

维护森林连通性——动态树

华东师大二附中

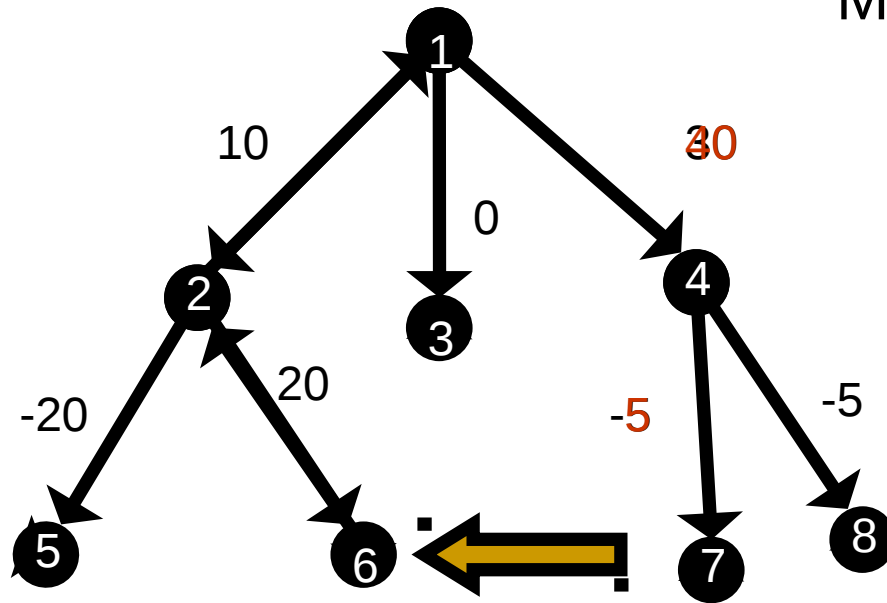
陈首元

动态树

- 维护一个森林
- 支持边的插入与删除
- 支持树的合并与分离
- 支持寻找路径上费用最小的边
- 所有操作的均摊复杂度为 $O(\log N)$

Root(1,2,3,4,5,6,7,8)=1

MinCost(6)=10



新树根

Update(7,10)

Evert(6)

Cut(4)

Root(7,8)=4

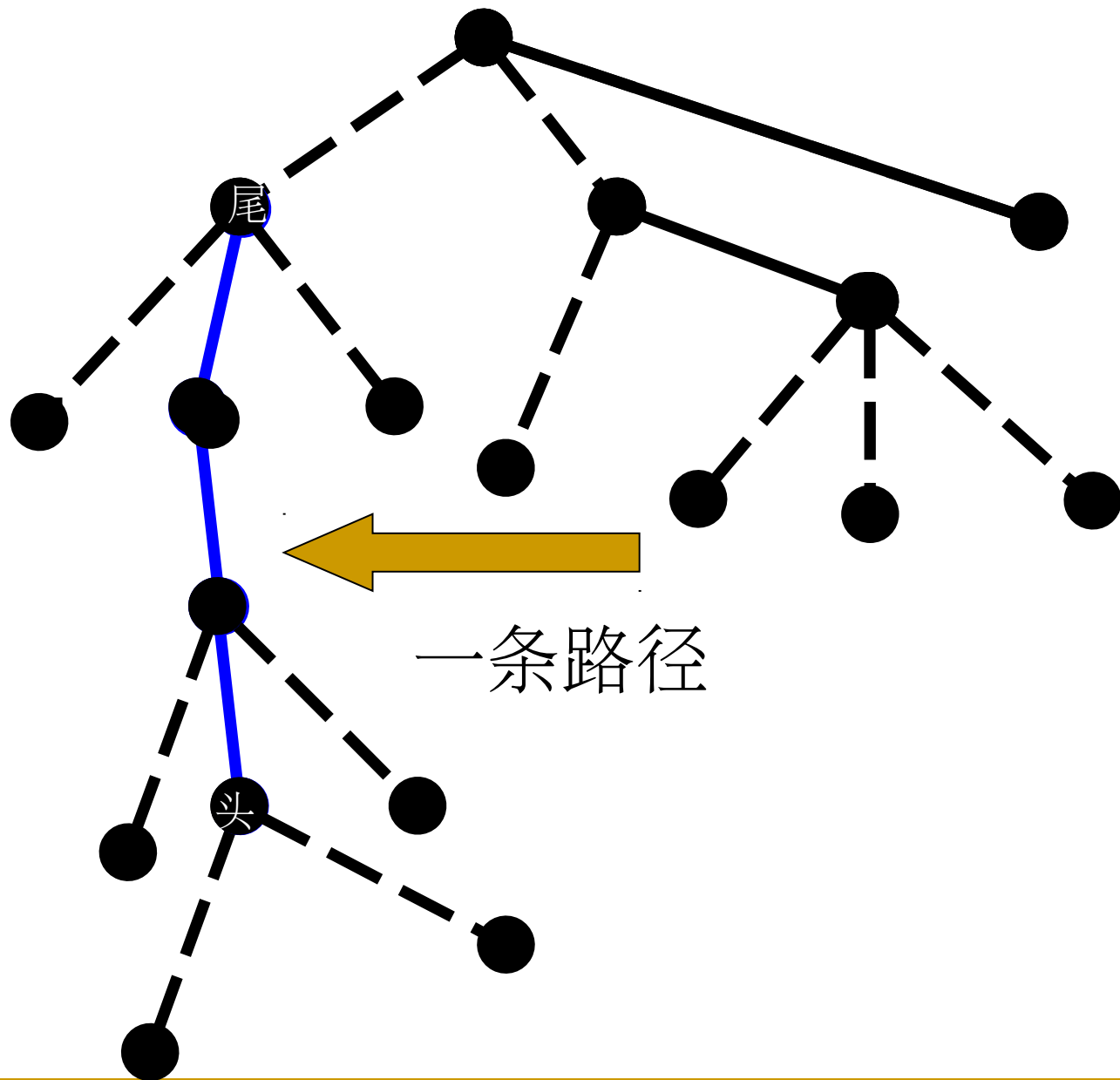
Link(3,4,10)

