

矩阵及其应用

雍高鹏



矩阵乘法及其优化

///矩阵乘法的优化

```
Matrix f_mat_mul(Matrix a, Matrix b) {  
    Matrix ans;  
    memset(ans.a, 0, sizeof(ans.a));  
    for(int i=0; i<n; i++) {  
        for(int j=0; j<n; j++) {  
            if(a.a[i][j]) {  
                for(int k=0; k<n; k++) {  
                    ans.a[i][k] += a.a[i][j] * b.a[j][k];  
                }  
            }  
        }  
    }  
    return ans;  
}
```



快速幂

对于整形数字 $b = a^k \% m$ ，当 k 很大的时候（ $1e9$ ），可以用二分的思想快速求出 b 的值。

```
LL fastmod(LL a, LL k, LL m) {  
    LL b=1;  
    while(k) {  
        if(k&1) b=a*b%m;  
        a=(a%m)*(a%m)%m;  
        k=k>>1;  
    }  
    return b;  
}
```

那么，类似的，对于矩阵 s ， $s^k \% \text{mod}$ 也可以快速求出。

复杂度分析，在算法竞赛中，矩阵的规模不会太大，乘法的 $O(N^3)$ 当做常数处理。

```
Matrix fastmod(struct Matrix s, int k) {  
    Matrix ans;  
    ans.init();  
    while(k) {  
        if(k&1) ans=mat_mul(ans, s);  
        s=mat_mul(s, s);  
        k=k>>1;  
    }  
    return ans;  
}
```



快速幂

S^k 可以用二分求解，如果是 $S^1+S^2+....+S^k$ 呢？答案就是，二分，再二分。

```
Matrix dfs(struct Matrix s,int k){
    if(k==1) return s;
    Matrix ans;
    ans.init();
    ans=mat_plu(ans,fastmod(s,k>>1));
    ans=mat_mul(ans,dfs(s,k>>1));
    if(k&1) ans=mat_plu(ans,fastmod(s,k));
    return ans;
}
```

上面 mat_plu() 是矩阵相加的函数，对应位置相加。

以 $k=16$ 为例：

$$S^1+...S^{16}=(S^1+...+S^8)+S^8(S^1+...+S^8)$$

$$S^1+...+S^8=(S^1+...+S^4)+S^4(S^1+...+S^4)$$

...

规模依次折半。



关于构造

给定 **n** 个点，对所有点同时进行 **m** 个操作
 （操作包括平移、缩放、翻转和旋转），
 试构造 **O(m+n)** 的算法输出 **m** 个操作后各点的位置。

其中翻转是以坐标轴为对称轴进行翻转（两种情况），旋转则以原点为中心。

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & p \\ 0 & 1 & q \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x+p \\ y+q \\ 1 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & L & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x \cdot L \\ y \cdot L \\ 1 \end{pmatrix}$$

平移

缩放

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x \\ -y \\ 1 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -x \\ y \\ 1 \end{pmatrix}$$

上下翻转

左右翻转

$$\begin{pmatrix} \cos\alpha & -\sin\alpha & 0 \\ \sin\alpha & \cos\alpha & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos\alpha x - \sin\alpha y \\ \sin\alpha x + \cos\alpha y \\ 1 \end{pmatrix}$$

绕原点旋转



关于构造

求第 n 个 **Fibonacci** 数 $\text{mod } p$ 的值。

Fibonacci 数的递推关系， $f(n)=f(n-1)+f(n-2)$ 。我们就要试图找到一个矩阵 s ，使得 s 与 (a,b) （ a 、 b 为两个连续 **Fibonacci** 数）相乘后，会得到 $(b,a+b)$ 这种形式。因此矩阵可以构造为

更一般的：找到 $f(n) = 4f(n-1) - 3f(n-2) + 2f(n-4)$ 的第 k 项

其对应矩阵的构造方法为：在右上角的 $(n-1)*(n-1)$ 的小矩阵中的主对角线上填 1 ，矩阵第 n 行填对应的系数，其它地方都填 0 。

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 2 & 0 & -3 & 4 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \\ d \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b \\ c \\ d \\ 2a - 3c + 4d \end{pmatrix}$$



图的邻接矩阵的应用

一张 N 个点的无向无权图。如果点 a 和点 b 之间有边，那么邻接矩阵 $G[a][b] = G[b][a] = 1$ ，否则等于 0 。
那么，考虑邻接矩阵自乘，即 G^2 ，会有什么意义。

