

常见动态规划模型及其优化

长沙市雅礼中学 屈运华



区间DP,四边形不等式优化DP,状态压缩DP,单调队列优化DP,斜率优化的DP



动态规划基本模型——区间DP

区间DP是常见的动态规划模型。

我们用"石子合并"问题这个例子来解释区间DP。



区间DP——石子合并

题目描述:有n堆石子排成一排,每堆石子有一定的数量。将n堆石子并成为一堆,每次只能合并相邻的两堆石子,合并的花费为这两堆石子的总数。经过n-1次合并后成为一堆,求总的最小花费。

输入:第一行是整数n,表示有n堆石子。第二行有n个数,分别表示这n堆石子的数目。

输出:总的最小花费。

输入样例:

3

2 4 5

输出样例:

17

提示:样例的计算过程是:第一次合并2+4=6;第二次合并6+5=11;总花费6+11=17。



区间DP——石子合并

定义dp[i][j]为合并第i堆到第j堆的最小花费。

状态转移方程是:

 $dp[i][j]=min\{dp[i][k]+dp[k+1][j]+w[i][j]\}$ $i \le k < j$

dp[1][n]就是答案。方程中的w[i][j]表示从第i堆到第j堆的石子总数。

按自顶向下的思路分析状态转移方程,很容易理解。计算大区间[i,j]的最优值时,合并它的两个子区间[i,k]和[k+1,j],对所有可能的合并(i \leq k<j,即k在i、j之间滑动),返回那个最优的合并。子区间再继续分解为更小的区间,最小的区间[i,i+1]只包含两堆石子。



区间DP——例题1

题目描述:给定两个长度相等的字符串A、B,由小写字母组成。一次操作,允许把A中的一个连续子串(区间)都转换为某个字符(就像用刷子刷成一样的字符)。要把A转换为B,问最少操作数是多少?

输入:第一行是字符串A,第二行是字符串B。两个字符串的长度不大于100。

输出:一个表示答案的整数。

输入样例:

zzzzzfzzzzz

abcdefedcba

输出样例:

6

题目网址

http://acm.hdu.edu.cn/showproblem.php?pid=2476



区间DP——例题1分析

(1)从空白串转换到B

先考虑简单一点的问题:从空白串转换到B。为方便阅读代码,把字符串存储为B[1]~B[n],不从0开始,编码的时候这样输入:scanf("%s%s", A+1, B+1)。

如何定义DP状态?可以定义dp[i],表示在区间[1,i]内转换为B的最少步数。或者更进一步,定义dp[i][j],表示在区间[i,j]内从空白串转换到B时的最少步数。重点是区间[i,j]两端的字符B[i]和B[j],分析以下两种情况。

- 1)若B[i] = B[j]。第一次刷用B[i]把区间[i,j]刷一遍,这个刷法肯定是最优的。如果分别去掉两个端点,得到2个区间[i+1,j]、[i,j-1],这2个区间的最小步数相等,也等于原区间[i,j]的最小步数。例如 B[i,j]= "abbba" ,先用"a"全部刷一遍,再刷1次"bbb",共刷2次。如果去掉第一个"a",剩下的"bbba",也是刷2次。
- 2)若B[i] ≠ B[j]。因为两端点不等,至少要各刷1次。用标准的区间操作,把区间分成i,k]和[k+1,j]两部分, 枚举最小步数。



区间DP——例题1分析

(2)从A转换到B

如何求dp[1][j]?观察A和B相同位置的字符,分析以下两种情况.

- 1) 若A[j] = B[j]。这个字符不用转换,有dp[1][j] = dp[1][j-1]。
- 2)若A[j] \neq B[j]。仍然用标准的区间DP,把区间分成[1,k]和[k+1,j]两部分,枚举最小步数。这里利用了上一步从空白转换到B的结果,当区间[k+1,j]内A和B的字符不同时,从A转到B,与从空白串转换到B是等价的。



区间DP——例题2

题目描述:n个男孩去相亲,排成一队上场。大家都不想等,排队越靠后越愤怒。每人的耐心不同,用D表示火气,设男孩i的火气是Di,他排在第k个时,愤怒值是(k-1)*Di。导演不想看到会场气氛紧张。他安排了一个黑屋,可以调整这排男孩上场的顺序,屋子很狭长,先进去的男孩最后出来(黑屋就是一个堆栈)。例如,当男孩A排到时,如果他后面的男孩B火气更大,就把A送进黑屋,让B先上场。一般情况下,那些火气小的男孩要多等等,让火气大的占便宜。不过,零脾气的你也不一定吃亏,如果你原本排在倒数第二个,而最后一个男孩脾气最坏,导演为了让这个刺头第一个上场,把其他人全赶进了黑屋,结果你就排在了黑屋的第1名,第二个上场相亲了。

注意,每个男孩都要进出黑屋。

对所有男孩的愤怒值求和,求所有可能情况的最小和。

输入:第一行包含一个整数T,即数据组数。对于每种情况,第一行是n(0 <n <= 100),后面n行,整数D1...Dn

输出:对每个用例,输出最小愤怒值之和。

题目网址

http://acm.hdu.edu.cn/showproblem.php?pid=4283



区间DP——例题2分析

定义dp[i][j],表示从第i个人到第j个人,即区间[i,j]的最小愤怒值之和。

由于栈的存在,这一题的区间[i,j]的分割点k比较特殊。分割时,总是用区间[i,j]的第一个元素i把区间分成两部分,让i第k个从黑屋出来上场相亲,即第k个出栈。根据栈的特性:若第一个元素i第k个出栈,则第二到k-1个元素肯定在第一个元素之前出栈,第k+1到最后一个元素肯定在第 k个之后出栈。

例如,5个人排队序号是1、2、3、4、5。如果要第1(i=1)个人第3(k=3)个出场,那么栈的操作是这样:1进栈、2进栈、3进栈、3出栈、2出栈,1出栈。2号、3号在1号之前出栈,1号第3个出栈,4号5号在1号后面出栈。



区间DP——例题2分析

分割点k(1≤ k≤j-i+1)把区间划分成了两段,即dp[i+1][i+k-1]和dp[i+k][j]。dp[i][j]的计算分为三部分:

- (1) dp[i+1][i+k-1]。原来i后面的k-1个人,现在排到i前面了。
- (2)第i个人往后挪了k-1个位置, 愤怒值加上D[i]*(k-1)。
- (3) dp[i+k][j] + k*(sum[j]-sum[i+k-1])。第k个位置后面的人,即区间[i+k,j]的人,由于都在前k个人之后,相当于从区间的第1个位置往后挪了k个位置,所以整体愤怒值要加上 <math>k*(sum[j]-sum[i+k-1])。其中 s u m [j] = $\sum_{i=1}^{j} Di$,是1~j所有人D值的和,sum[j]-sum[i+k-1]是区间[i+k,j]内这些人的D值和。



二维区间DP

区间[i,j]可以看成在一条直线上移动,即一维DP。

下面我们给出一个二维区间DP的例题,它的区间同时在两个方向移动。

二维区间DP——例题3



题目描述: 有一个n×n大小的方格图,某些方格初始是黑色,其余为白色。一次操作,可以选定一个h×w的矩形,把其中所有方格涂成白色,代价是max(h, w)。要求用最小的代价把所有方格变成白色。

CF1199 F

输入: 第1行是整数n,表示方格的大小。后面有n行,每行长度为n的串,包含符号'、'和'#'、'、'表示白色,'#'表示黑色。第i行的第j个字符是(i, j)。n ≤ 50。

输出:打印一个整数,表示把所有方格涂成白色的最小代价。

输入样例:

5

#...#

.#.#.

