- 1. 比赛结果简介
 - 2. 试题讲评
- 3. 房鸣老师讲话
 - 4. 颁奖仪式
 - 5. 鸣谢

• 比赛结果简介

•	题号	通过/提交	通过率 (%)
	A	0 / 6	0
	В	12 / 53	22.6
	С	56 / 212	26.4
	D	51 / 187	27.3
	E	3 / 26	11.5

• 比赛结果简介

F	67 / 212	31.6
G	67 / 106	63.2
Н	1 / 17	5.9
1	6 / 154	3.9
J	19 / 88	21.6
K	19 / 95	20

• 试题讲评: A 题

• 试题类型:字符串、数据结构(后缀树)

• 有请戴振阳同学。

• 试题讲评: B至G题

• 有请孙宇骐同学。

- 试题讲评: H题
- 试题类型: 计算几何
- 题意简述: 给定一跑道形及一个点 O。问点 B 所运动的轨迹长度,使得: 1.点 A 绕跑道一圈; 2.点 B 始终处于点 A 与点 O 之间且 距离点 O 长度为 D。
- 解题思路:显然,点B的运动轨迹为以O为 圆心,D为半径的圆弧。

- 解题思路:由于A和B不能重合,且A的位置未定,因此若以O为圆心,D为半径的圆和跑道有交点,就需要判定为无解。
- 判定交点只需要分别判定圆和跑道的两条直线,两段圆弧是否有交点即可。
- 有解时,所需要注意的就是分类讨论,认真计算了。

- 解题思路: 分类情况如下
- O点在跑道内: 结果显然为 2*PI*D。
- O点夹在跑道两条直线间:过O点对距离较近的半圆做两条切线,设夹角为 alpha,则结果为 2*alpha*D。
- 其他: 过 O 点分别对两个半圆做切线,设夹角为 alpha,则结果为 2*alpha*D。

- 复杂度: O(1)
- 难度考量:中等题。
- 考察方面:对于计算几何算法的熟悉程度。编码的细心程度。
- 评论: 这道题其实并不难想。通过的人非常少可能是因为: 1. 题面对于无解情况的叙述不太清除; 2. 大家对计算几何不太熟悉。

- 试题讲评: |题
- 试题类型: 动态规划
- 题意简述: 给定矩形集合上的一个偏序关系, 求给定矩形集合的最长链(最长不降序列)。
- 解题思路: 此题的原型事实上是动态规划中的经典问题: 最长上升子序列(LIS), 这是很容易联想到的。

- 解题思路:显然,最终的答案序列中矩形的 左下角和右上角点坐标一定是按x严格递增 的。这就给了我们将二维问题降至一维的思 路。
- 将每个矩形视为两个点(左下角和右上角)的组合。将这 2N 个点按照 x 坐标排序。这样可以将问题从二维空间降至一维空间:维护数组 F[m],表示长度为 m 矩形序列的最后一个矩形 y 坐标最小是多少。

- 解题思路:依次遍历这排序后的2N个点。若当前点为矩形的左下角,二分查找该点的y坐标在F数组中的位置。若当前点为矩形的右上角,则用其左下角的值更新F数组。
- 之所以不可以立即更新 F 数组,是因为要求 矩形序列中后一个矩形的左下角严格在前一 个的右上方。

- 复杂度: O(NlogN)
- 难度考量: 难题。
- 考察方面:对于动态规划算法的熟悉程度。对于将未知问题转化为已知问题的灵感。
- 评论: 这道题首先会想到排序,借此参照最长上升子序列,来得到最终的算法。将矩形拆分为两个点并且在左下角查询值,右上角更新值是最难点。

• 试题讲评: J题

• 试题类型: 计算几何

- 题意简述:给定一个矩形,一个点从矩形底边中点沿着给定向量运动 D 的距离,中途碰到矩形边遵守反射定律。运动结束后点逐渐膨胀为一个圆直至圆到矩形边。求最终的圆心和半径。
- 解题思路: 胆大心细认真算……

- 解题思路:由于D最多只有100,计算模拟整个点运动的过程,不断计算射线和直线的交点及所截得线段长度,直到总长度超过D。若中途碰到下底注意输出-1。
- 这样就得到最终的圆心位置。枚举圆心到矩形 4 边的距离,取最小值即是圆的半径。

- 复杂度: O(1)
- 难度考量:中等题。
- 考察方面:对于计算几何算法的熟悉程度。编码的细心程度。
- 评论: 这道题类似于 H 题, 但是通过的队伍 比 H 题多, 估计是因为题意比 H 题清除。

• 试题讲评: K 题

• 试题类型: 动态规划、逆推

- 题意简述: 给定两个长度为 N 的 01 串。两个指针初始分别位于两个串的最左边,每次可以把一个指针向右移动一个字符,且必须保证两指针经过的 0 和 1 的个数差不大于给定的 K ,问是否存在这样的方案。
- 解题思路: 一个比较有意思的动态规划题。

- 解题思路: 状态的设计不太难。令 bool F[i, j] 表示已知上面的指针走到 i 位置,下面的指针走到 j 位置时,能否到达最终状态。
- 显然, 边界条件为 F[N, N]=true, 因为 F[N, N] 就是最终状态。
- 一般地, 动态规划状态转移方程为
- F[i, j-1]=true iff F[i, j] and I(i+j-1)-2*(S[1, i]+S[2, j-1])I<=K
- F[i-1, j]=true iff F[i, j] and l(i+j-1)-2*(S[1, i-1]+S[2, j])I<=K

- 解题思路: 其中 S[p, q] 为第 p 行从左至右的 1 的个数。
- 最终判断 F[0, 0] 是否为 true 即可。
- 输出方案时,再从 F[0,0] 开始正向走一遍 (注意字典序)。若当前状态为 F[i,j],若 F[i+1,j]为 true,则转移至 F[i+1,j],否则转移 至 F[i,j+1]。

- 复杂度: O(N^2)
- 难度考量:中等题。
- 考察方面:对于动态规划算法的熟悉程度,对于逆推方法的灵感。
- 评论: 这道题过的人数在预料之中。从数据范围来看比较容易联想到动态规划,但是逆推的思路却并非很显然。此题的原型实际上是状态机,可以外延至非常复杂的问题。



• 接下来有请房鸣老师讲话。

• 颁奖仪式。



- 鸣谢:
- 感谢学校各级领导,教务处,计算机学院对于本次竞赛的大力支持。
- 感谢 07,08 级老队员对于本次竞赛的技术支持。
- 感谢 09,10 级队员及百度俱乐部的支持人员作为志愿者对于本次竞赛的服务。

最后,感谢各位参赛队员的积极参与。本次的校赛工作多有疏失,感谢你们的包涵和理解。你们的支持是我们最大的动力!