Spaceships 解説

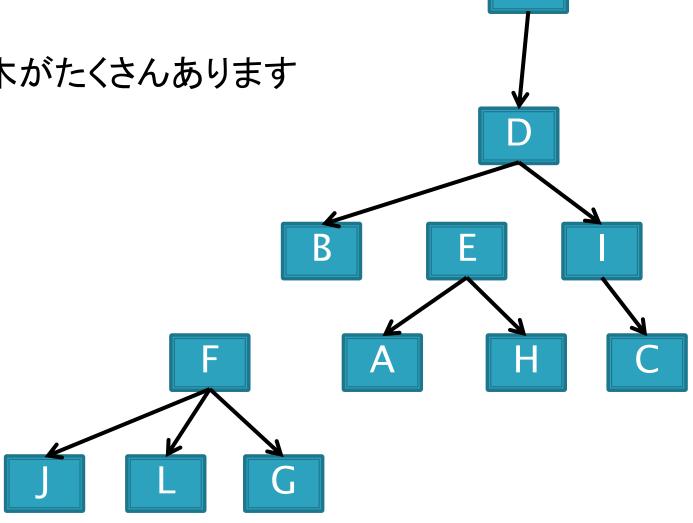
Masaki Hara (qnighy)

2013年 情報オリンピック春期トレーニング合宿にて

Task statement

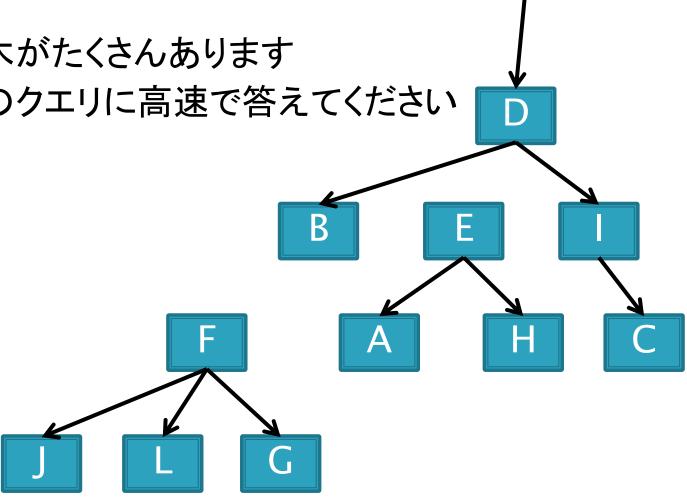
- 有向木がたくさんあります
- 以下のクエリに高速で答えてください
- 1. Aの親をBにする
 - 。Aは木の根で、BはAの子孫ではない
- 2. Aを親から切り離して木の根にする
- 3. A,Bが同じ木に属するか判定し、 同じ木に属する場合はLCAを求める

す向木がたくさんあります

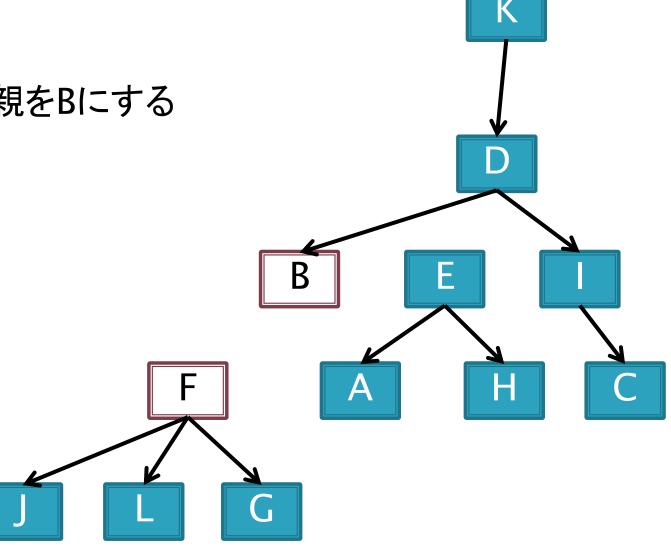


有向木がたくさんあります

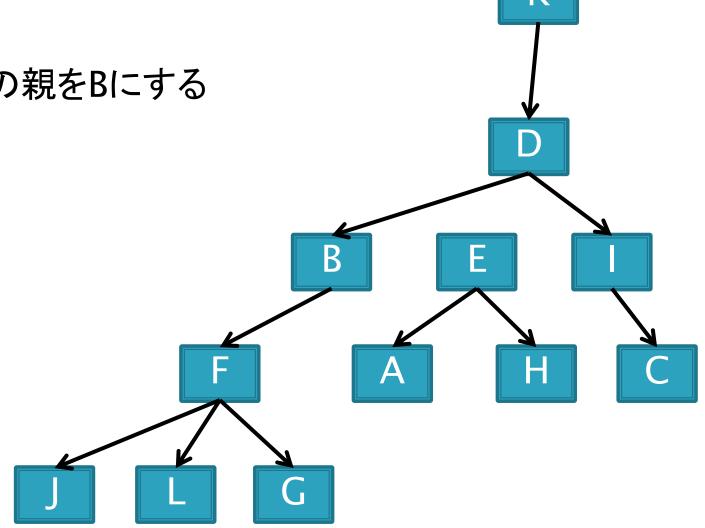
▶ 以下のクエリに高速で答えてください



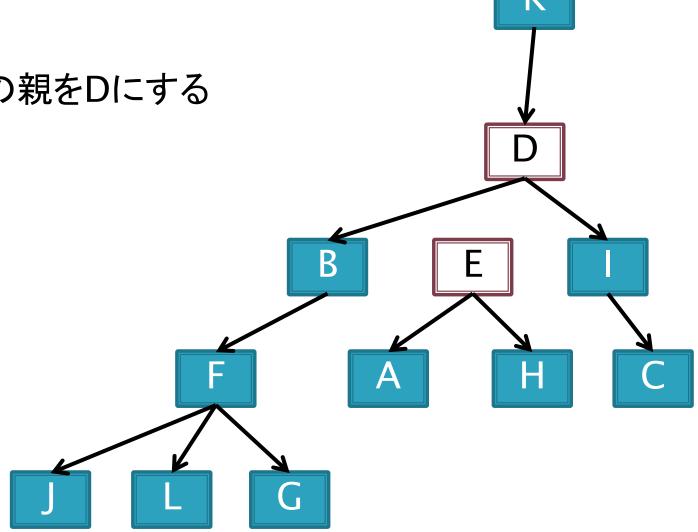
▶ 1. Fの親をBにする



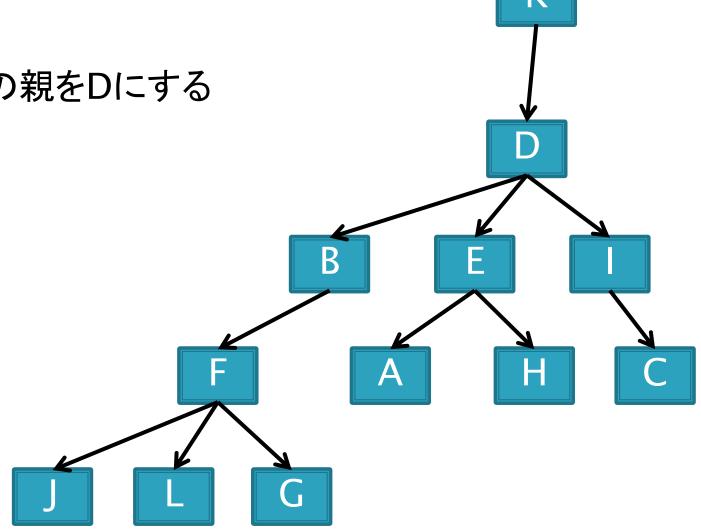
▶ 1. Fの親をBにする



▶ 1. Eの親をDにする



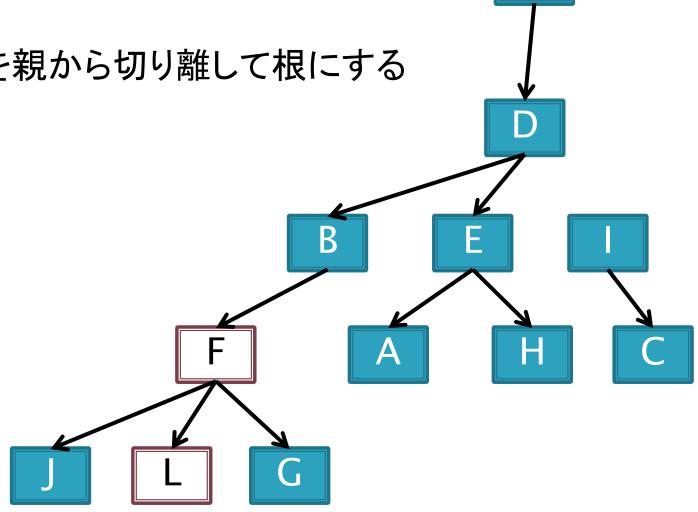
▶ 1. Eの親をDにする



▶ 2. Iを親から切り離して根にする B

▶ 2. Iを親から切り離して根にする B

▶ 2. Lを親から切り離して根にする

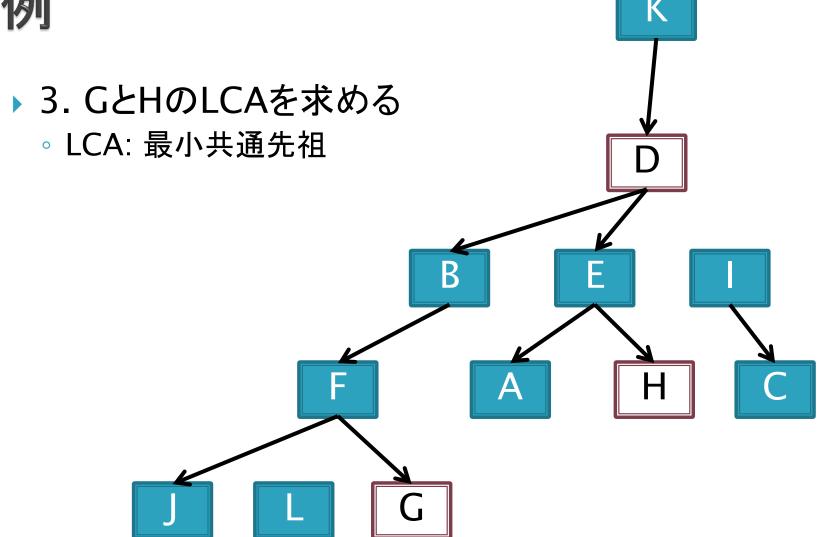


▶ 2. Lを親から切り離して根にする

B

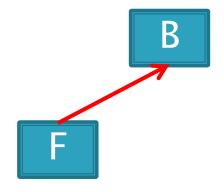
E

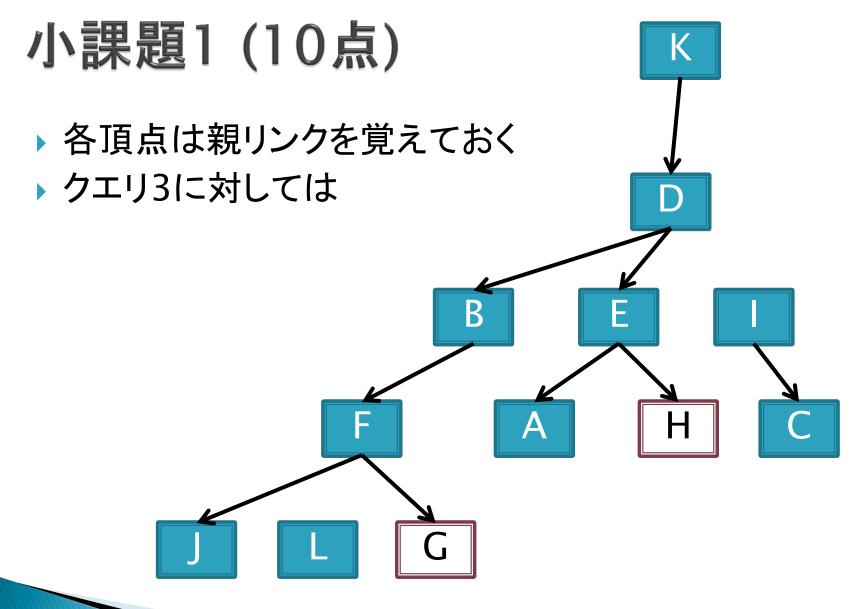
例 ▶ 3. GとHのLCAを求める B



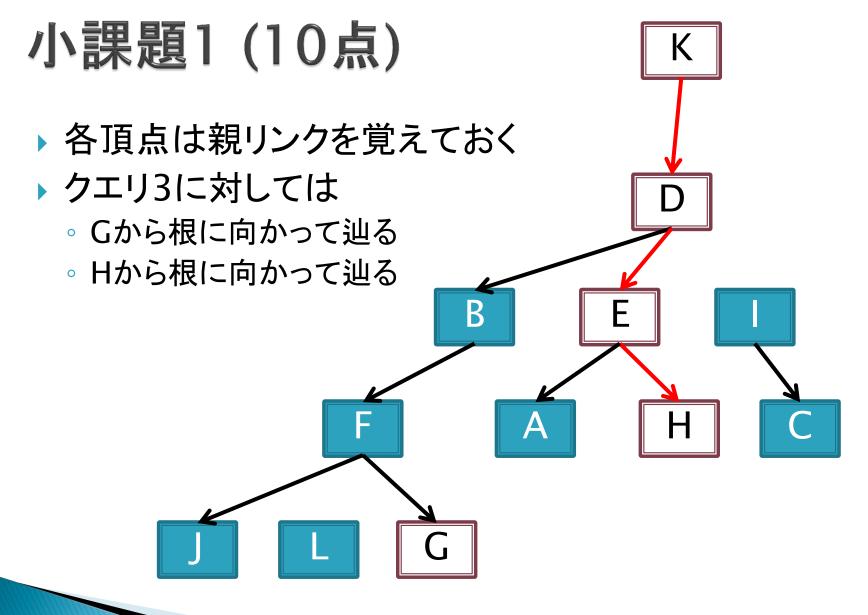
- ▶ 頂点数 *N* ≤ 5000
- クエリ数 Q ≤ 5000

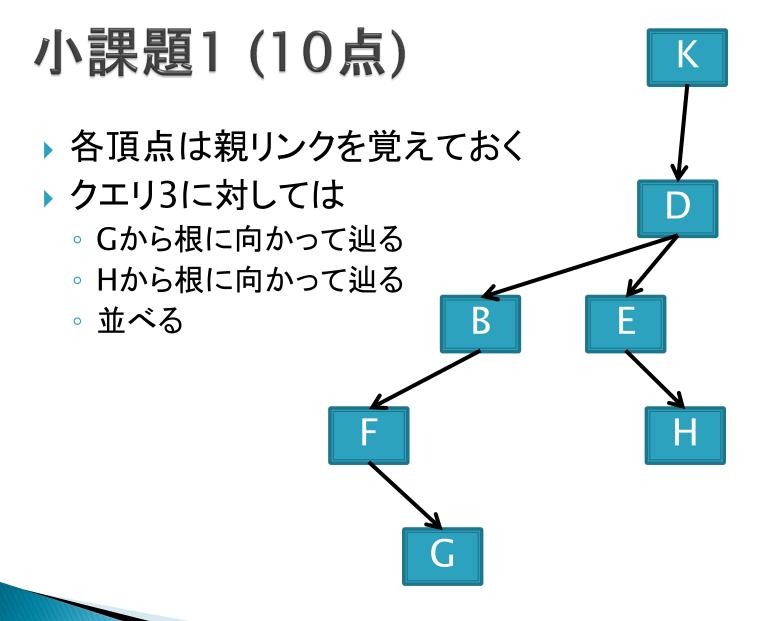
- 各項点は親リンクを覚えておく
- クエリ1,2に対しては普通に答える



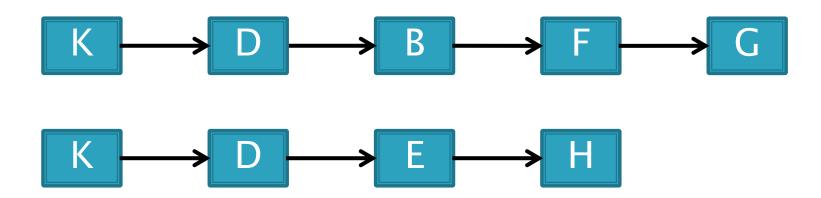


小課題1 (10点) 各頂点は親リンクを覚えておく ▶ クエリ3に対しては 。 Gから根に向かって辿る Д

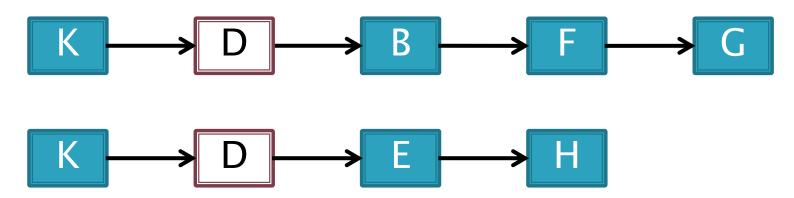




- 各頂点は親リンクを覚えておく
- ▶ クエリ3に対しては
 - Gから根に向かって辿る
 - Hから根に向かって辿る
 - ・並べる



- 各頂点は親リンクを覚えておく
- ▶ クエリ3に対しては
 - 。 Gから根に向かって辿る
 - Hから根に向かって辿る
 - 根からの順番で並べる
 - 一致する中で最も後ろのものを選ぶ



