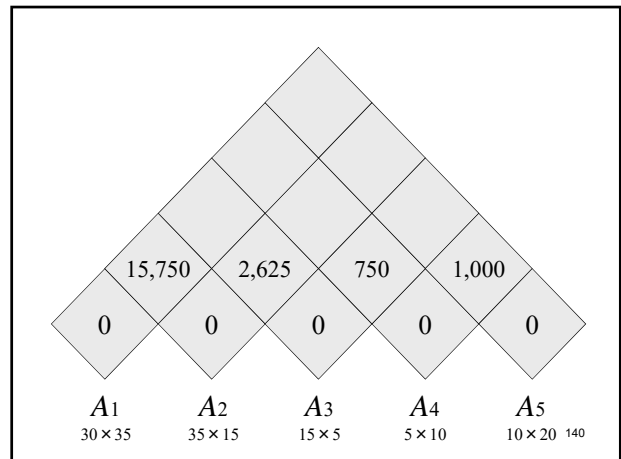
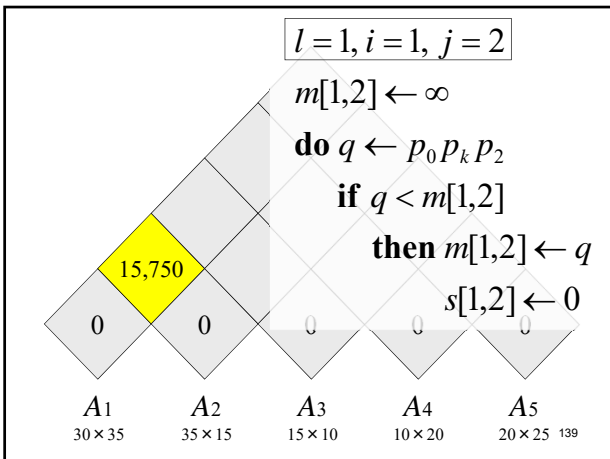
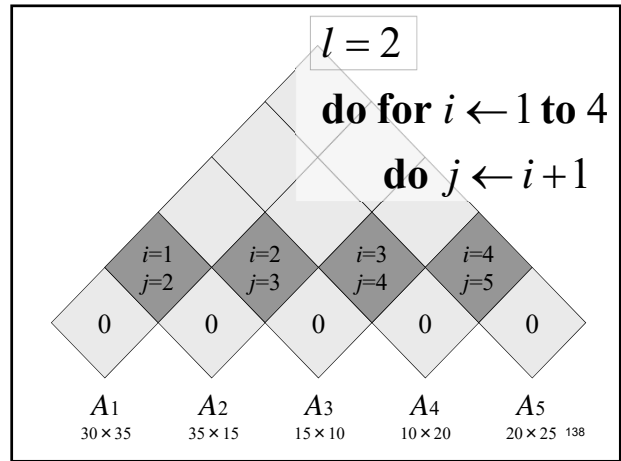
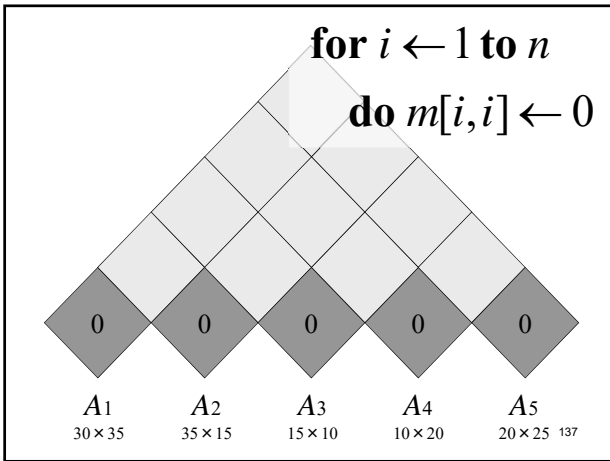
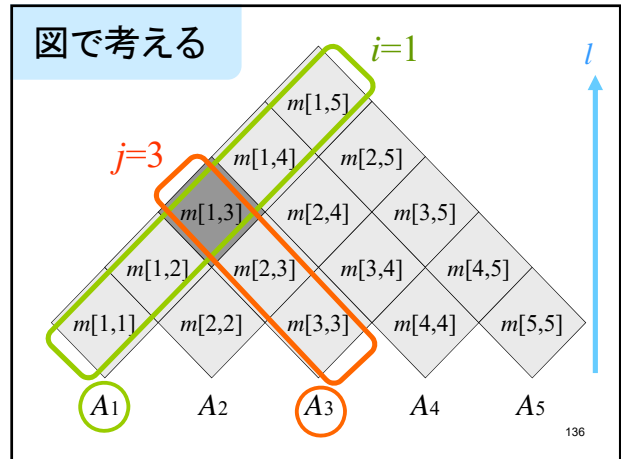
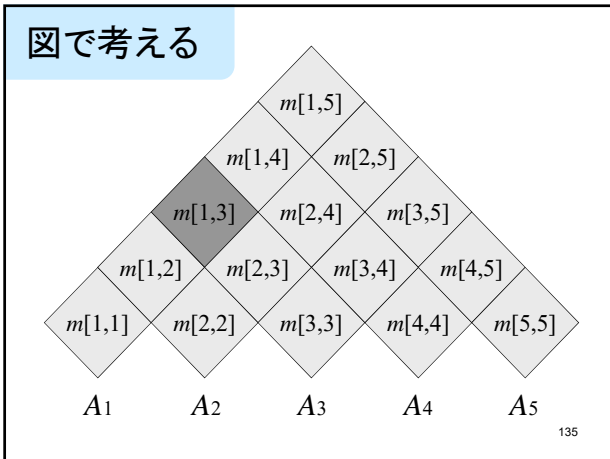
n ← length[p]-1
for i ← 1 to n
    do m[i,i] ← 0
for l ← 2 to n
    do for i ← 1 to n-l+1
        do j ← i+l-1
            m[i,j] ← ∞
            for k ← i to j-1
                do q ← m[i,k] + m[k+1,j] + pi-1pkpj
                if q < m[i,j]
                    then m[i,j] ← q
                    s[i,j] ← k
    
```

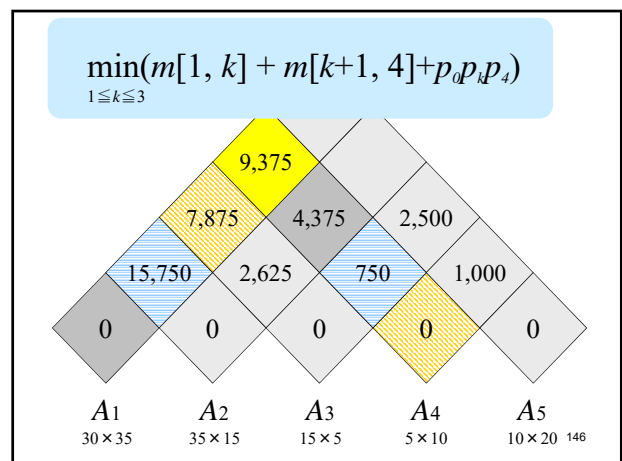
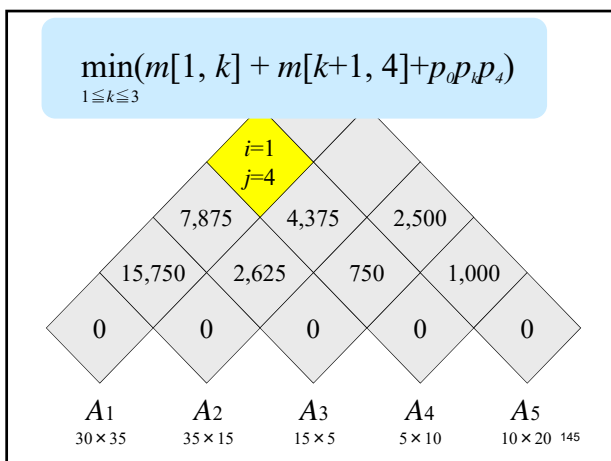
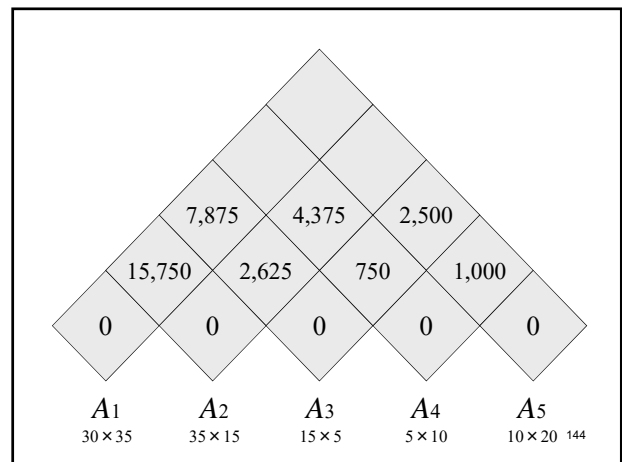
