hw-6

秦啸涵 521021910604

0427

1.平面有两组点,如何证明是否存在直线可以将这两组点分开

Solution:

如果存在一条直线,能够将这两组点分开,那么这两组点分居直线两侧,它们的凸包一定不相交。另一方面,如果这两组点的凸包不相交,我们也一定可以找到一条直线将这两个凸包分开,因此原问题等价于这两组点的凸包是否相交。

- 第一步,分别求出这两组点的凸包,使用Graham扫描算法,时间复杂度为O(nlogn)
- 第二步,判断两个凸包是否相交,使用扫描线算法,扫描线当前状态最多只需要记住4条边,因此可以在O(n)时间内完成

2.已知n个矩形,这些矩形的边都平行于坐标轴,1)求出这些矩形的交集;2)求出这些矩形能够覆盖的面积

Solution:

(1) 求矩形的交集

任意两个矩形,如果有交集,则交集也一定是矩形。求两个矩形交集的时间复杂度为O(1),之后再与其他矩形依次求交集即可,总的时间复杂度是O(n)

伪代码如下:

```
Input: R={[xi1,yi1,xi2,yi2]}
1
2
     Output: [x1,y1,x2,y2]
3
    [x1,y1,x2,y2]=random(R) //从R中随机选一个矩形
4
    for [xi1,yi1,xi2,yi2] in R:
        x1 = max(x1,xi1)
5
                            //左下角x坐标
6
        x2 = min(x2,xi2)
                            //右上角x坐标
        y1 = max(y1,yi1)
7
                            //左下角y坐标
8
        y2 = min(y2,yi2) //右上角y坐标
        if (y2 \le y1 \mid | x2 \le x1)
9
            break
10
11
    return [x1,y1,x2,y2]
```

(2)求矩形覆盖的面积

使用扫描线算法,事件列表为所有矩形的竖直边(其实就是端点x坐标),扫描线状态为扫描线当前穿过的所有矩形。当扫描线状态发生变化时,计算当前事件点到上一个事件点之间的有效面积,并更新扫描线上的有效高度。具体而言,对所有矩形按两条竖直边的横坐标建立最小堆,之后按序遍历事件。由于处理竖直边计算有效高度需要一维区间查询,因此可以使用平衡树或者线段树来存储当前状态下的纵坐标,当扫描线状态改变时, S += (x-x_last) *height 即可

3.有一组信封,已知每个信封的宽度和高度,当一个信封a的宽度和高度都比另一个信封b大的时候,信封b就可以放进信封a里,如同套娃一样。计算最多能有多少个信封组成一组"俄罗斯套娃"信封。注意:不允许旋转信封。

Solution:

思路:排序后动态规划

根据题目的要求,如果我们选择了k个信封,它们的的宽度依次为 w_0, w_1, \dots, w_{k-1} ,高度依次为 h_0, h_1, \dots, h_{k-1} ,那么需要满足:

$$\begin{cases} w_0 < w_1 < \dots < w_{k-1} \\ h_0 < h_1 < \dots < h_{k-1} \end{cases}$$

同时控制w和h两个维度并不是那么容易,因此我们考虑固定一个维度,再在另一个维度上进行选择。例如,我们固定w维度,那么我们将数组envelopes中的所有信封按照w升序排序。这样一来,我们只要按照信封在数组中的出现顺序依次进行选取,就一定保证满足:

$$w_0 \leq w_1 \leq \cdots \leq w_{k-1}$$

然而小于等于 \leq 和小于<还是有区别的,当严格小于的时候,我们得到对应的序列 $h_0,h_1,\cdots h_{k-1}$,问题就转化为在序列h中求**最长递增子序列**,这个问题使用动态规划可以非常容易地解决(dp[k]表示以h[k]结尾的最长递增子序列长度,遍历比较, $O(n^2)$ 时间复杂度内可解决),但是当小于等于的时候,这样可能会得到错误的答案,例如[1,1],[1,2],[1,3],[1,4],[1,4], 如果按最长递增子序列的做法,我们得到答案为4,但是由于题目要求严格大于,所以正确答案为1。

关键点:对于同一个w,我们最多取一个信封,因此可以考虑对相同大小的w,将其对应的h按**降序排列**,这样以来,在最长递增子序列中,这些h至多出现一个,满足题目要求。

最终方案:对信封按w升序排序,相同的w对应的h按降序排序,对得到的h序列用动态规划求最长递增子序列

(直接使用动态规划求解最长递增子序列为 $O(n^2)$,可以通过基于二分查找的动态规划优化到O(nlogn))