

アルゴリズムとデータ構造⑤

～ 順序統計量・動的計画法 ～

鹿島久嗣

順序統計量：

小さい方から k 番目の要素は線形時間で発見可能

- 順序統計量：小さい方から k 番目の要素
 - 自明なやり方：ソートを使えば $O(n \log n)$
 - 工夫すれば $O(n)$ で可能：
 - 平均的に $O(n)$ で見つける方法（前回）
 - **最悪ケースで $O(n)$ で見つける方法（今回）**
- の二つのやり方を紹介する

平均 $O(n)$ の順序統計量アルゴリズム：

クイックソートと同じ考え方で可能だが、最悪ケースで $O(n^2)$

■ $q \leftarrow \text{Partition}(A, p, r)$ を実行した結果：

1. $k \leq q$ であれば、求める要素は $A[p:q]$ にある

2. $k > q$ であれば、求める要素は $A[q + 1:r]$ にある

—再帰的にPartitionを呼ぶことで範囲を限定していく

■ 平均的には問題サイズは半々になっていくので $O(n)$ ：

$$T(n) = T\left(\frac{n}{2}\right) + O(n) = O(n)$$

■ 最悪ケースでは問題サイズは定数しか減らないので $O(n^2)$

■ 問題サイズが確実に比率で減っていくようにしたい

最悪 $O(n)$ の順序統計量アルゴリズム： うまく「だいたい真ん中」をとってくる

- $\text{Order}(A, k)$: A の中から k 番目に小さい要素を見つける
 1. A を5個ずつのグループに分け、各グループをソートして中央値（3番目の値）を見つけ、これらを集めて T とする（定数個の要素のソートは定数時間でできることに注意）
 2. T の中央値 m を見つける $\text{Order}(T, \lfloor n/10 \rfloor)$
 3. A を m より小さいもの (S_1)、同じもの (S_2)、大きいもの (S_3) に分割する
 4. $k \leq |S_1|$ ならば $\text{Order}(S_1, k)$ を実行する。 $|S_1| < k \leq |S_1| + |S_2|$ ならば m は目的の要素である。 $k > |S_1| + |S_2|$ ならば $\text{Order}(S_3, k - (|S_1| + |S_2|))$ を実行する。

最悪 $O(n)$ の順序統計量アルゴリズム： 計算量の漸化式

- $T(n) = O(n) + T\left(\left\lfloor \frac{n}{5} \right\rfloor\right) + T\left(\left\lceil \frac{3}{4}n \right\rceil\right) = O(n)$
 - ステップ4の分岐で S_1 が選ばれたとする
 - 中央値より小さい要素が少なくとも $\frac{1}{4}n$ 個ある
 - したがって中央値より大きい要素数は最大 $\frac{3}{4}n$
- 直観的には「各グループの中央値を集めた中の中央値は概ね全体の中央値になっている」
 - 全体を分割した小グループのそれぞれの中央値をあつめてその中央値をとると、おおむね全体の中央値が取れるはず

最悪 $O(n)$ の順序統計量アルゴリズム： 計算量の導出

- 定理： $s_1 + s_2 + \dots + s_d < 1$ として

$T(n)$

$$= \begin{cases} c & (n \leq n_0) \\ T(s_1 n) + T(s_2 n) + \dots + T(s_d n) + c'n & (n > n_0) \end{cases}$$

