

競プロDP発想ガイド

どういうときにDPを使うのか

Reo Kambayashi — 2026-04-18

Agenda

前半: 発想編

1. 全探索→DPへの道筋
2. DPが答える3種類の問い
3. 他の手法との境界線
4. 状態設計と同一視
5. テクニック集・遷移設計
6. 制約から逆算する
7. シグナル集・体系マップ

後半: パターン詳解

8. ナップサック・LIS/LCS・グリッド
9. 区間DP・木DP・DAG上DP
10. ビットDP・桁DP
11. 期待値DP・ゲームDP

本スライドの目的: DPを「知っている」から「見抜ける」へ。パターンの暗記ではなく、**発想の型**を身につける。

全探索からDPへ

DPは「賢い全探索」にすぎない

全探索 → メモ化 → DP の3ステップ

- 1 **再帰的な全探索を書く:** まず「正しいが遅い」解法を作る。書けないならDPではない
- 2 **重複を発見する:** 同じ引数で何度も呼ばれる関数があるか？ → あればメモ化で高速化
- 3 **ボトムアップに変換:** メモ化再帰をループに書き換える = DPテーブルの完成

例: フィボナッチ数

```
# Step 1: 全探索 (指数時間)
def fib(n):
    if n <= 1: return n
    return fib(n-1) + fib(n-2)

# Step 2: メモ化 (O(N))
memo = {}
def fib(n):
    if n in memo: return memo[n]
    ...
```

本質

- DPは「全探索 + 重複除去」
- 全探索が書けない問題にDPは使えない
- 「再帰で書ける = 部分問題に分解できる」

判定基準: 再帰で書ける → 重複がある → DP

なぜ全探索から始めるのか

全探索 = 正しさの保証

- 全探索は**必ず正しい解**を出す
- DPは全探索の「計算を省略する版」
- 省略の正当性は全探索の構造から導かれる

いきなりDP式を考えない

- 「 $dp[i][j] = \dots$ 」をいきなり立てようとしない
- まず再帰関数を書き、引数が状態になる

再帰関数の引数 = DPの状態

```
# 再帰の引数が (i, w) → dp[i][w]
def solve(i, w):
    if i == n: return 0
    # 選ばない
    res = solve(i+1, w)
    # 選ぶ
    if w >= weight[i]:
        res = max(res, solve(i+1,
                             w - weight[i]) + value[i])
    return res
```

再帰関数の引数をそのまま dp テーブルの添字にすればよい

DPが答える3種類の問い

DPは万能ではない。DPが解けるのは以下の3タイプの問いだけ:

最適化

「最小コスト」「最大利益」

```
dp[i] = min(dp[j] + cost)
dp[i] = max(dp[j] + value)
```

遷移で `min` / `max` を取る

数え上げ

「何通りあるか」「場合の数」

```
dp[i] += dp[j]
```

遷移で**加算**する

判定 (Yes/No)

「可能か不可能か」

```
dp[i] |= dp[j]
```

遷移で **OR** を取る (部分和问题)

まずこのフィルターを通す: 問題の問いかけがこの3タイプに当てはまるか確認する。当てはまらなければDPではない。

DPが使えない問題 — 2条件の確認

DPには**2つの前提条件**がある。どちらか欠ければDPは適用できない。

① 最適部分構造

全体の最適解が部分問題の最適解から**構成できる**

✓ 最短経路: $A \rightarrow B \rightarrow C$ が最短なら $A \rightarrow B$ も最短

✗ 最長単純パス: 部分の最長が全体の最長に使えない

② 重複部分問題

同じ部分問題が**複数回**現れる

✓ フィボナッチ: $\text{fib}(3)$ が何度も呼ばれる

✗ マージソート: 各部分配列は1回しか処理しない

片方だけ成り立つ場合: 最適部分構造あり + 重複なし → 分割統治で十分 (DPは不要)。最適部分構造なし → DPでは原理的に解けない (貪欲・全探索・専用アルゴリズムを使う)。