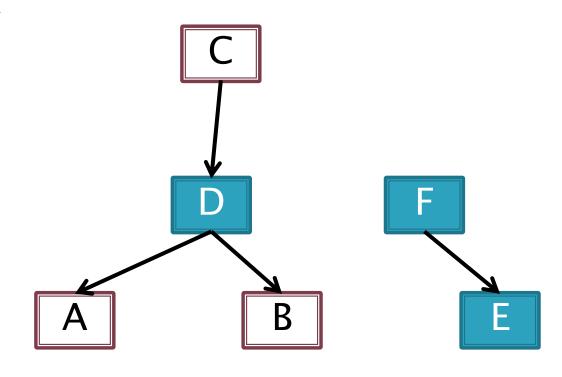
- 各頂点は親リンクを覚えておく
- ▶ クエリ3に対しては
 - 。 Gから根に向かって辿る
 - Hから根に向かって辿る
 - 根からの順番で並べる
 - ∘ 根が一致しないときは-1

- ▶ 頂点数 *N* ≤ 5000
- クエリ数 Q ≤ 5000
- 計算量はO(NQ)なので間に合う

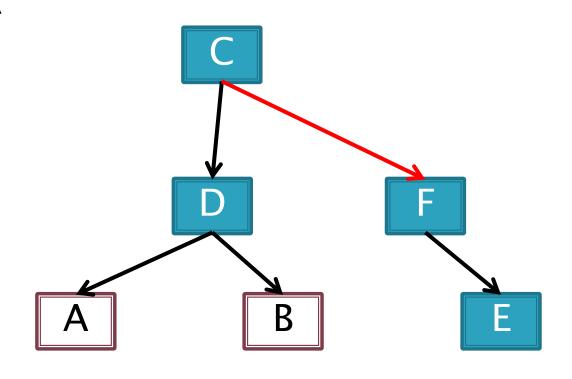
小課題2 (30点)

- ▶ 頂点数 *N* ≤ 10⁶
- クエリ数 $Q \leq 10^6$
- ▶ 辺の削除は行われない

CがAとBのLCA



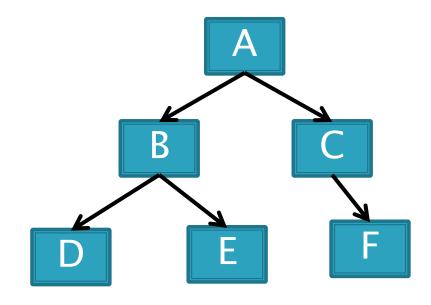
▶ CがAとBのLCA ↓ 辺を追加



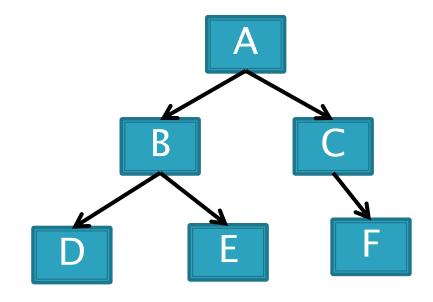
▶ CがAとBのLCA ↓辺を追加 ▶ Cは依然としてAとBのLCA

- ▶ CがAとBのLCA ↓辺を追加
- ▶ Cは依然としてAとBのLCA
- 最終的にできる木の上でLCAを計算できればよい

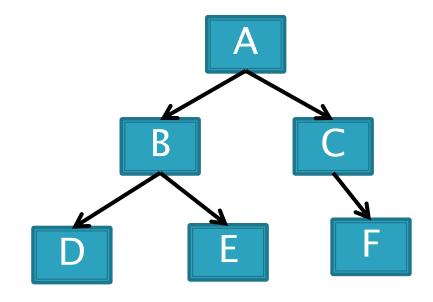
- ▶ 木の嬉しい順序(DFS順序)
 - Preorder -頂点に入るときに記録する順序
- A, B, D, E, C, F



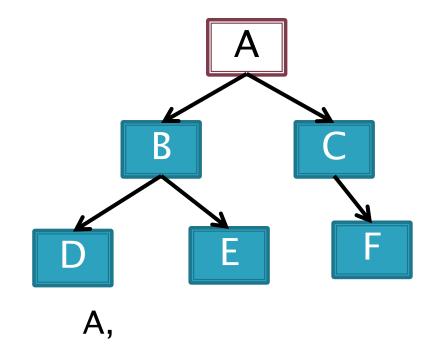
- ▶ 木の嬉しい順序(DFS順序)
 - Postorder 頂点から出るときに記録する順序
- D, E, B, F, C, A



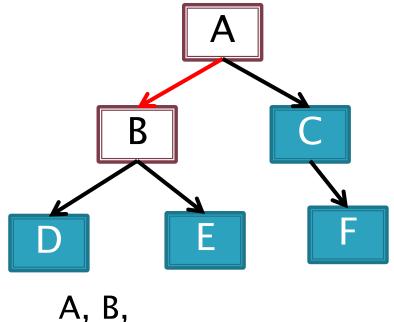
- ▶ 木の嬉しい順序(DFS順序)
 - Euler Tour
 - 頂点から入るときに記録し、
 - ・ 頂点から出るときにも 自分の親を記録する順序



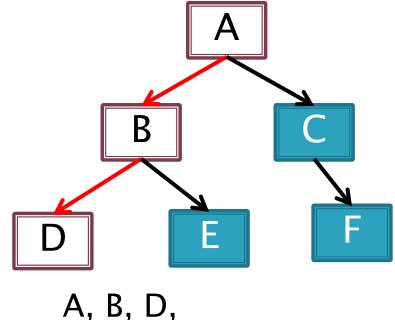
- ▶ 木の嬉しい順序(DFS順序)
 - Euler Tour
 - 頂点から入るときに記録し、
 - ・ 頂点から出るときにも 自分の親を記録する順序



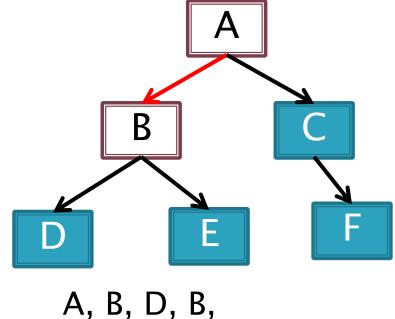
- 木の嬉しい順序(DFS順序)
 - Euler Tour
 - 頂点から入るときに記録し、
 - 頂点から出るときにも 自分の親を記録する順序



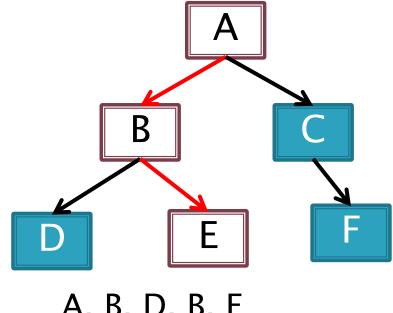
- 木の嬉しい順序(DFS順序)
 - Euler Tour
 - 頂点から入るときに記録し、
 - 頂点から出るときにも 自分の親を記録する順序



- 木の嬉しい順序(DFS順序)
 - Euler Tour
 - 頂点から入るときに記録し、
 - 頂点から出るときにも 自分の親を記録する順序

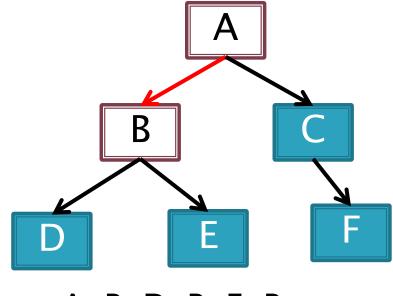


- 木の嬉しい順序(DFS順序)
 - Euler Tour
 - 頂点から入るときに記録し、
 - 頂点から出るときにも 自分の親を記録する順序



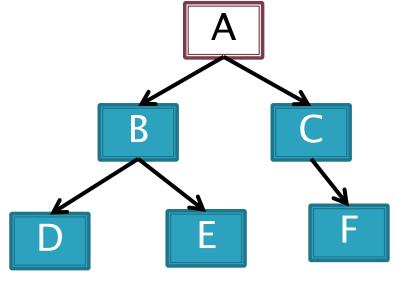
A, B, D, B, E

- ▶ 木の嬉しい順序(DFS順序)
 - Euler Tour
 - 頂点から入るときに記録し、
 - 頂点から出るときにも 自分の親を記録する順序



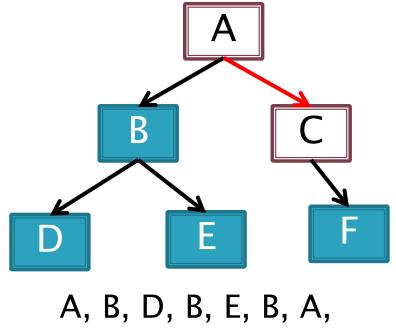
A, B, D, B, E, B,

- 木の嬉しい順序(DFS順序)
 - Euler Tour
 - 頂点から入るときに記録し、
 - ・ 頂点から出るときにも 自分の親を記録する順序



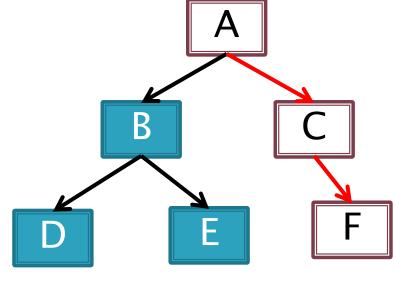
A, B, D, B, E, B, A,

- 木の嬉しい順序(DFS順序)
 - Euler Tour
 - 頂点から入るときに記録し、
 - 頂点から出るときにも 自分の親を記録する順序



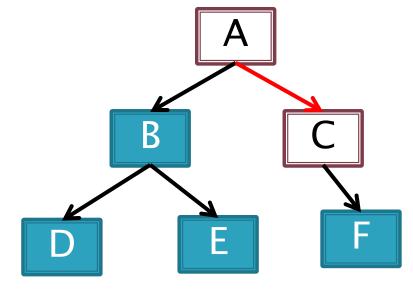
C,

- ▶ 木の嬉しい順序(DFS順序)
 - Euler Tour
 - 頂点から入るときに記録し、
 - ・ 頂点から出るときにも 自分の親を記録する順序



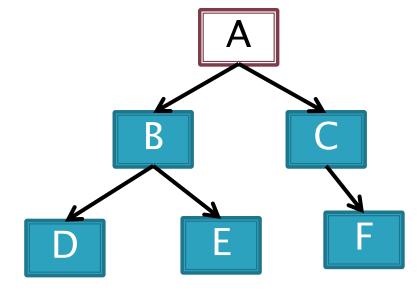
A, B, D, B, E, B, A, C, F,

- ▶ 木の嬉しい順序(DFS順序)
 - Euler Tour
 - 頂点から入るときに記録し、
 - 頂点から出るときにも 自分の親を記録する順序



A, B, D, B, E, B, A, C, F, C,

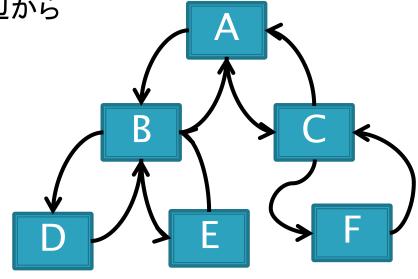
- ▶ 木の嬉しい順序(DFS順序)
 - Euler Tour
 - 頂点から入るときに記録し、
 - 頂点から出るときにも 自分の親を記録する順序



A, B, D, B, E, B, A, C, F, C, A

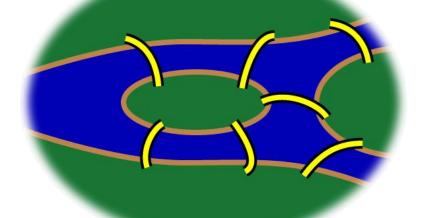
- ▶ 木の嬉しい順序(DFS順序)
 - Euler Tour

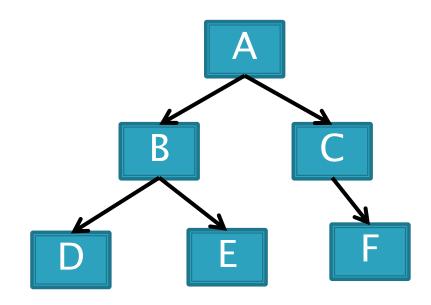
木の辺を、行きと帰りの2つの辺から なるとみなすときの オイラー閉路に対応する



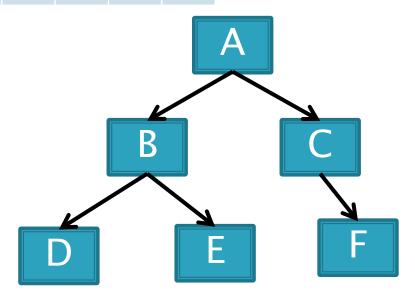
A, B, D, B, E, B, A, C, F, C, A

- ▶ 木の嬉しい順序(DFS順序)
 - Euler Tour
 - 木の辺を、行きと帰りの2つの辺から なるとみなすときの オイラー閉路に対応する
 - ・オイラー閉路 (Euler Tour):全ての辺を1度ずつ通る閉路
 - オイラー路はケーニヒスベルクの橋問題で有名

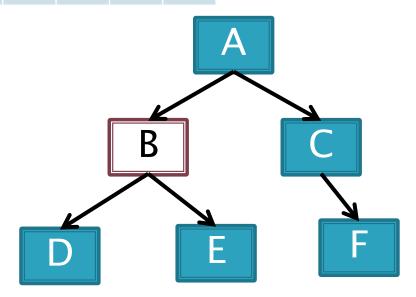




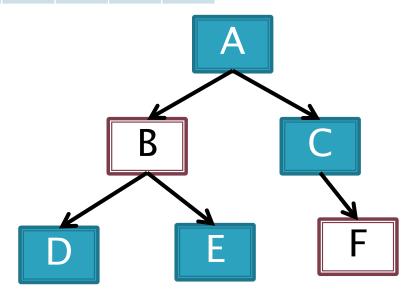
Α	В	D	В	Е	В	Α	С	F	С	Α
1	2	3	2	3	2	1	2	3	2	1



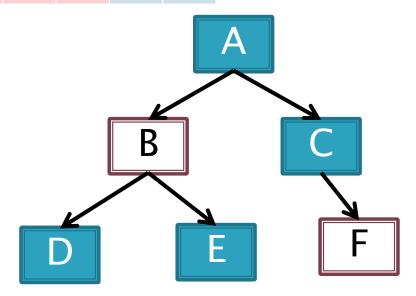
Α	В	D	В	E	В	Α	С	F	С	Α
1	2	3	2	3	2	1	2	3	2	1