动态树的基本操作

- $\text{Root}(v)$ 返回包含节点 v 的树的根
- $\text{MinCost}(v)$ 返回 v 到根路径上费用最小的边
- $\text{Update}(v, x)$ 使 v 到树根路径上的边的费用 $+x$
- $\text{Link}(v, w, x)$ 将以 v 为根的树连接到节点 $\text{root}(w)$ 上, (v, w) 的费用为 x
- $\text{Cut}(v)$ 删除 v 与其父节点连接的边
- $\text{Evert}(v)$ 使 v 成为新的根, 并将 v 到原树根上的边反向

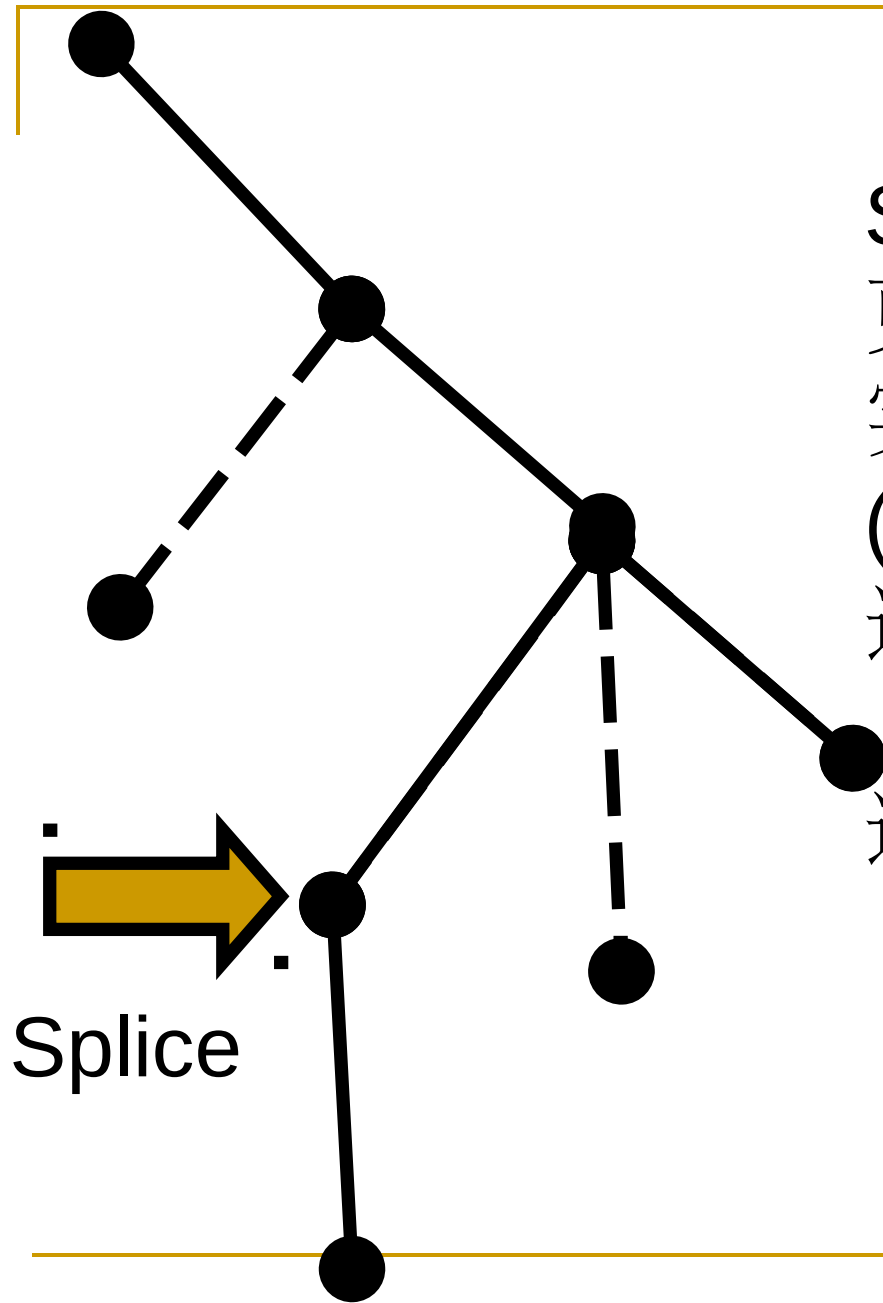
操作的实现

- 将树中的边分为实边、虚边两种，每个节点最多向其子节点连出一条实边
- 将树划分为一些完全由实边组成的路径，只对这些路径进行操作



