

7. Dinamikus programozás

7.1. Rekúzió memorizálással.

Láttuk, hogy a partíció probléma rekúziós algoritmus $\Omega(2^{\sqrt{n}})$ eljárásívást végez, pedig a lehetséges részproblémák száma csak n^2 (vagy $n(n+1)/2$, ha csak az $n \leq k$ eseteket vesszük.) Ennek az az oka, hogy ugyanazon részprobléma megoldása több más részprobléma megoldásához kell, és az algoritmus ezeket mindig újra kiszámítja. Tehát egyszerűen gyorsíthatjuk a számítást, ha minden részprobléma (azaz $P2(n,k)$) megoldását tároljuk egy tömbben. Ha hivatkozunk egy részprobléma megoldására, akkor először ellenőrizzük, hogy kiszámítottuk-e már, és ha igen, akkor kiolvassuk az értéket a táblázatból, egyébként rekúzióval számítunk, és utána tároljuk az értéket a táblázatban.

A táblázat inicializálásához válasszunk egy olyan értéket, amely nem lehet egyetlen részprobléma megoldása sem. Esetünkben ez lehet a 0.

```
public class ParticioRM{
    private static long[][] T2;

    public static long P(int n){
        T2=new long[n+1][n+1];
        return P2(n,n);
    }//P
    private static long P2(int n, int k){
        if (T2[n][k]!=0) //P2(n,k)-t már kiszámítottuk
            return T2[n][k]; //értéke a T2 táblázatban
        long Pnk;
        if (k==1 || n==1) //rekúziós számítás
            Pnk=1;
        else if (k>=n)
            Pnk=P2(n,n-1)+1;
        else
            Pnk=P2(n, k-1)+P2(n-k, k);
        T2[n][k]=Pnk; //memorizálás
        return Pnk;
    }//P2
}
```

Nyilvánvaló, hogy az algoritmus futási ideje $\Theta(n^2)$, és a tárigénye is $\Theta(n^2)$ lesz, ha csak n^2 méretű táblázatnak foglalunk memóriát dinamikusán az aktuális paraméter függvényében.

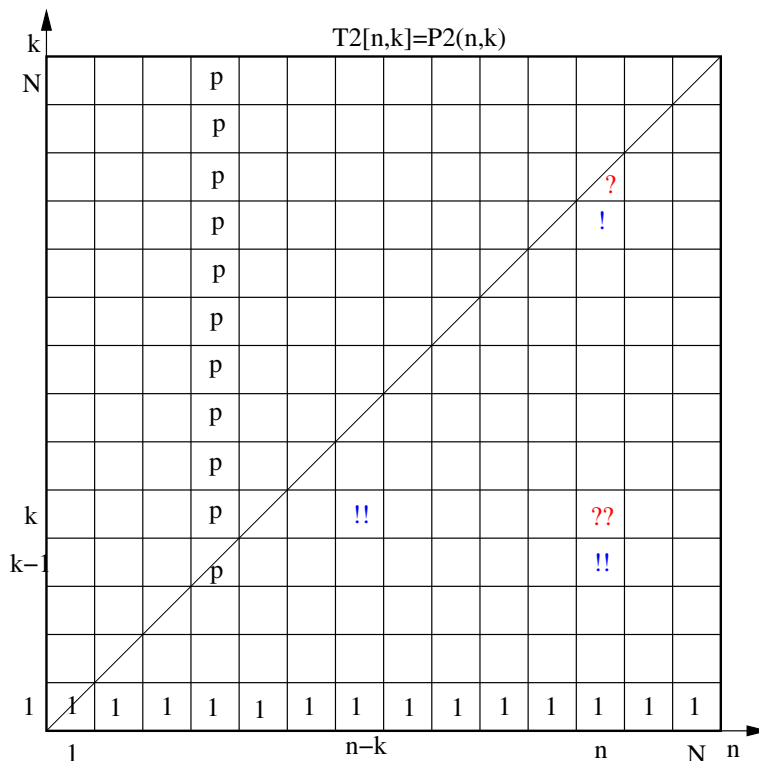
7.2. A partíció probléma megoldása táblázat-kitöltéssel.

A rekúziót teljesen kiküszöbölhetjük táblázat-kitöltéssel. Az 1. ábrán szemléltetett táblázatot használjuk a részproblémák megoldásainak tárolására. Tehát a $T2[n,k]$ táblázatelem tartalmazza a $P2(n,k)$ részprobléma megoldását. A táblázat első sora azonnal kitölthető, mert $P2(n,1) = 1$. Olyan kitöltési sorrendet keresünk, hogy minden $(n,k), k > 1$ részprobléma kiszámítása esetén azok a részproblémák, amelyek szükségesek $P2(n,k)$ kiszámításához, már korábban kiszámítottak legyenek.

