Solution

ExfJoe

福建省长乐第一中学

March 2, 2017

Outline

- 1 冒泡排序
- 2 字符串匹配
- ③ 阅读



3 / 8

• 小的数对大的数没有影响



- 小的数对大的数没有影响
- 统计每个数前面有多少个数比自己大

- 小的数对大的数没有影响
- 统计每个数前面有多少个数比自己大

.

$$counter = \max\{i - A_i\}$$

- 小的数对大的数没有影响
- 统计每个数前面有多少个数比自己大

•

$$counter = \max\{i - A_i\}$$

• 时空复杂度 O(n)



Outline

- 1 冒泡排序
- ② 字符串匹配
- ③ 阅读

• $C \le 40$: 字符集很小,考虑对每种字符出现的位置进行哈希,判断匹配时将所有字符串哈希值排序进行一一比较



5 / 8

- $C \le 40$: 字符集很小,考虑对每种字符出现的位置进行哈希,判断匹配时 将所有字符串哈希值排序进行一一比较
- 考虑类似 KMP 一样进行匹配处理

- C≤40:字符集很小,考虑对每种字符出现的位置进行哈希,判断匹配时 将所有字符串哈希值排序进行一一比较
- 考虑类似 KMP 一样进行匹配处理
- 普通的 KMP 匹配的要求是两个字符完全相同

- $C \le 40$: 字符集很小,考虑对每种字符出现的位置进行哈希,判断匹配时将所有字符串哈希值排序进行一一比较
- 考虑类似 KMP 一样进行匹配处理
- 普通的 KMP 匹配的要求是两个字符完全相同
- 将要求改为两个字符上一次出现的相对位置相同 (即位置差值) 即可

- $C \le 40$: 字符集很小,考虑对每种字符出现的位置进行哈希,判断匹配时将所有字符串哈希值排序进行一一比较
- 考虑类似 KMP 一样进行匹配处理
- 普通的 KMP 匹配的要求是两个字符完全相同
- 将要求改为两个字符上一次出现的相对位置相同 (即位置差值) 即可
- 也可以用哈希实现

- $C \le 40$: 字符集很小,考虑对每种字符出现的位置进行哈希,判断匹配时将所有字符串哈希值排序进行一一比较
- 考虑类似 KMP 一样进行匹配处理
- 普通的 KMP 匹配的要求是两个字符完全相同
- 将要求改为两个字符上一次出现的相对位置相同 (即位置差值) 即可
- 也可以用哈希实现
- 时空复杂度 O(n)

Outline

- 1 冒泡排序
- 2 字符串匹配
- ③ 阅读

6 / 8

● 显然我们只关心那些有额外收益的点,为了方便,我们将起点终点当做收益为 0 的点



- ■显然我们只关心那些有额外收益的点,为了方便,我们将起点终点当做收益为0的点
- 我们可以将路径用经过的有收益的点来表示

- 显然我们只关心那些有额外收益的点,为了方便,我们将起点终点当做收益为0的点
- 我们可以将路径用经过的有收益的点来表示
- 相邻两个经过的收益点间肯定是不停跳 D 来到达的

- 显然我们只关心那些有额外收益的点,为了方便,我们将起点终点当做收益为0的点
- 我们可以将路径用经过的有收益的点来表示
- 相邻两个经过的收益点间肯定是不停跳 D 来到达的
- $N \leq 1000$: f_i 表示到达第 i 个收益点的最大愉悦度

- 显然我们只关心那些有额外收益的点,为了方便,我们将起点终点当做收益为0的点
- 我们可以将路径用经过的有收益的点来表示
- 相邻两个经过的收益点间肯定是不停跳 D 来到达的
- N≤1000: f; 表示到达第 i 个收益点的最大愉悦度

$$F_i = \min_{0 \le j < i} \{ F_j - \lceil \frac{(T_i - T_j)}{D} \rceil * A \} + B_i$$



•

- 显然我们只关心那些有额外收益的点,为了方便,我们将起点终点当做收益为0的点
- 我们可以将路径用经过的有收益的点来表示
- 相邻两个经过的收益点间肯定是不停跳 D 来到达的
- $N \leq 1000$: f_i 表示到达第 i 个收益点的最大愉悦度

$$F_i = \min_{0 \le j < i} \{ F_j - \lceil \frac{(T_i - T_j)}{D} \rceil * A \} + B_i$$

时间复杂度 O(N²)



ExfJoe (福建省长乐第一中学)

