

Baraj 3 – Seniori

Solutie Razbunare

Autori: Razvan Salajan, Adrian Budau, Lucian Bicsi

Solutie O(Q*L) - 10

Pentru fiecare query se face dinamica dp[i][j] = costul minim pentru a ajunge in nodul j uitandu-ne la primele i muchii.

Solutie $O(L*N^3 + Q*N^2*logL) - 50$

Pentru fiecare element din S ne tinem cost[i][j] = costul minim pentru a ajunge din i in j folosindu-ne sau nu de muchia din elementul curent. Astfel pentru un query putem folosi un arbore intervale pentru a compune aceste matrici.

Solutie $O(L*N*logL + L*N^2 + Q*(N + logL)) - 100$

Vom aplica divide et impera. Sa presupunem ca suntem in intervalul [st, dr] si avem mij fixat. Vom incerca sa raspundem la toate query-urile care au capatul stanga, a \leq mij si capatul dreapta, mij \leq b.

Pentru fiecare interval ne construim 2 dinamici:

- dpSt[i][j] = costul minim pentru a ajunge din i in j parcurgand muchiile de la mij spre stanga;
- dpDr[i][j] = costul minim pentru a ajunge din i in j parcurgand muchiile de la mij spre dreapta;

Cand calculam dinamica dpSt[][] vom incerca sa si raspundem la toate query-urile care au capatul stanga in pozitia curenta. Cum dinamica dpDr[i][j] am calculat-o anterior avem 2 optiuni: mai adaugam o stare (dpDr[pos][i][j] = costul minim de a ajunge din i in j daca ne-am uitat la primele pos muchii) si am obtine complexitatea $O(L^*N^2 \log L + Q^*(N + \log L))$ care ar obtine 75 de puncte, sau ne tinem o matrice dpStartDr[i][j] = costul minim de a ajunge in nodul v din al i-lea query stiind ca am pornit din nodul j. Pentru a afla raspunsul la al i-lea query initial cu capatul stang (a) in pozitia curenta vom alege costul minim din dpSt[x][nod] + dpStartDr[i][nod] pentru fiecare nod=1, n.

Cand calculam dinamica dpSt/dpDr[i][j] ar trebui actualizate toate perechile de noduri cu costul de refuz (daca se putea ajunge din i in j fara muchia curenta). Pentru a evita acest lucru presupunem ca initial refuzam toate muchiile. Asta presupune sa adaugam initial pentru fiecare query suma costurilor de refuz pentru intervalul [a, b] corespunzator si modificarea pentru fiecare element din S din <a, b, c, r> in <a, b, c-r, 0>.

Solutie $O(Q * sqrt(L) * + L*N^2 + L*N*sqrt(L) + Q*N) - 90/100$ de puncte

O alta abordare este urmatoarea. Se pot rezolva query-urile pe intervale mai mici decat sqrt(L) ca la solutia de 10 puncte, in complexitate O(sqrt(L)), iar pentru restul query-urilor se putem imparti in sqrt(L) clase si sa rezolvam fiecare clasa de query-uri independent. Complexitatea pentru aceasta parte este O(Q*sqrt(L))



Baraj 3 – Seniori

Clasa i de query-uri va contine toate query-urile care au capatul stanga (a) in intervalul (sqrt(L) * i, sqrt(L) * (i + 1)).

Ca si la solutia in complexitate $O(L*N*logL + L*N^2 + Q*(N + logL))$ vom tine doua dinamici, una la stanga si una la dreapta. Pentru cea la stanga se poate adauga o stare si sa se mentine toate matricile dpSt[pos][i][j] pentru ca sunt cel mult sqrt(L) pozitii. Deocamdata complexitatea acestei parti este $O(L*N^2)$, iar in partea dreapta nu mai e nevoie sa se tina starea pos, fiindca atunci cand se ajunge la capatul dreapta al unui query, avem informatiile necesare pentru a raspunde la acel query. Complexitatea pentru aceasta parte este O(L*N*sqrt(L) + Q*N).