. . .

.#...

#...

输出样例:

二维区间DP——例题3分析



设矩形区域从左下角坐标(x1,y1)到右上角坐标(x2,y2)。定义状态dp[x1][y1][x2][y2],表示把这个区域内染成白色的最小代价。

这个区域可以分别按x轴或者按y轴分割成两个矩形,遍历所有可能的分割,求最小代价。那么从x 方向看,就是一个区间DP;从y方向看,也是区间DP。

代码可以完全套用前面一维DP的模板,分别在两个方向操作。

- (1)x方向,区间分为[x1,k]和[k+1,x2]。状态转移方程是: dp[x1][][x2][] = min(dp[x1][][x2][], dp[x1][][k][] + dp [k+1][][x2][])
- (2) y方向,区间分为 [y1,k]和[k+1,y2]。状态转移方程是: dp[][y1][][y2] = min(dp[][y1][][y2], dp[][y1][][k] + dp[k+1][][y2])



有一些常见的DP问题,通常是区间DP问题,它的状态转移方程是:

dp[i][j]=min(dp[i][k]+dp[k+1][j]+w[i][j])

其中i<=k<j, 初始值dp[i][i]已知。min()也可以是max()。

方程的含义是:

- (1) dp[i][j]表示从i状态到j状态的最小花费。题目一般是求dp[1][n],即从起始点1到终点n的最小花费。
- (2) dp[i][k]+dp[k+1][j]体现了递推关系。k在i和j之间滑动,k有一个最优值,使得dp[i][j]最小。
- (3) w[i][j]的性质非常重要。 w[i][j]是和题目有关的费用,如果它满足四边形不等式和单调性,那么用DP计算的时候,就能进行四边形不等式优化。

这类问题的经典的例子是"石子合并",它的转移就是上面的 dp[i][j], w[i][j]是从第i堆石子到第j堆石子的总数量。



只需一个简单的优化操作,就能把上面代码的复杂度变为O(n^2)。

这个操作就是把循环i≤k<j改为:s[i][j-1]≤k≤s[i+1][j]其中s[i][j]记录从i到j的最优分割点。

在计算 dp[i][j]的最小值时得到区间[i,j]的分割点k,记录在s[i][j]中,用于下一次循环。





代码的复杂度是多少?

代码i和k这2个循环,优化前是O(n^2)的。优化后,每个i内部的k的循环次数是 s[i+1][j]-s[i][j-1],其中j=i+len-1。那么:

i=1时, k循环s[2][len]-s[1][len-1]次。

i=2时, k循环 s[3][len+1]-s[2][len]次。

i=n-len+1时, k循环s[n-len+2][n]-s[n-len+1][n+1]次。

上述次数相加,总次数:

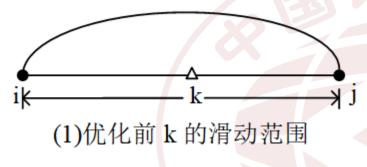
```
s[2][len]-s[1][len-1]+s[3][len+1]-s[2][len]+...+s[n+1][n]-s[n][n]
```

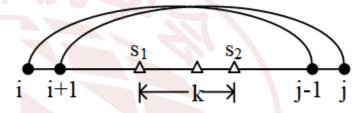
=s[n-len+2][n]-s[1][len-1]

<n



下图给出了四边形不等式优化的效果, s1是区间[i,j-1]的最优分割点, s2是区间[i+1,j]的最优分割点。





(2)优化后 k 的滑动范围4593

- (1)为什么能够把i<=k<j缩小到s[i][j-1]≤k≤s[i+1][j]?
- (2) s[i][j-1]≤s[i+1][j]成立吗?

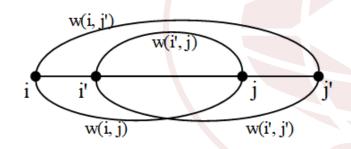


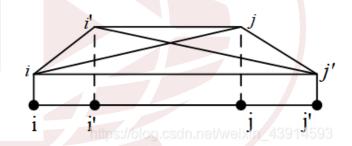
区间DP优化——四边形不等式定义和单调性定义

在四边形不等式DP优化中,对于w,有2个关键内容:四边形不等式定义、单调性。

(1)四边形不等式定义1:设w是定义在整数集合上的二元函数,对于任意整数 i ≤ i ' ≤ j ≤ j ', 如果有w(i, j) + w(i', j') ≤ w(i, j') + w(i', j),则称 w w w满足四边形不等式。

四边形不等式可以概括为:两个交错区间的w和,小于等于小区间与大区间的w和。





为什么被称为"四边形"?把它变成一个几何图,画成四边形,见上面图中的四边形i'ij'j,图中对角线长度和ij+i'j'大于平行线长度和ij'+i'j。

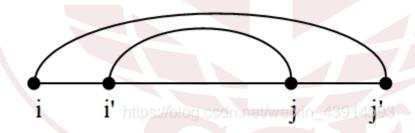
这个"四边形"只是一个帮助理解的示意图,并没有严谨的意义。也有其他的四边形画法,当中间两个点i'=j时,四边形变成了一个三角形。



区间DP优化——四边形不等式定义和单调性定义

- (2)四边形不等式定义2:对于整数i<i+1≤j<j+1,如果有w(i,j)+w(i+1,j+1)≤w(i,j+1)+w(i+1,j),称w满足四边形不等式。
- (3)单调性:设w是定义在整数集合上的二元函数,如果对任意整数i ≤ i' ≤ j ≤ j',有 w(i, j') ≥ w(i', j),称w具有单调性。

单调性可以形象地理解为,如果大区间包含小区间,那么大区间的w值超过小区间的w值。



在石子合并问题中,令w[i][j]等于从第i堆石子加到第j堆石子的石子总数。它满足四边形不等式的定义、单调性:

w[i][j']≥w[i'][j],满足单调性;

w[i][j] + w[i'][j'] = w[i][j'] + w[i'][j], 满足四边形不等式定义。

利用 w的四边形不等式、单调性的性质,可以推导出四边形不等式定理,用于DP优化。

区间DP优化——四边形不等式定理(Knuth-Yao Proputer Federation Speedup Theorem)

四边形不等式定理:如果w(i,j)满足四边形不等式和单调性,则用DP计算dp[][]的时间复杂度是O(n^2)的。

这个定理是通过下面2个更详细的引理来证明的。

引理1:状态转移方程dp[i][j] = min(dp[i][k] + dp[k + 1][j] + w[i][j]),如果w[i][j]满足四边形不等式和单调性,那么dp[i][j]也满足四边形不等式。

引理2:记s[i][j] = k是dp[i][j]取得最优值时的k,如果dp满足四边形不等式,那么有s[i][j-1] ≤ s[i][j] ≤ s[i+1][j],即s[i][j-1] ≤ k ≤ s[i+1][j]。