路径的基本操作

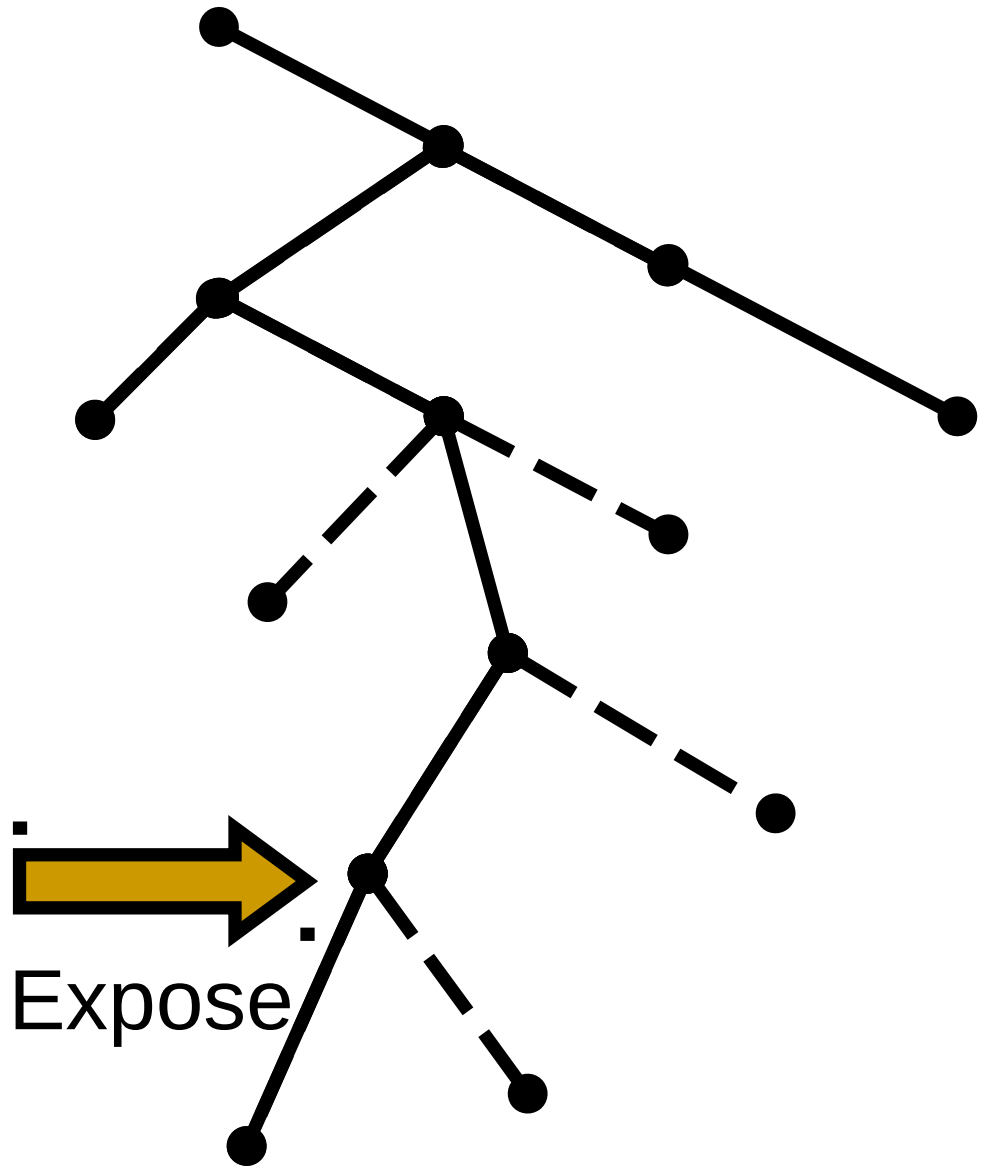
- $\text{Path}(v)$: 返回包含 v 的路径（每个路径有一个标志）
- $\text{Head}(p), \text{Tail}(p)$: 返回首节点、尾节点
- $\text{Pmincost}(p)$: 返回 p 中费用最小的边
- $\text{Pupdate}(p, x: \text{real})$: 将 p 中每条边的费用 $+x$
- $\text{Reverse}(p)$: 将 p 中的每条边反向
- $\text{Concatenate}(p, q, x)$: 添加边 $(\text{tail}(p), \text{head}(q))$ 费用为 x , 将路径 p, q 合并
- $\text{Split}(v)$: 将 v 从路径中删除并把路径分为两部分