Általánosan, rekúziós összefüggéssel definiált problémamegoldás esetén egy r (rész)probléma összetevői azok a részproblémák, amelyek megoldásától r megoldása függ. Tehát a táblázat-kitöltéssel alkalmazásához meg kell állapítani a részproblémáknak egy olyan sorrendjét, hogy minden r részprobléma minden összetevője előbb álljon a sorrendben, mint r . A

1. $P2(1,k) = 1, P2(n,1) = 1$,
2. $P2(n,n) = 1 + P2(n,n-1)$,
3. $P2(n,k) = P2(n,n)$ ha $n < k$,
4. $P2(n,k) = P2(n,k-1) + P2(n-k,k)$ ha $k < n$.

rekúziós összefüggések megadják az összetevőket:



1. ábra. Táblázat a Partíció probléma megoldásához.

1. $P2(1, k)$ -nak és $P2(n, 1)$ -nek nincs összetevője,
2. $P2(n, n)$ összetevője $P2(n, n-1)$,
3. $P2(n, k)$ összetevője $P2(n, n)$, ha $(n < k)$,
4. $P2(n, k)$ összetevői: $P2(n, k-1)$ és $P2(n-k, k)$, ha $(k < n)$.

Tehát a táblázat kitöltése (k -szerint) soronként balról jobbra haladó lehet.

Az algoritmus futási ideje és tárigénye is $\Theta(n^2)$.

```
public static long P(int n){
    long[][] T2=new long[n+1][n+1];

    for (int i=1; i<=n; i++)
        T2[i][1]=1; //az első sor kitöltése
    for (int ki=2; ki<=n; ki++){ //az ki. sor kitöltése
        T2[ki][ki]=T2[ki][ki-1]+1; //P2(n,n)=P2(n,n-1)+1
        for (int ni=ki+1; ni<=n; ni++){ //P2(ni,ki)=T2[ni,ki] számítása
            int n1=(ni-ki<ki) ? ni-ki : ki; //P2(n,k)=P2(n,n), ha k>n
            T2[ni][ki]=T2[ni][ki-1]+T2[ni-ki][n1]; //P2(n,k)=P2(n,k-1)+P2(n-k,k)
        }
    }
    return T2[n][n];
}
```

7.3. A partíció probléma megoldása lineáris táblázat-kitöltéssel.

Látható, hogy elegendő lenne a táblázatnak csak két sorát tárolni, mert minden (n, k) részprobléma összetevői vagy a k -adik, vagy a $k-1$ -edik sorban vannak. Sőt, elég egy sort tárolni balról-jobbra (növekvő n -szerint) haladó kitöltésnél, mert amelyik részproblémát felülírjuk $((n-k, k))$, annak később éppen az új értéke kell összetevőként.

```

public static long P(int n){
    long[] T=new long[n+1];

    for (int i=1; i<=n; i++)          //az első sor kitöltése
        T[i]=1;
    for (int ki=2; ki<=n; ki++){      //az ki. sor kitöltése
        ++T[ki];                      //P2(n,n)=P2(n,n-1)+1
        for (int ni=ki+1; ni<=n; ni++){ //
            T[ni]=T[ni]+T[ni-ki];     //P2(n,k)=P2(n,k-1)+P2(n-k,k)
        }
    }
    return T[n];
}

```

$P(405) = 9147679068859117602$

7.4. A pénzváltás probléma.

Probléma: Pénzváltás

Bemenet: $P = \{p_1, \dots, p_n\}$ pozitív egészek halmaza, és E pozitív egész szám.

Kimenet: Olyan $S \subseteq P$, hogy $\sum_{p \in S} p = E$.

Megjegyzés: A pénzek tetszőleges címletek lehetnek, nem csak a szokásos 1, 2, 5, 10, 20, stb., és minden pénz csak egyszer használható a felváltásban.

Először azt határozzuk meg, hogy van-e megoldás.

A megoldás szerkezetének elemzése.

Tegyük fel, hogy

$$E = p_{i_1} + \dots + p_{i_k}, \quad i_1 < \dots < i_k$$

egy megoldása a feladatnak. Ekkor

$$E - p_{i_k} = p_{i_1} + \dots + p_{i_{k-1}}$$

megoldása lesz annak a feladatnak, amelynek bemenete a felváltandó $E - p_{i_k}$ érték, és a felváltáshoz legfeljebb a első $i_k - 1$ (p_1, \dots, p_{i_k-1}) pénzeket használhatjuk.