引理2直接用于DP优化,复杂度O(n^2)。

这两个引理的证明论文见下方的链接

http://www.cs.ust.hk/mjg_lib/bibs/DPSu/DPSu.Files/p429-yao.pdf



提到状态压缩DP时,常常用Hamilton问题作为引例。





最短Hamilton路径

时间限制:3s。

题目描述:给定一个有权无向图,包括n个点,标记为 $0 \sim n-1$,以及连接n个点的边,求从起点0到终点n-1的最短路径。要求必须经过所有点,而且每个点只经过一次。 $1 \leq n \leq 20$ 。

输入格式:第一行输入整数n。接下来n行每行n个整数,其中第i行第j个整数表示点i到j的距离(记为a[i, j])。 $0 \le a[i, j] \le 10^7$

对于任意的x, y, z, 数据保证 a[x, x]=0, a[x, y]=a[y, x] 并且 a[x, y]+a[y, z]>=a[x, z]。

输出格式:输出一个整数,表示最短Hamilton路径的长度。



暴力解法:枚举n个点的全排列,共n!个全排列。一个全排列就是一条路径,计算这个全排列的路径长度,需要做n次加法。 在所有路径中找最短的路径,总复杂度是O(n×n!)。

Hamilton问题是NP问题,没有多项式复杂度的解法。不过,用状态压缩DP求解,能把复杂度降低到O(n^2×2^n)。当n=20时,O(n^2×2^n)≈4亿,比暴力法好很多。

首先定义DP。设S是图的一个子集,用dp[S][j]表示"集合S内的最短Hamilton路径",即从起点0出发经过S中所有点,到达终点j时的最短路径;集合S中包括j点。根据DP的思路,让S从最小的子集逐步扩展到整个图,最后得到的dp[N][n-1]就是答案,N表示包含图上所有点的集合。

如何求dp[S][j]?可以从小问题S-j递推到大问题S。其中S-j表示从集合S中去掉j,即不包含j点的集合。

如何从S-j递推到S?设k是S-j中一个点,把从0到j的路径分为两部分: $(0\to ...\to k)+(k\to j)$ 。以k为变量枚举S-j中所有的点,找出最短的路径,状态转移方程是:

 $dp[S][j]=min\{dp[S-j][k]+dist(j,k)\}$

其中k属于集合S-j。

集合S的初始情况只包含起点0,然后逐步将图中的点包含进来,直到最后包含所有的点。这个过程用状态转移方程实现。



上面是DP的设计,现在关键问题是如何操作集合S?这就是状态压缩DP的技巧:用一个二进制数表示集合S,即把S"压缩"到一个二进制数中。S的每一位表示图上的1个点,等于0表示S不包含这个点,等于1表示包含。

例如 S = 0000 0101, 其中有两个1, 表示集合中包含点2、0。

本题最多有20个点,那么就定义一个20位的二进制数,表示集合S。

后面给出了代码,第一个for循环有2ⁿ次,加上后面2个各n次的for循环,总复杂度O(n²×2ⁿ)。

第一个for循环,实现了从最小的集合扩展到整个集合。

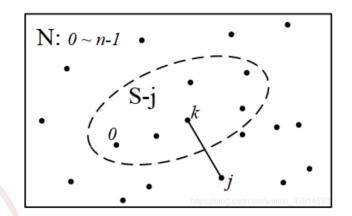
最小的集合是S = 1,它的二进制数只有最后1位是1,即包含起点0;

最大的集合是 S = (1<<n) - 1,它的二进制数中有n个1,包含了所有的点。

算法最关键的部分"枚举集合S-j中所有的点",是通过代码中的两个if语句实现的:

if((S>>j) & 1), 判断当前的集合S中是否有j点;

if((S^(1<<j)) >> k & 1), 其中S^(1<< j)的作用是从集合中去掉j点,得到集合S-j,然后">> k & 1"表示用k遍历集合中的1,这些1就是S-j中的点,这样就实现了"枚举集合S-j中所有的点"。注意S^(1<< j)也可以这样写: S - (1<< j)。





从上面的"引子"可知,状态压缩DP的应用背景是以集合为状态,且集合一般用二进制来表示,用二进制的位运算来处理。

集合问题一般是指数复杂度的(NP问题),例如:(1)子集问题,设元素无先后关系,那么共有 2ⁿ 个子集;(2)排列问题,对所有元素进行全排列,共有n!全排列。

可以这样概况状态压缩DP的思想:集合的状态(子集或排列),如果用二进制表示状态,并用二进制的位运算来遍历和操作,又简单又快。当然,由于集合问题是NP问题,所以状态压缩DP的复杂度仍然是指数的,只能用于小规模问题的求解。

注意,一个问题用状态压缩DP求解,时间复杂度主要取决于DP算法,和是否使用状态压缩关系不大。状态压缩只是DP处理集合的工具,也可以用其他工具处理集合,只是不太方便,时间复杂度也差一点。

c语言的位运算有 "&", "|", "^", "<<", ">>"等, 下面是例子。虽然数字是用十进制表示的, 但位运算是按二进制处理的。



用位运算可以简便地对集合进行操作,下表给出了几个例子,并在上面的代码中给出了示例。

(1)判断a的第i位(从最低位开始数)是否等于1:

(2)把a的第i位改成1:

(3)把a的第i位改成0

a &(
$$\sim$$
(1<

(4)把a的最后一个1去掉:



动态规划基本模型——轮廓线

Mondriaan's Dream

题目描述:给定n行m列的矩形,用1×2的砖块填充,问有多少种填充方案。

输入格式:每一行是一个测试用例,包括两个整数:n和m。若n=m=0表示终止。 $1 \le n, m \le 11$ 。

输出格式:对每个测试用例,输出方案数。

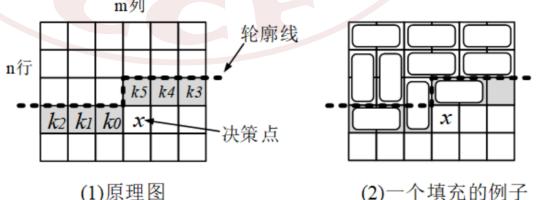


动态规划基本模型——轮廓线

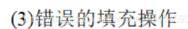
摆放砖头的操作步骤,可以从第一行第一列开始,从左往右、从上往下依次摆放。横砖只占1 行,不影响下一行的摆放;竖砖占2行,会影响下一行。同一行内,前列的摆放决定后列的摆放, 例如第1列放横砖,那么第2列就是横砖的后半部分;如果第1列放竖砖,那么就不影响第2列。 上下两行是相关的,如果上一行是横砖,不影响下一行;如果上一行是竖砖,那么下一行的同 一列是竖砖的后半部分。

