

动态规划的优化

谢兴宇

计算机科学与技术系，清华大学

前置知识：凸包

欧几里得空间中的概念，一般考虑二维情形。

- 凸集：一个点集合，每两点的连线都落在该点集合中。
- 凸包：所有包含点集 X 的凸集的交集。

点集 X 的凸包是一个由点集 X 的若干个点构成的凸多边形，使得 X 中的所有点都在其内部或边界上。

凸包：约定

- 点集大小： n
- 凸包大小： h
- 暂且不考虑特殊情况：有三点共线，点数不超过2.

凸包：性质

- 给定向量 A ，使 $A \cdot x$ 最大的 x 在凸包上。
- 在有限域 \mathcal{A} 中随机 n 个点，其凸包的期望大小为：
 - 若 \mathcal{A} 为圆盘： $O(n^{1/3})$
 - 若 \mathcal{A} 为二维 k 凸多边形： $O(k \log n)$
 - 若 \mathcal{A} 为各边与坐标轴平行的 d 维超立方体： $O(\log^{d-1} n)$

凸包：求解

算法

- Gift wrapping
 - 时间复杂度： $O(nh)$
 - 求出前 i 个点的凸包，利用极角判断第 $i + 1$ 个点是否在前 i 个点的凸包中。
- Graham scan
 - 时间复杂度： $O(n \log n)$
 - 以极角序将点加入凸包中。
- Monotone chain, a.k.a Andrew's algorithm
 - 时间复杂度： $O(n \log n)$
 - 按 x 轴坐标排序，分别求上下凸包。

凸包：求解

- Quick hull
 - 时间复杂度：期望 $O(n \log n)$ ，最坏 $O(n^2)$
 - 将坐标系随机旋转一个角度，找到 x 坐标最小和最大的点，找到距离其连线最远的点，舍去此三点构成三角形内部的点，再对三角形其他二边继续递归下去。
- Divide and conquer
 - 时间复杂度： $O(n \log n)$
 - 按 x 分治，合并时首先选取左凸包最右点和右凸包最左点，考虑二者相连的线段，然后不断依次移动线段的右端点和左端点，直至两个凸包均完全在凸包的一侧。这样找到两条support line，舍去两条support line之间的点，便得到新的凸包。

决策单调性

状态转移方程形如 $f_i = \min_{1 \leq j < i} g_j$ 。

记 i 在 $j \in x_i$ 处取到最优解，若 x_i 单调，则称该动态规划具有决策单调性。

决策单调性：例子

$$f_i = \max_{1 \leq j < i} (a_j + \sqrt{i - j})$$

决策单调性：解法

分治：时间复杂度 $O(n \log n)$

$solve(l, r, L, R)$ 表示已知 $i \in [l, r]$ 时, $x_i \in [L, R]$, 求 $x_i, i \in [l, r]$ 。

对于 $mid = (l + r)/2$, 找到 x_{mid} , 递归处理

$solve(l, mid - 1, L, x_{mid}), solve(mid + 1, r, x_{mid}, R)$ 。

斜率优化

状态转移方程形如 $f_i = F(\min_{1 \leq j < i} (a_i g_j + b_i h_j))$ 。

斜率优化：解法

将 (g_j, h_j) 考虑成坐标系中的点，则 \mathbf{min} 必由凸包转移而来。

一般而言，需要用平衡树动态维护凸包。

若 g_j 单调，可以用单调栈维护。

斜率优化：例题

土地购买

Farmer Jhon需要购买 n 块长方形的土地，其中第 i 块土地的长为 a_i ，宽为 b_i 。每块土地的价格是它的面积，Farmer Jhon可以同时购买多块土地，同时购买多块土地的价格是它们最大的长乘以最大的宽。

FJ希望你可以告诉他，买下所有土地需要的最小花费。

$$n \leq 10^6$$

土地购买：解法

若 $\exists j, s.t. a_i \leq a_j, b_i \leq b_j$, 则土地 i 可与土地 j 一起购买, 我们便可以舍去土地 i 。

将所有土地按 a_i 排序, 使用单调栈保留土地, 则保留下来的土地 b_i 递减。

记状态 f_i 表示购买前 i 块土地的最小花费, 则

$$f_i = \min_{1 \leq j < i} (a_i b_{j+1} + f_j)。$$

由于 a_i, b_i, f_i 均单调, 决策也单调。

时间复杂度: $O(n)$

四边形不等式

形如 $f_{l,r} = \min_{l \leq k < r} (f_{l,k} + f_{k+1,r}) + w_{l,r}$ 的状态转移方程。

若 $\forall l_1 \leq l_2 \leq r_1 \leq r_2, f_{l_1,r_1} + f_{l_2,r_2} \leq f_{l_1,r_2} + f_{l_2,r_1}$ 成立，则称函数 f 满足四边形不等式。

四边形不等式优化

优化定理：若 f 满足四边形不等式，

$x_{l,r} = \arg \min_{l \leq k < r} (f_{l,k} + f_{k+1,r})$ ，则

$$x_{l,r-1} \leq x_{l,r} \leq x_{l+1,r}。$$

证明思路：只需说明 $[(f_{l,k} + f_{k+1,r}) - (f_{l,x} + f_{x+1,r})] - [(f_{l,k} + f_{k+1,r+1}) - (f_{l,x} + f_{x+1,r+1})] \leq 0$ ，其中 $x = x_{l,r}$ 。

四边形不等式定理：若 w 满足四边形不等式，则 f 也满足四边形不等式。

证明思路：考虑 x_{l_1,r_2} 对 f_{l_1,r_1} 的贡献和 x_{l_2,r_1} 对 f_{l_2,r_2} 的贡献。

这样，我们可以将DP的时间复杂度由 $O(n^3)$ 降为 $O(n^2)$ 。

四边形不等式：例题

石子合并

将 n 堆石子合并成一堆，第 i 堆石子的重量为 a_i ，合并所需的代价为合并后的石子重量，最小化合并代价。

$$n \leq 5000$$

参考文献

- <https://en.wikipedia.org/>
- Sariel Har-Peled. On the Expected Complexity of Random Convex Hulls. 2011.
- 1D/1D动态规划优化初步
- 赵爽. 动态规划加速原理之四边形不等式.