Анализ

Едно наблюдение, което ще използваме е, че ако даден квадрат има център (a, b) и дадена точка има координати (x, y), то минималната страна на квадрата, при която точката ще бъде покрита от него, е $2 * \max(|x - a|, |y - b|)$.

Първа подзадача. За всяка заявка разглеждаме всички точки. За всяка точка разглеждаме всички центрове и дали $2 * \max(|x-a|,|y-b|) \le S$. Ако е вярно за поне един център, точката е покрита. Сложност – O(N*M*Q).

Втора подзадача. За всяка заявка прилагаме неоптимизираната версия на метящата права. Сортираме квадратите заедно с точките спрямо абцисата. Когато обработваме начало или край на квадрат, съответно добавяме или махаме краищата на интервала от точки, които заема спрямо ординатната ос в някакво множество. След това го сортираме и намираме интервалите от точки, които са покрити. Когато обработваме точка, проверяваме дали попада в някой от покритите интервалите с двоично търсене. Сложност – O($Q*(N^2*log_2(N) + M*log_2(N))$).

Трета подзадача. Отново прилагаме техниката на метящата права, но този път оптимизираната версия — със сегментно дърво. Вместо всеки път да сортираме множеството от интервали поддържаме два вида заявки — добавяме/изваждаме единица от всеки елемент в даден интервал (при обработка на начало и край на квадрат) и проверка дали даден елемент е положителен, когато искаме да видим дали дадена точка е покрита. Сложност — $O(Q^*(N+M)^*log_2(R))$, където R е разликата между най-ниската и най-високата точка/център.

Четвърта подзадача. Подобравяме алгоритъма от трета подзадача с компресия. За целта е най-подходящо да използваме map.

Пета подзадача. Трябва да намерим начин, който да не зависи толкова много от броя на заявките. За всяка точка намираме най-малкото S, при което бива покрита от някой квадрат. Нека тази стойност е T[i], където і е номера й по реда на въвеждане. След това сортираме T[] масива и за всяка заявка с двоично търсене намираме броя на точките, чиято T[] стойност е по-малка или равна на даденото S. Как обаче я намираме? Преди заявките предварително за всяка точка разглеждаме всички центрове и намираме възможно най-малката стойност на $2 * \max(|x - a|, |y - b|)$. Сложност – O(N*M+Q*log₂(M)).

Шеста подзадача. Допълнителното ограничение ни позволява да оптимизираме момента на намиране на T[] стойностите. Сортираме центровете по a, което ще ги сортира също и по b. За всяка точка прилагаме двоично търсене по отговора. Искаме да разберем дали за фиксирано S` текущата точка е покрита от поне един квадрат. С ново двоично търсене намираме първия и последния от сортираните центрове, за който $2*|x-a| \leq S$ `. Така получаваме интервал от центрове. По същия начин намираме интервала от центрове, за които $2*|y-b| \leq S$ `. Ако двата получени интервала имат поне един общ център, има квадрат, който да покрива точката за фиксираното S`.

Сложност — O($M*log_2(R)*log_2(N) + Q*log_2(M)$), където R е разликата между найотдалечените точки/центрове.

Седма подзадача. Отново сортираме по a центровете и използваме двоично търсене по отговора за всяка точка. Както в шеста подзадача намираме първия и последния от сортираните центрове, за който $2*|x-a| \le S$ °. Сега разглеждаме всички вта от намерения интервал и искаме да намерим такова, за което да е изпълнено неравенството $x-\frac{S'}{2} \le b \le x+\frac{S'}{2}$. Но те не са сортирани и не може да използваме двоично търсене. Ако пък ги сортираме ще изгубим информацията по a. Затова ще използваме една доста популярна структура – merge sort дърво. Във всеки връх пазим сортирани вътата от съответния интервал. Сега разбиваме намерения интервал от въта по дървото и във всеки от върховете, които го формират пускаме друго двоично търсене, всяко от които да проверява дали има b, такова че $x-\frac{S'}{2} \le b \le x+\frac{S'}{2}$. Общата сложност е $O(M*log_2(R)*(2*log_2(N)*log_2(N))+Q*log_2(M))$, макар и средната сложност на заявка по дървото да е по-малка $log_2(N)*log_2(N)$. Има и други решения, които на теория са побързи, но поради използването на sort() log(R) на брой пъти се бавят повече.

Автор: Александър Гатев