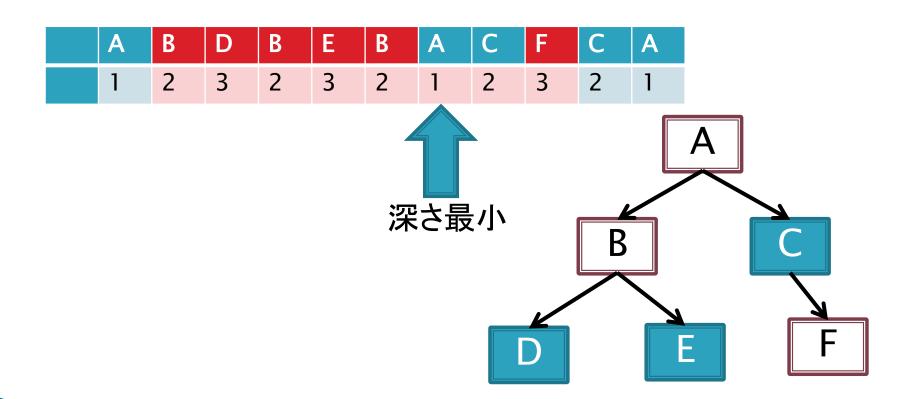


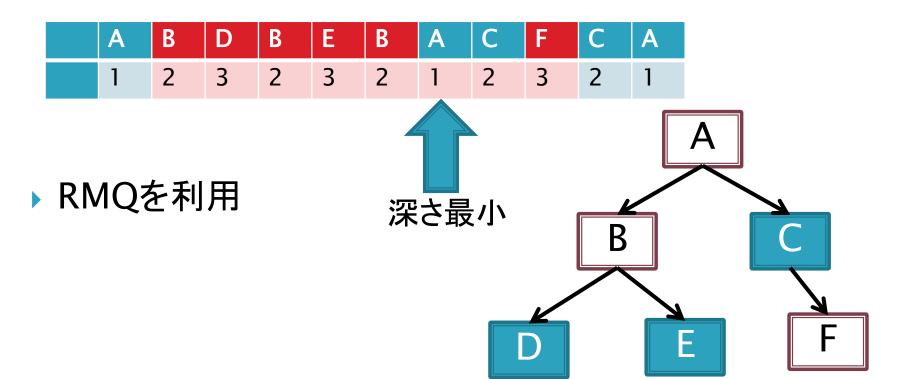
Α	В	D	В	Ε	В	Α	С	F	С	Α
1	2	3	2	3	2	1	2	3	2	1



Α	В	D	В	Ε	В	Α	С	F	С	Α
1	2	3	2	3	2	1	2	3	2	1







▶正当性

- ▶ 正当性: CがAとBのLCAのとき
 - Euler Tour上でCは[A,B]に含まれる
 - Euler Tour上で[A,B]に含まれるのはCの部分木
- を言えばよい

- ▶ 正当性(1): Euler Tour上でCは[A,B]に含まれる
 - · AからBに行くにはCを経由しないといけない(LCAの性質より)
 - 。 ので当たり前

- 正当性(2): Euler Tour上で[A,B]に含まれるのは Cの部分木
 - Euler Tourにおいて部分木は連続した部分列として現れる
 - 。 ので当たり前

小課題2 (30点)

▶ LCAを求めて終わり?

小課題2 (30点)

- ▶ LCAを求めて終わり?
 - あと少しだけやることがあります

▶「削除がない場合の利点」の考察を思い出す

- ▶「削除がない場合の利点」の考察を思い出す
- ▶ LCAが存在するなら、最終的な木の上で計算すれば よい

- ▶「削除がない場合の利点」の考察を思い出す
- ▶ LCAが存在するなら、最終的な木の上で計算すれば よい

▶ A, Bが同じ木上にあるかどうかの判定が必要

▶ A, Bが同じ木上にあるかどうかの判定が必要 ですが

A, Bが同じ木上にあるかどうかの判定が必要ですが

辺の追加クエリしかないのでUnionFindでよい ということはすぐにわかると思います

小課題2 (30点)

- ▶ 頂点数 $N \leq 10^6$
- クエリ数 $Q \leq 10^6$
- ▶ 辺の削除は行われない
- ▶ *O*(*N* + *Q* log *N*) なので間に合う

小課題1,2

▶ ここまでの両方を実装すれば40点

小課題1,2

- ▶ ここまでの両方を実装すれば40点
- 複数のアルゴリズムを条件によって使い分けるテクは さすがに使っていると思います

```
if(N <= 5000) {<
    solve1(N, Q, T, A, B);<
} else {<
    solve2(N, Q, T, A, B);<
}</pre>
```

- ▶ 頂点数 *N* ≤ 10⁶
- クエリ数 $Q \le 10^6$

- ▶ 頂点数 *N* ≤ 10⁶
- クエリ数 $Q \leq 10^6$
- ▶ 削除クエリもある

▶ 追加も削除もある場合の頻出テク

- ▶ 追加も削除もある場合の頻出テク
 - クエリの(平方)分割
 - がんばって動的になんとかする

- ▶ 追加も削除もある場合の頻出テク
 - がんばって動的になんとかする

小課題3 (60点)

- ▶ 追加も削除もある場合の頻出テク
 - 。 **がんばって**動的になんとかする

ト木が静的な場合のLCA (復習)

- ▶ 木が静的な場合のLCA (復習)
 - Euler Tour上で必要とされるクエリは以下の通り

- ト木が静的な場合のLCA (復習)
 - Euler Tour上で必要とされるクエリは以下の通り
 - 1. 区間の最小値をとる

- ト木が静的な場合のLCA (復習)
 - Euler Tour上で必要とされるクエリは以下の通り
 - 1. 区間の最小値をとる
 - 。RMQで実現可能

- ト木が動的な場合のLCA (絶望)
 - Euler Tour上で必要とされるクエリは以下の通り
 - 1. 区間の最小値をとる
 - 2.
 - RMQで実現可能な気がする

- ト木が動的な場合のLCA (絶望)
 - Euler Tour上で必要とされるクエリは以下の通り
 - 1. 区間の最小値をとる
 - 2. 列の連結をする
 - 3.
 - RMQで実現可能な気がする

- ト木が動的な場合のLCA (絶望)
 - Euler Tour上で必要とされるクエリは以下の通り
 - 1. 区間の最小値をとる
 - 2. 列の連結をする
 - 3. 列の分割をする
 - 4.
 - RMQで実現可能な気がする

- ト木が動的な場合のLCA (絶望)
 - Euler Tour上で必要とされるクエリは以下の通り
 - 1. 区間の最小値をとる
 - 2. 列の連結をする
 - 3. 列の分割をする
 - 4. それだけ?

- ト木が動的な場合のLCA (絶望)
 - Euler Tour上で必要とされるクエリは以下の通り
 - 1. 区間の最小値をとる
 - 2. 列の連結をする
 - 3. 列の分割をする
 - 4. 区間に値を足す

- ト木が動的な場合のLCA (絶望)
 - Euler Tour上で必要とされるクエリは以下の通り
 - 1. 区間の最小値をとる
 - 2. 列の連結をする
 - 3. 列の分割をする
 - 4. 区間に値を足す
 - 。この業界では「Starry Sky木」として知られているもの

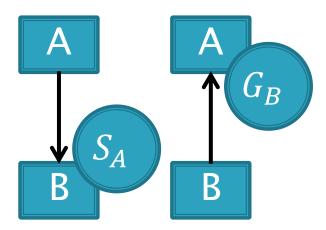
- ト木が動的な場合のLCA (絶望)
 - Euler Tour上で必要とされるクエリは以下の通り
 - 1. 区間の最小値をとる
 - 2. 列の連結をする
 - 3. 列の分割をする
 - 4. 区間に値を足す
 - この業界では「Starry Sky木」として知られているもの を平衡二分木として実装する必要がある(絶望)

- 木が動的な場合のLCA (絶望)
 - Euler Tour上で必要とされるクエリは以下の通り
 - 1. 区間の最小値をとる
 - 2. 列の連結をする
 - 3. 列の分割をする
 - 4. 区間に値を足す
 - 。この業界では「Starry Sky木」として知られているもの を**平衡二分木**として実装する必要がある(絶望)
 - ・しかもmerge/splitベースで

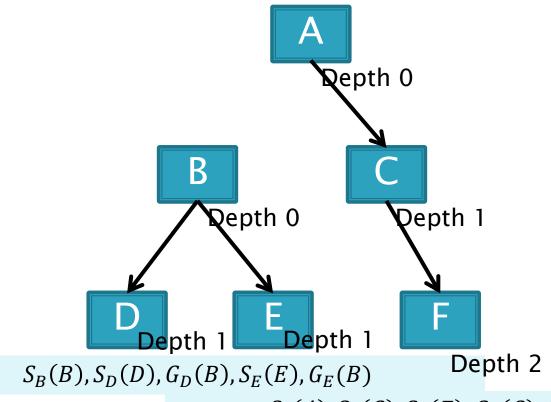
▶ 平衡二分木の中身は後回し

- ▶ 平衡二分木の中身は後回し
- 平衡二分木を使った具体的な実装方法

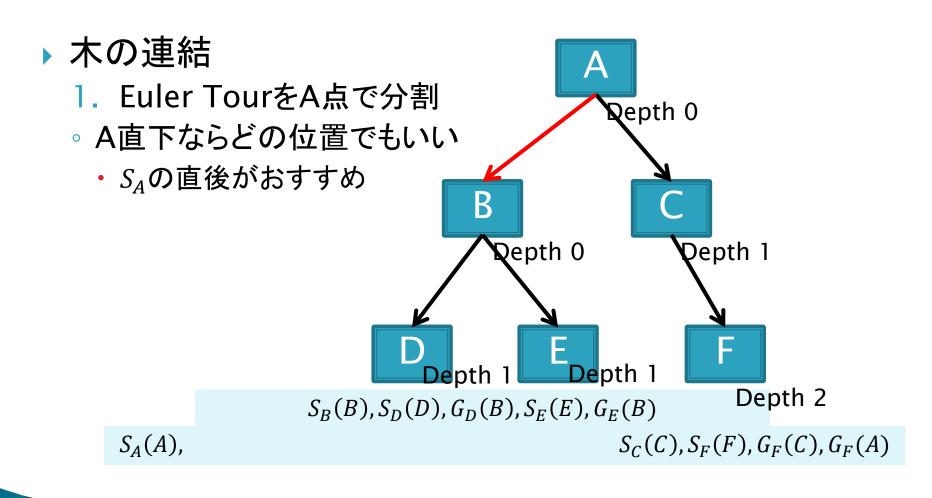
- ト木の各頂点ごとに、Euler Tourのためのノードを2つ用意する (S_A, G_A)
 - 。S_A上には頂点Aの番号と、その深さが記録されている
 - ∘ G_A上には頂点Aの親Pの番号と、その深さが記録されている
 - 。Aが根のときはS_Aのみ使う



ト木の連結



 $S_A(A)$, $S_C(C)$, $S_F(F)$, $G_F(C)$, $G_F(A)$



ト木の連結 1. Euler TourをA点で分割 Repth 0 2. Euler Tourを挿入 B **Q**epth 0 **D**epth 1 Depth 1 Depth 1 Depth 2

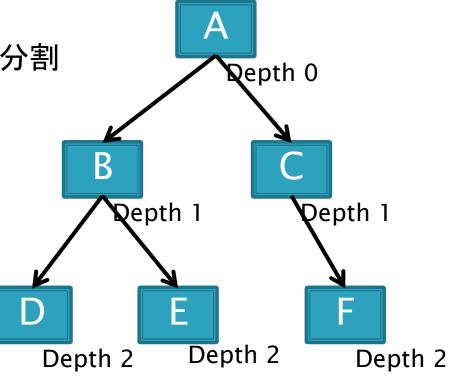
 $S_A(A), S_B(B), S_D(D), G_D(B), S_E(E), G_E(B), G_B(E), S_C(C), S_F(F), G_F(C), G_F(A)$

ト木の連結

1. Euler TourをA点で分割

2. Euler Tourを挿入

3. 深さを調整



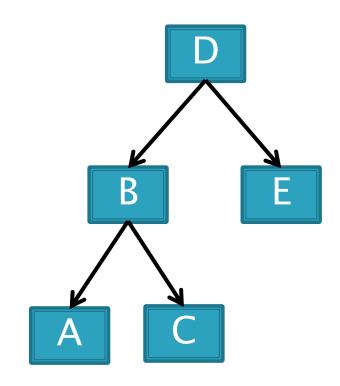
 $S_A(A), S_B(B), S_D(D), G_D(B), S_E(E), G_E(B), G_B(E), S_C(C), S_F(F), G_F(C), G_F(A)$

ト木の削除: 追加のときと逆操作

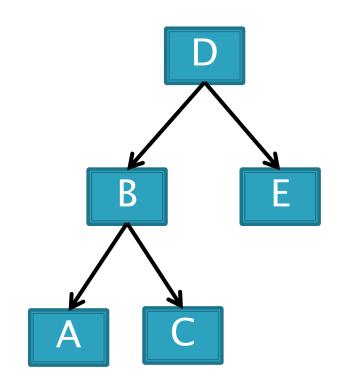
▶ 平衡Starry Sky Treeがあればよいことがわかった

- 平衡Starry Sky Treeがあればよいことがわかった
- ではどのように実装するか?(実装例)

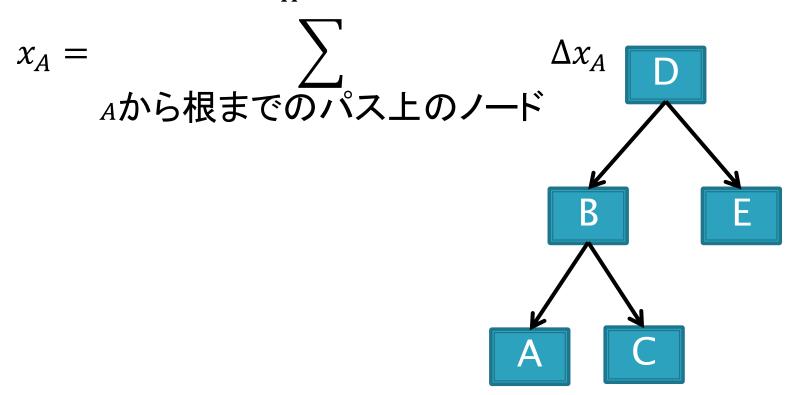
- ▶ 今回は、葉ノードと内部ノードの区別をしない
 - A,B,C,D,Eはどれも列上の項目とする



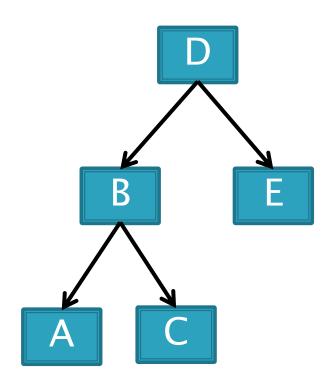
ト 各ノードは、Δx_Aというフィールドを持つ



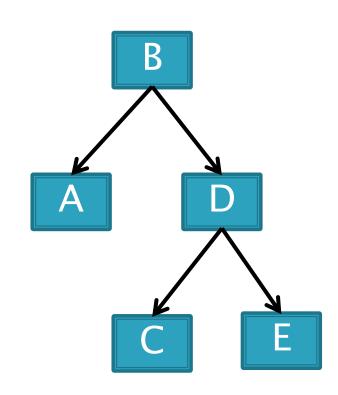
- ト 各ノードは、 Δx_A というフィールドを持つ
- 各ノードに定めたい値x_Aは、



- $x_D = \Delta x_D$
- $x_E = \Delta x_D + \Delta x_E$

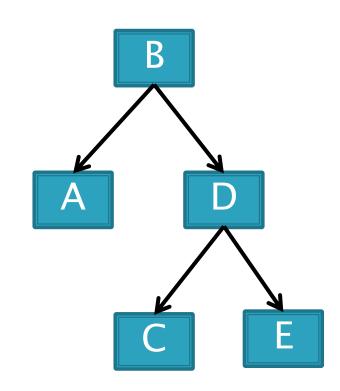


ightharpoonup 木の回転: x_A が保存されるように行う



木の回転: x_Aが保存されるように行う

$$\Delta x_D' = -\Delta x_B$$



- 最後に、ノードに値y_Aを
- $y_A = \min_{A} x_B x_A$
- となるように計算して保持しておく

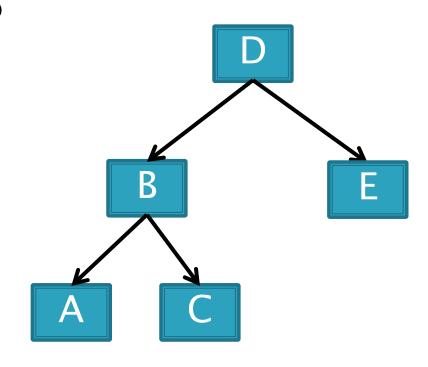
- 最後に、ノードに値y_Aを
- $y_A = \min_{A} x_B x_A$
- となるように計算して保持しておく
- ▶ これでStarry Sky Tree相当の計算を行えるようになる

