T1 小 h 学步

原本想出成期望,用点期望的运算性质。但这个东西在 csp 模拟赛是违法的。

最终答案为:

$$ans = \sum_{-n$$
ptik} ((\sum x_i)^2 + (\sum y_i)^2 + (\sum z_i)^2)

其中对于同一个i, x_i, y_i, z_i 互相关联。

将 x 部分的平方拆开得到 $\sum x_i x_j$,由于任意的 p 有 $\sum x_p = 0$,所以:

$$\sum_{-$$
种选法 $\sum_{i \neq j} x_i x_j = 0$

y, z 部分同理。

所以 $ans = n^{n-1} \times (\sum x_i^2 + \sum y_i^2 + \sum z_i^2)$ 。

T2 小球进洞

对于一种挖洞情况,答案为每个点子树内洞的个数乘积。

直接 $dp \in O(nm^2)$ 的,记录子树内挖了多少洞,经过一条边时枚举有多少洞挖在此边上即可。

发现这个东西关于第二维是不超过子树 size 次的多项式。直接转成点值就能合并,复杂度 n^2 。

但这个东西在 csp 模拟赛是违法的。尝试优化之前的 dp 状态。

因为洞多而球少,用不到的洞(子树内没有球进入的洞)是无所谓在哪条边上的,我们可以只记录进球了的洞。

设 $dp_{u,i}$ 表示 u 子树的球进入了 i 个不同的洞中。儿子合并完后,考虑 u 点进入的洞,可能是 $leaf_u+i$ 中的一个,也可能新开一个洞,洞在子树内概率 $\frac{size_u-1}{n-1}$ 。

最后用组合数选出这i个洞即可。 $ans = \sum_{i=1}^{m} i! dp_{1,i}$ 。

T3 快速kmp

设 f(S) 表示只保留字符集 S 下序列的最小正周期的周期数,则 $f(S)=\gcd(f(\{u,v\}))$ 其中 $u,v\in S$ 。

这个不难观察得到。证明则考虑每次加入一种字符,由于和每种之前字符的周期数都是 f(S) 倍数,则以 $\frac{len}{f(S)}$ 为一段,加入前每段相同则加入后每段依旧相同的,所以 $f(S) \geq \gcd(f(\{u,v\}))$ 。又显然有 $f(s) \mid f(u,v)$,所以结论成立。

用 kmp 可以算出任意两个元素 x,y 的 $f(\{x,y\})$,当作一条边。时间 O(nk)。询问即求两端都在 S 集合中的边的 \gcd 。

当 $k \leq 20$,可以直接暴力 qk^2 。 $k \leq 36$ 原本想给折半,但发现 qk^2 飞快。

k 更大时,延续折半思想,我们直接分块,B 个为一块,共 $C=\lceil k/B \rceil$ 块(实测 B=8 最快),考虑在块内直接对 2^B 种情况来预处理。块内的边直接 $O(2^BB^2)$ 暴力计算。两块块之间的边也可以做到 $O(4^B)$ 处理完,因为我们可以只用 1 次 \gcd 从 x-lowbit(x) 推到 x。注意,这道题中所用的求 \gcd 都是多次求的多个数的 \gcd ,理论时间应为 $O(\log V+cnt)$,均摊到每次 \gcd 这里直接认为是 O(1)。询问时枚举两块直接使用预处理好的信息即可。

时间复杂度 $O(nk + C \cdot 2^B B^2 + C^2 \cdot 4^B + C^2 Q)$ 。

T4 宿舍派对

直接枚举终点,上 lct 维护基环树,时间复杂度 $O(n\log n)$ 。 大常又难写,勇者可以视常数获得 $50\sim 70$ 。

但这个东西在 csp 模拟赛是违法的。

如果固定终点则图也固定。但显然不能这么直接,可以将终点固定在某区间内,此时区间外的边就固定了。于是可以分块。

当区间外边固定,可以计算出每个点第一次走到区间内的位置与距离。在区间内枚举终点并重建区间内的边,当一条边指向区间外,则用之前维护好的信息走回来即可。时间 $O(n^{1.5})$ 。

进一步地,可以分治处理,每层跑一个 DAG 拓扑排序,对 [l,mid] 中每个点维护出,如果终点在 [mid+1,r],则第一次走到 [mid+1,r] 时的位置与路径信息,然后进入 [mid+1,r] 递归,另一侧同理。类似于分块,建图时一条边指向 l,r 以外了,则用前几层存的信息走回区间内即可,最多跳递归深度次。

通过维护的信息,可以把 op=1/2 的询问直接预处理掉。

对于 op=3 的询问,用预处理时存下来的信息,考虑 x,y 在当前分治区间 mid 的哪侧,如果 x,y 在 不同侧,则让 x 走到 y 另一边。

时间复杂度 $O(N \log^2 N + Q \log N)$,可以拿到 70 分。

多出的 \log 是利用前几层信息,让一条指向外的边走回来。我们直接把这个信息也记录下来。记录下 $l \leq i \leq r$ 的 i 的 L_i 与 R_i 边走回 l,r 区间时的信息,递归时,更新信息就是合并上这一层算出的从一侧到另一侧的信息。空间复杂度 $O(N\log N)$ 。时间 $O((N+Q)\log N)$ 。