1.思想:Divide:将 2n 个数字分为 2 组有序的 n 个数字。Conquer:分别选出 X 和 Y 的中位数 midnum1、midnum2 进行比较,若二者相等,则返回 midnum1。若 midnum1 大于 midnum2,则 X 和 Y 整体的中位数应在 X[1,[n/2]]和 Y[[n/2],n]中,否则在 X[[n/2],n],Y[1,[n/2]]中,反复递归。Merge:输出 midnum1。

算法 FindMidNum(X, Y)

输入:有序数组X[1:n], 有序数组Y[1:n]

输出:X和Y中2n个数字的中位数

- 1: **If** n = odd midnum1=X[(n+1)/2], midnum2=Y[(n+1)/2]
- 2: **Else** midnum1= $(X \lceil n/2 \rceil + X \lceil (n+1)/2 \rceil)/2$, midnum2= $(Y \lceil n/2 \rceil + Y \lceil (n+1)/2 \rceil)/2$
- 3: **If** midnum1==midnum2 **return** midnum1
- 4: Else if midnum1>midnum2 FindMidNum(X[1,[n/2]], Y[[n/2],n])
- 5: Else FindMidNum(X[[n/2],n], Y[1,[n/2]])

时间复杂度:Divide 和 Merge 阶段的复杂度为 O(1),Conquer 阶段每次递归后删去了一半的元素,总的递归方程为 T(n)=O(1),n=1; T(n)=T(n/2)+O(1),n>1,故时间复杂度为 $O(\log n)$ 。

2.思想:由于 2*A[k]为偶数,可以在 A[k]的左边全部放奇数,在 A[k]的右边全部放偶数即符合题设。A[k]由 $A[\lfloor k/2 \rfloor]$ 和 $A[\lfloor (k+1)/2 \rfloor]$ 组成,奇数的个数为 $\lfloor (k+1)/2 \rfloor$ 个。对 $A[\lfloor (k+1)/2 \rfloor]$ 可取 1 到 $\lfloor (k+1)/2 \rfloor$ 的连续正整数,将其乘 2 减 1 则必为奇数;对 $A[\lfloor k/2 \rfloor]$ 可取 1 到 $\lfloor k/2 \rfloor$ 的连续正整数,将其乘 2 则必为偶数。显然,两部分的并集恰好为 1 到 N 的正整数集。

算法 BeautifulArray(N)

输入:正整数 N

输出:满足性质的漂亮数组 A

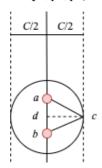
- 1: **If** N=1 **return** A[1]=1
- 2: **BeautifulArray**($\lfloor (N+1)/2 \rfloor$)
- 3: **For** i=1 **TO** $\lfloor (N+1)/2 \rfloor$ **DO**
- 4: A[i]=2A[i]-1
- 5: **BeautifulArray**($\lfloor N/2 \rfloor$)
- 6: **For** i=1 **TO** [N/2] **DO**
- 7: A[i]=2A[i]
- 8: return A

时间复杂度:Divide 阶段复杂度为 O(1), Conquer 阶段复杂度为 2T(n/2), Merge 阶段复杂度为 O(n), 总的递归方程为 T(n)=1, n=1, T(n)=2T(n/2)+O(n), n>1, 故时间复杂度为 $O(n\log n)$ 。

3.思想:类似于寻找二维空间中的最小距离点对。Preprocessing:如果 S 中仅包含 3 个点,算法结束,否则把 S 中点分别接 x 和 y 坐标值排序。Divide:计算 S 中各点 x 坐标的中位数 m,用垂线 L:x=m 把 S 分成两个大小相等的子集合 S_L 和 S_R , S_L 中的点在 L 左边, S_R 中的点在 L 右边。Conquer:递归地在 S_L 和 S_R 中找出周长最小的三角形点组合(p_1,p_2,p_3)∈ S_L ,(q_1,q_2,q_3)∈ S_R , $C=min\{C(p_1,p_2,p_3),C(q_1,q_2,q_3)\}$ 。Merge:在 L:x=m 左右划分 x=m+C/2 和 x=m-C/2 的临界区,如下图所示。由于左右临界区对称,因此分析一边,再将复杂度乘 2 即可。对左临界区,遍历所有点对,剔除距离大于 C 的点对,得到 a 和 b,d 是 a 和 b 连线的中点。由于 ac+bc>2dc,当 dc=C/2,ab 趋近于 0 时,

c 离 L:x=m 最远。因此,对 d 点来说,至多需要考虑右临界区中的 6 个区域(参考二维空间

计算最近点对的算法)。对 d 点遍历右临界区的 6 个区域,组成三角形计算周长,若结果小于 C,则输出 abc 三个点。否则,输出 $C(p_1, p_2, p_3)$ 和 $C(q_1, q_2, q_3)$ 中更小的三个点。



