# Orkesteroptimering

Problem ID: orkester

Problemlösar-orkestern är en samling programmerarmusiker i full gång med att planera sin kommande turné. Den viktigaste uppgiften är att maximera oväsendet de kan åstadkomma i varje låt, detta för att uppnå optimal publikuppskattning.

Orkestern består av N musiker och har bett dig att optimera en låt som består av M takter. Varje musiker har endast övat på de takter han/hon funnit intressanta och är inte kapabel att spela resten av takterna. Varje gång som en musiker spelar en takt så görs detta med oväsendet V=1/(X+1) oväsen-enheter, där X är antalet takter som musikern spelat tidigare i stycket. En musiker spelar alltså svagare och svagare ju fler takter han/hon spelar, vilket självklart beror på den ansträngning det tar att lyfta sitt instrument.

Den totala mängden oväsen för låten definieras som summan av mängden oväsen i alla takter. Mängden oväsen i en takt beror i sin tur endast på den musiker som spelar starkast, alltså det maximala V för de som spelar i takten eller 0 om ingen gör det. Din uppgift är att räkna ut hur mycket oväsen som kan åstadkommas, givet att orkestern spelar optimalt.

Notera att alla musiker spelar lika bra, det enda som har betydelse för mängden oväsen en musiker kan åstadkomma är antalet takter han/hon har spelat.

### Indata

Den första raden består av två heltal, N och M. N rader följer, var och en beskrivande en musiker. Dessa rader börjar med ett heltal  $T_i$ , antal takter som musiker i övat in, och följs av  $T_i$  stycken heltal som beskriver vilka takter musikern övat på. Varje takt representeras med ett tal mellan 1 och M.

#### **Utdata**

Skriva ut en rad med ett flyttal, den maximala mängd oväsen som kan åstadkommas i låten. Ett absolut fel mindre än  $10^{-5}$  betraktas som korrekt.

## Delpoäng

- För 20% av poängen gäller att  $1 \le N \le 20$  och  $1 \le M \le 20$ .
- För 80% av poängen gäller att 1 < N < 1000 och 20 < M < 400 (TODO: Kalibrera indatastorlekar).

## Exempel

TODO: Förklara exempelindata och förtydliga körtidsgränser (summan av  $T_i$ ).

Sample Input 1	Sample Output 1
2 5	3.333333
5 1 2 3 4 5	
2 1 2	