▶ 平衡二分木の基本

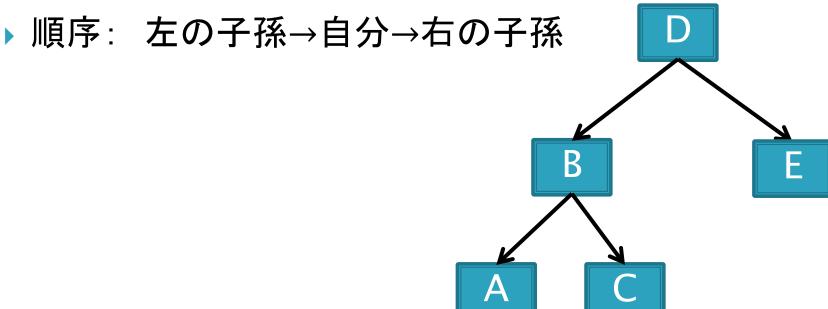
▶ 平衡二分木の基本:回転操作

▶ 回転操作: 順序を保存したまま木構造を変形

- 回転操作:順序を保存したまま木構造を変形
- ▶次のような二分木を考える

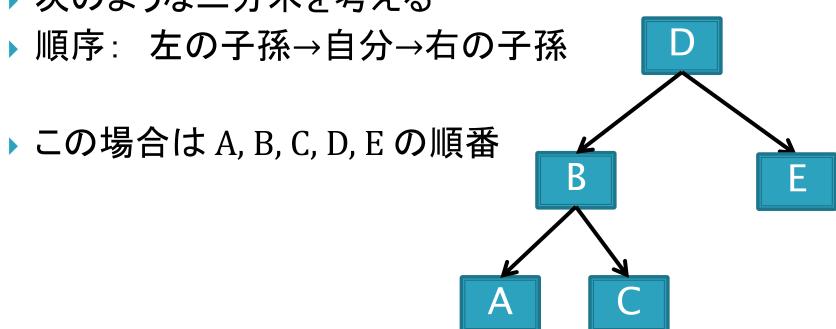


- 回転操作:順序を保存したまま木構造を変形
- ▶次のような二分木を考える

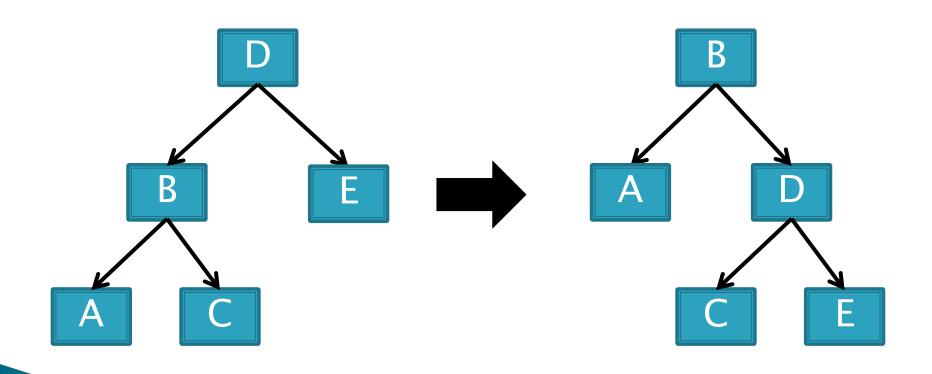


回転操作:順序を保存したまま木構造を変形

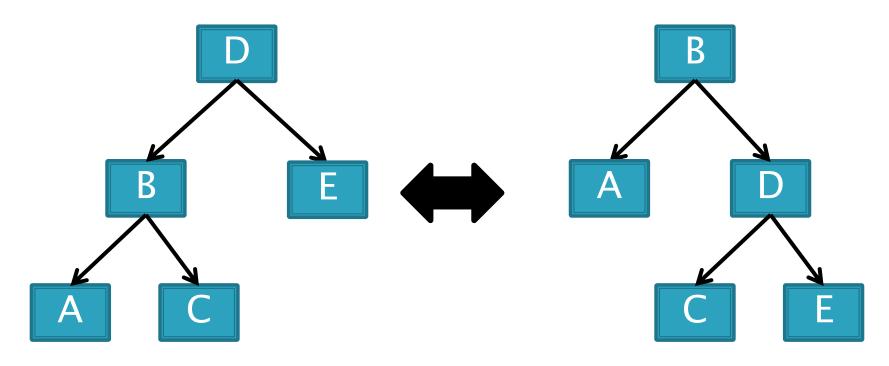
▶次のような二分木を考える



▶ 次のように変形しても順番はA,B,C,D,E



- ▶ 次のように変形しても順番はA,B,C,D,E
- ▶ これを「木の回転」と言う

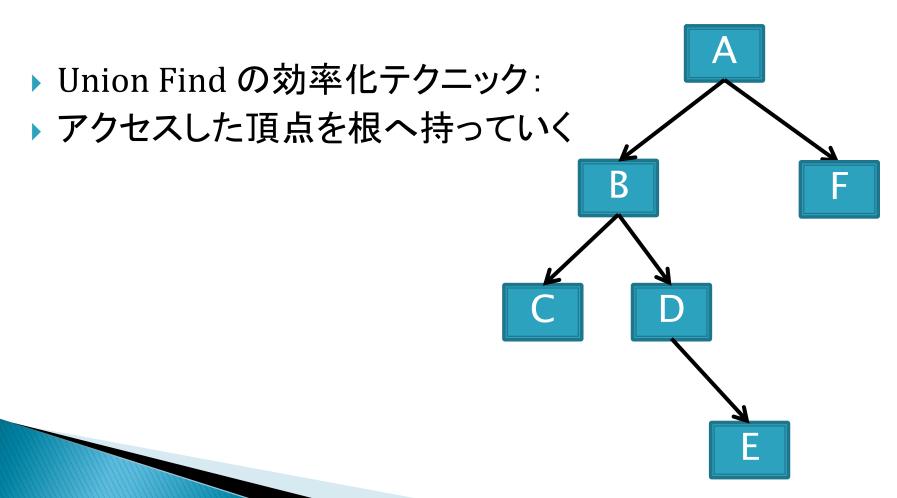


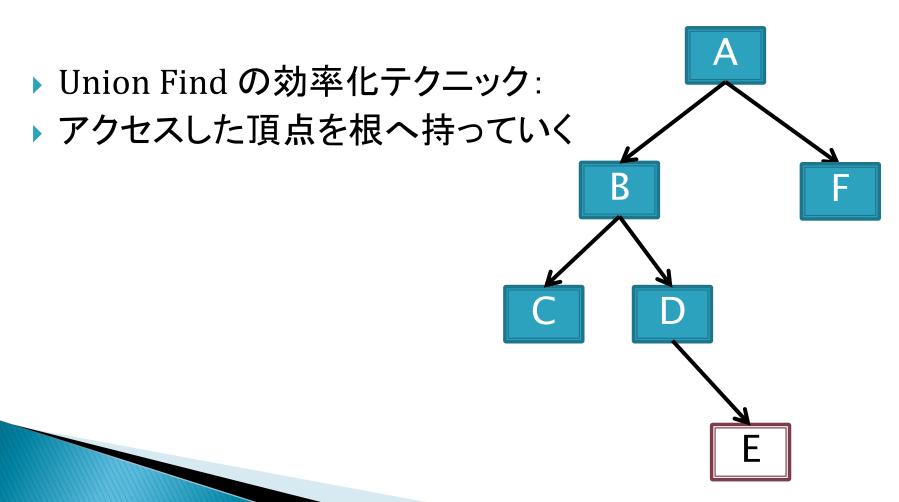
- ▶ 次のように変形しても順番はA,B,C,D,E
- これを「木の回転」と言う
- うまく回転をすることで、偏りが起きないようにする二分木を「平衡二分木」と言う
 - 回転以外の方法で平衡を保つものもある

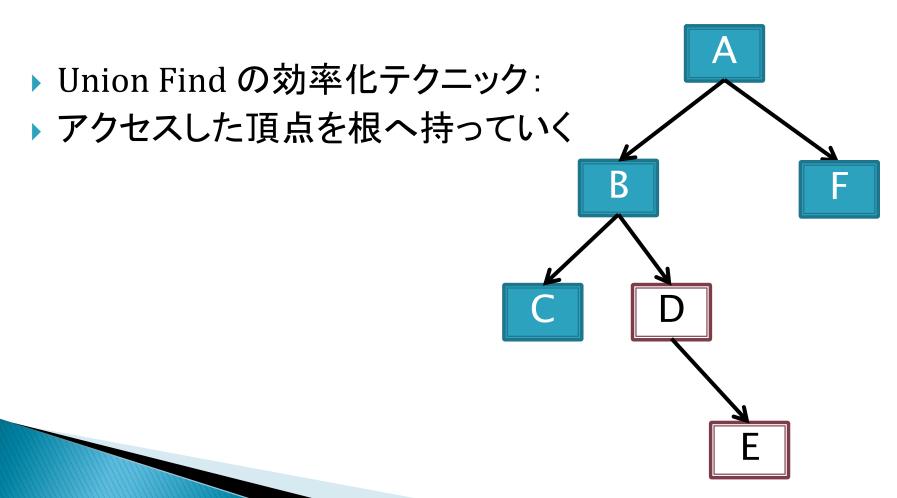
▶ 平衡二分木の実装方法

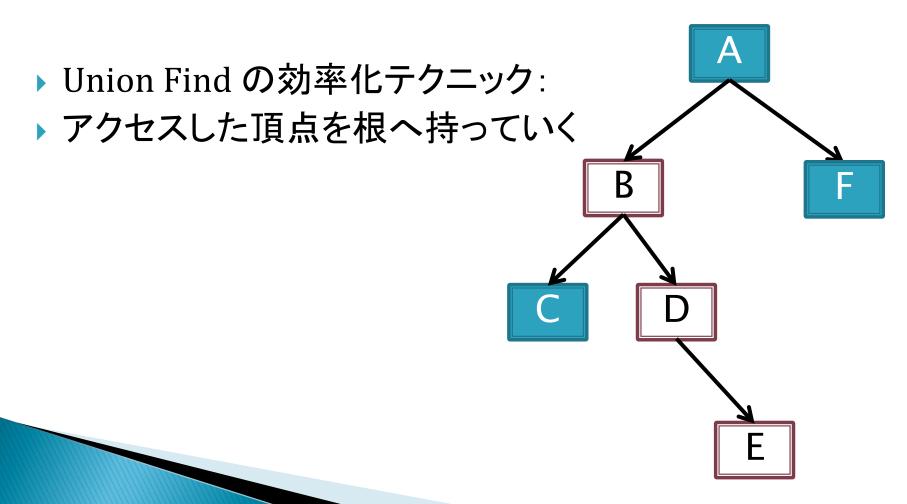
- ▶ 平衡二分木の実装方法
- 今回は何でもOK!
 - 。赤黒木
 - RBST
 - Treap
 - Splay木
 - 。などなど...

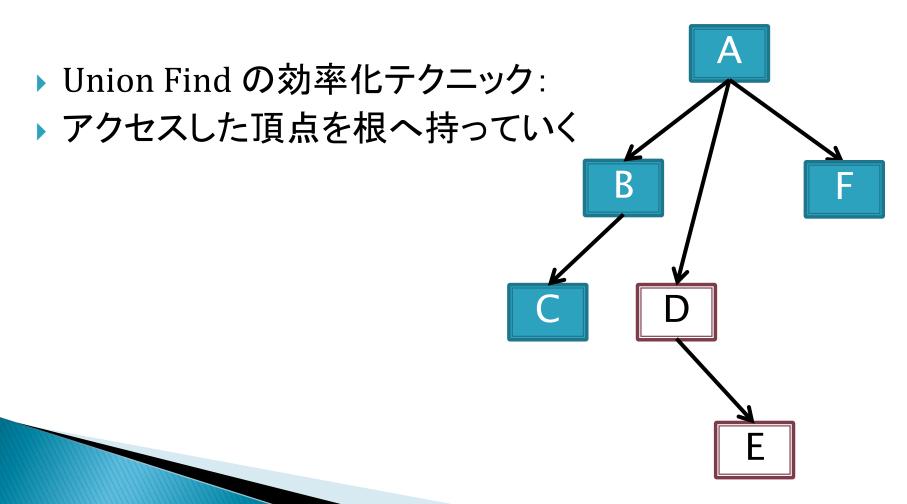
▶ この解説ではSplay木の説明をします

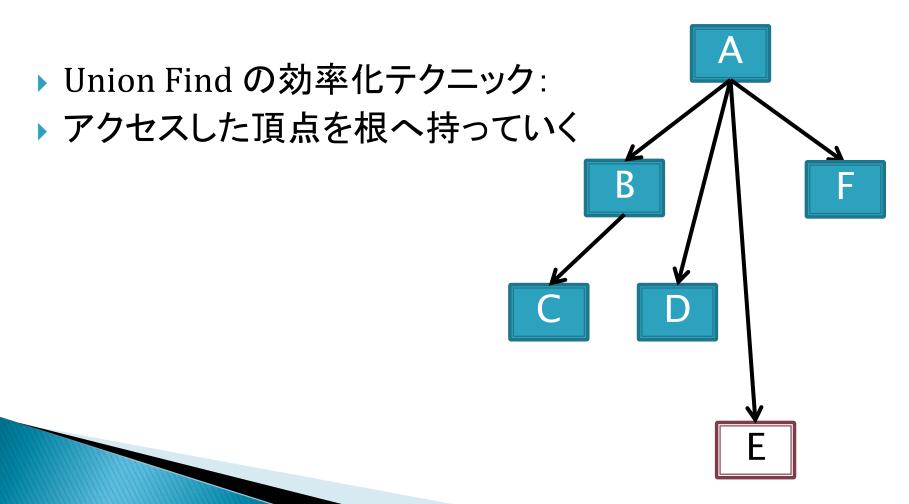










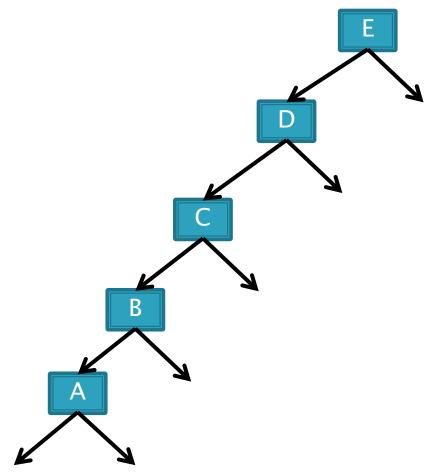


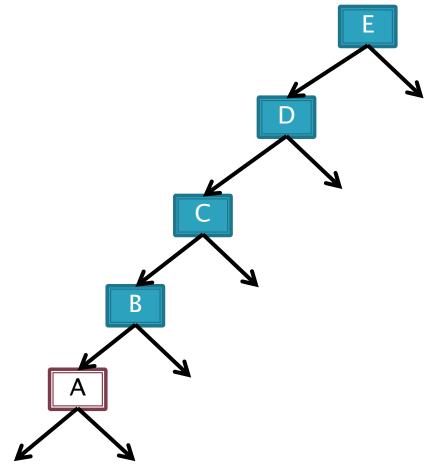
同じようなことを、二分探索木でもできないか?

