

题意

- 给定一个无向图
- 求出该图的一棵生成树，满足1号点的度数不超过k，而且生成树最小
- 总点数不超过50

思路分析

- 由于1号点有限制，那么先不考虑1号点
去掉无向图中的1号点，原图被分成m个连通子图，对这m个连通子图求m棵最小生成树
- 将1号点和这m棵树连起来，此时得到了一个1号点度为m的生成树
- 1号点再连一个点，会形成一个环，去掉这个环上的另外一条边，仍然是一个生成树，而此时得到了一个1号点度为m+1的子图
- 当无法通过上一步骤减小生成树权值的时候，就得到了最终的答案

具体实现细节

定义变量

变量名	类型	功能	1.
n_edge	int	边数	
k	int	1号点的度数限制	
edge[10005]	cre	边	
maps[55][55]	int	原图的带权邻接矩阵	
maps2[55][55]	int	生成树的邻接矩阵	
dis[55]	int	1号点和每棵生成树的距离	
to[55]	int	每棵树距离1号点最近的点	
dp[55]	cre	在当前求得的生成树中路径1->i上与1点无关联且权值最大的边	

代码

```
1 #include<iostream>
```

```

2  #include<map>
3  #include<cstring>
4  #include<algorithm>
5  using namespace std;
6  typedef long long LL;
7  const int INF =0x3f3f3f3f;
8  struct cre{
9      int u,v,w;
10 };
11 bool cmp(cre a,cre b)
12 {
13     return a.w<b.w;
14 }
15 /*
16     全局变量
17 */
18 int n,k;
19 int fa[55];
20 map<string,int>po;
21 int n_po = 0;
22 cre edge[100005];
23 int n_edge = 0;
24 int maps[55][55];
25 int maps2[55][55];
26 int ans = 0;
27 int du = 0;
28 int dis[55],to[55];
29 cre dp[55];
30 /*
31     函数
32 */
33 void dfs(int now,int pre)
34 {
35     for(int v = 2;v<=n_po;v++)
36     {
37         if(v == pre) continue;
38         if(maps2[now][v])
39         {
40             if(dp[v].w != -1)
41             {
42                 if(dp[now].w < maps[now][v]) dp[v].u = now, dp[v].v = v,
43                 dp[v].w = maps[now][v];
44                 else dp[v] = dp[now];
45             }
46             dfs(v, now);
47         }
48     }
49 }

```

```

47     }
48 }
49 int getf(int a)
50 {
51     if(fa[a]==a)
52         return a;
53
54     return fa[a] = getf(fa[a]);
55 }
56 void kru()
57 {
58     for(int i=1;i<=n_po;i++)
59     {
60         fa[i] = i;
61     }
62     for(int i=1;i<=n_edge;i++)
63     {
64         if(edge[i].u ==1 ||edge[i].v ==1)
65             continue;
66         int f1 = getf(edge[i].u) , f2 = getf(edge[i].v);
67         if(f1 != f2)
68         {
69             fa[f1] = f2;
70             maps2[edge[i].u][edge[i].v] = 1;
71             maps2[edge[i].v][edge[i].u] = 1;
72             ans+=edge[i].w;
73         }
74     }
75     return ;
76 }
77 void get_dis()
78 {
79     for(int i=1;i<=n_po;i++) dis[i] = INF;
80     for(int i=2;i<=n_po;i++)
81     {
82         if(maps[1][i]==-1) continue;
83         if(maps[1][i] <dis[getf(i)])
84         {
85             dis[getf(i)] = maps[1][i];
86             to[getf(i)] = i;
87         }
88     }
89     for(int i=1;i<=n_po;i++)
90     {
91         if(dis[i]!=INF)
92         {

```

```

93         maps2[1][to[i]] = 1;
94         maps2[to[i]][1] = 1;
95         du++;
96         ans += dis[i];
97     }
98 }
99 }
100 void add()
101 {
102
103     for(du = du+1;du<=k;du++)
104     {
105         dp[1].w = -1;
106         for(int v = 2;v<=n_po;v++)
107         {
108             if(maps2[1][v] == 1) dp[v].w = -1;
109             else dp[v].w = 0;
110         }
111         dfs(1,0);
112
113         int minn=12345,too;
114         for(int v = 2; v <= n_po; v++)
115         {
116             if(maps[1][v] == -1) continue;
117             if(minn > maps[1][v]-dp[v].w) minn = maps[1][v]-dp[v].w, too
= v;
118
119         }
120         if(minn >= 0) break;
121         maps2[1][too] = maps2[too][1] = 1;
122         maps2[dp[too].u][dp[too].v] = maps2[dp[too].v][dp[too].u] = 0;
123         ans += minn;
124     }
125 }
126 int main()
127 {
128     ios::sync_with_stdio(false);
129     cin>>n;
130     string a,b;
131     int d;
132     po["Park"] = ++n_po;
133     memset(maps,-1,sizeof(maps));
134     for(int i=1;i<=n;i++)
135     {
136         cin>>a>>b>>d;
137         if(!po[a]) po[a] = ++n_po;

```

```
138         if(!po[b]) po[b] = ++n_po;
139         edge[++n_edge].u = po[a];
140         edge[n_edge].v = po[b];
141         edge[n_edge].w = d;
142         maps[po[a]][po[b]] = d;
143         maps[po[b]][po[a]] = d;
144     }
145     cin>>k;
146     sort(edge+1,edge+n_edge+1,cmp);
147     kru();
148     get_dis();
149     add();
150     cout<<"Total miles driven: "<<ans<<endl;
151 }
```