## 线段树优化建图

( 主讲人: 邓哲也



一张图上有 n 个点, 现在做 m 次操作, 操作总共有 3 种:

1 a b c: 从 a 到 b 连一条权值为 c 的单向边

2 a b c d: 从 a 到 [b, c]中的每个点都连一条权值为 d 的单向边。

3 a b c d 从 [b, c]中的每个点都往 a 连一条权值 为 d 的单向边。

最后给你一个起点,请你求出起点到其他点的最短路径长度。n, m <= 100000

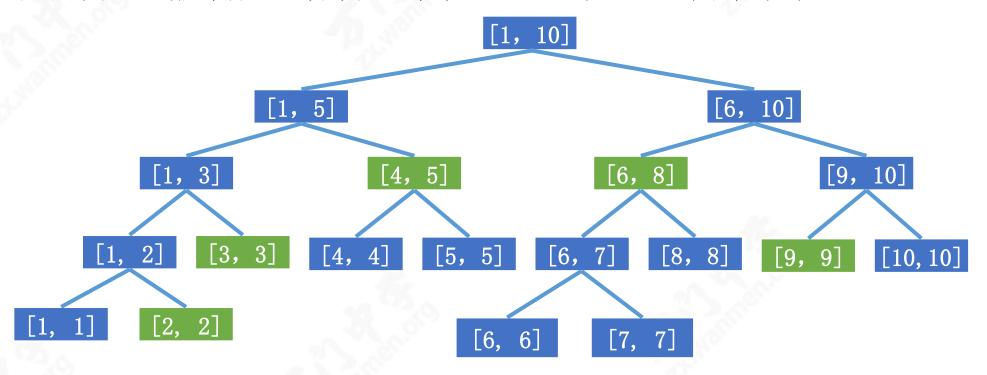
如何处理从 a 往 [b, c]中每个点都连边? 如果暴力连边,总共就有 0(n²) 条边,无法承受。 考虑如何优化区间建图。

回想一下线段树,它可以在区间询问/修改的时候,把一个区间分成 0(log n) 级别个子区间,分别对应线段树上的这么多个点。

自然的,我们就可以想到用线段树的结构来优化建边的过程。

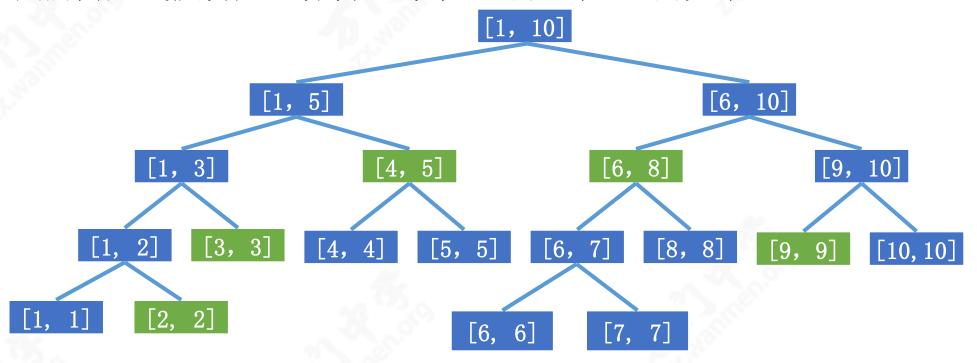
假设我们从 1 号点往 [2, 9]中的点连边。

我们需要线段树建一棵树,每个点可以到达它的两个子节点。



假设我们从[2, 9]中的每个点往 1 连边。

我们需要线段树建一棵树,每个点可以到达它的父节点。



```
void addedge(int x, int y, int w, int flag);
```

```
如果 flag == 0 , 插入边 <x, y>
```

```
void build(int 1, int r, int x, int flag) {
if (1 == r) {
      id[flag][x] = 1;
      return;
id[flag][x] = ++ tot;
int mid = (1 + r) \gg 1;
build(1, mid, 1s, flag);
build(mid + 1, r, rs, flag);
addedge(id[flag][x], id[flag][ls], 0, flag);
addedge(id[flag][x], id[flag][rs], 0, flag);
```

通过这样加边,边数的级别是 0(m log n),点数级别是 0(n).

在这张图上跑 Dijkstra堆优化

时间复杂度 0((n + m) log<sup>2</sup> n)

# 下节课再见