- ▶ 同じようなことを、二分探索木でもできないか?
 - →Move-to-root heuristic

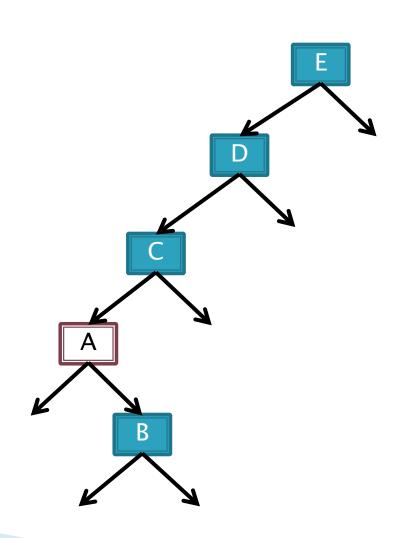
- Move-to-root heuristic
 - 頂点にアクセスしたら、それが根に行くまで繰り返し回転する

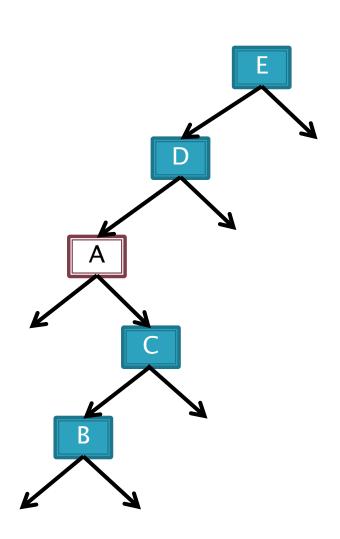
- Move-to-root heuristic
 - 頂点にアクセスしたら、それが根に行くまで繰り返し回転する
 - そんなので上手くいくわけないだろ!!

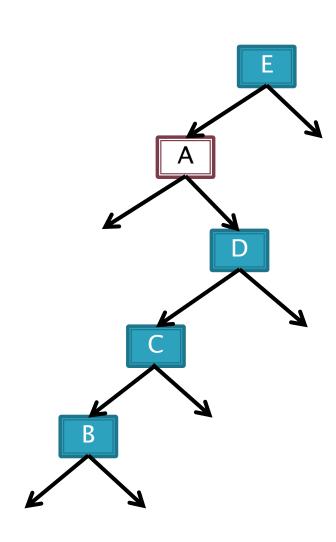




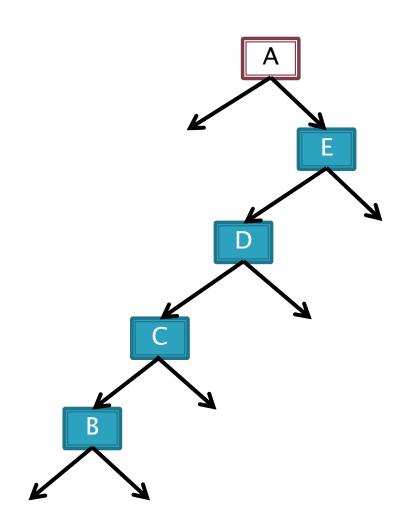
▶ 実際ダメ







▶ 実際ダメ



- ▶ 実際ダメ
- トこの後A, B, C, D, Eの順にアクセスしたら $n + (n-1) + ... + 1 = O(n^2)$
- のコストがかかってしまう

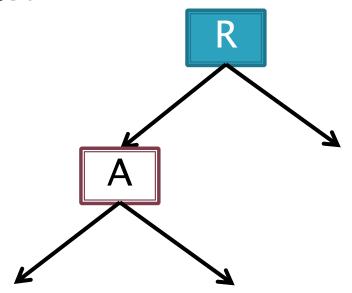
- > 実際ダメ
- トこの後A, B, C, D, Eの順にアクセスしたら $n + (n-1) + ... + 1 = O(n^2)$
- のコストがかかってしまう
- ▶ どうする?

▶解決策:木の回転を3つに分ける

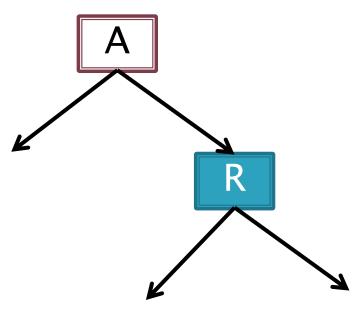
- ▶解決策:木の回転を3つに分ける
 - "zig" step
 - "zig-zag" step
 - "zig-zig" step

▶ (1) "zig"-step

- ▶ (1) "zig"-step
- ▶ すぐ上が根の場合

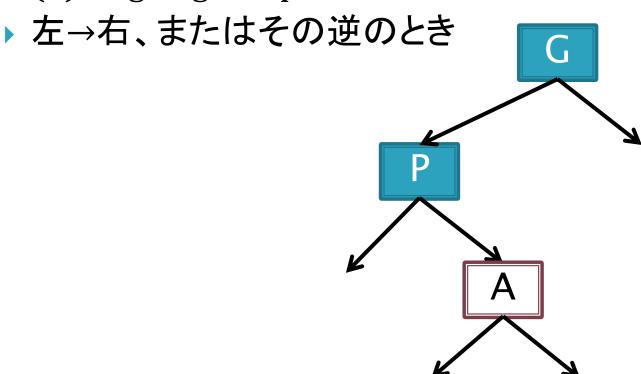


- ▶ (1) "zig"-step
- ▶ すぐ上が根の場合
- ▶普通に回転する



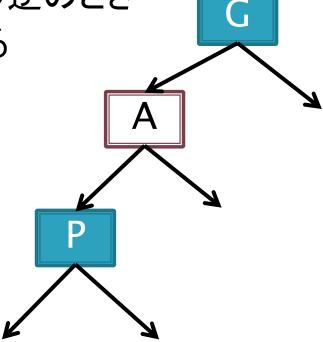
(2) "zig-zag"-step

(2) "zig-zag"-step

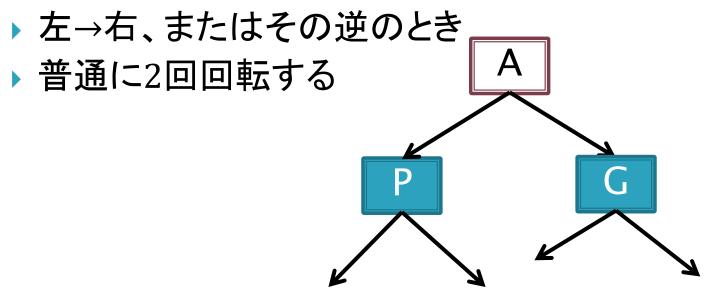


(2) "zig-zag"-step

左→右、またはその逆のとき普通に2回回転する



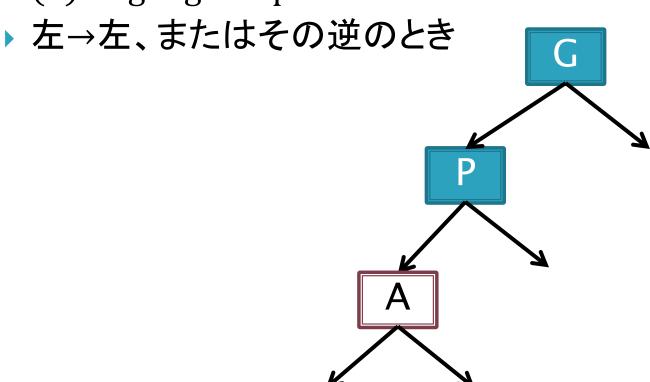
(2) "zig-zag"-step



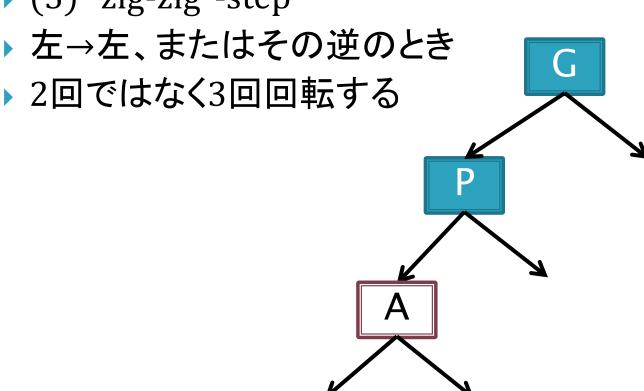
- (2) "zig-zag"-step
- ▶ 左→右、またはその逆のとき
- ▶ 普通に2回回転する
- ここまでは先ほどと同じ

▶ (3) "zig-zig"-step

▶ (3) "zig-zig"-step



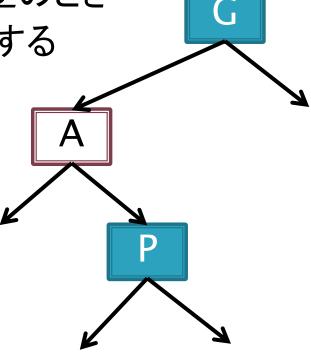
(3) "zig-zig"-step



▶ (3) "zig-zig"-step

▶ 左→左、またはその逆のとき

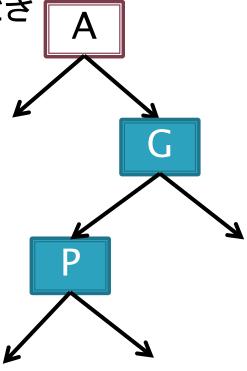
▶ 2回ではなく3回回転する



▶ (3) "zig-zig"-step

▶ 左→左、またはその逆のとき

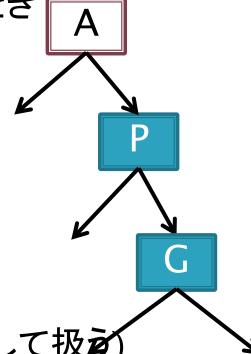
▶ 2回ではなく3回回転する



▶ (3) "zig-zig"-step

▶ 左→左、またはその逆のとき

> 2回ではなく3回回転する



▶ (ただし、後でこれを2回として扱す)

- Splaying operation
 - 偏った位置にあるときだけ余計に回転する

- Splaying operation
 - 偏った位置にあるときだけ余計に回転する
 - そんなので上手くいくわけないだろ!!

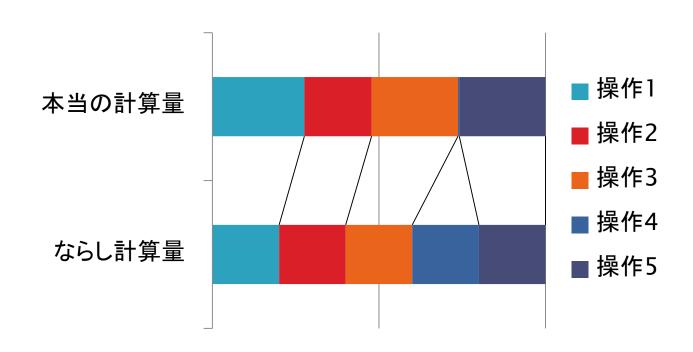
▶ 実は上手くいく

- ▶ 実は上手くいく
- ▶ 具体的には: O(log N) amortized

- ▶ 実は上手くいく
- ▶ 具体的には: O(log N) amortized

- ▶ ならし計算量 (amortized time complexity)
- ▶ N個の一連の操作がO(f(N))で行えるとする
- ightharpoonup 1つ1つの操作は、本当は $O(\frac{f(N)}{N})$ とは限らない
- トこれを $O(\frac{f(N)}{N})$ として扱うのが、ならし計算量

▶ ならし計算量のイメージ



▶ ならし計算量の向き/不向き

- ▶ ならし計算量の向き/不向き
- 向いているもの
 - 全体での処理効率が重視されるバッチ型の処理
 - 例: プログラミングコンテスト
- 向いていないもの
 - ・リアルタイム性能が重視される処理
 - 。例:信号処理

▶ ならし計算量と平均計算量

- ▶ ならし計算量と平均計算量
 - 。この2つは別物!!
 - 。ならし計算量: 時系列上での平均
 - 。平均計算量:確率変数上での平均

- ▶ ならし計算量と平均計算量
 - 。この2つは別物!!
 - ならし計算量: 時系列上での平均
 - 。平均計算量:確率変数上での平均
 - ならし計算量:不確定要素は無い!

▶ Splayのならし計算量の評価

- ▶ Splayのならし計算量の評価
- ▶「ポテンシャル関数」の概念を導入

- Splayのならし計算量の評価
- ▶「ポテンシャル関数」の概念を導入
 - 借金みたいなもの

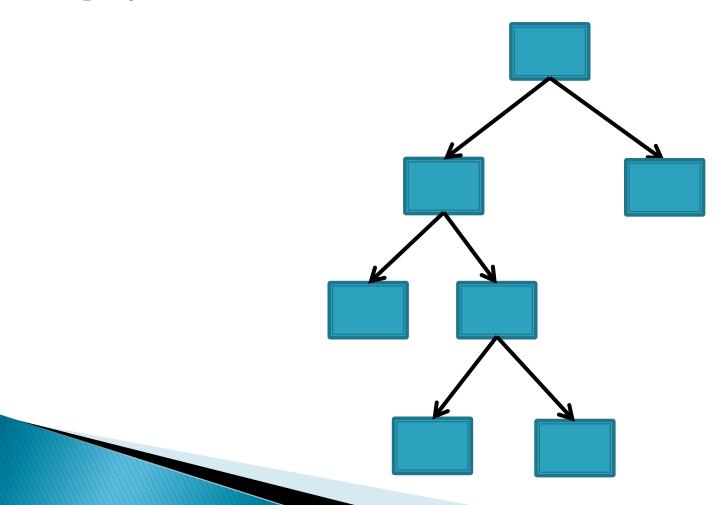
- トポテンシャル関数を用いた計算量の均し(ならし)
- $a_j = t_j + \Phi_{j+1} \Phi_j$
 - t_i: その操作の実際の計算量
 - Φ_{j+1} Φ_j: ポテンシャルの増加量
 - *a_i*: その操作のならし計算量

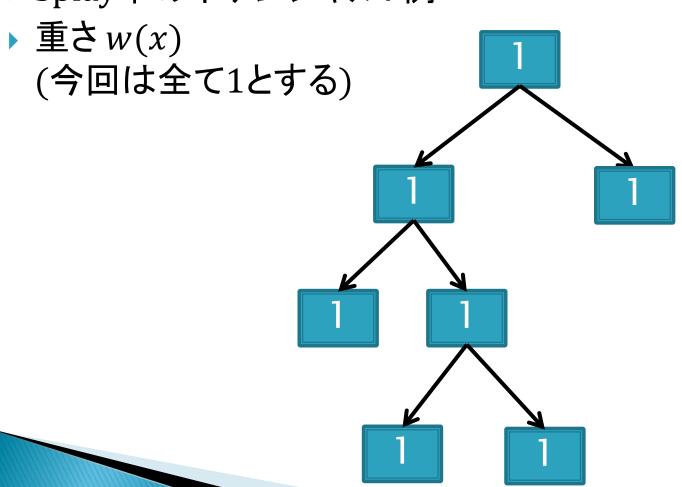
- トポテンシャル関数を用いた計算量の均し(ならし)
- $a_j = t_j + \Phi_{j+1} \Phi_j$
 - *t_i* : その操作の実際の計算量
 - Φ_{j+1} Φ_i: ポテンシャルの増加量
 - *a_i*: その操作のならし計算量
- トポテンシャルの意味
 - 。より大きい:木はより偏っている
 - より小さい: 木はより平坦になっている

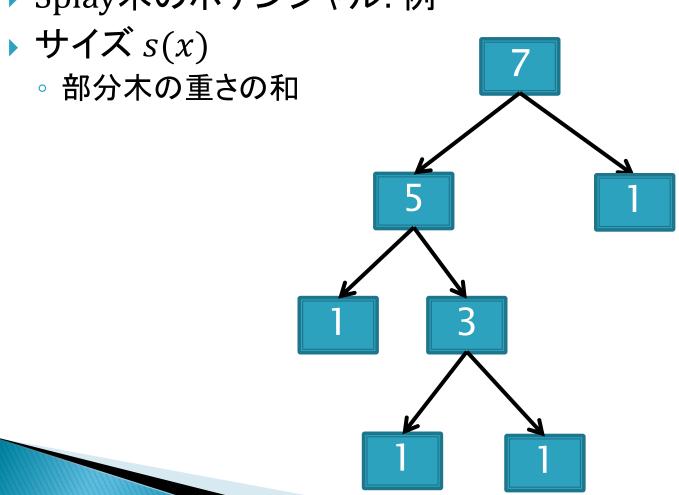
- ▶ ならし計算量の総和をとる
- $\sum_{j} a_{j} = \sum_{j} t_{j} + \Phi_{m} \Phi_{0}$
 - $^{\circ}$ $\sum_{j} t_{j}$: 実際の計算量の総和
 - Φ_m Φ₀: ポテンシャルの総変化量
 - ∑_i a_i: ならし計算量の総和