8 / 8

• $D \le 100$: 若有两个点到当前点的距离模 D 同余,则我们只需考虑后一个点



- D≤100: 若有两个点到当前点的距离模 D 同余,则我们只需考虑后一个点
- 将点按 $T_i \mod D$ 的值进行分类,这样 DP 的复杂度降为 $O(N \times D)$

- D≤100: 若有两个点到当前点的距离模 D 同余,则我们只需考虑后一个点
- 将点按 $T_i \mod D$ 的值进行分类,这样 DP 的复杂度降为 $O(N \times D)$
- 将前两个 DP 方法结合起来

- D≤100: 若有两个点到当前点的距离模 D 同余,则我们只需考虑后一个点
- 将点按 $T_i \mod D$ 的值进行分类,这样 DP 的复杂度降为 $O(N \times D)$
- 将前两个 DP 方法结合起来
- 考虑从第j个点走到第i个点的代价 $\left\lceil \frac{(T_i-T_j)}{D} \right\rceil*A$

- D≤100:若有两个点到当前点的距离模 D同余,则我们只需考虑后一个点
- 将点按 $T_i \mod D$ 的值进行分类,这样 DP 的复杂度降为 $O(N \times D)$
- 将前两个 DP 方法结合起来
- 考虑从第j个点走到第j个点的代价 $\left\lceil \frac{(T_i-T_j)}{D} \right\rceil * A$
- 我们只关心 $\left\lceil \frac{(T_i T_j)}{D} \right\rceil$, 它与 $\left\lfloor \frac{T_i}{D} \right\rfloor \left\lfloor \frac{T_i}{D} \right\rfloor$ 的值最多只会相差 1

- D≤100: 若有两个点到当前点的距离模 D 同余,则我们只需考虑后一个点
- 将点按 $T_i \mod D$ 的值进行分类,这样 DP 的复杂度降为 $O(N \times D)$
- 将前两个 DP 方法结合起来
- ullet 考虑从第 j 个点走到第 i 个点的代价 $\lceil rac{(T_i T_j)}{D}
 ceil * A$
- 我们只关心 $\left\lceil \frac{(T_i T_j)}{D} \right\rceil$,它与 $\left\lfloor \frac{T_i}{D} \right\rfloor \left\lfloor \frac{T_i}{D} \right\rfloor$ 的值最多只会相差 1
- 根据模 T_i mod D 与 T_i mod D 的值的大小我们可以判断出是否相差 1

- $D \le 100$: 若有两个点到当前点的距离模 D 同余,则我们只需考虑后一个点
- 将点按 $T_i \mod D$ 的值进行分类,这样 DP 的复杂度降为 $O(N \times D)$
- 将前两个 DP 方法结合起来
- 考虑从第 j 个点走到第 i 个点的代价 $\lceil \frac{(T_i T_j)}{D} \rceil * A$
- 我们只关心 $\left\lceil \frac{(T_i T_j)}{D} \right\rceil$,它与 $\left\lfloor \frac{T_i}{D} \right\rfloor \left\lfloor \frac{T_i}{D} \right\rfloor$ 的值最多只会相差 1
- 根据模 T_i mod D 与 T_j mod D 的值的大小我们可以判断出是否相差 1
- 路径上的 $\left\lfloor \frac{T_i}{D} \right\rfloor \left\lfloor \frac{T_i}{D} \right\rfloor$ 相加最后等于 $\left\lfloor \frac{M}{D} \right\rfloor \left\lfloor \frac{K}{D} \right\rfloor$

- $D \le 100$: 若有两个点到当前点的距离模 D 同余,则我们只需考虑后一个点
- 将点按 $T_i \mod D$ 的值进行分类,这样 DP 的复杂度降为 $O(N \times D)$
- 将前两个 DP 方法结合起来
- 考虑从第j个点走到第j个点的代价 $\left\lceil \frac{(T_i-T_j)}{D} \right\rceil*A$
- 我们只关心 $\left\lceil \frac{(T_i T_j)}{D} \right\rceil$, 它与 $\left\lfloor \frac{T_i}{D} \right\rfloor \left\lfloor \frac{T_i}{D} \right\rfloor$ 的值最多只会相差 1
- 根据模 T_i mod D 与 T_i mod D 的值的大小我们可以判断出是否相差 1
- 路径上的 $\lfloor \frac{T_i}{D} \rfloor \lfloor \frac{T_i}{D} \rfloor$ 相加最后等于 $\lfloor \frac{M}{D} \rfloor \lfloor \frac{K}{D} \rfloor$
- 利用数据结构优化转移, 时间复杂度 O(n log n)