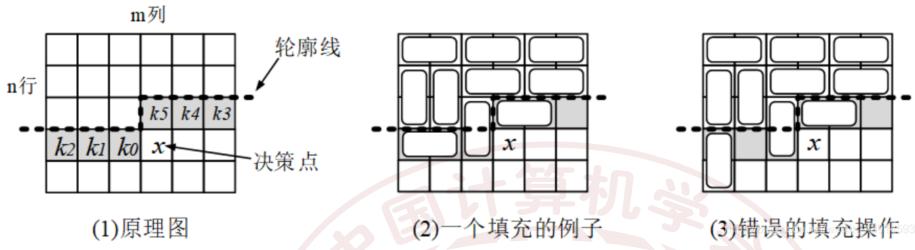
用BFS搜索,从第一行第一列开始扩展到全局,每个格子的砖块有横放、竖放2种摆法,共 m×n个格子,复杂度大约是O(2^{m×n}) 下面用DP解题。DP的思想是从小问题扩展到大 问题,在这一题中,是否能从第一行开始,逐步扩展,直到最后一行?这一题的复杂性在于, 一个砖块可能影响连续的2行,而不是1行,必须考虑连续2行的情况。

如下图所示,用一根虚线把矩形分为两半,上半部分已经填充完毕,下半部分未完成。把 这条划分矩形的虚线称为"轮廓线"。 m列



(2)一个填充的例子





轮廓线下面的6个阴影方格 k5k4k3k2k1k0表示当前的砖块状态,它跨越了2行。从它们推广到下一个方格x,即递推到新状态 k4k3k2k1k0x 。k5k4k3k2k1k0有各种情况,用0表示没填砖块,用1表示填了砖块,有000000~111111共2^6种情况。图(2)是一个例子,其中 k3未填,k5k4k3k2k1k0= 110111。用二进制表示状态,这就是状态压缩的技术。

注意,根据DP递推的操作步骤,递推到阴影方格时,砖块只能填到阴影格本身和上面的部分,不能填到下面去。在图(3)中,把 k2的砖填到下面是错的。这2^6种情况,有些是非法的,应该去掉。在扩展到 x时,分析2^6种情况和x的对应关系,根据x是否填充 砖块,有三种情况:

- (1) x = 0 (x不放砖块)。如果k5 = 0 (k5上没有砖块),由于k5只剩下和x一起填充的机会,现在失去了这一机会,所以这个情况是非法的。如果k5 = 1,则x = 0可以成立。递推到 k4k3k2k1k0x = k4k3k2k1k00。
 - (2) x = 1(x放竖砖),只能和k5一起放竖砖,要求 k5=0。递推到 k4k3k2k1k0x = k4k3k2k1k01。
 - (3) x=1(x放横砖),只能和k0一起放横转,要求k0=0,另外还应有 k5= 1。递推到k4k3k2k1k0x=k4k3k2k111。 经过上述讨论,对n行×m列的矩阵,可以得到状态定义和状态转移方程。

动态规划基本模型——状态转移方程



定义DP状态为dp[i][j][k],它表示递推到第i行、第j列,且轮廓线处填充为k时的方案总数。

其中k是用m位二进制表示的连续m个方格,这m个方格的最后一个方格是就是第i行第j列的方格。k中的0表示方格不填充,1表示填充。m个方格前面的所有方格(轮廓线以上的部分)都已经填充为1。dp[n-1][m-1][(1<<m)-1]就是答案,它表示递推到最后一行、最后一列、k的二进制是m个1(表示最后一行全填充)。时间复杂度是O(m×n×2ⁿ)。

后面给出的代码用到了滚动数组,把二维[i][j]改为一维,状态定义改为dp[2][k]。 状态转移方程。根据前面分析的三种情况,分别转移到新的状态。

状态转移方程。根据前面分析的三种情况,分别转移到新的状态。

(1) x = 0, $k_5 = 1$ 。从 $k = k_5 k_4 k_3 k_2 k_1 k_0 = 1 k_4 k_3 k_2 k_1 k_0$ 转移到 $k = k_4 k_3 k_2 k_1 k_0 0$ 。转移代码:

1 $dp[now][(k<<1) & (\sim(1<< m))] += dp[old][k];$

其中 \sim (1<<m) 的意思是原来的 k_5 = 1移到了第m+1位,超出了k的范围,需要把它置0。

(2) x = 1, $k_5 = 0$ 。 从 $k = k_5 k_4 k_3 k_2 k_1 k_0 = 0 k_4 k_3 k_2 k_1 k_0$ 转移到 $k = k_4 k_3 k_2 k_1 k_0 1$ 。 转移代码:

1 | $dp[now][(k << 1)^1] += dp[old][k];$

(3) x = 1, $k_0 = 0$, $k_5 = 1$ 。从 $k = k_5 k_4 k_3 k_2 k_1 k_0 = k_5 k_4 k_3 k_2 k_1 1$ 转移到 $k = k_4 k_3 k_2 k_1 11$ 。转移代码:

1 $dp[now][((k << 1) | 3) & (\sim(1 << m))] += dp[old][k];$

其中 (k<<1) | 3 的意思是末尾置11; \sim (1<<m)是原来的 k_5 = 1移到了第m+1位,把它置0。



动态规划基本模型——单调队列优化DP





例.老徐真人秀

- \bullet 最美杭城人老徐参加一个真人秀,节目共录制N天,每一天节目组都提供同一种美味的苹果若干,老徐有个怪癖,每一天只会吃天数不超过M $\left(1 \le M \le N \le 1 \right)$ $\left(0 \right)$ 天的最美味的苹果。
- •老徐是编程达人,决定通过程序来快速选择。请老徐回答当时是怎么做到的?
- •老徐是大师, 当然不会直接告诉你答案, 当时随手扔过来下面这个:
- •比如,N=5,M=4,5天提供的苹果美味度分别为(80,75,78,73,79),老徐的做法如下:





一.单调队列及应用

•五大要点:

• 区最:

如上例中,设 a_i 表示第i天发放苹果的美味度,f(i)表示老徐第i天选择的苹果的美味度, $f(i)=\max\{a_i\}\max\{1,i-M+1\}\leq j\leq i\}$

- 区 出 平移:

如上面例子中,区间左边界 $l_i = \max\{1, i-M+1\}$,右边界 $r_i = i$ 。随着i的增加,右边界 r_i 递增,左边界 l_i 非递减,当i > M时, l_i 递增。查询区间是随着i右移向右平移的。

· 去除 · 余状 :

如上例中,区间中两个元素 a_j 与 a_k ,如果满足k>j且 $a_k \ge a_j$, a_k 跟 a_j 比"既新鲜又美味", a_i 没有存在的必要,可以直接删除。

· 保持 列 :

由③得队列中保留的元素是单调的,如例中是单调减的。

·最 在 首:

如上例中维护单调减的队列,队列中的最大值在队首。



单调队列

队列中各个元素之间的关系是单调的(单调递增或递减);在队首删除、队尾即可插入又可删除; 用于求解某个范围的最大值或最小值问题。



算法步骤:

- 一、把第一个元素进队,队头队尾指针指向第一个元素
- 二、对于其它的N-1个未入队的元素执行如下操作:
 - 1、如果队头元素超过指定的区间范围,队头元素出队
- 2、当队尾指向的元素的值小于当前要入队的元素值,队尾元素出队
 - 3、当前要入队的新元素入队
 - 4、当前最优值为队头元素的值代码实现方式:
 - 1、STL中的双端队列(deque)
 - 2、数组模拟