若 $G^2[a][b] \neq 0$ ，就说明存在点 i ，使得 a 与 i 间有边并且 i 与 b 间也有边。 $G^2[a][b]$ 的值，即为从点 a 到点 b 经过 1 个中间点的路径条数。

对于 G^3 ，即 $G[a][i]G[i][j]G[j][b] = 1$ 当且仅当 $G[a][i] = G[i][j] = G[j][b] = 1$ ，也就是说 $a \leftrightarrow i \leftrightarrow j \leftrightarrow b$ 组成一条路径。那么 $G^3[a][b]$ 的值就是从点 a 到点 b 经过 2 个中间点的路径条数。

因此，运用数学归纳法不难证明， $G^k[a][b]$ 就等于 a 到 b 经过 $k-1$ 个中间点也就是长度为 k 的路径条数。



图的邻接矩阵的应用

一些推广及处理:

- 1、前面的结论同样适用于有向图。
- 2、对于有重边的图，只需要把 $G[a][b]$ 改为表示点 a, b 之间重边的数目。
- 3、对于有向图的自环，直接加边即可。
- 4、对于无向图的自环，通常是把 $G[a][a]$ 加上 2，这样在计算 G^k 的时候这条边就被算成 2 条不同的边，如果只加上 1，又会不满足矩阵里所有元素和等于边数两倍的性质（入度和出度）。
- 5、忽略前面所说的，具体问题具体分析。



图的邻接矩阵的应用

给定一张 **M** 条边的无向带权图，求从起点 **S** 到终点 **E** 恰好经过 **K** 条边的最短路径。 **$2 \leq M \leq 100, 2 \leq K \leq 1000000$** 。

思考：考虑无向无权图，经过 **k** 条边是通过 **k** 次矩阵的相乘得到的，结果得到的是路径数。因为矩阵相乘的实质是固定两端、枚举中间节点，计算结果全部加和。 **$g[i][j] = \sum g[i][k] * G[k][j]$**

现在要求的是最短路。 **$f[i][j] = \min(f[i][k] + G[k][j])$**

从方程的比对中，可以发现我们只需重定义矩阵乘法。每经过一条路做一次 **floyd** 即可。

优化 DP



acm International Collegiate Programming Contest

有 K 种珍珠，每种 N 颗，求这些珍珠组成的长度在 $1 \sim N$ 之间包含 K 种珍珠的项链有多少种（答案模 1234567891 ）。

其中， $1 \leq K \leq 30, 1 \leq N \leq 1000,000,000$

状态转移方程： $dp[i][j] = j * dp[i-1][j] + (k-j+1) * dp[i-1][j-1]$. 其中 $dp[i][j]$ 表示包含 j 种珍珠且长度为 i 的项链的种数。 $ans = dp[1][k] + \dots + dp[n][k]$

直接开 $dp[][]$ 数组会 MLE，用滚动数组 $O(nk)$ 递推会 TLE.

注意到， $dp[i][j]$ 的状态只与 $dp[i-1][j]$ 相关，那么从状态 $dp[i-1][j]$ 转移到状态 $dp[i][j]$ ，相当于一个 $k \times k$ 的线性变化。即 $F[i] = A * F[i-1]$ ，这里 A 是转移矩阵，即 $F[i] = A^{i-1} * F[1]$ ，所以 $ans = F[1] + \dots + F[n] = A^0 * F[1] + \dots + A^{n-1} * F[1] = (E + A + A^2 + \dots + A^{n-1}) * F[1]$ 。

（注意这里有矩阵，自己构造自己想）

$$\begin{matrix} 0 & k & 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & k-1 & 0 & \dots & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 & \dots & 0 & 0 & 0 \\ \dots & & & & & & & \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & k \end{matrix}$$



优化 DP

使用矩阵优化的条件:

- 1、状态必须是一维或者两维，如果状态本身有超过两维要状态压缩。
- 2、每一个状态 $dp[i]$ 必须满足只和 $dp[i-1]$ 有关，并且只能是线性关系
- 3、转移矩阵都相同或者至少是循环出现才能通过快速幂加速。
- 4、矩阵规模较小，转移次数较大的时候才运用，否则很可能增加复杂度

题目

POJ 3233

POJ 3070

POJ 3735

HDU 3306

HDU 1757

HUD 2294

ZOJ 2974

POJ 3613

POJ 3420

参考资料

2008 国家集训队论文 day1 《矩阵乘法在信息学中的应用》

Matrix67 的博客

离散数学 可达性矩阵