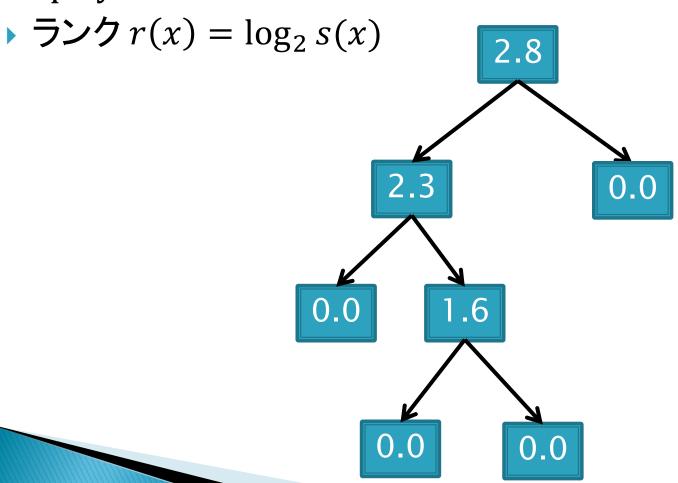
- ▶ ならし計算量の総和をとる
- $\sum_{j} a_{j} = \sum_{j} t_{j} + \Phi_{m} \Phi_{0}$
 - ∑_j t_j : 実際の計算量の総和
 - Φ_m Φ₀: ポテンシャルの総変化量
- ポテンシャルの総変化量が小さければうまく評価できる

- ▶ Splay木のポテンシャル
 - Splay木の各頂点の重さをw(x)とする
 - ・計算量の見積もり方にあわせて自由に決めてよい
 - Splay木の頂点のサイズ $s(x) = \sum_{x} one con$ 子孫 $v^{w(y)}$
 - Splay木の頂点のランク $r(x) = \log_2 s(x)$
 - Splay木のポテンシャル $\Phi = \sum_{\mathbf{全} \subset \mathbf{O}} 頂点_x r(x)$









- ▶ Splay木のポテンシャル: 例
- トポテンシャル: ランクの総和

$$\Phi = 2.8 + 2.3 + 1.6 = 6.7$$

▶ Splay木のポテンシャルの良い性質

- ▶ Splay木のポテンシャルの良い性質 ...
- ▶ 回転の影響を受ける頂点が少ない
 - 解析が簡単になる

アクセス補題 (Access Lemma)

アクセス補題 (Access Lemma)

x:木のノード

t:木の根 とするとき

▶ 木をsplayする操作一回にかかる時間(回転の回数)は、ならし計算量で

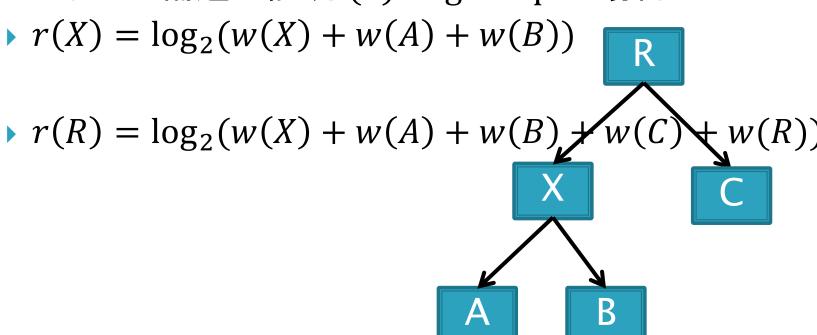
$$3r(t) - 3r(x) + 1$$

以下である。

▶ アクセス補題の証明

- ▶ アクセス補題の証明
- 各回転ステップのならし計算量が
 - 1. "zig"-stepでは 3r'(x) 3r(x) + 1 以下
 - 2. それ以外では 3r'(x) 3r(x) 以下
- ▶ (ただし、r'(x):操作後のランク)
- であることを示す。
- ト そうすると、1のケースに登場するr'(x)は初期のr(t)と等しい(木全体のサイズの対数)ので、合計すると 3r(t) 3r(x) + 1になる。

アクセス補題の証明 (1) "zig"-step の場合



アクセス補題の証明 (1) "zig"-step の場合

$$r(X) = \log_2(w(X) + w(A) + w(B) + w(C) + w(R))$$

$$r'(X) = \log_2(w(X) + w(A) + w(B) + w(C) + w(R))$$

$$r(R) = \log_2(w(X) + w(A) + w(B) + w(C) + w(R))$$

$$r'(R) = \log_2(w(R) + w(B) + w(B) + w(C) + w(R))$$

- アクセス補題の証明 (1) "zig"-step の場合
- $r(X) = \log_2(w(X) + w(A) + w(B))$
- $r'(X) = \log_2(w(X) + w(A) + w(B) + w(C) + w(R))$
- $r(R) = \log_2(w(X) + w(A) + w(B) + w(C) + w(R))$
- $r'(R) = \log_2(w(R) + w(B) + w(C))$

- アクセス補題の証明 (1) "zig"-step の場合
- $r(X) = \log_2(w(X) + w(A) + w(B))$
- $r'(X) = \log_2(w(X) + w(A) + w(B) + w(C) + w(R))$
- $r(R) = \log_2(w(X) + w(A) + w(B) + w(C) + w(R))$
- $r'(R) = \log_2(w(R) + w(B) + w(C))$
- $r(X) \le r'(X), r'(R) \le r(R)$

- アクセス補題の証明 (1) "zig"-step の場合
- $r(X) \le r'(X), r'(R) \le r(R)$
- ならし計算量

$$a = t + \Phi' - \Phi$$

$$= 1 + r'(X) + r'(R) - r(X) - r(R)$$

$$\leq 1 + r'(X) - r(X)$$

$$\leq 1 + 3r'(X) - 3r(X)$$

アクセス補題の証明 (2) "zigzig"-step の場合

$$r(X) = \log_2(w(X) + s(A) + s(B))$$

$$r(P) = \log_2(w(X) + s(A) + s(B) + s(B) + s(C)$$

$$r(G) = \log_2(w(X) + s(A) + s(B) + s(C))$$
A
B

▶ アクセス補題の証明 (2) "zigzig"-step の場合

$$r(X) = \log_2(w(X) + s(A) + s(B))$$

$$r'(X) = \log_2(w(X) + s(A) + s(B) + s(C))$$

$$r(P) = \log_2(w(X) + s(A) + s(B))$$

$$r'(P) = \log_2(s(B) + s(C) + w(P) + s(C))$$

$$r(G) = \log_2(w(X) + s(A) + s(B) + s(C) + w(P) + s(D)$$

$$r'(G) = \log_2(s(C) + s(D) + w(G))$$

- アクセス補題の証明 (2) "zigzig"-step の場合
- $r(X) = \log_2(w(X) + s(A) + s(B))$
- $r'(X) = \log_2(w(X) + s(A) + s(B) + s(C) + s(D) + w(P) + w(G))$
- $r(P) = \log_2(w(X) + s(A) + s(B) + s(C) + w(P))$
- $r'(P) = \log_2(s(B) + s(C) + w(P) + w(G))$
- $r(G) = \log_2(w(X) + s(A) + s(B) + s(C) + w(P) + s(D) + w(G))$
- $r'(G) = \log_2(s(C) + s(D) + w(G))$

- ▶ アクセス補題の証明 (2) "zigzig"-step の場合
- $r'(X) = r(G), r'(X) \le r'(P), r(P) \le r(X)$

- アクセス補題の証明 (2) "zigzig"-step の場合
- $r'(X) = r(G), r'(P) \le r'(X), r(X) \le r(P)$

$$a = t + \Phi' - \Phi$$

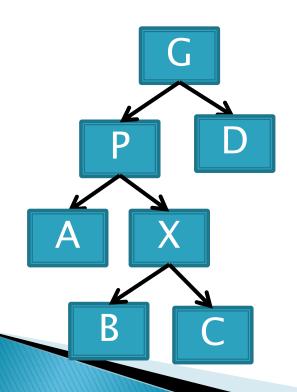
$$= 2 + r'(X) + r'(P) + r'(G) - r(X) - r(P)$$

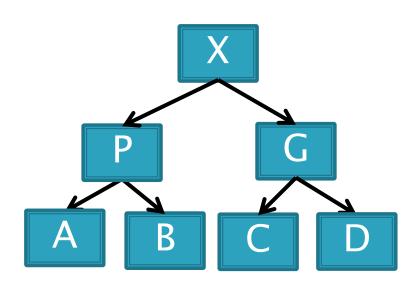
$$- r(G)$$

$$\leq 2 + r'(X) + r'(G) - 2r(X)$$

- アクセス補題の証明 (2) "zigzig"-step の場合
- $2 + r'(X) + r'(G) 2r(X) \le 3r'(X) 3r(X)$
- ▶ 理由: $r'(G) + r(X) 2r'(X) \le -2$ を示したい。
- トところで左辺は $\log_2\left(\frac{s'(G)}{s'(X)}\right) + \log_2\left(\frac{s(X)}{s'(X)}\right)$ であり、
- ▶ $\log_2 x$ が上に凸で、 $s'(G) + s(X) \le s'(X)$ なのでこの値は高々-2
- よって不等式は示された。

- ▶ アクセス補題の証明 (3) "zigzag"-step の場合
- $r'(X) = r(G), r(X) \le r(P)$
- $s'(P) + s'(G) \le s'(X)$





- ▶ アクセス補題の証明 (3) "zigzag"-step の場合
- ▶ 以下(2)と同様

- ▶ 以上より、Splay操作がならし計算量でO(log N)であることがわかった。
- ところで、Splay操作のポテンシャルは高々
 O(N log N)なので、全体でO((Q + N) log N)でクエリを処理できることがわかった。

- ▶ 以上より、Splay操作がならし計算量でO(log N)であることがわかった。
- ところで、Splay操作のポテンシャルは高々 O(N log N)なので、全体でO((Q + N) log N)でクエリ を処理できることがわかった。
- 以上、満点解法その1

▶ 満点解法その2 - Link/Cut木

- ▶ 満点解法その2 Link/Cut木
- ▶ Link/Cut木
 - 。元々、フローアルゴリズムの高速化のためにSleatorとTarjan が考案したもの

- ▶ 満点解法その2 Link/Cut木
- ▶ Link/Cut木
 - 。元々、フローアルゴリズムの高速化のためにSleatorとTarjan が考案したもの
 - この問題のために必要な実装は、それよりもはるかに容易

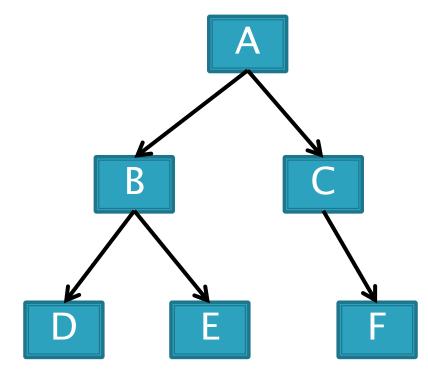
- ▶ 満点解法その2 Link/Cut木
- ▶ Link/Cut木
 - 。元々、フローアルゴリズムの高速化のためにSleatorとTarjan が考案したもの
 - 。この問題のために必要な実装は、それよりもはるかに容易 →Link/Cut木の練習としても適している

▶ 満点解法その2 - Link/Cut木

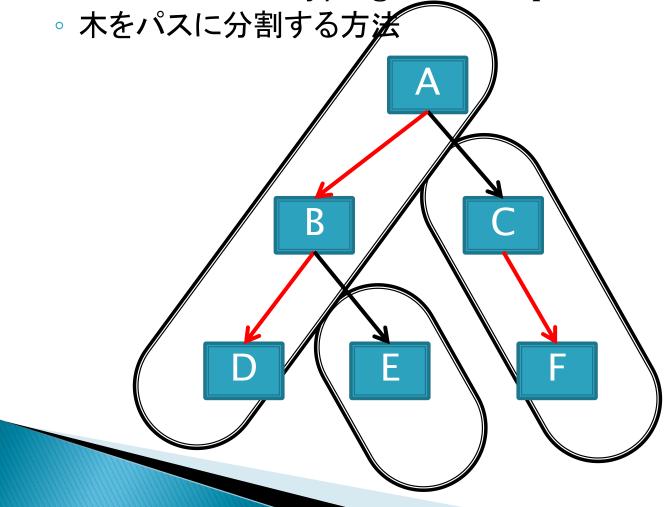
- ▶ Link/Cut木
 - 。元々、フローアルゴリズムの高速化のためにSleatorとTarjan が考案したもの
 - 。この問題のために必要な実装は、それよりもはるかに容易 →Link/Cut木の練習としても適している
 - 。いろいろなバージョンがあるが、Splay木によるものが使いや すい

▶ 予備知識 – Heavy/Light decomposition

- ▶ 予備知識 Heavy/Light decomposition
 - 木をパスに分割する方法



▶ 予備知識 – Heavy/Light decomposition



- ▶ 予備知識 Heavy/Light decomposition
 - 木をパスに分割する方法
- 変な形の木でも、「パスの木」の形に潰すと安定する

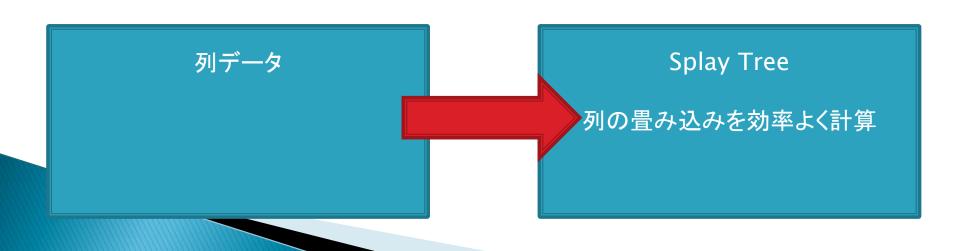
▶ Splay Treeの世界

列データ

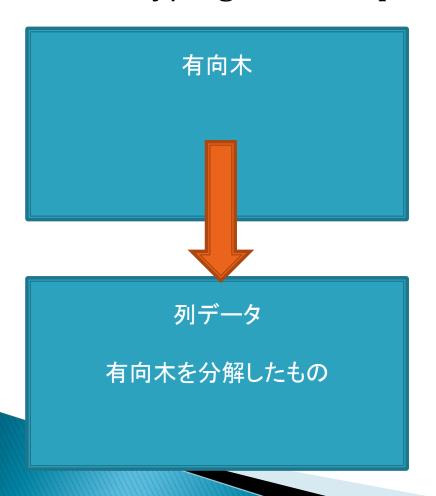
Splay Tree

列の畳み込みを効率よく計算

▶ Splay Treeの世界



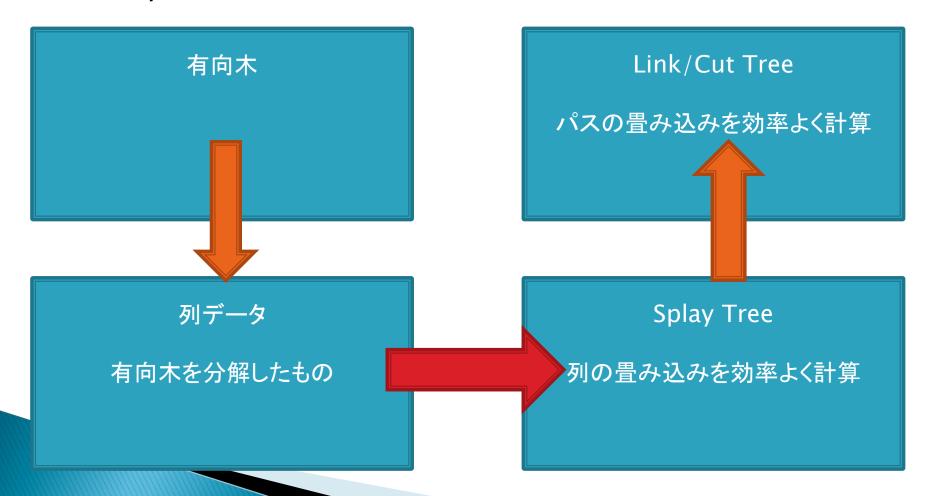
▶ Heavy/Light decompositionの世界



Splay Tree

列の畳み込みを効率よく計算

▶ Link/Cut Treeの世界



- ▶ Link/Cut Treeの世界
- ▶ H/L分解 = パスからなる木

- ▶ Link/Cut Treeの世界
- ▶ H/L分解 = パスからなる木
- ▶ Link/Cut Tree = Splay木からなる木

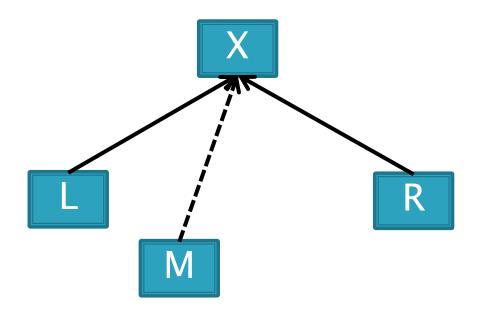
- ▶ Link/Cut Tree の辺は二種類ある
 - Solid(Heavy) edge
 - Dashed(Light) edge