例1: 最長単純パス — 最適部分構造が壊れる

問題

一般グラフで、同じ頂点を2度通らずに最も長いパスを求めよ (NP困難)

なぜDPが使えないか

グラフ:

```
q --- r --- t
|   /   |
s --   |
 \---/
```

全体の最長 $q \rightarrow t$: $q \rightarrow s \rightarrow r \rightarrow t$ (長さ3)

部分問題 $q \rightarrow r$ の最長は $q \rightarrow s \rightarrow t \rightarrow r$

→ **t** を先に使ってしまう、全体のパスに組み込めない

核心: 「使用済み頂点」が問題間で干渉

- 最短経路では「中間の頂点を2回通っても損するだけ」→ 部分問題が独立
- 最長パスでは「中間の頂点を使うと他のパスで使えなくなる」→ **部分問題が依存**

DAGなら解ける理由

- 閉路がないので、一方向にしか進めない
- 「使用済み頂点」の干渉が起こらない
- トポロジカル順序でDP可能

教訓: 「同じリソースの取り合い」がある問題はDPの最適部分構造が壊れやすい

例2: 貪欲が最適 — DPは過剰

DPが「使えない」のではなく「不要」なケース。貪欲法で最適解が保証される。

区間スケジューリング

N個の仕事 [開始, 終了] から最大個数を選ぶ

貪欲: 終了時刻が早い順に選ぶ → 最適

DP: 解けるが $O(N^2)$ で遅い

なぜ貪欲が最適か: 終了が早い仕事を選ぶと残り時間が最大化される（交換論法で証明可能）

最小全域木

Kruskalは辺をコスト昇順に追加するだけで最適。

DPでは状態の定義自体が困難。

見分けるポイント

特徴	貪欲	DP
選択の影響	後に残らない	後に残る
最適性の証明	交換論法	漸化式
一度の選択で	確定できる	確定できない

貪欲が正しいか確認する方法

1. 貪欲で解を作る
2. **反例を探す:** 貪欲で最適にならない入力はあるか？
3. 反例があれば → DPを検討

例3: 専用アルゴリズムが必要な問題

DPの枠組みでは効率的に解けず、問題固有のアルゴリズムが必要。

問題	なぜDPが不向きか	正しい手法	計算量
最大フロー	増加路の選び方で解が変わり、部分構造が複雑	Ford-Fulkerson / Dinic	$O(V^2E)$
二部マッチング	局所的に最適なペアリング $\neq$ 全体最適	Hopcroft-Karp	$O(E\sqrt{V})$
最短経路（非負辺）	DPでも解けるがグラフが密なとき非効率	Dijkstra	$O(E \log V)$
強連結成分分解	構造発見問題でありDP向きでない	Tarjan / Kosaraju	$O(V+E)$
文字列検索	パターンマッチは状態機械が効率的	KMP / Aho-Corasick	$O(N+M)$

注意: 上の一部はDPで解くことも理論上は可能だが、専用アルゴリズムの方が計算量・実装の両面で優れる。「DPで解けるか」ではなく「DPで解くべきか」を考える。

他の手法との境界線

貪欲法・分割統治との使い分け

貪欲法 vs DP — どちらを使うか

貪欲法が使える条件

- **局所最適 = 全体最適**が成り立つ
- 一度決めた選択を後から覆す必要がない
- 交換論法やマトロイドで正当性が証明できる

貪欲が使える例

- 区間スケジューリング（終了時刻でソート）
- ダイクストラ法（非負辺の最短経路）
- ハフマン符号

DPに切り替えるサイン

- **反例が作れる**: 貪欲で最適にならない入力がある
- **選択の影響が後に残る**: 今の選択が将来の選択肢を変える
- **最適解の構造が複雑**: 単純な「一番良いものから取る」では不十分