一.单调队列及应用

```
head=1; tail=1; que[head]=1; //第一个数进队
for (i=2; i <=n; i++) //枚举其它N-1个元素
    if (i-que[head] >= M) head++; //(1)
   //队首元素超过区间大小限制,则队首元素出队列。
    while (head \leq tail) && (a[q[tail]] \leq a[i]) tail--; //(2)
    //当队列非空且队尾元素小于未进队的数,队尾元素出队
    tail++; q[tail]:=i; //(3)
     //新元素入队
    cout << a[q[head]]); //(4)
```

例1.[NOIP2010初赛]烽火传递



目·述:

烽火台又称烽燧,是重要的军事防御设施,一般建在险要或交通要道上。一旦有敌情发生,白天燃烧柴草,通过浓烟表达信息;夜晚燃烧干柴,以火光传递军情,在某两座城市之间有*N*个烽火台,每个烽火台发出信号都有一定代价。为了使情报准确地传递,在连续*M*个烽火台中至少要有一个发出信号。

请计算总共最少花费多少代价,才能使敌军来袭之时,情报能在这两座城市之间准确出传递。

入格式:

第一行:两个整数N,M。其中N表示烽火台的个数,M表示在连续M个烽火台中至少要有一个发出信号。接下来N行,每行一个数 W_i ,表示第i个烽火台发出信号所需代价。

• 出格式:

一行,表示答案。

• 例 入: 53 4 1 2

6

•数••:

对于50%的数据, $M \le N \le 1000$; 对于100%的数据, $M \le N \le 100,000, W \le 100$ 。



例1.[NOIP2010初赛]烽火传递

•分·:

- •动态规划:状态f(i)表示"在前i个烽火台传递情报且第i个烽火台一定发出信号"所需最小代价。
- •通过考虑"前一个烽火台的位置j"得到以下状态转移方程:

$$f(i) = \begin{cases} W_i & i \leq M \text{时} \\ \min\{f(j)\} + W_i (i - M \leq j \leq i - 1) & i > M \text{时} \end{cases}$$

- •答案 $Ans = \min\{f(i)\}\{\max\{N+1-M,1\} \le i \le N\}$
- ●上式计算f(i)时要计算区间最小值,而且区间是向右平移的,如果 $f(k) \le f(j)$ 且k > j,可以删除f(j),所以队列中的元素保持单调递增,最优决策在队首。
- •使用单调队列优化,时间复杂度为O(N)。



例2.修剪草坪

【题目描述】

在一年前赢得了小镇的最佳草坪比赛后,FJ变得很懒,再也没有修剪过草坪。现在,新一轮的最佳草坪比赛又开始了,FJ希望能够再次夺冠。然而,FJ的草坪非常脏乱,因此,FJ只能够让他的奶牛来完成这项工作。FJ有N只排成一排的奶牛,编号为1到N。每只奶牛的效率是不同的,奶牛i的效率为Ei。靠近的奶牛们很熟悉,如果FJ安排超过K只连续的奶牛,那么这些奶牛就会罢工去开派对。因此,现在FJ需要你的帮助,计算FJ可以得到的最大效率,并且该方案中没有连续的超过K只奶牛。

【输入】

第一行:空格隔开的两个整数 N和 K; 第二到 N+1 行:第 i+1 行有一个整数 Ei。

【输出】

一行一个值,表示FJ可以得到的最大的效率值。

【输入样例】

5 2

1

2

3

Δ

5

【输出样例】

12



例2.修剪草坪

分析:

设 dp[i][0] 表示以 i 结尾并且 i 不选所得的最大效率值

dp[i][1]表示以 i 结尾并且 i 要选所得的最大效率值

S[i]表示效率值的前缀和

转移方程为:

dp[i][0]=max(dp[i-1][0],dp[i-1][1])

 $dp[i][1]=max(dp[j][0]+S[i]-S[j]);(i-K\leq j< i)$

可以变形为dp[i][1]=max(dp[j][0]-S[j])+S[i];(i-K≤j<i)

因此dp[i][1]可以用单调队列优化,维护队首为dp[i][0]-S[i]最大的单调队列



例3.背包问题——01背包

每种物品都有一个价值w和体积c. 你现在有一个背包容积为V,你想用一些物品装背包使得物品总价值最大. 多种物品,每种物品只有一个.求能获得的最大总价值.

分析

如果我们不选择第i件物品,那我们就相当于是用i-1件物品,填充了体积为v的背包所得到的最优解. 而我们选择第i件物品的时候,我们要得到体积为v的背包,我们需要通过填充用i-1件物品填充得到的体积为 v-c[i]的背包得到体积为v的背包.

V-c[i] 价值为A	♥ 哎. 我好像能填充 前面的得到更大价值.	
----------------	------------------------------	--





所以根据上面的分析,我们很容易设出01背包的二维状态

f[i][v]代表用i件物品填充为体积为v的背包得到的最大价值.

从而很容易的写出状态转移方程

f[i][v]=max(f[i-1][v],f[i-1][v-c[i]]+w[i])

状态转移方程是如何得来的?

对于当前第ii件物品,我们需要考虑其是否能让我们得到更优解.

显然,根据上面的话

我们选择第i件物品的时候,我们要得到体积为v的背包,我们需要通过填充用i-1件物品填充得到的体积为v-c[i]的背包得到体积为v的背包.我们需要考虑到v-c[i]的情况.

当不选当前第i件物品的时候,就对应了状态转移方程中的f[i-1][v],而选择的时候就对应了f[i-1][v-c[i]]+w[i]f[i-1][v-c[i]]+w[i].



例3.背包问题——01背包

考虑一维如何写!

仔细观察会发现,二维状态中,我们的状态每次都会传递给i(就是说我们的前几行会变得没用.)

我们设状态f[i]代表体积为i的时候所能得到的最大价值.

容易发现的是,我们的f[i]只会被i以前的状态影响.

代码写法↓

for(int i=1;i<=n;i++)//枚举 物品 for(int j=V;j>=c[i];j--)//枚举体积 f[j]=max(f[j],f[j-c[i]]+w[i]);//状态转移方程.

V-c[i]	V ************************************	兆	
价值为A	哎,我好像们 前面的得到		



例4.背包问题——完全背包

每种物品都有一个价值w和体积c. 你现在有一个背包容积为V,你想用一些物品装背包使得物品总价值最大.

此类背包问题中,我们的每种物品有无限多个,可重复选取. 类似于01背包,我们依旧需要考虑前i-1件物品的影响.

分析

此时我们依旧可以设得二维状态

f[i][v]代表用i件物品填充为体积为v的背包得到的最大价值

依旧很容易写出状态转移方程

f[i][v]=max(f[i-1][v],f[i-1][j-k*c[i]]+k*w[i])

//其中k是我们需要枚举的物品件数.而我们最多选取[V/c[i]]个



例4.背包问题——完全背包

同样地,我们去考虑一维状态实现 依旧设 f[i]代表体积为i的时候所能得到的最大价值

与01背包不同的是,我们可以重复选取同一件物品.

此时,我们就需要考虑到前面i-1件物品中是否有已经选取过(其实没必要

即,我们当前选取的物品,可能之前已经选取过.我们需要考虑之前物品对答案的贡献.

因此我们需要顺序枚举.