Részproblémákra bontás.

Bontsuk részproblémákra a kiindulási problémát: Minden $(X, i) (1 \leq X \leq E, 1 \leq i \leq N)$ számpárra vegyük azt a részproblémát, hogy az X érték felváltható-e legfeljebb az első p_1, \dots, p_i pénzzel. Jelölje $V(X, i)$ az (X, i) részprobléma megoldását, ami logikai érték; $V(X, i) = \text{Igaz}$, ha az X összeg előállítható legfeljebb az első i pénzzel, egyébként *Hamis*.

Összefüggések a részproblémák és megoldásaik között.

Nyilvánvaló, hogy az alábbi összefüggések teljesülnek a részproblémák megoldásaira:

- $V(X, i) = (X = p_i)$, ha $i = 1$
- $V(X, i) = V(X, i-1) \vee (X > p_i) \wedge V(X - p_i, i-1)$ ha $i > 1$

Rekurzív megoldás.

Mivel a megoldás kifejezhető egy $V(X, i)$ logikai értékű függvénnyel, ezért a felírt összefüggések alapján azonnal tudunk adni egy rekurzív függvényeljárást, amely a pénzváltás probléma megoldását adja.

```

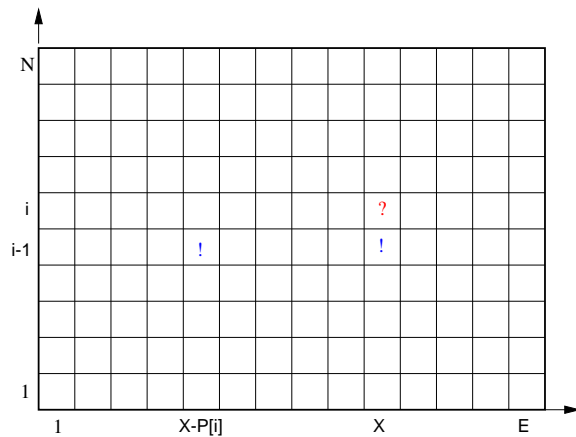
public boolean V(int X, int i){
    // Globális:P
    // Módszer: Rekurzív megoldás
    return (X==P[i]) ||
           (i>1) && V(X, i-1) ||
           (i>1) && (X>P[i]) && V(X-P[i], i-1);
}

```

Ez a megoldás azonban igen lassú, legrosszabb esetben a futási idő $\Omega(2^n)$.

Megoldás a részproblémák megoldásainak táblázatos tárolásával.

Vegyük egy VT táblázatot, amelyben minden lehetséges részprobléma megoldását tároljuk. Mivel minden részproblémát két érték határoz meg, X és i , ezért téglalap alakú táblázat kell. $VT[X, i]$ az (X, i) részprobléma megoldását tartalmazza. **A**



2. ábra. A pénzváltás táblázata

részproblémák kiszámítási sorrendje.

Olyan kiszámítási sorrendet kell megállapítani, amelyre teljesül, hogy amikor az (X, i) részproblémát számítjuk, akkor ennek összetevőit már korábban kiszámítottuk. Mivel az $(X, 1)$ részproblémáknak nincs összetevőjük, ezért közvetlenül kiszámíthatóak, azaz a táblázat első sorát számíthatjuk először. Ha $i > 1$, akkor az (X, i) részprobléma összetevői az $(X, i - 1)$ és $(X - p_i, i - 1)$, ezért az i -edik sor bármely elemét ki tudjuk számítani, ha már kiszámítottuk az $i - 1$ -edik sor minden elemét. Tehát a táblázat-kitöltés sorrendje: soronként (alulról felfelé), balról-jobbra haladó lehet. **Egy megoldás előállítás a megoldás visszafejtésével.** Akkor és csak akkor van megoldása a problémának, ha a VT táblázat kitöltése után $VT[E, N]$ értéke igaz. Ekkor az (1-2.) képletek szerint a legnagyobb i indexű p_i pénz, amely szerepelhet E előállításában, az a legnagyobb index, amelyre