とするととき、 $T(n) \leq \frac{cn}{1-(s_1+s_2+\dots+s_d)}$

- 今回のケースでは $s_1 = \frac{1}{5}$, $s_2 = \frac{3}{4}$ であり、👉 の定理を使うと
 $T(n) = O(n)$

動的計画法：

問題を再帰的に分割しボトムアップに解く

- 動的計画法と分割統治法はともに問題を再帰的に分割

- 分割統治法：トップダウン

- 動的計画法：ボトムアップ

- 動的計画法の流れ

1. 問題の構造を再帰的に捉える

2. 解を再帰的に構成する

3. ボトムアップで解を計算する

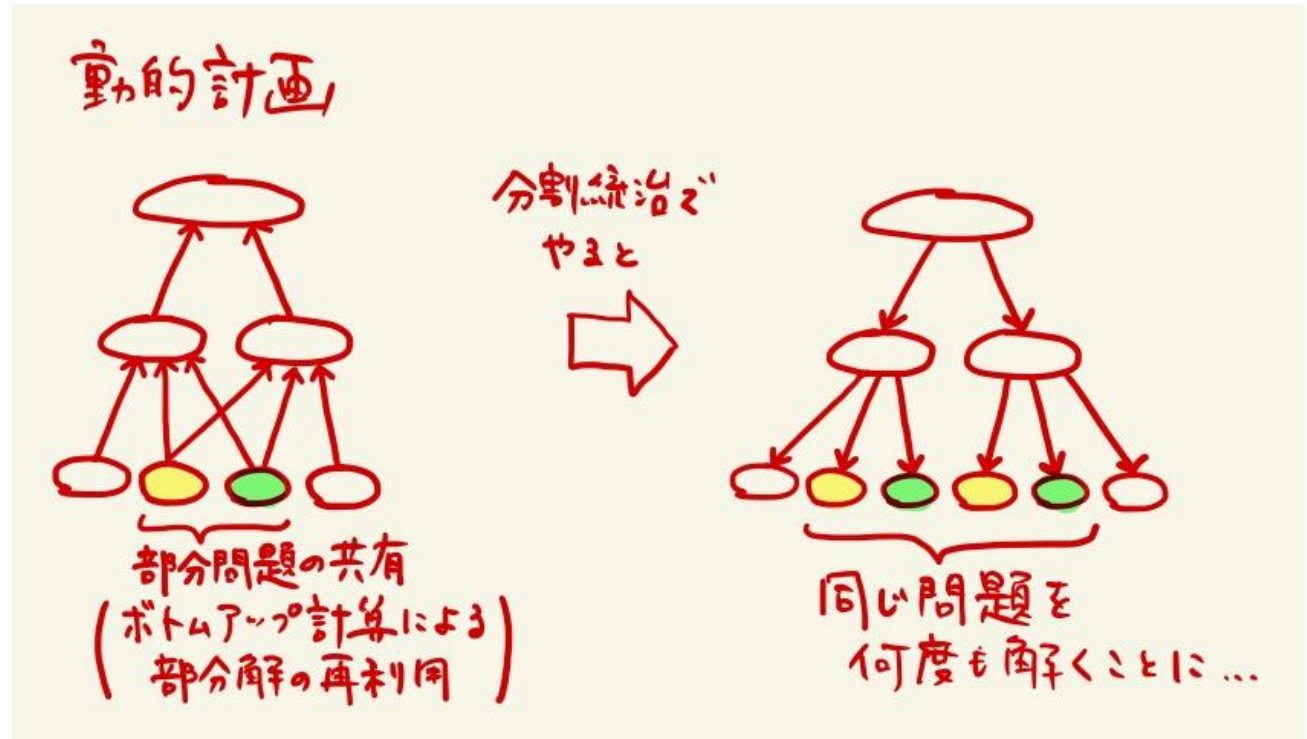
} 分割統治法
と同じ

動的計画法のポイント： 解の使いまわしによる効率化

- 分割された問題が重複している場合に差が生じる
 - トップダウンでは同じ問題を何度も解くことになる
 - ボトムアップでは解の使いまわしが可能
 - 両者に指数的な差が生じうる
- 逆にいえば、部分問題が重複していることが動的計画法のカギ

動的計画法のポイント： 解の使いまわしによる効率化

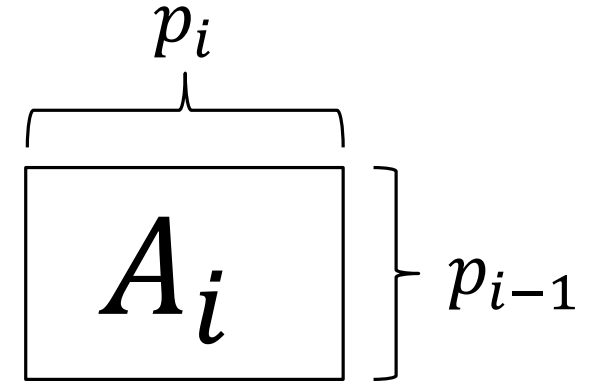
- 分割された問題が重複している場合に差が生じる



- 部分問題が重複していることが動的計画法のカギ

動的計画法の例： 複数の行列積の計算

- 入力： 行列 A_1, A_2, \dots, A_n
- 出力： 積 $A_1 A_2 \cdots A_n (= A_{1, \dots, n})$
- 掛け算できる前提