▶ Link/Cut Tree の辺は二種類ある

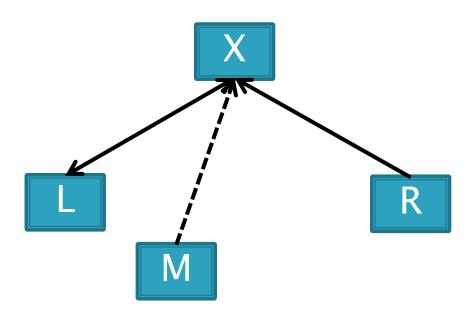
	Solid(Heavy)	Dashed(Light)
所属	Splay Tree	H/L分解の木
分類	二分木	多分木
左右の区別	左右の区別あり	なし
親	本当は祖先か子孫	本当の親
子供	本当は祖先か子孫	本当は子孫

▶ Solid, Dashedの区別

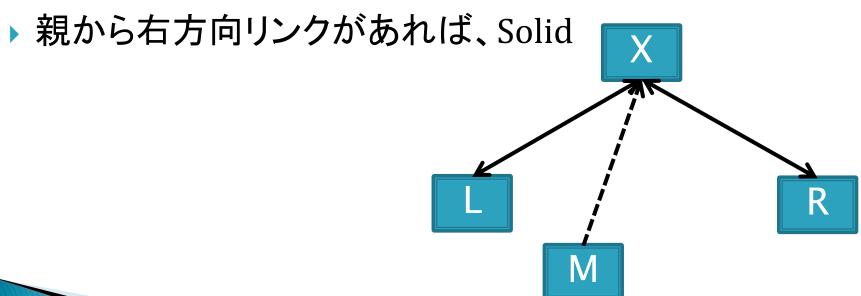
- ▶ Solid, Dashedの区別
- いずれも、親方向リンクを持つ



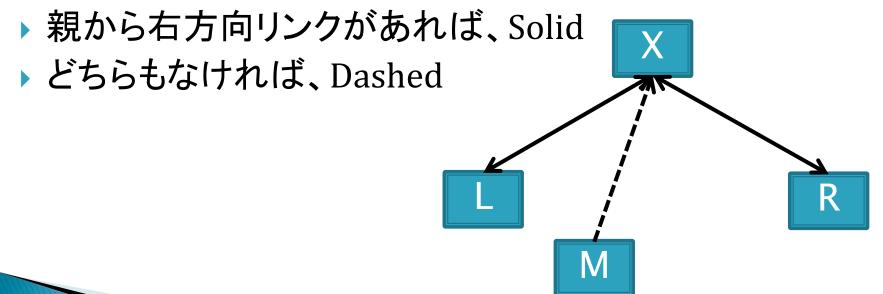
- ▶ Solid, Dashedの区別
- いずれも、親方向リンクを持つ
- ▶ 親から左方向リンクがあれば、Solid



- ▶ Solid, Dashedの区別
- いずれも、親方向リンクを持つ
- ▶ 親から左方向リンクがあれば、Solid

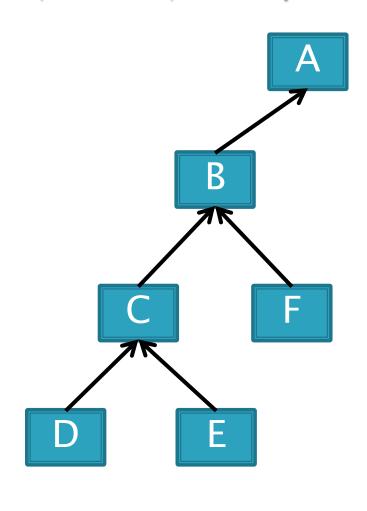


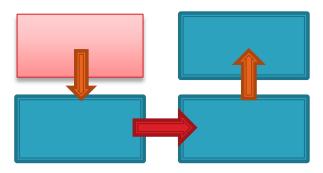
- ▶ Solid, Dashedの区別
- いずれも、親方向リンクを持つ
- ▶ 親から左方向リンクがあれば、Solid



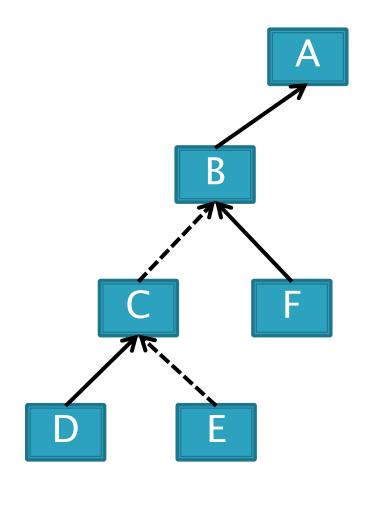
- ▶ Solid, Dashedの区別
- いずれも、親方向リンクを持つ
- ▶ 親から左方向リンクがあれば、Solid
- ▶ 親から右方向リンクがあれば、Solid
- ▶ どちらもなければ、Dashed
- ▶「右, 左, 親」の3つのリンクだけで構造を保持できる!

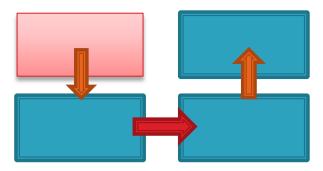
▶ 小さな例

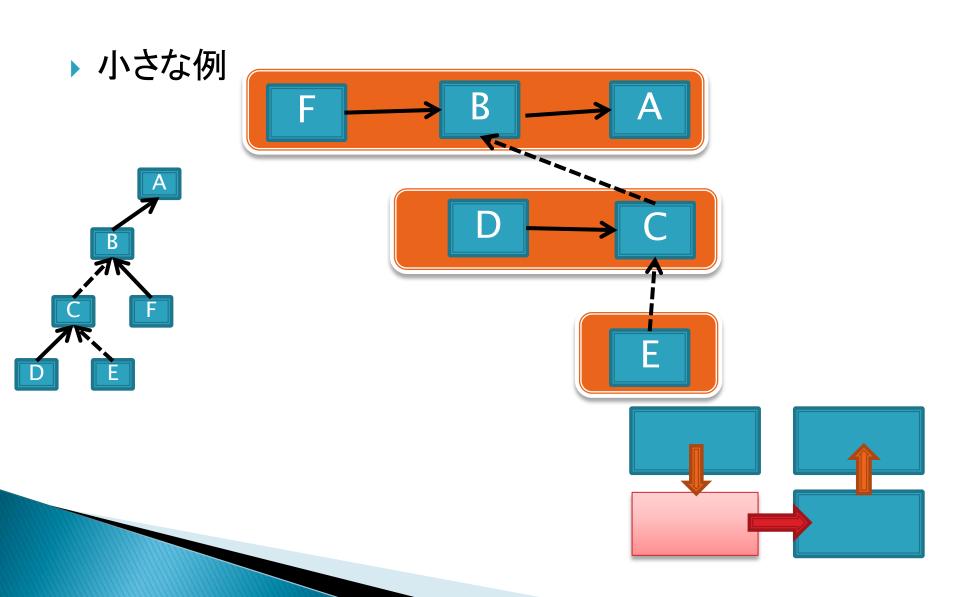


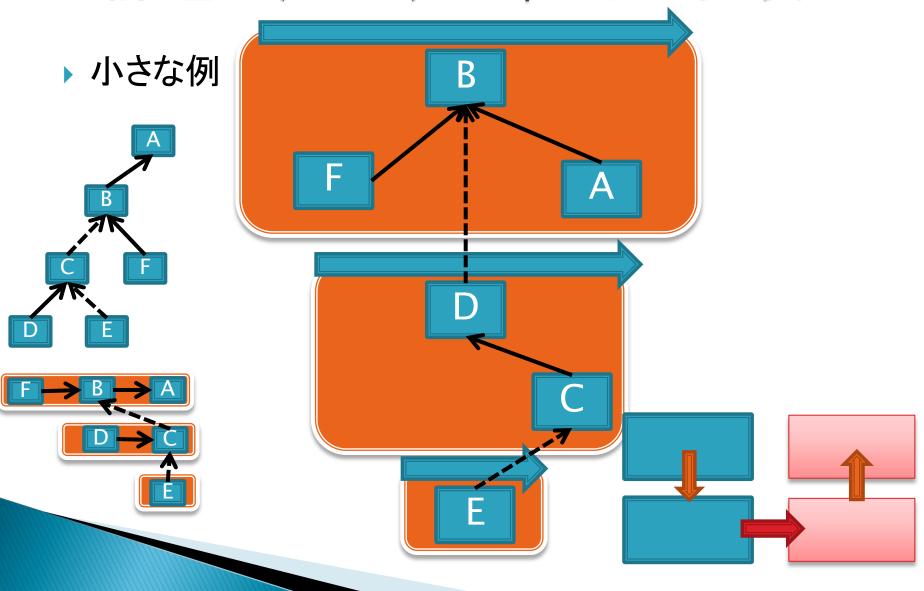


▶ 小さな例





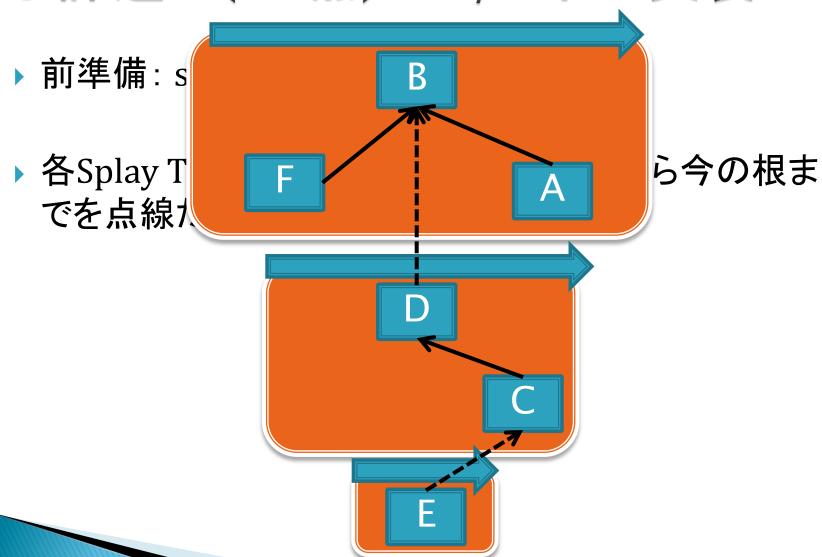


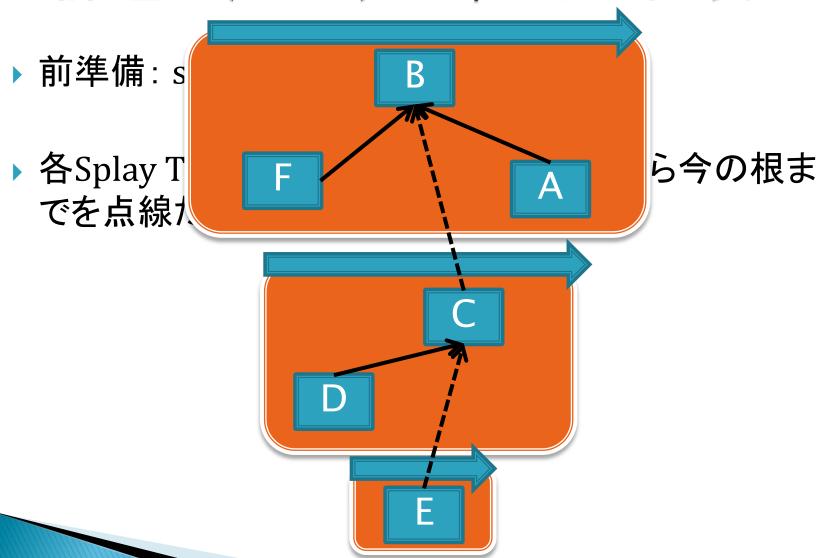


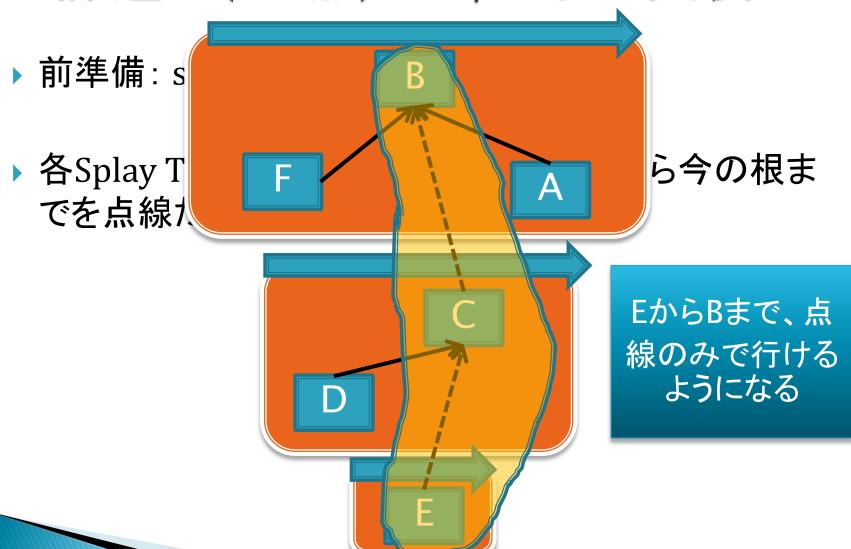
- Link/Cut Treeの操作: splayLC()
- Link/Cut Tree上では、任意の頂点Xを根に持っていく ことができる
 - 元の木の構造は変化しないことに注意

▶ 前準備: splay

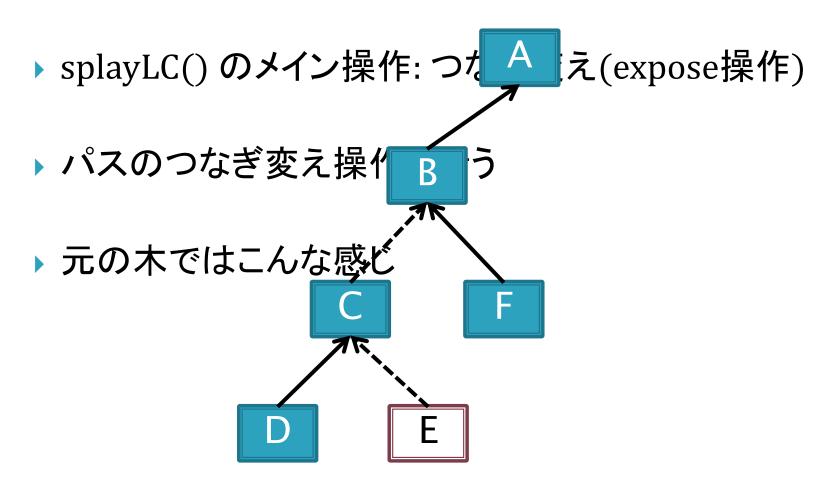
各Splay Tree上でsplayをすることで、Xから今の根までを点線だけで行けるようにする