$$VT[E, i] = True \wedge (VT[E, i - 1] = False)$$

De ekkor $VT[E - P[i], i - 1]$ igaz, tehát $E - p_i$ előállítható az első $i - 1$ pénz felhasználásával. Tehát a fenti eljárást folytatni kell $E := E - p_i, i := i - 1$ -re mindaddig, amíg E 0 lesz.

```
public class PenzValt1{

public static int[] Valto(int E, int[] P){
    int n=P.length;
    int MaxE=1000;
    boolean VT[][]=new boolean[E+1][n+1];
    int i,x;

    for (x=1; x<=E; x++)          //inicializálás
        VT[x][0]=false;
    VT[0][0]=true;
    VT[P[0]][0]=true;
    for (i=1; i<n; i++)
        for (x=1; x<=E; x++)
            VT[x][i]=P[i]==x ||
                VT[x][i-1] ||
                x>=P[i] && VT[x-P[i]][i-1];
    int db=0; x=E; i=n-1;
    if (!VT[E][n-1]) return null;
    int C[]=new int[n];
    do{
        //megoldás visszafejtés
        while (i>=0 && VT[x][i])
            i--;
        C[db++]=++i;
        x-=P[i];
    }
}
```

```

    }while(x>0);
    for (i=db; i<n; i++)
        C[i]=0;
    return C;
}
}

```

Ha csak arra kell válaszolni, hogy létezi-e megoldása a problémának, akkor elég a táblázat egy sorát tárolni, mert soronként vissza-felé (x -szerint csökkenő sorrendben) haladó kitöltést alkalmazhatunk.

```

public class PenzValt1L{
    public static boolean Valto(int E, int[] P){
        int n=P.length;
        boolean VT[]=new boolean[E+1];
        int i,x;

        for (x=1; x<=E; x++)
            VT[x]=false;
        VT[0]=true;
        if (P[0]<=E) VT[P[0]]=true;

        for (i=1; i<n; i++)
            for (x=E; x>0; x--)
                VT[x]=P[i]==x ||
                    VT[x] ||
                    x>=P[i] && VT[x-P[i]];

        return VT[E];
    }
}

```

7.5. Az optimális pénzváltás probléma.

Probléma: Optimális pénzváltás

Bemenet: $P = \{p_1, \dots, p_n\}$ pozitív egészek halmaza, és E pozitív egész szám.

Kimenet: Olyan $S \subseteq P$, hogy $\sum_{p \in S} p = E$ és $|S| \rightarrow$ minimális

Először is lássuk be, hogy az a mohó stratégia, amely mindig a lehető legnagyobb pénzt választja, nem vezet optimális megoldáshoz. Legyen $E = 8$ és a pénzek halmaza legyen $\{5, 4, 4, 1, 1, 1\}$. A mohó módszer a $8 = 5 + 1 + 1 + 1$ megoldást adja, míg az optimális a $8 = 4 + 4$.

Az optimális megoldás szerkezetének elemzése.

Tegyük fel, hogy

$$E = p_{i_1} + \dots + p_{i_k}, \quad i_1 < \dots < i_k$$

egy optimális megoldása a feladatnak. Ekkor

$$E - p_{i_k} = p_{i_1} + \dots + p_{i_{k-1}}$$

optimális megoldása lesz annak a feladatnak, amelynek bemenete a felváltandó $E - p_{i_k}$ érték, és a felváltáshoz legfeljebb a első $i_k - 1$ (p_1, \dots, p_{i_k-1}) pénzeket használhatjuk. Ugyanis, ha lenne kevesebb pénzből álló felváltása $E - p_{i_k}$ -nak, akkor E -nek is lenne k -nál kevesebb pénzből álló felváltása. **Részproblémákra és összetevőkre bontás.**

A részproblémák legyenek ugyanazok, mint az előző esetben. Minden (X, i) ($1 \leq X \leq E, 1 \leq i \leq N$) számpárra vegyük azt a részproblémát, hogy legkevesebb hány pénz összegeként lehet az X értéket előállítani legfeljebb az első i $\{p_1, \dots, p_i\}$ pénz felhasználásával. Ha nincs megoldás, akkor legyen ez az érték $N + 1$. Jelölje az (X, i) részprobléma optimális megoldásának értékét $Opt(X, i)$. Defináljuk az optimális megoldás értékét $X = 0$ -ra és $i = 0$ -ra is, azaz legyen $Opt(X, 0) = N + 1$ és $Opt(0, i) = 0$. Így $Opt(X, i)$ -re az alábbi rekurzív összefüggés írható fel. **A részproblémák optimális megoldásának kifejezése az összetevők optimális megoldásaival.**