与01背包一维的写法类似.

for(int i=1;i<=n;i++)//枚举物品 for(int j=c[i];j<=V;j++)//枚举体积.注意这里是顺序/ f[j]=max(f[j,f[j-c[i]]]+w[i]);//状态转移.



例4.背包问题——多重背包

每种物品都有一个价值w和体积c. 你现在有一个背包容积为V,你想用一些物品装背包使得物品总价值最大.

```
此类问题与前两种背包问题不同的是,
这里的物品是有个数限制的.
(下面用num[i]表示物品i的个数.)
分析:
同样,我们最多可以放|V/c[i]|,但我们的物品数量可能不够这么多.
因此,我们枚举的物品个数是min(|V/c[i] |,num[i])
多个物品,我们就可以看成为一个大的物品,再去跑01背包即可.
因此这个大物品的价值为k×w[i],体积为k×c[i]
for(int i=1;i<=n;i++)//枚举物品
      for(int j=V;j>=0;j--)//枚举体积
            for(int k=1;k<=num[i],k++)
                  //这个枚举到num[i]更省心
                   if(j-k*c[i]>=0)//判断能否装下.
                         f[i]=max(f[i],f[i-k*c[i]]+k*w[i]);
```



例4.背包问题——多重背包的二进制拆分优化

二进制拆分的原理

我们可以用 1,2,4,8...2ⁿ表示出11到 2⁽ⁿ⁺¹⁾⁻¹的所有数.

考虑我们的二进制表示一个数。

根据等比数列求和,我们很容易知道我们得到的数最大就是2^(n+1)-1

而我们某一个数用二进制来表示的话,每一位上代表的数都是2的次幂.

就连奇数也可以,例如->19可以表示为10011(2)

二进制拆分的做法

因为我们的二进制表示法可以表示从1到num[i]的所有数,我们对其进行拆分,就得到好多个大物品(这里的大物品代表多个这样的物品打包得到的一个大物品).

(简单来讲,我们可以用一个大物品代表1,2,4,8..件物品的和。)

而这些大物品又可以根据上面的原理表示出其他不是2的次幂的物品的和.

因此这样的做法是可行的.

我们又得到了多个大物品,所以再去跑01背包即可.



例4.背包问题——多重背包的二进制拆分优化

```
for(int i=1;i<=n;i++)
      for(int j=1;j<=num[i];j<<=1)
 //二进制每一位枚举.
 //注意要从小到大拆分
             num[i]-=j;//减去拆分出来的
             new_c[++tot]=j*c[i];//合成一个大的物品的体积
             new_w[tot]=j*w[i];//合成一个大的物品的价值
      if(num[i])//判断是否会有余下的部分.
 //就好像我们某一件物品为13,显然拆成二进制为1,2,4.
 //我们余出来的部分为6,所以需要再来一份.
             new_c[++tot]=num[i]*c[i];
             new w[tot]=num[i]*w[i];
             num[i]=0;
```

时间复杂度分析

我们拆分一种物品的时间复杂度为 log(num[i]).

我们总共会有n种物品,再配上枚举体积的时间复杂度.

因此,二进制拆分做法的时间复杂度为

$$O(\sum_{i=1}^{n} \log(\text{num[i]}) \times V)$$

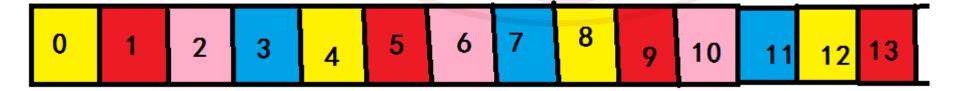


首先回想多重背包最普通的状态转移方程 f[i][j]=max(f[i-1][j],f[i-1][j-k*c[i]]+k*w[i])

其中k∈[1,min([V/c[i]],num[i])]

下面用lim表示min([V/c[i]],num[i])

容易发现的是f[i][j-k*c[i]]会被f[i][j-(k+1)*c[i]]影响 (很明显吧 (我们通过一件体积为c[i]的物品填充体积为j-(k+1)*c[i]的背包,会得到体积为j-k*c[i]的背包.) 归纳来看的话 f[i][j]将会影响 f[i][j+k*c[i]] (j+k*c[i]<=V) 例子 c[i]=4

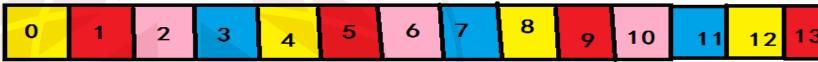




容易发现的是,同一颜色的格子,对c[i]取模得到的余数相同. 且,它们的差满足等差数列! (公差为c[i].) 通项公式为j=k*c[i]+取模得到的余数

所以我们可以根据对c[i]取模得到的余数进行分组.

即可分为1,2,3...c[i]-1 共c[i]组



且每组之间的状态转移不互相影响.(注意这里是组.相同颜色为一组)

相同颜色的格子,位置靠后的格子,将受到位置靠前格子的影响,

//但是这样的话,我们的格子会重复受到影响. 即f[9]可能受到f[5]的影响,也可能受到f[1]的影响

而f[5]也可能受到f[1]的影响.

所以我们考虑将原始状态转移方程变形.



令d=c[i],a=j/c[i],b=j%c[i] 其中a为全选状况下的物品个数.则j=a*d+b 则代入原始的状态转移方程中 j-k*d=a*d+b-k*d = (a-k)*d+b我们令(a-k)=k' 再回想我们最原始的状态转移方程中第二状态:f[i][j-k*c[i]]+k*w[i] 代表选择k个当前i物品. 根据容斥:全选--不选=选. 因此 a-(a-k)=k而前面我们已经令(a-k)=k'而我们要求的状态也就变成了 f[i][j]=max(f[i-1][k'*d+b]+a*w[i]-k'*w[i])而其中,我们的a*w[i]为一个常量 所以我们的要求的状态就变成了 f[i][j]=max(f[i-1][k'*d+b]-k'*w[i])+a*w[i]根据我们的k∈[1,lim]容易推知k'∈[a-k,a] 那么当前的f[i][j]求解的就是为lim+1个数对应的f[i-1][k'*d+b]-k'*w[i]的最大值. (之所以为lim+1个数,是包括当前这个j.) 将f[i][i]前面所有的f[i-1][k'*d+b]-k'*w[i]放入一个队列. 那我们的问题就是求这个最长为lim+1的队列的最大值+a*w[i].



```
for(int i=1;i<=n;i++)//枚举物品种类
        cin>>c[i]>>w[i]>>num[i];//c,w,num分别对应体积,价值,个数
        if(V/c[i] <num[i]) num[i]=V/c[i];//求lim
        for(int mo=0;mo<c[i];mo++)//枚举余数
                head=tail=0;//队列初始化
                for(int k=0;k<=(V-mo)/c[i];k++)
                        int x=k;
                        int y=f[k*c[i]+mo]-k*w[i];
                        while(head<tail && que[head].pos<k-num)head++;//限制长度
                        while(head<tail && que[tail-1].value<=y)tail--;
                        que[tail].value=y,que[tail].pos=x;
                        tail++;
                        f[k*c[i]+mo]=que[head].value+k*w[i];
      //加上k*w[i]的原因:
      //我们的单调队列维护的是前i-1种的状态最大值.
      //因此这里加上k*w[i].
```