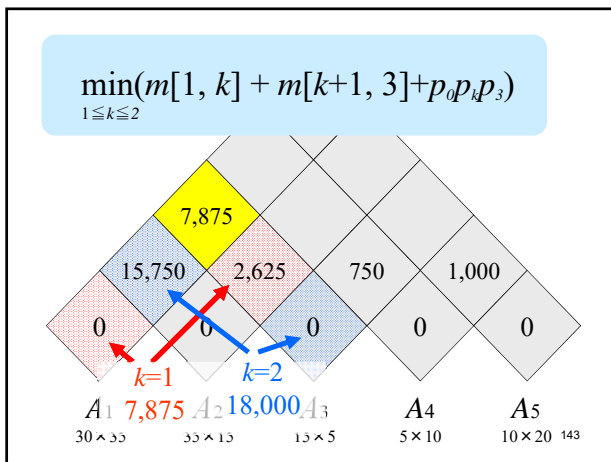
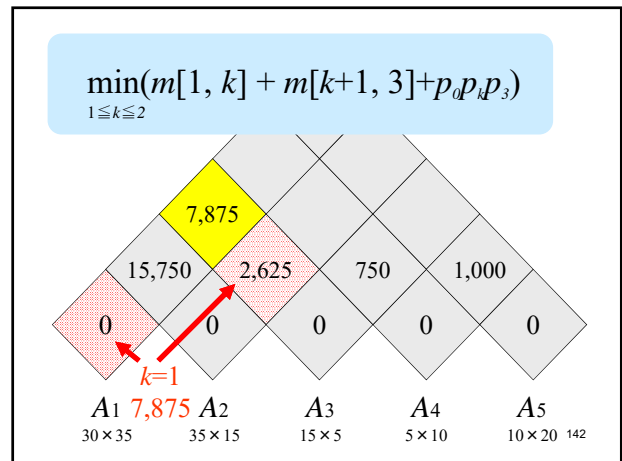
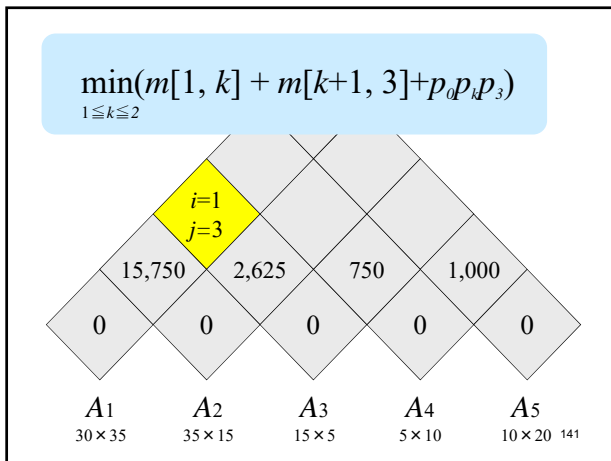
初期値を設定

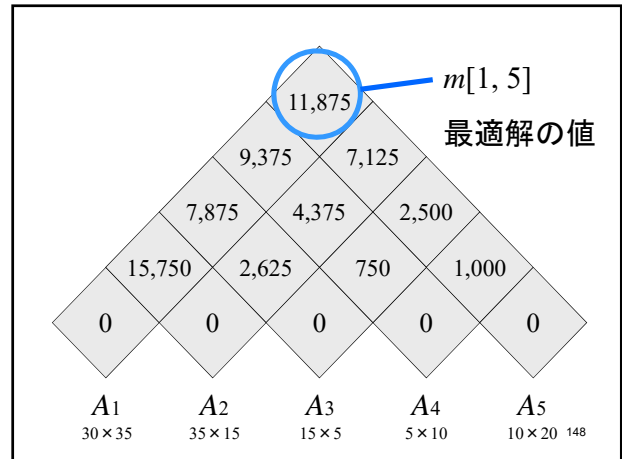
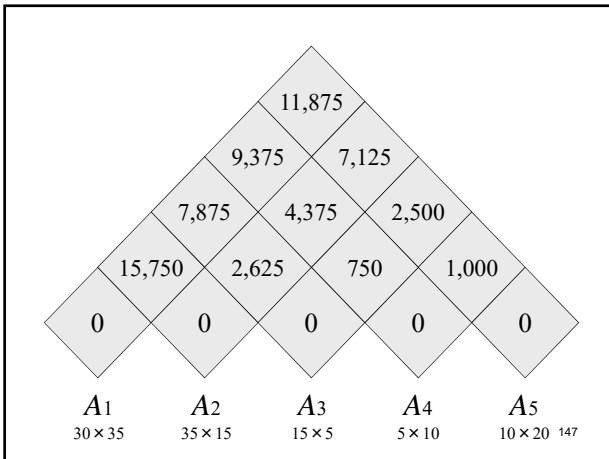
連鎖長が  $l$  のものでループ

$m[i,j]$  を求める

134







### アルゴリズムの評価

- 計算量
  - 3重ループなので  $O(n^3)$
  - $\Omega(n^3)$  → 練習問題 15.2-4
- メモリ消費量
  - $\Theta(n^2)$

149

### アルゴリズムのステップ4: 最適解を構成する

150

- $s[i, j]$  から最適解を構成する

```

PRINT-OPTIMAL-PARENS (s, i, j)
  if i = j
    then print "A"+i
    else print "("
      PARENT-OPTIMAL-PARENS(s,i,s[i, j])
      PARENT-OPTIMAL-PARENS(s,s[i, j]+1, j)
      print ")"
    
```

151

### 演習

- 以下の連鎖行列積の計算回数を最適化する括弧付けを求めよ

152