$$Opt(X,i) = \begin{cases} N+1 & \text{ha } i = 0 \wedge X > 0 \\ 0 & \text{ha } X = 0 \\ Opt(X,i-1) & \text{ha } X < p_i \\ \min(Opt(X,i-1), 1 + Opt(X-p_i, i-1)) & \text{ha } X \geq p_i \end{cases} \quad (1)$$

```

public class OptPenzValt {
public static int[] Valto(int E, int[] P){
    int n=P.length;
    int [] Opt=new int[E+1];
    int V[][]=new int[E+1][n+1];
    int i,x,ropt;

    for (x=1; x<=E; x++){
        Opt[x]=n+1;
        V[x][0]=n+1;
    }
    Opt[0]=0;
    if (P[0]<=E){
        Opt[P[0]]=1;
        V[P[0]][0]=0;
    }

    for (i=1; i<n; i++)
        for (x=E; x>0; x--){
            if (x>=P[i])
                ropt=Opt[x-P[i]]+1;
            else
                ropt=n+1;
            if (ropt<Opt[x]) {
                Opt[x]=ropt;
                V[x][i]=i;
            }else
                V[x][i]=V[x][i-1];
        }

    int db=0; x=E; i=n-1;
    if (Opt[E]>n) return null;
    do{
        i=V[x][i];
        db++;
        x-=P[i];
        --i;
    }while(x>0);
    int C[]=new int[db];
    db=0; x=E; i=n-1;
    do{
        i=V[x][i];
        C[db++]=i;
        x-=P[i];
        --i;
    }while(x>0);

    return C;
}
}

```

A dinamikus programozás stratégiája.

A dinamikus programozás, mint probléma-megoldási stratégia az alábbi öt lépés végrehajtását jelenti.

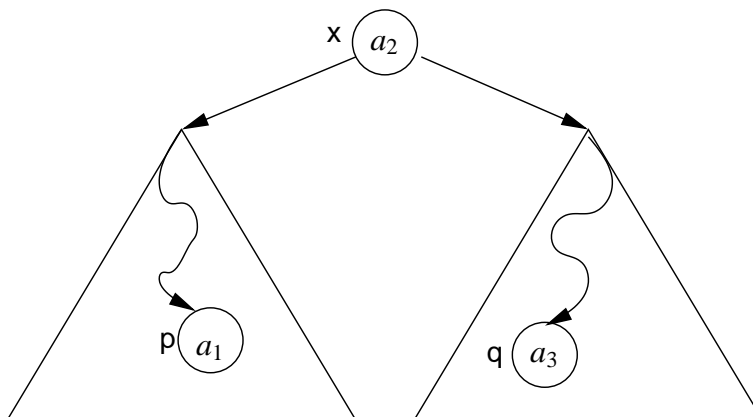
1. Az [optimális] megoldás szerkezetének elemzése.
2. Részproblémákra és összetevőkre bontás úgy, hogy:
 - a) Az összetevőktől való függés körmentes legyen.
 - b) Minden részprobléma [optimális] megoldása kifejezhető legyen (rekurzívan) az összetevők [optimális] megoldásaival.
3. Részproblémák [optimális] megoldásának kifejezése (rekurzívan) az összetevők [optimális] megoldásaiból.
4. Részproblémák [optimális] megoldásának kiszámítása alulról-felfelé haladva:
 - a) A részproblémák kiszámítási sorrendjének meghatározása. Olyan sorba kell rakni a részproblémákat, hogy minden p részprobléma minden összetevője (ha van) előbb szerepeljen a felsorolásban, mint p .
 - b) A részproblémák kiszámítása alulról-felfelé haladva, azaz táblázat-kitöltéssel.
5. Egy [optimális] megoldás előállítás a 4. lépésben kiszámított (és tárolt) információkból.

7.6. Optimális bináris keresőfa előállítása

A $F = (M, R, Adat)$ absztrakt adatszerkezetet *bináris keresőfának* nevezzük, ha

1. F bináris fa,
2. $Adat : M \rightarrow Elemtip$ és $Elemtip$ -on értelmezett egy \leq lineáris rendezési reláció,
3. $(\forall x \in M)(\forall p \in F_{bal(x)})(\forall q \in F_{jobb(x)})(Adat(p) \leq Adat(x) \leq Adat(q))$