– $A_i A_{i+1}$ の計算は $O(p_{i-1} p_i p_{i+1})$ にかかる

- $A_1: 10 \times 100, A_2: 100 \times 5, A_3: 5 \times 50$ とすると：

– $((A_1 A_2) A_3) = 7500$

– $(A_1 (A_2 A_3)) = 75000$

解の構成における観察： 最適解は部分最適解からつくられる

- $A_1 A_2 \cdots A_n (= A_{1,\dots,n})$ の計算において、 k 番目の分割が最後にくるとする
 - $A_{1,\dots,k}$ と $A_{k+1,\dots,n}$ を別々に計算して最後に統合
 - 最後の統合コストは $0(p_0 p_k p_n)$
- これが最適解であるなら、 $A_{1,\dots,k}$ と $A_{k+1,\dots,n}$ の計算コストも最小のはず（部分問題の最適解のはず）
 - そうでなければ、これをコスト最小のものに置き換えれば全体のコストが下がるはず

最小コストについて成り立つ再帰式：

部分行列積の最適解を組合わせて大きな最適解をつくる

- $A_{i,\dots,j}$ を計算する最小のコストを $m[i, j]$ とする

- $m[i, j]$ は再帰的に表現できる：

$$m[i, j]$$

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

どこで分割するのが
最良か？

前半の最小
計算コスト

後半の最小
計算コスト

統合（掛け算）
のコスト

動的計画法の計算量：

ボトムアップ計算により多項式時間で解が求まる

- 再帰式の適用により最小の $m[1, n]$ を求める

- ボトムアップで計算：

1. $i = j$ の場合について計算（全部ゼロ）

2. $i = j - 1$ の場合について計算

3. $i = j - 2$ の場合について計算

4. ...

— 上記が n ステップ、それぞれで $O(n)$ 個の再帰式評価、それぞれの評価に $O(n)$ 必要なので、全部で $O(n^3)$ の計算量

- バックトラック：各再帰式での最良の k を記憶しておくことで実際の掛け算の順番を得る

動的計画法でやらないと... : 指数的な計算量になる

- 解きたい再帰式 :

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

- トップダウン計算 (分割統治) だと指数的な計算量になる

$$T(n) = \sum_{k=1}^{n-1} (T(k) + T(n - k) + c) = 2 \sum_{k=1}^{n-1} T(k) + cn$$

最長共通部分系列問題：

2つの系列に共通に含まれる最長の部分系列を見つける

- 系列 $X = (x_1, x_2, \dots, x_m)$ の部分系列(subsequence)とは X からいくつかの要素を取り除いたもの
- 2つの系列 X と Y に対して、系列 Z が両方の部分系列のときこれを共通部分系列とよぶ
- 最長共通部分系列(LCS; Longest Common Sequence)問題
 - 入力：2つの系列
 $X = (x_1, x_2, \dots, x_m), Y = (y_1, y_2, \dots, y_n)$
 - 出力： X と Y のLCS $Z = (z_1, z_2, \dots, z_k)$ をひとつ

最長共通部分系列の性質： LCSには再帰的な構造がある

■ $Z = (z_1, z_2, \dots, z_k)$ を X と Y の任意の LCS とすると

① $x_m = y_n$ のとき、 $x_m = y_n = z_k$ で、
また、 $Z_{k-1} = (z_1, z_2, \dots, z_{k-1})$ は X_{m-1} と Y_{n-1} の LCS

– つまり $x_m = y_n = z_k$ として LCS を伸ばせる

② $x_m \neq y_n$ かつ $z_k \neq x_m$ ならば、 Z は X_{m-1} と Y の LCS

③ $x_m \neq y_n$ かつ $z_k \neq y_n$ ならば、 Z は X と Y_{n-1} の LCS

LCSの長さについて成り立つ再帰式： 動的計画法により $O(mn)$ で計算できる

- X_i と Y_j とのLCSの長さを $c[i, j]$ とする

- $c[i, j] =$

$$\begin{cases} 0 & (i = 0 \text{ または } j = 0) \\ c[i - 1, j - 1] + 1 & (x_i = y_j) \leftarrow \textcircled{1} \\ \max\{c[i, j - 1], c[i - 1, j]\} & (x_i \neq y_j) \leftarrow \textcircled{2}\textcircled{3} \end{cases}$$

- $c[m, n]$ が $O(mn)$ で求まる

解の構成 :

実際の解はバックトラックで求まる

- LCSはバックトラックで構成できる

–注 : LCSは複数ありうる
(最適な経路は複数ありうる)

- 例 :

– $X = (a, b, c, b, d, a, b)$

– $Y = (b, d, c, a, b, a)$

– $Z = (b, c, b, a)$