典型的な切り替え例

貪欲 ✕ → DP ✓

0/1ナップサック（重さと価値が独立）

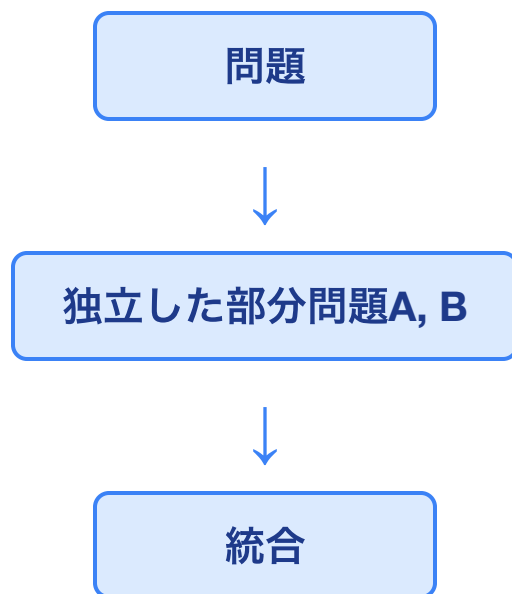
コイン問題（任意額面）

最長増加部分列

分割統治 vs DP — 重複の有無が分岐点

分割統治

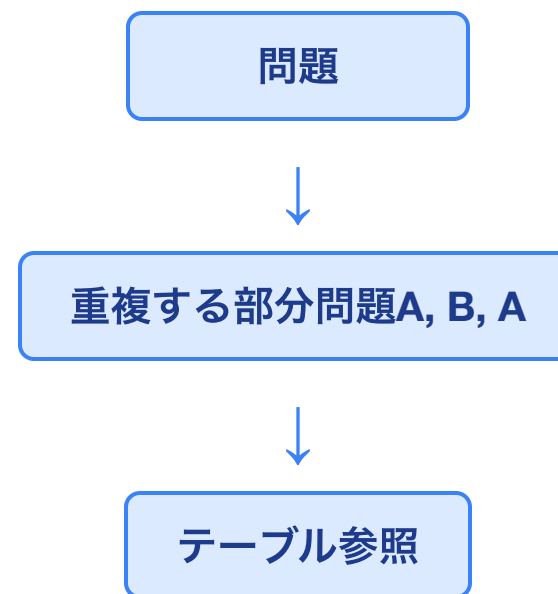
- 問題を**独立な**部分問題に分割
- 部分問題間に**重複がない**
- 各部分問題を1回だけ解く



例: マージソート、二分探索

DP

- 部分問題が**重複する**
- 同じ部分問題を何度も使い回す
- テーブルに保存して再計算を防ぐ



例: フィボナッチ、経路数え上げ

DP設計の核心

状態の定義と遷移の設計

状態設計 — 何を添字にするか

DPの難しさの80%は**状態の定義**にある。

- 1 **「何を決めたか」を考える:** i 番目まで見た、集合 S を訪問済み、区間 $[l, r]$ を処理済み
- 2 **「あと何が必要か」を考える:** 残り容量 w 、現在の mod 値、tightフラグ
- 3 **不要な情報を削る:** 状態に含めなくても遷移が書けるなら、それは不要

状態が多すぎる → 削る

- × $\text{dp}[i][j][k][l] \rightarrow$ 状態爆発
- ✓ $\text{dp}[i][j]$ で十分なら k, l は不要

削れるかの判定: k, l を固定しなくても
遷移式が書けるか？ → 書ければ不要

状態が足りない → 足す

- × $\text{dp}[i]$ だけでは遷移が書けない
- ✓ $\text{dp}[i][j]$ にして情報を追加

足すかの判定: 「次の選択」を決めるのに
追加情報が必要か？ → 必要なら状態に入れる

状態の同一視 — 全探索を圧縮する発想

DPの本質は「**同じ未来を持つ状態をまとめる**」こと。

全探索では区別される

コイン問題: 合計7円を作る方法

- $5+1+1$ と $1+1+5$ と $1+5+1$ は**異なる経路**
- 全探索はすべて別々に探索する

DPでは同一視される

- どの経路で来ても「残り金額が同じ」なら**未来は同じ**
- → `dp[残り金額]` だけで状態を表現できる

同一視のチェックリスト

- **過去の経路が未来に影響しないか？**
→ 影響しなければ、経路の違いを無視できる
- **どの情報だけあれば次の選択ができるか？**
→ その情報だけが状態になる
- **状態をまとめすぎていないか？**
→ まとめすぎると正しい遷移が書けなくなる