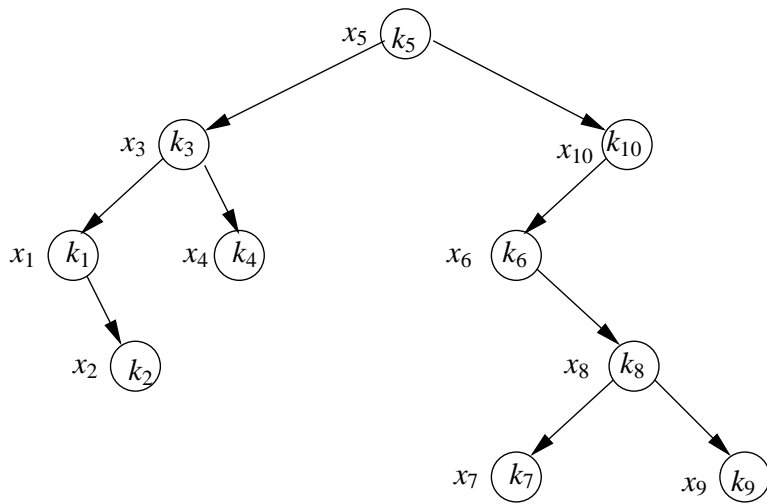
A BINKERFAKERES függvényeljárás egy nyilvánvaló megoldása a fában keresés feladatnak.



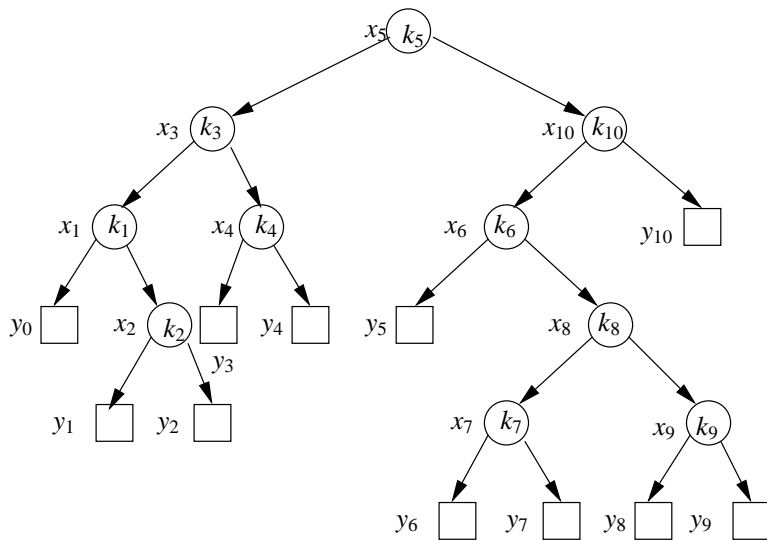
3. ábra. Bináris keresőfa

```
public BinFa<E> BinKerFaKeres(E a, BinFA F){
    while (F!=null) && (a!=F.elem)
        if (a<F.elem)
            F=F.bal
        else
            F=F.jobb;
    return F;
}
```

Tegyük fel, hogy ismerjük minden k_i kulcs keresési gyakoriságát, ami p_i ($i = 1, \dots, n$) Továbbá ismert azon k kulcsok (sikertelen) keresési gyakorisága, amelyre $k_i < k < k_{i+1}$, ami q_i ($i=1, \dots, n$), és q_0 a $k < k_1$ kulcsok keresési gyakorisága.



4. ábra. 10 adatot (kulcsot) tartalmazó bináris keresőfa



5. ábra. Bináris keresőfa kiegészítve sikertelen keresési pontokkal

Átlagos keresési idő (költség):

$$V(F) = \sum_{i=1}^n p_i d_F(x_i) + \sum_{i=0}^n q_i d_F(y_i)$$

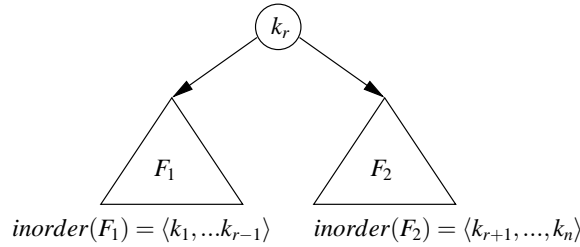
, ahol $d_F(p)$ a p pont mélysége az F fában. **Probléma:** Optimális bináris keresőfa előállítása.

Bemenet: $P = \langle p_1, \dots, p_n \rangle$ sikeres és $Q = \langle q_0, \dots, q_n \rangle$ sikertelen keresési gyakoriságok.

Kimenet: Olyan F bináris keresőfa, amelynek a $V(F)$ költsége minimális.

Az optimális megoldás szerkezete.