对于任意点对 ab,我们只需计算右临界区中 6 个区域中的点和 ab 中点 d 的距离。

Merge 算法

- 1: 把临界区中所有点集合投影到分割线 L 上
- 2: 对于左临界区中的每个长度小于 C 的点对 ab,考察 a 和 b 的中点 d 和右临界区的每个点 c(这样的点至多 6 个),组成三角形,计算出周长 C',若 C'<C,则 C=C'
- 3: 如果 *C* 发生过变化,与最后的 *C* 对应的点即为 *abc*,否则不存在 *abc*

时间复杂度: Preprocessing 阶段排序至少需要 $O(n\log n)$,Divide 阶段需要 O(n),Conquer 阶段需要 2T(n/2),Merge 阶段找出点对 ab 的复杂度为 $O(n^2/4)$,依次寻找 c 的复杂度为 $O(6n^2/4)$,对右临界区执行相同操作,因此 Merge 阶段总的复杂度为 $O(3n^2)$,总的递归方程为 T(n)=O(1),n=3; $T(n)=2T(n/2)+O(3n^2)+O(n\log n)+O(n)$,n>3,故时间复杂度为 $O(n^2)$ 。

4.思想:Divide:找出二叉树的重心,去掉它分成 2 个新二叉树。Conquer:递归求解每个新二叉树中满足 $\operatorname{dis}(x,y) < \tau$ 的顶点对个数。Merge:计算重心的父节点和子节点到它的距离,若小于 τ ,则加入计算结果,然后输出最终的顶点对个数。

算法:CalVertexNum(T)

输入:含有n个顶点的加权二叉树T和正数 τ

输出: 满足 $dis(x, y) < \tau$ 的顶点对个数

1:	If 二叉树节点数为 2 If dis(x, y)<τ count++
2:	Else
3:	找到二叉树的重心,去掉它划分成 2 个新二叉树 T_1,T_2
4:	计算重心的父节点到它的距离 dist, If dist <r count++<="" th=""></r>
5:	遍历重心的子节点,计算到它的距离 dist, If dist <r count++<="" td=""></r>
6:	$\mathbf{CalVertexNum}(T_1)$
7:	$\mathbf{CalVertexNum}(T_2)$
8:	return count

时间复杂度:Divide 阶段寻找重心需要 O(n), Conquer 阶段需要 2T(n/2), Merge 阶段需要 O(1), 总的递推方程为 T(n)=O(n)+2T(n/2),故时间复杂度为 $O(n\log n)$ 。

5.思想:Divide:找出数组 A[1:n]的中位数 A[[n/2]],据此分成集合 A_U 和 A_L ,分别对应比它大的集合和比它小的集合,遍历 A_U 中元素,若下标比 m 的下标小,则个数+1。Conquer:递归在 A_U 和 A_L 中继续根据各自的中位数划分集合,当集合元素仅有 2 个时,若反序,则个数+1。Merge:输出反序个数。

算法 CountReverse(A)

输入:无序数组 A

输出:数组 A 的反序个数

1:	If $A.size=2$ If $A[0]>A[1]$ count++
2:	Else
3:	比中位数 $A[[n/2]]$ 大的元素组成集合 A_U ,小的元素组成集合 A_L 。
4:	For $i=1$ TO A_{U} .size DO
5:	If A .at[$A_{\mathrm{U}}[i]$]> A .at[m] count++ (A .at[n]返回的是 n 对于 A 的下标数)
6:	CountReverse(A _U)
7:	CountReverse(A _L)
8:	return count

时间复杂度:Divide 阶段查找中位数和划分均需要 O(n),Conquer 阶段需要 2T(n/2),Merge 阶段遍历 A_U 需要 O(n/2),输出 count 需要 O(1),总的递归方程为 T(n)=2T(n/2)+O(2n)+O(n/2),故时间复杂度为 $O(n\log n)$ 。