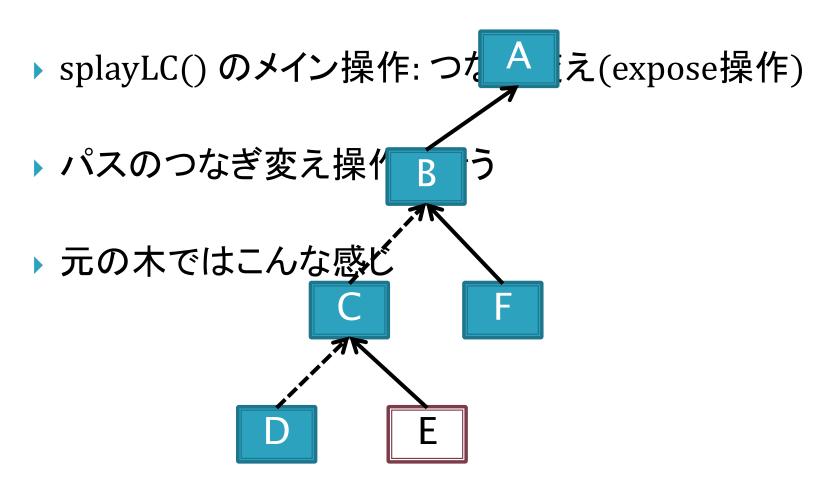


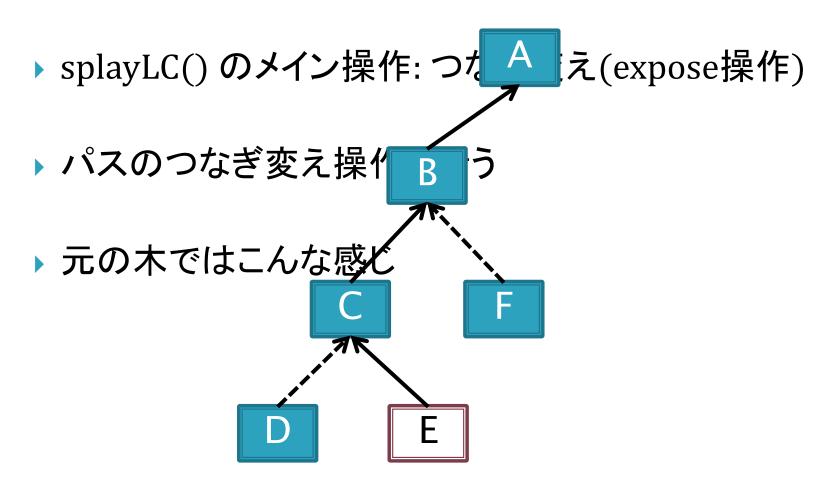




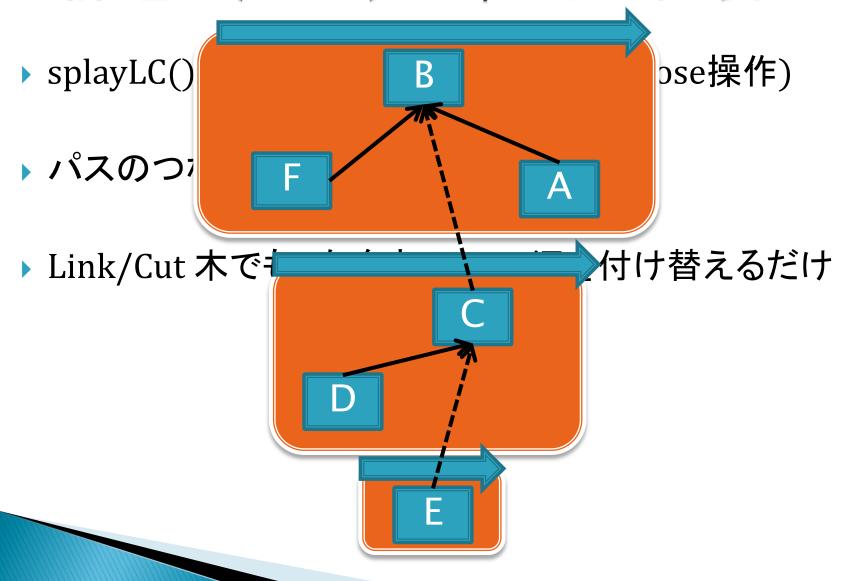
- splayLC() のメイン操作: つなぎ変え(expose操作)
- パスのつなぎ変え操作を行う
- 元の木ではこんな感じ

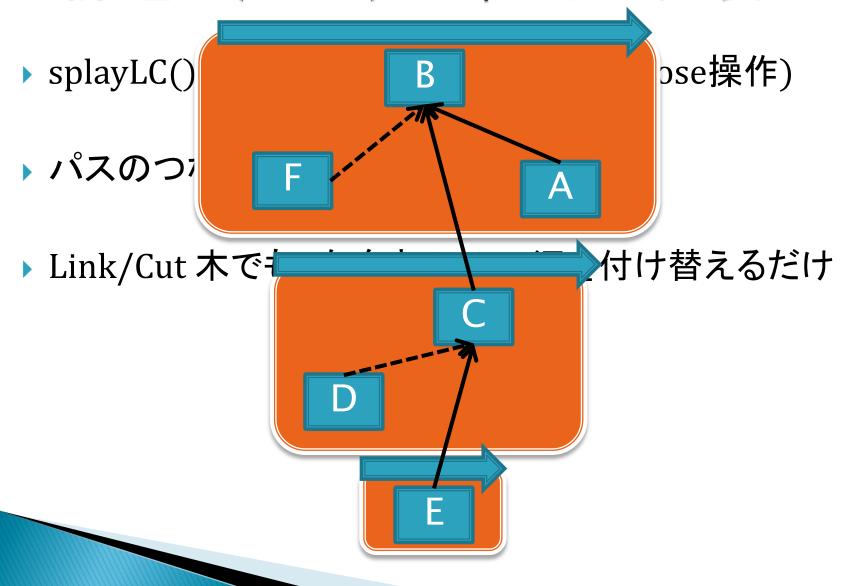


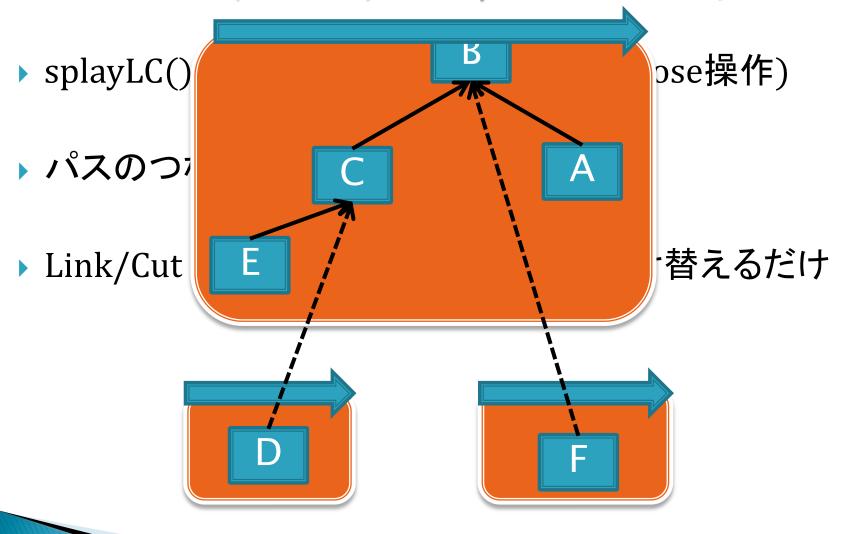




- splayLC() のメイン操作: つなぎ変え(expose操作)
- パスのつなぎ変え操作を行う
- Link/Cut 木でも、左向きのSolid辺を付け替えるだけ







左向きの辺をつなぎ替えるだけで、Eが一番上の木に 所属するようになった

- 左向きの辺をつなぎ替えるだけで、Eが一番上の木に 所属するようになった
- ▶ 最後にもう1度splay()操作を行うことで、Link/Cut Treeの一番上の根にEが来る

▶ L/C木のsplayLC()はSplay Treeの解析を少し応用すると、対数時間であることが言える

- ▶ L/C木のsplayLC()はSplay Treeの解析を少し応用すると、対数時間であることが言える
- ▶ 1回ごとのsplay()操作が対数時間であることは既に わかっている

- ▶ L/C木のsplayLC()はSplay Treeの解析を少し応用すると、対数時間であることが言える
- 1回ごとのsplay()操作が対数時間であることは既に わかっている
- ▶しかし実際にはsplay()操作がk回呼ばれている
 - 。 kは、パス分割された木の上での深さ

- トポテンシャルの定義
 - サイズ = solid/dashedに関わらず、子孫になっている頂点の数
 - ランク = その対数
 - ポテンシャル = ランクの総和<u>の2倍</u> として定める

- Splay Treeのならし計算量は1+3r(t) 3r(x) だった
- ightharpoonup 今回のならし計算量はk + 6r(t) 6r(x)になる
 - 。「Splayがk回呼ばれる」という認識を改めてみる
 - Splayは根に向かって順番に呼ばれるということを考慮すると、「Splayが1回呼ばれるが、途中でk回、強制的にzigステップを使われるかもしれない」と考えることができる
 - 。係数が2倍なのはポテンシャルの定義を変えたから

- ▶ 余った定数項kの回収
- Expose操作のあとに1回行うsplay操作: k回の回転を 行う。
- ▶ ポテンシャルの定義を2倍にしたので、splayの回転操作1回につき1の追加コストを課しても問題ない

トならしコスト6 $\log_2 N$ のsplay操作を2回呼んでいるので、splayLC()のならし計算量は12 $\log_2 N = O(\log N)$ であるとわかった。

▶ AとBのLCAを求める。

- ▶ AとBのLCAを求めるには、まず
 - 1. Bに対してsplayLC()を行う
 - 2. Aに対してsplayLC()を行う
- このとき、Bは浅い位置にいる。
 - Splay Treeに対するSplay操作1回で、他の頂点の深さは高々 2段しか下がらないので、この時点でBは深さ高々4程度。

▶ AとBの位置関係に基いて条件分岐

- ▶ AとBの位置関係に基いて条件分岐
- (1) BがAの左側にある場合
 - 。この場合は、BはAの子孫ということになるので、AとBのLCA はAになる。
- (2) BがAの右側にある場合
 - 。 次のページへ

- ▶ BがAの右側にある場合の条件分岐
- ▶ (1) BがAと同じSplay Treeに属する場合
 - 。この場合は、AはBの子孫ということになるので、AとBのLCAはBになる。

- ▶ BがAの右側にある場合の条件分岐
- ▶ (1) BがAと同じSplay Treeに属する場合
 - 。この場合は、AはBの子孫ということになるので、AとBのLCAはBになる。
- ▶ (2) BがAと異なるSplay Treeに属する場合
 - 。一番一般的な場合。
 - Bから上に辿り、Aと同じSplay Treeに到達したところの頂点が、 AとBのLCAになる。

小課題3 (60点) - LCAを求める

- ▶ BがAの右側にある場合の条件分岐
- ▶ (1) BがAと同じSplay Treeに属する場合
 - 。この場合は、AはBの子孫ということになるので、AとBのLCAはBになる。
- ▶ (2) BがAと異なるSplay Treeに属する場合
 - 。一番一般的な場合。
 - Bから上に辿り、Aと同じSplay Treeに到達したところの頂点が、 AとBのLCAになる。
- これでLCAは求められた。

小課題3 (60点) - 木の操作

▶ クエリ1,2番に対応する「接続」「切断」は、 Link/Cut Treeの"link", "cut" に対応する。

小課題3 (60点) - 木の操作

- クエリ1,2番に対応する「接続」「切断」は、 Link/Cut Treeの"link", "cut" に対応する。
- (1) Link操作 AをBの子にする
 - AとBをsplayLC()しておいてから、Aの親として(dashedで)Bを設定するだけ。
 - 計算量: AとBがLink/Cut Treeにおける根にあるので、Bのサイズが高々N増える程度。これによってポテンシャルは $O(\log N)$ しか増えない。

小課題3 (60点) - 木の操作

- クエリ1,2番に対応する「接続」「切断」は、 Link/Cut Treeの"link", "cut" に対応する。
- ▶ (2) Cut操作 Aを親から切り離す
 - · AをsplayLC()してからAの右の子を切り離す。
 - 計算量:ポテンシャルは明らかに減っている。

小課題3 (60点)

▶ 以上がLink/Cut Treeによる満点解法。

▶ Euler Tour Tree と Link/Cut Tree は動的木の筆頭

- ▶ Euler Tour Tree と Link/Cut Tree は動的木の筆頭
- 今回はどちらを選ぶべきだったか?

- Euler Tour Tree と Link/Cut Tree は動的木の筆頭
- 今回はどちらを選ぶべきだったか?
- ▶ (他の問題は解き終わっているとして)

- Euler Tour Tree
 - 知識:
 - 実装:

- Link/Cut Tree
 - 知識:
 - 。 実装:

- Euler Tour Tree
 - 知識: 過去にも出題済みの知識の組合せ。
 - 実装:

- Link/Cut Tree
 - 知識:
 - 実装:

- Euler Tour Tree
 - 。知識: 過去にも出題済みの知識の組合せ。
 - 実装:組み合わせてはいけないものを組み合わせてしまった感じ

- Link/Cut Tree
 - 知識:
 - 実装:

- Euler Tour Tree
 - ・知識: 過去にも出題済みの知識の組合せ。
 - 実装:組み合わせてはいけないものを組み合わせてしまった感じ
- Link/Cut Tree
 - 。知識:必須
 - 実装:

- Euler Tour Tree
 - ∘ 知識: 過去にも出題済みの知識の組合せ。
 - 実装:組み合わせてはいけないものを組み合わせてしまった感じ
- Link/Cut Tree
 - 。知識: 必須
 - 実装:頂点にデータを持たせなくてよいなど、この問題においては極めて有利

- Euler Tour Tree
 - ・知識: 過去にも出題済みの知識の組合せ。
 - 実装:組み合わせてはいけないものを組み合わせてしまった感じ
- Link/Cut Tree
 - 。知識:必須
 - 実装:頂点にデータを持たせなくてよいなど、この問題においては極めて有利
- 知っているならLink/Cut を書くべきだったかもしれない

- ▶ Link/Cutを学ぶべきか?
 - 。Link/Cutでなければ出来ない、という問題は、恐らくない

- ▶ Link/Cutを学ぶべきか?
 - 。Link/Cutでなければ出来ない、という問題は、恐らくない
 - 。しかし、Link/Cutを使うと有利な問題は実際に存在している

▶ qnighyからの提案

- ▶ qnighyからの提案
 - ∘ 合宿参加者の大半にとっては、Link/Cut Treeを習得するコストが高くつく上に、他の学習をしたほうがずっと為になると思う。

- ▶ qnighyからの提案
 - 。合宿参加者の大半にとっては、Link/Cut Treeを習得するコストが高くつく上に、他の学習をしたほうがずっと為になると思う。
 - より上位の人や、単純に興味があるという人に関しては、この限りではない。

- ▶ qnighyからの提案
 - 。合宿参加者の大半にとっては、Link/Cut Treeを習得するコストが高くつく上に、他の学習をしたほうがずっと為になると思う。
 - より上位の人や、単純に興味があるという人に関しては、この限りではない。
 - いずれにせよ、学習するつもりなら、身に付けるために問題 を解くべきだろう。

参考問題

- ▶ JOI2010春合宿 Day4 "Highway"
- ▶ JOI2012本選 問題5 "Festivals in JOI Kingdom"
- ▶ IOI2011 Day2 "Elephants"
- ▶ IJPC2012 Day3 "Animals2"

参考資料

- ▶ 完全制覇・ツリー上でのクエリ処理技法 [iwiwi] http://topcoder.g.hatena.ne.jp/iwiwi/20111205/13 23099376
- プログラミングコンテストでのデータ構造 2 ~動的木編~ [iwiwi]http://www.slideshare.net/iwiwi/2-12188845
- ▶ 蟻本 [iwiwi]

参考文献

- Daniel D. Sleator and Robert E. Tarjan, A Data Structure for Dynamic Trees, Journal of Computer and System Sciences, Volume 26 Issue 3, June 1983, pp. 362 – 391
- Daniel D. Sleator and Robert E. Tarjan, Self-adjusting binary search trees, Journal of the ACM, Volume 32 Issue 3, July 1985, pp. 652 – 686

得点分布

