IOI2014 中国国家集训队作业1 解题报告

绍兴一中 董宏华

2013年10月10日

Contents

1	Aste	eroid Rangers (ACM/ICPC World Finals 2012 A)	2
	1.1	题目大意	2
	1.2	关键字	2
	1.3	特判 (15%)	2
	1.4	暴力 (另15%)	2
	1.5	标准算法 (100%)	2
2	Painter (ACM/ICPC World Finals 2008 H)		
	2.1	题目大意	3
	2.2	关键字	3
	2.3	暴力 (15% 或 40%)	3
	2.4	标准算法 (100%)	4
	2.5	造数据	4
3	The	Solar System (ACM/ICPC World Finals 2003 I)	5
	3.1	题目大意	5
	3.2	关键字	5
	3.3	暴力 (30%)	5
	3.4	特殊数据 (另 30%)	6
	3.5	标准算法 (100%)	6

1 Asteroid Rangers (ACM/ICPC World Finals 2012A)

1.1 题目大意

三维坐标上n个点,每个点匀速直线运动,求最小生成树改变的次数+1。

1.2 关键字

事件点,最小生成树, dfs序

1.3 特判 (15%)

n=2说明只有一种生成树,所以系统建立后不会修改,答案为 1。 所有点运动方向和速度相同,则所有点的相对位置不变,系统建立后不会修改,答案为 1。

【时间复杂度】O(1),【空间复杂度】O(1)。

1.4 暴力 (另15%)

共有 $O(n^2)$ 条边,任意两条边的大小关系最多交换两次,则可能会最小生成树方案变化的事件点最多 $O(n^4)$ 个。所以事先枚举两条边,求出两者长度差关于时间 t 的二次函数,解二次函数得出事件点。排序后对于每个事件点 $+10^{-7}$ 的时刻重新求一遍最小生成树 $O(n^2)$,若方案变化答案 +1。

而在只有一个点和其他点运动方向速度不同时,事件点的数量是 $O(n^3)$ 的,常数较小或加一些优化的话可以通过 5% 的特殊数据。

【时间复杂度】 $O(n^6)$ $O(n^5)$,【空间复杂度】 $O(n^4)$ $O(n^3)$ 。

1.5 标准算法 (100%)

对于每个事件点,发生大小关系改变的两条边中,定义在事件点之后 长度变得更小的边为取代边,另一条为被取代边,如果被取代的边不在当 前的最小生成树上,那么最小生成树显然不会发生改变,更进一步地,只 有在取代边的两端点在最小生成树的路径中包含被取代边,最小生成树才会发生改变。而一条边树的路径上,相当于这条边断开后,路径两端点不连通,也就是一个在子树内,另一个不在子树内,这样就可以在每次最小生成树改变后维护 dfs 序,O(1) 就可以得到对于边是否在路径上的询问。由于每次最小生成树改变后需要重新得到 dfs 序,每次为 O(n) ,但由于答案大概不会超过 $O(n^3)$ 的,所以复杂度也为 $O(n^4)$ 。此外,造出答案超过几百的数据很困难(至少我随机数据得到的答案大概是 $O(n^2)$ 的)。

【时间复杂度】 $O(n^4 \log n)$,【空间复杂度】 $O(n^4)$

2 Painter (ACM/ICPC World Finals 2008 H)

2.1 题目大意

给出n个三角形,先判断是否有三角形相交,若没有三角形相交则求被三角形包含次数最多的区域被包含的次数+1。

2.2 关键字

扫描线,平衡树 (set),计算几何

2.3 暴力 (15% 或 40%)

暴力枚举来自不同三角形的两条边,用向量叉积(跨立试验)判断 线段是否相交(注意平行的情况),要注意只有一个交点的情况也算作相 交。(只判断数据是否合法可以通过三角形互不完全包含的3个点,可得到 15%的分数)

判断完数据的合法性后可以暴力枚举一个三角形的某一顶点,依次枚举其他三角形,判断该点是否被包含(用三次叉积正负相同或射线法均可判断),若被包含则深度 +1,深度最深的即为答案。

【时间复杂度】 $O(n^2)$,【空间复杂度】O(n)

2.4 标准算法 (100%)

首先判断数据合法性,判断平面中是否存在相交线段是有经典做法的 1 。首先为了避免垂直线段的干扰,我们对点进行剪切变换 $(x,y) \to (x+y*eps,y)$ 。接下来就是沿x坐标扫描,遇到线段左端点则把线段插入set中,并与它上方和下方的线段分别求是否相交。而遇到线段右端点时把该线段从set中删除,并判断原来在它上方和下方的线段是否相交。简略证明的话就是两线段相交前在set中一定是相邻的(否则已经出现其他的相交),详细证明参见《算法导论》。