### 演習

- 以下の連鎖行列積の計算回数を最適化する括弧付けを求めよ

153

### 15.3: 動的計画法の基本要素

- 部分構造最適性
- 注意点
- 部分問題重複性

154

### 部分構造最適性を発見する手順

- 問題の解が**ある選択**から構成されていることを観察する。
- 最適解を導く**選択が与えられている**と仮定する。
- 選択から生ずる**部分問題**を決定する。部分問題の空間を特徴づける。
- 部分問題の解が**最適解**であることを決定する。

155

### 例題で考える

- 問題の解が**ある選択**から構成されていることを観察する。
- 最適解を導く**選択が与えられている**と仮定する。
- 選択から生ずる**部分問題**を決定する。部分問題の空間を特徴づける。

ステーション $S_i$ を最速で終了する順路が

- $S_{i+1}$ を経由していた場合

$A_i A_{i+1} \dots A_j$ の最適括弧付けが

- $A_k$ と $A_{k+1}$ で分割すると仮定する

$$\left( \left( A_i \ A_{i+1} \dots A_k \right) \left( A_{k+1} \dots A_j \right) \right)$$

156

### 例題で考える

- 部分問題の解が**最適解**であることを決定する。切り貼り法を使って証明する (最適ではないと仮定して矛盾を導く)

ステーション $S_i$ を最速で終了する順路が

- $S_{i+1}$ を経由していた場合