Tegyük fel, hogy a $\langle k_1, \dots, k_n \rangle$ kulcsokat tartalmazó F bináris keresőfa optimális, azaz $V(F)$ minimális. Jelölje x_r a fa gyökerét. Ekkor az $F_1 = F_{bal(x_r)}$ fa a $\langle k_1, \dots, k_{r-1} \rangle$ kulcsokat, az $F_2 = F_{jobb(x_r)}$ fa pedig a $\langle k_{r+1}, \dots, k_n \rangle$ kulcsokat tartalmazza. Mivel



6. ábra. Ha az optimális fa gyökerében a k_r kulcs van.

$$d_F(x) = d_{F_1}(x) + 1 \text{ és } d_F(x) = d_{F_2}(x) + 1.$$

$$\begin{aligned} V(F) &= \sum_{i=1}^n p_i d_F(x_i) + \sum_{i=0}^n q_i d_F(y_i) \\ &= \sum_{i=1}^{r-1} p_i d_F(x_i) + \sum_{i=0}^{r-1} q_i d_F(y_i) + p_r + \sum_{i=r+1}^n p_i d_F(x_i) + \sum_{i=r}^n q_i d_F(y_i) \\ &= \sum_{i=1}^{r-1} p_i (d_{F_1}(x_i) + 1) + \sum_{i=0}^{r-1} q_i (d_{F_1}(y_i) + 1) + p_r \\ &\quad + \sum_{i=r+1}^n p_i (d_{F_2}(x_i) + 1) + \sum_{i=r+1}^n q_i (d_{F_2}(y_i) + 1) \\ &= \sum_{i=1}^n p_i + \sum_{i=0}^n q_i + \sum_{i=1}^{r-1} p_i d_{F_1}(x_i) + \sum_{i=0}^{r-1} q_i d_{F_1}(y_i) \\ &\quad + \sum_{i=r+1}^n p_i d_{F_2}(x_i) + \sum_{i=r}^n q_i d_{F_2}(y_i) \\ &= \sum_{i=1}^n p_i + \sum_{i=0}^n q_i + V(F_1) + V(F_2) \end{aligned}$$

Tehát

$$V(F) = \sum_{i=1}^n p_i + \sum_{i=0}^n q_i + V(F_1) + V(F_2) \quad (2)$$

Az F_1 fa a $\langle k_1, \dots, k_{r-1} \rangle$ kulcsokat tartalmazó optimális bináris keresőfa a $\langle p_1, \dots, p_{r-1} \rangle$ sikeres és $\langle q_0, \dots, q_{r-1} \rangle$ sikertelen keresési gyakoriságokra, az F_2 fa pedig $\langle k_{r+1}, \dots, k_n \rangle$ kulcsokat tartalmazó optimális bináris keresőfa a $\langle p_{r+1}, \dots, p_n \rangle$ sikeres és $\langle q_r, \dots, q_n \rangle$ sikertelen keresési gyakoriságokra. A bizonyítás a kivágás-és-beillesztés módszerrel végezhető. Ha lenne olyan \bar{F}_1 bináris keresőfa a $\langle p_1, \dots, p_{r-1} \rangle$ sikeres és $\langle q_0, \dots, q_{r-1} \rangle$ sikertelen keresési gyakoriságokra, hogy $V(\bar{F}_1) < V(F_1)$, akkor az F fában F_1 helyett az \bar{F}_1 részfat véve olyan fát kapnánk a $\langle p_1, \dots, p_n \rangle$ sikeres és $\langle q_0, \dots, q_n \rangle$ sikertelen keresési gyakoriságokra, amelynek költsége $\sum_{i=1}^n p_i + \sum_{i=0}^n q_i + V(\bar{F}_1) + V(F_2) < V(F)$. Ugyanígy bizonyítható, hogy F_2 is optimális fa a $\langle k_{r+1}, \dots, k_n \rangle$ kulcsokra a $\langle p_{r+1}, \dots, p_n \rangle$ sikeres és $\langle q_r, \dots, q_n \rangle$ sikertelen keresési gyakoriságokra.

Részproblémákra bontás.

Minden (i, j) indexpárra $0 \leq i \leq j \leq n$ tekintsük azt a részproblémát hogy mi az optimális bináris keresőfa az $\langle p_{i+1}, \dots, p_j \rangle$ sikeres és $\langle q_i, \dots, q_j \rangle$ sikertelen keresési gyakoriságokra. Jelölje $Opt(i, j)$ az optimális fa költségét az (i, j) részproblémára.

Az optimális megoldás értékének rekurzív kiszámítása.

Vezessük be a

$$W(i, j) = \sum_{u=i+1}^j p_u + \sum_{u=i}^j q_u$$

jelölést.

