后缀自动机(sam)

考虑 DP $f_{i,j}$ 表示确定了前 i 位,第 i 位为 j 的方案数。

那么有转移
$$f_{i,j}=\sum\limits_{k=-2}^2 f_{i-1,j+k}$$
。

发现转移可以使用矩阵加速,时间复杂度 $O(B^3 \log k)$,其中矩阵大小 B=10。

动态树(tree)

考虑如何完成链加这一操作,从一种最朴素的暴力开始:

- 如果 u > v , 让 (u, f_u) 的权值增加 w , 并将 u 修改为 f_u .
- 如果 v>u,让 (v,f_v) 的权值增加 w,并将 v 求改为 f_v 。

发现依次可以直接设计状态:记 $dp_{i,j}$ 表示期望要对链 (i,j) 要增加多少。考虑转移:

如果 i < j,则让所有 $dp_{i,x}(x \in [l_j, r_j])$ 增加 $\dfrac{1}{x} imes dp_{i,x}$ 。i > j 同理。

发现所有的操作都是行加或者列加,可以使用前缀和优化。总时间复杂度 $O(n^2)$ 。

二次剩余(number)

逆序处理这个过程,那么对于每一个位置而言,它奇数次选择的数作正贡献,偶数次选择的数作负贡献。

可以设计 DP 状态 $f_{i,j}$ 表示: 确定了后 i 个 x 的符号,当前 n 个位置中还有 j 个下一次填数作负贡献的最大贡献。初始有 $f_{0,0}=0$ 。

那么转移为 $f_{i-1,j-1}+x_i o f_{i,j}$, $f_{i-1,j+1}-x_i o f_{i,j}$ 。

将 $+x_i$ 的部分去掉,最后给全局加上 $\sum x_i$ 的贡献,那么就有 $f_{i,j}=\max(f_{i-1,j-1},f_{i-1,j+1}-2x_i)$

只有 i 和 j 奇偶性相同的位置才有意义,因此只保留这些部分。那么上面的 DP 转移就是类似 $f_{i,j}=\max(f_{i-1,j},f_{i-1,j+1}-2x_i)$ 。发现可以通过数学归纳法证明 $f_{i,j}$ 对于 j 这一维有凸性,可以使用 slope trick 进行维护。

使用 multiset 进行维护,实时记录当前能够保留多少个斜率,每一次需要弹出斜率的时候将最小的弹出即可。

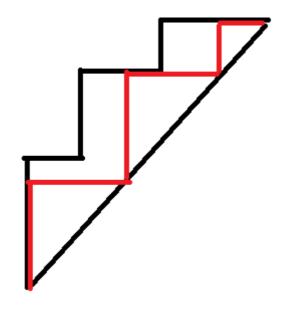
时间复杂度 $O(m \log n)$ 。

快速傅里叶变换(transfer)

考虑构造一条折线,遇到一个A向上走,遇到一个B向右走。

一次操作相当于是向左上角拓宽一个格子。

发现一种合法的折线是包含了k个凸起的,如下图:



根据这个设计状态 $f_{i,k}$,前 i 列,已经包含了 k 个凸起至少需要操作多少次。

转移为 $f_{j,k+1} \leftarrow f_{i,k} + S(l,r)$,其中 S(l,r) 为凸起包含但初始折线不包含的面积。

发现 S(l,r) 是满足四边形不等式的,所以函数有凸性,可以使用 WQS 二分优化掉外层。

状态变为 f_i ,发现转移有决策单调性,单调栈+二分找到决策转移点,可以做到 $O(n \log n \log V)$ 的复杂度。

对于 S(l,r) 不为 0 的部分,我们发现它的转移是很有特点的。

记 t_i 表示第 i 个 B 前面的 A 的数量, sum_i 为 $\sum\limits_{j=1}^i t_j$, cnt_i 表示最大的小于 i 的 t 的下标。

得到转移: $f_r = \min\{f_l + (cnt_r - l)r - sum_{cnt_r} + sum_{l-1}\} + C$ 。

可以得到 $f_r = \min\{f_l + sum_{l-1} - l \times r\} + cnt_r \times r - sum_{cnt_r}$ 。

l 和 r 都是单调的,可以使用斜率优化。

注意对于 cnt_i 和 i 大小关系的讨论。

时间复杂度为 $O(n \log V)$ 。