$\text{Splice}(p)$: 将路径 p 向更靠近根的方向增长
实现方法: 把虚边 $(\text{tail}(P), \text{Parent}(p))$ 变为实边, 为了维护实边的性质, 将原来从 $\text{Parent}(P)$ 中连出的边设为虚边

Expose(v) : 将从 v 到树根路径上的所有边设为实边
实现方法: 不断调用 **splice** 直到根为止

有了
Expose(v), 就可以实现所有动态树操作了



Link 操作

- Procedure Link(v, w :vertex; x :real);
- Begin
- Concatenate(path(v), expose(w), x);
- End;

Cut 操作

- Function Cut(v:vertex);
- Var
- p,q:path;
- x,y:real;
- Begin
- Expose(v);
- [p,q,x,y]:=split(v);
- Dparent(v):=nil;
- Return y;
- End;

路径结构

- 用伸展树保存路径
- 所有路径操作都能用 **Splay** 实现
- 对于 **Reverse** 与 **PUpdate** 操作，可以采用先存放修改标志，在访问时修改的办法
- 在每次 **Split** 和 **Concatenate** 操作之后，**Splay** 最左子孙，使它成为根

复杂度分析 (Expose 分析)

- 对于边 $v \rightarrow w$ (动态树中, 不是伸展树中) 如果 v 的子孙 $> w$ 的子孙一半, 称为 **A** 类边, 否则成为 **B** 类边。
- 显然每个点最多连出一条 A 类边, 树中每条路径上最多有 $O(\log N)$ 条 B 类边。
- 令 p 为 **B** 类边中的虚边数。

复杂度分析 (Expose 分析)

- 一次 **Expose** 操作，将执行数次 **Splice**
- 对于每次 **Splice** :
 - 添加一条 **B** 类虚边进入路径: $p+1$
 - 这种情况最多发生 $O(\log N)$ 次
 - 添加一条 **A** 类虚边进入路径: $p-1$
 - 可能发生许多次，但代价是 p ， p 是保持非负的。
- 由上面分析可以看出平均每次 **expose** 操作要执行 $O(\log N)$ 次路径操作

复杂度分析 (Splay 分析)

- 势函数定义 $r(x)$: x 在动态树中的子节点数的对数
- 伸展树的性质：每一次 **splay** 操作的均摊复杂度不超过： $3(r(t)-r(x))+1$
- 此性质在势函数定义改变后依然成立

复杂度分析

- **Expose** 的均摊复杂度 $3(r(\text{root})-r(v))+(v \text{ 到树根路径上的节点数})$
- 由 **Expose** 分析得到路径上的节点数平均为 $O(\log N)$
- 复杂度为 $O(\log N)$

实现

- 不保存整棵树，而保存“虚拟树”。虚拟树中的顶点与动态树中的是一一对应的。虚拟树中的每个顶点最多连出两条实边，其余为虚边，分别成为左儿子和右儿子，其他顶点称为中间顶点。完全由实边组成的子树称为实树。

实现

- 实现 **expose** 需要两种操作：一种是 **splay**，将一棵实树（也是二叉树），从某个节点伸展使这个节点成为这个实树的根。第二种是 **splice**，将某个节点的一个中间节点变为左儿子，左儿子变为中间节点。
- 执行 **expose(v)** 操作需要分为三步。首先沿 **v** 往上到虚拟树的树根，对沿路的各实树进行 **splay**，执行完这个步后从 **v** 到树根的路径上只有虚边。再沿 **v** 往上到虚拟树的树根，对沿路各节点执行 **splice**，将从 **v** 到虚拟树树根路径上的边变为虚边。这时 **v** 和树根在一个实树中了。这时再执行 **splay(v)**，把 **v** 调整为树根。

谢谢