

4 Programación dinámica

ALGORÍTMICA Y COMPLEJIDAD

Camilo Palazuelos Calderón

Curso 2023-2024

Qué es la programación dinámica (PD)

- La PD es una estrategia que se basa en el uso de un **array de soluciones de subproblemas**
 - Suele utilizarse cuando el problema no puede dividirse en subproblemas no solapados
- Tanto el **diseño recursivo** como el **iterativo** son maneras naturales de pensar en PD
 - Se expresa la solución *recursivamente*
 - Se rellena el array de soluciones hasta encontrar la del problema original
- **Ejemplo:** Computar el n -ésimo término de la sucesión de Fibonacci
 - ¡El coste temporal del algoritmo directo (FIB I) es $O(\varphi^n)$!
 - Queremos un algoritmo eficiente

```
FIB I(n):  
    if  $n \leq 1$   
        return  $n$   
    return FIB I( $n - 1$ ) + FIB I( $n - 2$ )
```

FIB2(n):

if $n \leq 1$

return n

if $F[n] = \text{NULL}$

$F[n] \leftarrow \text{FIB2}(n - 1) + \text{FIB2}(n - 2)$

return $F[n]$

FIB3(n):

$F[0] \leftarrow 0$

$F[1] \leftarrow 1$

for $i \leftarrow 2$ to n

$F[i] \leftarrow F[i - 1] + F[i - 2]$

return $F[n]$

Memoización

- La **memoización** consiste en almacenar el resultado de la llamada recursiva para su uso posterior
 - Es la base del enfoque **de arriba abajo** (*top-down*; véase FIB2)
- Observando cómo FIB2 rellena $F[0..n]$, podemos diseñar un algoritmo iterativo que lo rellene **deliberadamente**
 - Este es el enfoque **de abajo arriba** (*bottom-up*; véase FIB3)
- Ambos algoritmos realizan $O(n)$ sumas
 - El n -ésimo número de Fibonacci tiene $O(n)$ dígitos
 - El coste temporal de FIB2 y FIB3 es, por tanto, $O(n^2)$

Particiones, I

○ Algunas definiciones

- $p(n)$: número de formas en que se puede escribir n como suma de enteros positivos sin importar el orden
- $p_k(n)$: número de formas en que se puede escribir n como suma de **como mucho** k enteros positivos sin importar el orden
- $p(n) = p_n(n)$
- $p_k(n) = p_{k-1}(n) + p_k(n - k)$ si $n \geq 0$ y $k > 0$, $p_0(0) = 1$ y $p_k(n) = 0$ en otro caso

| | | k | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 |
| n | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 |
| | 1 | | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 |
| | 2 | | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 |
| | 3 | | 1 | 2 | 3 | 3 | 3 |
| | 4 | | 1 | 3 | 4 | 5 | 5 |
| | 5 | | 1 | 3 | 5 | 6 | 7 |

○ Pasos para llegar a la solución

- Identificar, en el array $P[0..n, 0..n]$, la **casilla solución** (en el ejemplo, $P[5, 5]$)
- Definir los **casos base** (en el ejemplo, $n = 0$ y $k = 1$)
- **Top-down**: de la casilla solución a los casos base recursivamente
- **Bottom-up**: de los casos base a la casilla solución iterativamente

Particiones, II

- Enfoque de arriba abajo (*top-down*)

```
TOPDOWN(n):  
    return TOPDOWN(n, n)
```

```
TOPDOWN(n, k):  
    if  $n = 0$  or  $k = 1$   
        return 1  
    else if  $n > 0$  and  $k > 1$   
        ▷ Memoización  
        if  $P[n, k] = \text{NULL}$   
             $P[n, k] \leftarrow \text{TOPDOWN}(n, k - 1)$   
                +  $\text{TOPDOWN}(n - k, k)$   
        return  $P[n, k]$   
    else  
        return 0
```

- Enfoque de abajo arriba (*bottom-up*)

```
BOTTOMUP(n):  
    ▷ Rellenado de los casos base  
     $P[0, 0] \leftarrow 1$   
    for  $i \leftarrow 1$  to  $n$   
         $P[0, i] \leftarrow 1$   
         $P[i, 1] \leftarrow 1$   
    ▷ Rellenado del resto del array  
    for  $i \leftarrow 1$  to  $n$   
        for  $j \leftarrow 2$  to  $n$   
             $P[i, j] \leftarrow P[i, j - 1]$   
            ▷ Se comprueba que el segundo término  
                no se sale del array  
            if  $i \geq j$   
                 $P[i, j] \leftarrow P[i, j] + P[i - j, j]$   
    return  $P[n, n]$ 
```

Particiones, III

- Tanto TOPDOWN como BOTTOMUP realizan $O(n^2)$ sumas
 - $p(n)$ tiene $O(n^{1/2})$ dígitos, por lo que el coste temporal es $O(n^{2.5})$
- El coste espacial de ambos algoritmos es $O(n^2)$
- Sin embargo, tal y como hemos implementado los algoritmos, **el *top-down* será más rápido**
 - Es complicado reproducir, en el *bottom-up*, el **patrón recursivo** de rellenado del array
 - Aunque asintóticamente sean equivalentes, esto hace que las complejidades temporal y espacial del algoritmo memoizado sean difíciles de igualar por el enfoque de abajo arriba