核心: 「未来に影響する情報だけ」を状態にする

困ったときのテクニック集

添字と値の入れ替え（双対）

状態爆発するとき、添字と値を交換する

```
通常: dp[i][w] = 最大価値  
双対: dp[i][v] = 最小重さ
```

W が巨大で V が小さいナップサックで有効

次元圧縮（配列使いまわし）

`dp[i]` が `dp[i-1]` だけに依存するなら、1次元配列で十分

```
// 2次元 → 1次元に圧縮  
for w in W..0: // 逆順ループが鍵  
    dp[w] = max(dp[w], dp[w-w_i]+v_i)
```

寄与で考える（配るDPの発展）

「この要素は答えにどれだけ寄与するか」で考える

- 数え上げ問題で「各要素が何回使われるか」を数える
- 期待値問題で「各状態の寄与」を足し合わせる

上界・下界を利用する

- 「ありえない状態」をINFや-INFで初期化
- 不可能な遷移を自然に除外できる

```
// 部分和: 初期値は False  
dp[0] = True  
dp[i] = dp[i] or dp[i - a[j]]
```

遷移の考え方 — もらうDP vs 配るDP

もらうDP (Pull型)

`dp[i]` を、**過去の状態から集めて**計算する

```
// dp[i] を確定させる
dp[i] = min(dp[j] + cost(j, i))
        for all valid j
```

- 直感的で書きやすい
- 多くの問題でこちらが自然

配るDP (Push型)

`dp[i]` から、**未来の状態に配る**

```
// dp[i] が確定済みとして配る
for each next state j:
    dp[j] = min(dp[j], dp[i] + cost(i, j))
```

- 遷移先が明確な場合に便利
- 期待値DP・確率DPで頻出

どちらを選ぶか: 「あるマスの値を決めるのに、どこから来たか考えやすい」 → もらうDP。「あるマスから、どこに行けるか考えやすい」 → 配るDP。結果は同じ。

制約からパターンを逆算する

制約の数値は**出題者からのヒント**。計算量の上限からDPの型を逆算できる。

制約	許容計算量	第一候補のDP
$N \leq 15 \sim 20$	$O(2^N \cdot N)$	ビットDP
$N \leq 300 \sim 500$	$O(N^3)$	区間DP
$N \leq 3000 \sim 5000$	$O(N^2)$	LCS・2次元DP
$N \leq 10^5$	$O(N \log N)$	LIS（二分探索）
$N \leq 10^5, W \leq 10^5$	$O(NW)$	ナップサック
10^{18} 以下の整数	$O(\text{桁数} \times \text{状態})$	桁DP

実践テクニック: 制約を見て「 $O(N^2)$ が通る → 2次元DPか」「 $N \leq 18 \rightarrow$ ビットDPか」と仮説を立ててから問題を読むと、解法に辿り着くのが速い。

問題文のシグナル集

キーワード	DPの種類	典型例
「最小コスト」「最大利益」	最適化DP	最小コスト経路
「～の場合の数」「通り数」	数え上げDP	経路の数え上げ
「～以下で条件を満たす数の個数」	桁DP	N以下で各桁の和がK
「全部訪問する最短」「順列の最適化」	ビットDP (TSP)	巡回セールスマン
「部分列」「連続でなくてよい」	LIS / LCS	最長増加部分列
「区間をまとめる」「分割コスト」	区間DP	行列連鎖積
「木の各頂点で選ぶ/選ばない」	木DP	最大独立集合
「確率」「期待値」「期待回数」	期待値DP	すごろくの期待値
「二人交互に」「先手必勝か」	ゲームDP	Nim / Grundy数