- $S_{i+1}$ は最速で終了する順路を導ってきた

$A_i A_{i+1} \dots A_j$ の最適括弧付けが

- $A_k$ と $A_{k+1}$ で分割すると仮定する

$$\left( \left( A_i \ A_{i+1} \dots A_k \right) \left( A_{k+1} \dots A_j \right) \right)$$

部分括弧付けは $A_i \dots A_k$ の最適括弧付けとなっている。部分括弧付けは $A_{k+1} \dots A_j$ の最適括弧付けとなっている。

157

### 例題で考える

- 部分問題の解が**最適解**であることを決定する。切り貼り法を使って証明する (最適ではないと仮定して矛盾を導く)

なぜならば

- もっと速く $S_{i+1}$ に到達する道があるなら、この順路を使って $S_{i+1}$ にもっと速く着ける

矛盾

なぜならば

- より良い括弧付けがあればそれを使って $A_i \dots A_j$ をより良くできる

$$\left( \left( A_i \ A_{i+1} \dots A_k \right) \left( A_{k+1} \dots A_j \right) \right)$$

より良い括弧付け

$A_i A_{i+1} \dots A_j$ が最適括弧付けであることと

矛盾

158

### 部分構造最適性を発見する手順

1. 問題の解が**ある選択**から構成されていることを観察する.