有一类DP状态方程,例如:

 $dp[i] = min\{dp[j] - a[i]*d[j]\} 0 \le j < i, d[j] \le d[j+1], a[i] \le a[i+1]$

它的特征是存在一个既有 i又有j的项a[i]*d[j]。

编程时,如果简单地对 i和 j循环,复杂度是O(n^2)

通过斜率优化(英文convex hull trick, 凸壳优化), 把时间复杂度优化到O(n)。

斜率优化的核心技术是斜率(凸壳)模型和单调队列。



1. 把状态方程变换为平面的斜率问题

方程对某个固定的i,求j变化时dp[i]的最优值,所以可以把关于i的部分看成固定值,把关于j的部分看成变量。把 min去掉,方程转化为:

$$dp[j] = a[i]*d[j] + dp[i]$$

为方便观察,令:y=dp[j],x=d[j],k=a[i],b=dp[i],方程变为:

$$y = kx + b$$

斜率优化的数学模型,就是把状态转移方程转换为平面坐标系直线的形式:y = kx + b。其中:

- (1)变量 x、 y和 j有关,并且只有 y中包含dp[j]。点(x, y)是题目中可能的决策。
- (2)斜率k、截距b与i有关,并且只有b中包含dp[i]。最小的b包含最小的dp[i],也就是状态方程的解。

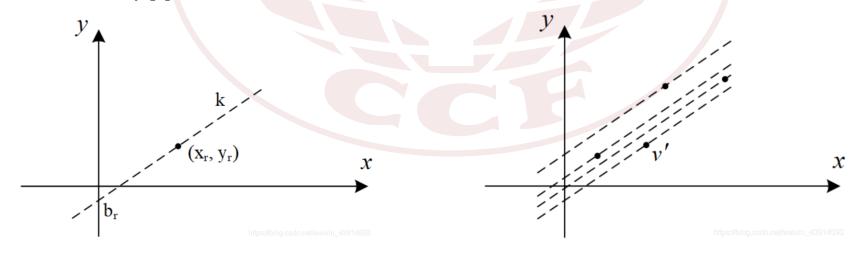
注意应用斜率优化的2个条件: x和 k是单调增加的,即x随着j递增而递增, k随着j递增而递增。



2. 求一个dp[i]

先考虑固定i的情况下求dp[i]。由于i是定值,那么斜率k=a[i]可以看成常数。当j在0≤j<i内变化时,对某个jr,产生一个点vr=(xr, yr),这个点在一条直线y = kx + br上, br 是截距。如图。

对于0≤j<i中所有的j,把它们对应的点都画在平面上,这些点对应的直线的斜率k=a[i]都相同,只有截距b不同。在所有这些点中,有一个点v'所在的直线有最小截距b',算出 b',由于b'中包含dp[i],那么就算出了最优的dp[i]。如图。

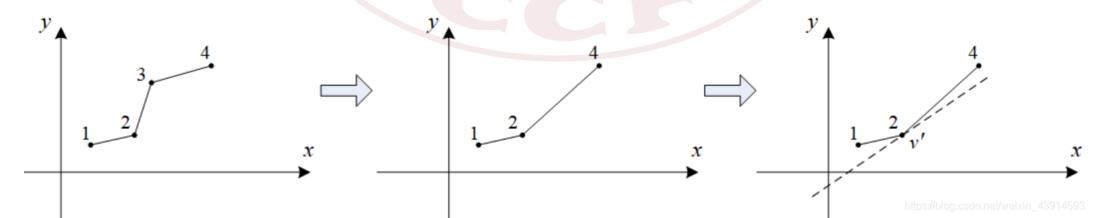




如何找最优点v'?利用"下凸壳"。

前面提到,x是单调增加的,即x随着j递增而递增。图中给出了了4个点,它们的x坐标是递增的。图(1)中的1、2、3构成了"下凸壳","下凸壳"的特征是线段12的斜率小于线段23的斜率。2、3、4构成了"上凸壳"。经过上凸壳中间点3的直线,其截距b肯定小于经过2或4的有相同斜率的直线的截距,所以点3肯定不是最优点,去掉它。

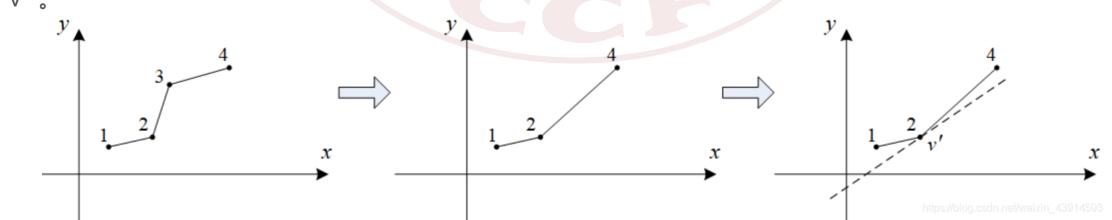
去掉"上凸壳"后,得到图(2),留下的点都满足"下凸壳"关系。最优点就在"下凸壳"上。例如在图(3)中,用斜率为k的直线来切这些点,设线段12的斜率小于k,24的斜率大于k,那么点2就是"下凸壳"的最优点。





以上操作用单调队列编程很方便。

- (1)进队操作,在队列内维护一个"下凸壳",即每2个连续点组成的直线,其斜率是单调上升的。新的点进队列时,确保它能与队列中的点一起仍然能够组成"下凸壳"。例如队列尾部的2个点是v1、v2,准备加入队列的新的点是 v3。比较v1、v2、v3,看线段v1v2和 v2v3的斜率是否递增,如果是,那么 v1、v2、v3 形成了"下凸壳";如果斜率不递增,说明v2不对,从队尾弹走它;然后继续比较队列尾部的2个点和 v3;重复以上操作,直到v3能进队为止。经过以上操作,队列内的点组成了一个大的"下凸壳",每2个点组成的直线,斜率递增,队列保持为单调队列。
- (2)出队列,找到最优点。设队头的2个点是v1、v2,如果线段 v1v2的斜率比 k小,说明v1不是最优点,弹走它,继续比较队头新的2个点,一直到斜率大于k为止,此时队头的点就是最优点 v'。





3. 求所有的dp[i]

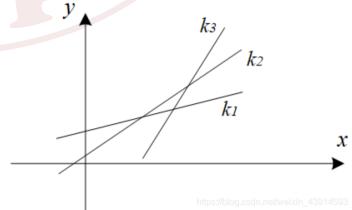
以上求得了一个dp[i],复杂度O(n)。如果对所有的i,每一个都这样求dp[i],总复杂度仍然是O(n^2)的, 并没有改变计算的复杂度。有优化的方法吗?