DPパターン体系マップ

基本パターン

- **ナップサック系**
選択 × 容量制約
- **LIS / LCS 系**
部分列の最適化
- **グリッドDP**
2D経路・移動
- **線形DP**
配列を左から順に

構造パターン

- **区間DP**
区間の分割・統合
- **木DP**
部分木の再帰構造
- **DAG上DP**
トポロジカル順序

特殊パターン

- **ビットDP**
集合を状態に圧縮
- **桁DP**
各桁を上から決定
- **期待値 / ゲームDP**
確率的遷移・対戦

発想の核心: すべてのDPは「状態をどう定義するか」「遷移をどう設計するか」に帰着する。パターンごとに状態空間と遷移の型が異なる。

パターン選択チートシート

問題の特徴	第一候補	状態の形
選ぶ/選ばない × 容量制約	ナップサック	<code>dp[i][w]</code>
部分列（順序保持、不連続OK）	LIS / LCS	<code>dp[i]</code> or <code>dp[i][j]</code>
グリッド上の移動・経路	グリッドDP	<code>dp[i][j]</code>
配列を左から順に処理	線形DP	<code>dp[i]</code>
区間の分割・統合コスト	区間DP	<code>dp[l][r]</code>
木・部分木の集約	木DP	<code>dp[v]</code>
$N \leq 20$ で全訪問・順列	ビットDP	<code>dp[S][v]</code>
N以下で桁ごとの条件	桁DP	<code>dp[i][tight][...]</code>
確率的遷移・期待回数	期待値DP	<code>dp[state]</code>
二人ゲーム・勝敗判定	ゲームDP	<code>dp[state]</code>

パターン詳解

各パターンの状態設計・遷移式・典型問題

ナップサック系 – 選択 × 制約

発想トリガー: 「N個の中から選ぶ」「容量/重さの上限がある」

状態設計

`dp[i][w]` = i番目まで見て、容量wのときの最大値

遷移

```
dp[i][w] = max(  
    dp[i-1][w],          // 選ばない  
    dp[i-1][w-w_i] + v_i // 選ぶ  
)
```

派生パターン

種類	特徴
0/1	各品物1個まで
個数制限付き	各k個まで
無制限	何個でもOK
部分和	合計ちょうどW作れるか

見抜くコツ: 「制約付き最適選択」はほぼナップサック。制約が2軸（重さ+体積）なら3次元DPに拡張。

LIS / LCS 系 — 部分列の最適化

発想トリガー: 「順序を保ったまま」「連続でなくてよい」「共通部分」

LIS (最長増加部分列)

$dp[i]$ = $a[i]$ を末尾とする LIS 長

$$dp[i] = \max(dp[j] + 1) \\ (j < i, a[j] < a[i])$$

二分探索で **$O(N \log N)$** に高速化可能

LCS (最長共通部分列)

$dp[i][j]$ = $S[1..i]$ と $T[1..j]$ の LCS 長

$$dp[i][j] = \begin{cases} dp[i-1][j-1] + 1 & (S[i]=T[j]) \\ \max(dp[i-1][j], dp[i][j-1]) & (S[i] \neq T[j]) \end{cases}$$

LIS $\neq$ 連続部分列: 「連続部分配列の最大和」は Kadane のアルゴリズム (貪欲的DP)。不連続なら LIS/LCS 系を疑う。

グリッドDP / 線形DP

発想トリガー: 「盤面を移動」「左上→右下」「配列を左から順に処理」

グリッドDP

`dp[i][j]` = (i,j) に到達するときの最適値

```
dp[i][j] = min(  
    dp[i-1][j],    // 上から  
    dp[i][j-1]     // 左から  
    ) + cost[i][j]
```