2. 最適解を導く**選択が与えられている**と仮定する.
3. 選択から生ずる**部分問題を決定**する.  
部分問題の空間を特徴づける
4. 部分問題の解が**最適解**であることを決定する.

どのように?

159

### 部分問題の空間の特徴づけを得る方法

- 最初はできるだけ簡単に仮定する
- 必要に応じて拡張する

組み立てラインスケジューリングの場合

- $S_{1,j}$ と $S_{2,j}$ を仮定

→ うまく行く

160

### 部分問題の空間の特徴づけを得る方法

- 最初はできるだけ簡単に仮定する
- 必要に応じて拡張する

連鎖行列積の場合

- $A_1A_2\dots A_j$ を部分問題の空間として仮定していれば...

$A_k$ と $A_{k+1}$ で分割するとき  
部分問題  $A_1\dots A_k$ と $A_{k+1}\dots A_j$ を生じる

スタートのiも動かさないとダメ!

部分問題の空間に含まれない

161

### 特徴量

1. 元々与えられた問題の最適解が利用する部分問題の個数
2. 最適解が利用する部分問題の候補の個数

	1. 部分問題の個数	2. 候補の個数
組み立てラインスケジューリング	1 ( $S_{1,j}$ もしくは $S_{2,j}$ )	2 ( $S_{1,j}$ と $S_{2,j}$ )
連鎖行列積	2 ( $A_i\dots A_k$ と $A_{k+1}\dots A_j$ )	$j - i$ ( $k=i, i+1, \dots, j-1$ )

62

### 計算時間

1. 部分問題の総数
  2. 各部分問題で考慮すべき候補の数
- 問題の複雑度は、これらの積で与えられる

	1. 部分問題の総数	2. 候補数	合計
組み立てラインスケジューリング	$\Theta(n)$	2	$\Theta(n)$
連鎖行列積	$\Theta(n^2)$	高々 $n$	$O(n^3)$

163

### 最適解の再構成

「最適解の値」を求めたあとに「最適解」を求める

- 組み立てラインスケジューリングの場合
  - 直前のステーションを  $li[j]$  に記録した
  - $li[j]$  がなくても、わずかな計算  $O(n)$  で再構成できる
    - $f1[j] = f1[j-1] + a1$  ならば  $S_{1,j}$  を経由
    - $f1[j] = f2[j-1] + t2,j-1 + a1$  ならば  $S_{2,j}$  を経由
- 連鎖行列積問題の場合
  - 直前の分割を  $s[i, j]$  に記録した
  - $s[i, j]$  を利用しないと、再構成には  $\Theta(j-i)$  が必要
  - $s[i, j]$  があれば  $O(1)$  で計算できる

164

### 演習: 部分和問題

- 5個の正の整数: 3, 4, 6, 7, 5が与えられる
- この部分集合の和となるような数の集合Sを求めたい
  - 例えば,  $7+5=12$ なので, 12はSに含まれる.
  - どうやっても23にはできないので, 23はSに含まれない
- 部分集合の数は $2^n$
- 部分集合をすべて数え上げずに, Sを求めることは可能?
- 最適化問題ではないので, 最適性は気にしなくてもよい
- どのように部分問題を定義し, 部分問題の解を拡張していけばよいか?

165

### 演習: 部分和問題

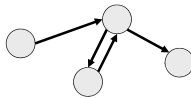
- 最初の $k$ 個の数のみを使って得られる集合を $S_k$ とする.