Minden (i, j) -re a (2) képlet miatt biztosan létezik olyan $i < r \leq j$, hogy

$Opt(i, j) = W(i, j) + Opt(i, r - 1) + Opt(r, j)$, csak azt nem tudjuk, hogy melyik r -re. Tehát azt az r -et keressük, amelyre a fenti összeg minimális lesz. Tehát $Opt(i, j)$ a következő rekurzív összefüggéssel számítható.

$$Opt(i, j) = \begin{cases} q_i & \text{ha } i = j \\ W(i, j) + \min_{i < r \leq j} (Opt(i, r - 1) + Opt(r, j)) & \text{ha } i < j \end{cases} \quad (3)$$

Az összetevők és a kiszámítási sorrend meghatározása.

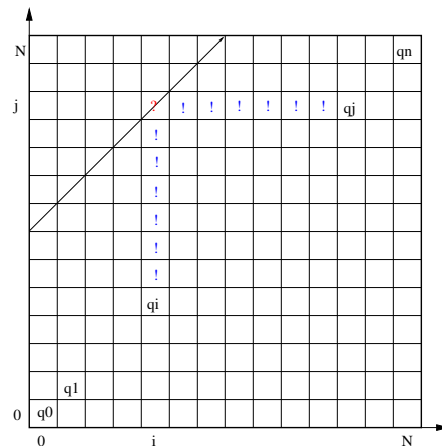
Az (i, i) részproblémáknak nincs összetevőjük, mert $Opt(i, i) = q_i$.

Az (i, j) , $i < j$ részprobléma összetevői az $(i, r - 1)$ és (r, j) , $r = i + 1, \dots, j$ részproblémák.

Tehát a táblázatot ki tudjuk tölteni átlósan haladva, a m -edik átlóban $m = 1, \dots, n$ azon

(i, j) részproblémákat számítjuk, amelyekre $j - i = m$.

Kiszámítás alulról-felfelé haladva (táblázat-kitöltés).



7. ábra. Táblázat-kitöltési sorrend

Ahhoz, hogy egy optimális megoldást elő tudjunk állítani, minden (i, j) részproblémára tároljuk egy G táblázat $G[i, j]$ -elemében azt az r értéket, amelyre a (3) képletben az minimum előáll. Ez az r lesz a $\langle k_{i+1}, \dots, k_j \rangle$ kulcsokat tartalmazó optimális bináris keresőfa gyökere. A $G[i, j]$ értékeket felhasználva a FASIT rekurzív eljárás állítja elő ténylegesen az algoritmus kimenetét jelentő keresőfát.

```
public class OptBinKerFa {
    public class BinFapont{
        int bal, jobb;
    }
    private void Fasit(int Apa, int i, int j){
        // Előállítja az i+1..j elemek OB keresőfáját a G értékekből}
    }
}
```

```

// Globális: G, F
    if (Apa!=0){
        F[Apa].bal = G[i][Apa-1];
        F[Apa].jobb = G[Apa][j];
        Fasit(G[i][Apa-1], i, Apa-1);
        Fasit(G[Apa][j], Apa, j);
    }
}
private int[][] G;
private BinFapont[] F;

public BinFapont[] Epit(float[] P, float[] Q){
    int n=P.length-1;
    F=new BinFapont[n+1];
    float[][] Opt=new float[n+1][n+1];
    float[][] W=new float[n+1][n+1];
    G=new int[n+1][n+1];

    int optr;
    float V, optV;

    for (int i=0; i<=n; i++){ //inicializálás
        W[i][i]=Q[i];
        G[i][i]=0;
        Opt[i][i]=Q[i];
        F[i]=new BinFapont();
    }

    for (int m=1; m<=n; m++){
        for (int i=0; i<=n-m; i++){
            int j=i+m;
            W[i][j]=W[i][j-1]+P[j]+Q[j];
            optr=j;
            optV=Opt[i][j-1]+Q[j]; //Opt[j,j]
            for (int r=i+1; r<=j-1; r++){
                V = Opt[i][r-1]+Opt[r][j];
                if (V < optV){
                    optV=V; optr=r;
                }
            };
            Opt[i][j]=W[i][j]+optV;
            G[i][j]=optr;
        }

        Fasit(G[0][n], 0, n);
        F[0].bal=G[0][n];
        return F;
    }
}

```

A OPTBINKERFA algoritmus futási ideje $\Theta(n^3)$.

Bizonyítás nélkül megjegyezzük, hogy a

```
for (int r=i+1; r<=j-1; r++)
```

ciklusban elegendő lenne az r ciklusváltozót $G[i, j-1]+1$ -től $G[i+1, j]$ -ig futtatni, és ezzel az algoritmus futási ideje $\Theta(n^2)$ lenne.