移動方向が限定されている = DAG構造

線形DP

`dp[i]` = i番目まで処理した最適値

```
// 例: 連続部分和の最大  
dp[i] = max(a[i], dp[i-1] + a[i])
```

- 最も基本的なDP形式
- 添字 = 位置、値 = 最適値 or 場合の数

区間DP / 木DP / DAG上DP

区間DP

トリガー: 「分割」「括弧」「まとめるコスト」

$dp[l][r]$ = 区間 $[l, r]$ の最適値

$$dp[l][r] = \min_{k \in [l, r-1]} (dp[l][k] + dp[k+1][r] + cost(l, k, r))$$

区間の長さが短い方からループ。 $O(N^3)$

木DP

トリガー: 「部分木」「各頂点で選ぶ/選ばない」

$dp[v]$ = 頂点 v を根とする部分木の最適値

$$\begin{aligned} dp[v][0] &= \sum \max(dp[c][0], dp[c][1]) \\ dp[v][1] &= val[v] + \sum dp[c][0] \end{aligned}$$

DFS帰りがけで計算。全方位木DPで根の付替えも可

DAG上DP: トポロジカル順序 = DPの計算順序。グリッドDPも木DPも、本質的にはDAG上のDP。

ビットDP / 桁DP

ビットDP

トリガー: 「N個すべて訪問」 「 $N \leq 20$ 」

`dp[S][v]` = 集合 S 訪問済み、最後が v

```
dp[S|(1<<u)][u] =  
    min(dp[S][v] + cost[v][u])
```

$O(2^N \cdot N^2)$ 。TSP・ハミルトンパス・割当問題

桁DP

トリガー: 「N以下で条件を満たす数」

`dp[i][tight][...]` = i桁目まで決めた状態

```
for d in 0..limit:  
    new_tight = tight & (d == N[i])  
    dp[i+1][new_tight][...]  
        += dp[i][tight][...]
```

tight フラグで上限制約を管理

共通点: どちらも「状態を圧縮して表現する」パターン。ビットDPは集合を整数に、桁DPは数値を桁列に変換する。

期待値DP / ゲームDP

期待値 / 確率DP

トリガー: 「期待回数」「確率」「ランダム遷移」

`dp[i]` = 状態 i からゴールまでの期待回数

```
// すごく型: ゴールから逆算
dp[i] = 1 + (1/6)Σ dp[i+k]
           k=1..6
```

- **逆方向DP:** ゴール→スタートに向かって計算
- 期待値の線形性を活用する

ゲームDP

トリガー: 「二人で交互に」「勝敗」「最適戦略」

`dp[state]` = 手番プレイヤーが勝つか

```
// Grundy数 / minimax
dp[state] = 遷移先すべてが
            負け → 勝ち
            1つでも負けなし → 負け
```

- Sprague-Grundy 定理
- 先手/後手の区別 → 状態に含める

共通点: どちらも「状態遷移グラフ上のDP」。遷移が確率的か選択的かが違うだけ。

まとめ

- まず**全探索を書く** → 重複があれば DP（いきなりDP式を立てない）
- 貪欲で**反例が作れる**なら DP に切り替える
- **再帰関数の引数** = DPの状態。不要な情報は削り、足りなければ足す
- **制約の数値**から計算量を逆算してパターンを絞り込む
- **問題文のキーワード**で候補を特定 → チートシートで確認

参考文献

- [Educational DP Contest — AtCoder](#) — 26問で全パターンを網羅
- [典型的な DP のパターンを整理 — drken \(Qiita\)](#) — ナップサック系の体系的解説
- [動的計画法超入門！ Educational DP Contest A～E — drken \(Qiita\)](#) — 入門～中級の解説と類題集
- [20 Patterns to Master Dynamic Programming — AlgoMaster](#) — 英語圏の体系的パターン集
- [DP Tutorial and Problem List — Codeforces](#) — 大量の問題リスト付き
- [Introduction to Dynamic Programming — cp-algorithms](#) — 理論と実装の両面をカバー