一个较小的 i1, 它对应的点是{ v0, v1, ..., vi1}; 一个较大的i2, 对应了更多的点{v0, v1, ..., vi1, ..., vi2}, 其中包含了i1的所有点。当寻找 i1的最优点时,需要检查{ v0, v1, ..., vi1}; 寻找i2的 最优点时,需要检查{ v0, v1, ..., vi1, ..., vi2}。这里做了重复的检查,并且这些重复是可以避免的。 这就是能优化的地方,仍然用"下凸壳"进行优化。

- (1)每一个i所对应的斜率 ki=a[i]是不同的,根据约束条件a[i]≤ a[i+1],当i增大时,斜率递增。
- (2)前面已经提到,对一个i1找它的最优点的时候,可以去掉一些点,即那些斜率比 ki小的点。这些被去 掉的点,在后面更大的i2时,由于斜率ki2也更大,肯定也要被去掉。

根据(1)和(2)的讨论,优化方法是:对所有的i,统一用一个单调队列处理所有的点;被较小的i1去 掉的点,被单调队列弹走,后面更大的i2不再处理它们。

因为每个点只进入一次单调队列,总复杂度O(n)。





```
//q[]是单调队列, head指向队首, tail指向队尾, slope()计算2个点组成的直线的斜率
for(int i=1;i <= n;i++){
  while(head<tail && slope(q[head],q[head+1])<k) //队头的2个点斜率小于k
                                //不合格,从队头弹出
    head++;
  int j = q[head]; //队头是最优点
  dp[i] = ...; //计算dp[i]
  while(head<tail && slope(i,q[tail-1])<slope(q[tail-1],q[tail]))
                                                    //进队操作
             //弹走队尾不合格的点
    tail--;
  q[++tail] = i; //新的点进队列
```

例题1: HDU 3507 Print Article——斜率优化D 中国计算机争会 China Computer Federation

题目描述:

打印一篇包含N个单词的文章,第i个单词的打印成本为Ci。在一行中打印k个单词的花费是 $(\sum_{i=1}^n C_i)^2+M$

, M是一个常数。如何安排文章, 才能最小化费用?

输入:有很多测试用例。对于每个测试用例,第一行中都有两个数字N和M(0≤n≤500000,0≤M≤1000)。然后,在接下来的2到N + 1行中有N个数字。输入 用EOF终止。

输出:一个数字,表示打印文章的最低费用。

样例输入:

5 5

5

9

5

1

5

样例输出:

230

例题1:HDU 3507 Print Article——斜率优化DP 中国计算机学会China Computer Federation

题目的意思是:有N个数和一个常数M,把这N个数分成若干部分,每一部分的计算值为这部分数的和的平方加上M,总计算值为各部分计算值之和,求最小的总计算值。由于N很大,O(N^2)的算法超时。

设dp[i]表示输出前i个单词的最小费用, DP转移方程:

dp[i] = min{dp[j] + (sum[i]-sum[j])^2 + M} 其中sum[i]表示前i个数字和。

下面把DP方程改写为y = kx + b的形式。首先展开方程:

dp[i] = dp[j] + sum[i]*sum[i] + sum[j]*sum[j] - 2*sum[i]*sum[j] + M

移项得:

dp[j] + sum[j]*sum[j] = 2*sum[i]*sum[j] + dp[i]-sum[i]*sum[i] - M

对照y = kx + b , 有:

y = dp[j] + sum[j]*sum[j], y只和 j有关。

x = 2*sum[j], x只和j有关,且随着 j递增而递增。

k = sum[i], k只和 i有关,且随着 i递增而递增。

b = dp[i] - sum[i]*sum[i] - M , b只和i有关,且包含dp[i]。

例题2:HNOI2008 玩具装箱——斜率优化DP 中国计算机学会

P教授要去看奥运,但是他舍不下他的玩具,于是他决定把所有的玩具运到北京。他使用自己的压缩器进行压缩,其可以将任意物品变成一堆,再放到一种特殊的一维容器中。P教授有编号为1...N的N件玩具,第i件玩具经过压缩后变成一维长度为Ci.为了方便整理,P教授要求在一个一维容器中的玩具编号是连续的。同时如果一个一维容器中有多个玩具,那么两件玩具之间要加入一个单位长度的填充物,形式地说如果将第i件玩具到第j个玩具放到一个容器中,那么容器的长度将为 x=j-i+Sigma(Ck) i<=K<=j 制作容器的费用与容器的长度有关,根据教授研究,如果容器长度为x,其制作费用为(X-L)^2.其中L是一个常量。P教授不关心容器的数目,他可以制作出任意长度的容器,甚至超过L。但他希望费用最小.

输入 第一行输入两个整数N, L.接下来N行输入Ci.1<=N<=50000,1<=L,Ci<=10^7

输出 输出最小费用

Sample Input

5 4

3

4

2

1

4

Sample Output

例题2:HNOI2008 玩具装箱——斜率优化DP 中国计算机等金

DP:

```
dp[i] = min(dp[j] + (sum[i] - sum[j - 1] + i - j - L)^2)
```

可以变成

```
dp[i] = min(dp[j] + (sum[i] - sum[j] + i - j - L - 1)^2)
```

 \Leftrightarrow a[i] = sum[i] + i, b[i]=sum[i]+i+L+1

 $dp[i] = min(dp[j] + (a[i]-b[j])^2)$

 $dp[i] = dp[j] + a[i]^2 + b[j]^2 - 2 \cdot a[i] \cdot b[j]$

 $dp[j]+b[j]^2 = 2*a[i]*b[j]+dp[i]-a[i]^2$

把b[j]看做 x , dp[j]+b[j]^2看做y

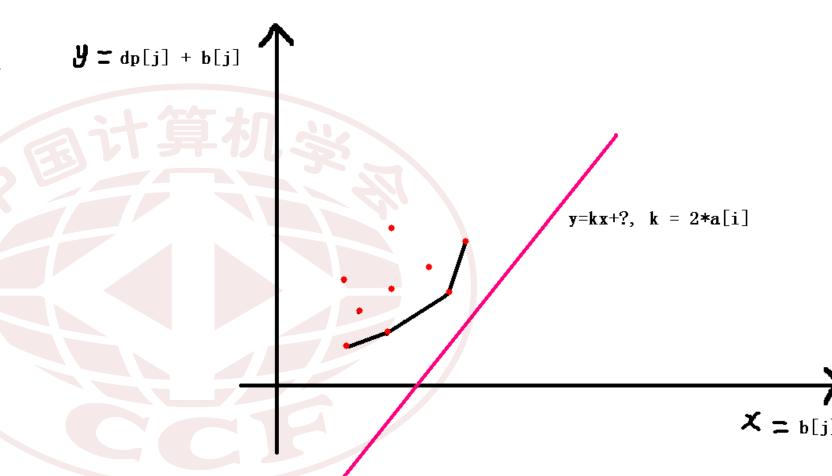
 $y=2\cdot a[i]x+dp[i]-a[i]^2$

这就是一条直线的解析式, y=kx+b, k=2*a[i], b=dp[i]-a[i]^2

要找一个点 P(b[j],dp[j]+b[j]^2) 使得上面的斜率为2*a[i]的直线过这个点且与y轴截距 (b=dp[i]-a[i]^2) 最小

例题2:HNOI2008 玩具装箱——斜率优化DP 中国计算机争会 China Computer Federation

就变成了用一条斜率为k=2*a[i] 的直线从 下到上扫过去, 碰到的第一个点然后把直线和y轴的 截距求出来加上a[i]^2就是答案





Thanks!