- $S_{k+1}$ の任意の要素に関して, 以下のどちらかが成立
  - $S_k$ の要素である
  - $S_k$ の要素に,  $k+1$ 番目の数を加えたものである
- $S_0 = \{0\}$ ,
- $S_1 = \{0, 3\}$ , 3, 4, 6, 7, 5
- $S_2 = \{0, 3, 4, 7\}$ ,
- $S_3 = \{0, 3, 4, 6, 7, 9, 10, 13\}$ ,
- $S_4 = \{0, 3, 4, 6, 7, 9, 10, 11, 13, 14, 16, 17, 20\}$ ,
- $S_5 = \{0, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15, 16, 17, 18, 19, 20, 21, 22, 25\}$

166

### 間違えて部分問題最適性を仮定しないために

- 有向グラフ  $G=(V, E)$  で以下の問題を考える
  - 重みなし最短(単純)路
  - 重みなし最長単純路

単純路 = ループや多重辺を含まない



167

### 重みなし最短路問題

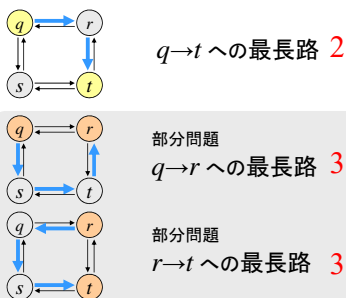
- 部分構造最適性を持つ
- $u \xrightarrow{p_1} v$  を  $u \xrightarrow{p_2} w \xrightarrow{p_3} v$  に分解する
  - $p_1$  は  $u$  から  $w$  への最短路
  - もしそうでないならば, 最短路を  $p_1'$  とすれば  $p_1'$  と  $p_2$  を組み合わせるとより最短な経路を作成できる

168

### 重みなし最長単純路問題

- 部分構造最適性を持たない

(反例)



169

### 重みなし最長単純路問題

- 動的計画法では解けない
- NP完全問題
  - 多項式時間では(多分)解けない

170

### 違いは「独立」

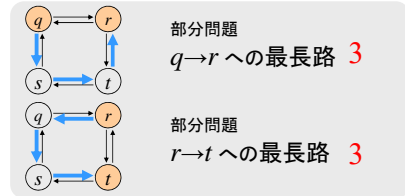
- 最短単純路：独立
- 最長単純路：独立でない

独立 = 部分問題の解が別の部分問題の解に影響を与えない

171

### 最長単純路は「独立」か？

- 2つの最適解を組み合わせると、経路は単純でなくなる



部分問題の最適解が別の問題へ影響を与えている 172

### 最短路は「単純」か？

- 2つの部分問題はw以外の点を共有しないので「単純」

$$u \xrightarrow{p_1} w \xrightarrow{p_2} v$$

- もし w 以外の点 x を共有すると
  - $u \rightarrow x \rightarrow w \rightarrow x \rightarrow v$
  - $x \rightarrow w \rightarrow x$  をショートカットすれば、より最短な経路になる
  - 矛盾！

173

### 部分問題重複性の性質

- 再帰の仮定で同じ問題が何度も出てくる
  - 動的計画法では部分問題の解を表に記録することで対応する
- 分割統治法
  - 再帰の仮定で新しい問題が生まれる

174

### 連鎖行列積を再帰で解いたら...

- $T(n)$  := 再帰で解いた場合の計算時間

$$\begin{cases} T(1) \geq 1 \\ T(n) \geq 1 + \sum_{k=1}^{n-1} (T(k) + T(n-k) + 1) \quad (n > 1 \text{ のとき}) \end{cases}$$

.....

$$\parallel$$

$$2 \sum_{i=1}^{n-1} T(i) + n$$

175

### 連鎖行列積を再帰で解いたら...(2)

- 置き換え法で  $T(n) = \Omega(2^n)$  を証明する

$$\begin{aligned} T(n) &\geq 2 \sum_{i=1}^{n-1} 2^{i-1} + n \\ &= 2 \sum_{i=0}^{n-2} 2^i + n \\ &= 2(2^{n-1} - 1) + n \\ &= (2^n - 2) + n \\ &\geq 2^{n-1} \end{aligned}$$

つまり...  
少なくとも  $2^n$  の  
計算量！

176

## メモ化 (memoize)

- 再帰の過程で計算結果を覚えておく
- 重複する部分問題を $O(1)$ で思い出せると仮定

	動的計画法	再帰+メモ化	再帰のみ
連鎖行列積	$O(n^3)$	$O(n^3)$	$2^n$

177

## 動的計画法 v.s. 再帰+メモ化

- 全ての部分問題を解く必要がある場合
  - 動的計画法の方が優れている
  - 再帰のオーバーヘッドが少ない
  - 時間や表の領域を節約するアルゴリズムもある
- 一部の部分問題のみを解けばよい場合
  - 再帰+メモ化は不要な問題を解かなくてよい

178