此题略有不同,即属于同一个三角形的三边允许相交,这个只需要在判断线段相交时特判掉来自同一三角形的情况即可。这样可以判断数据的合法性了。之后就是求包含的次数,仍然是扫描线的做法,对于当前的扫描线,我们发现一个三角形一定是两条边在 set 中,因此可以把它们看作左右括号,也就是三角形构成的树的 dfs 序。我们只要维护括号对应节点在树上的深度就可以取max得到最大的包含次数了,即最多需要的明暗度的数量。为了减少特判,我们初始把画布也加入set中,即线段($-10^7,-10^7$),($10^7,-10^7$)和($-10^7,10^7$),($10^7,10^7$)。在扫到三角形最左侧顶点时,我们确定该点连出去两条边的上下关系就可以确定左右括号关系了,并在插入时求该括号对应点的深度。若插入的是左括号,如果其左侧为左括号,说明左侧是它父亲,则该点深度 = 父亲深度 +1。若插入的是右括号,说明左侧是它兄弟,则该点深度 = 父亲深度 +1。若插入的是右括号,类似地讨论即可。在扫到三角形中间的顶点时,删去左侧点到它的边,并得到这条边的左右括号属性,插入它到右侧点的边即可。扫到三角形最右侧顶点,则删去两边即可。在插入和删除的同时进行线段相交的判断。

【时间复杂度】 $O(n \log n)$,【空间复杂度】O(n)。

2.5 造数据

我使用是小数据多次所有数随机(基本上都是调试过程中对拍出来的数据),中等数据构造三角形树,大数据直接构造(构造了两个点,分别为等边三角形和等腰直角三角形的嵌套)的方法。

¹见《算法导论》 33.2 节 确定任意一对线段是否相交

其中构造三角形树采用递归构造,在每个三角形的节点,我用参数确定该点是放弃构造,构造与边框不相交的三角形,还是继续分裂。构造三角形为多次随机选取原边框三角形内的3个整点,直到满足要求,且与原三角形边框的面积比达到一定程度(使嵌套层数尽量多)。分裂即在边框三角形上随机选取一条边,把它以某种随机的比例划分为两条后递归两边。这样在调整参数后构造出了每点度数较大,深度较浅的树和每点度数较小,深度较深的树。但由于坐标范围限制,这种方法产生的数据节点数不多,最多的也只达到了40000+,所以最后在数据中加入了两个构造的大点。

3 The Solar System (ACM/ICPC World Finals 2003 I)

3.1 题目大意

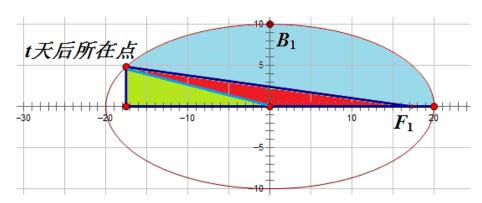
给出第一个行星的轨道的半长轴,半短轴和周期,以及第二个行星的 半长轴,半短轴,求第二个行星在第 *t* 天的坐标。

3.2 关键字

物理,数学,转化/积分,计算几何

3.3 暴力 (30%)

首先利用开普勒第三定律求出第二个行星的周期 t_2 。根据开普勒第二定律,在时间 t 内扫过的区域(下图中蓝色区域)的面积与椭圆总面积的比为 $\frac{t}{t_0}$,并且我们可以先把整圈的去掉。



但终点坐标并不好求,由暴力的思想,我们可以把 x 轴(或椭圆轨道上的点、原点、长轴右端点所成的角)切大条切成若干段,依次增加每段上对应的面积,直到超过需要的比例。由于我们只需要粗略地估计,直接把两段之间的区域当作矩形或梯形计算面积,当划分段数足够多时就能满足精度要求了。

【时间复杂度】 $O(\log \frac{1}{eps})$,【空间复杂度】O(1)。

3.4 特殊数据 (另 30%)

注意到 a2 = b2,所以第二个行星的轨道是圆形,而且焦点为原点,那么我们相当于已知扇形和圆形的面积比,求扇形的圆心角。求出圆心角后用 cos, sin求出坐标。

【时间复杂度】O(1),【空间复杂度】O(1)。

3.5 标准算法 (100%)

如果我们的问题是给出终点,求经过的时间,那么我们只需要算出蓝色区域的面积求和整个椭圆面积的比例即可。计算蓝色区域的面积有两种:

1. 蓝红 - 红

蓝红区域类似于圆中的扇形,我们可以借助扇形来计算它的面积。椭圆可以看作一个被"压扁"的圆,把椭圆上所有 y 坐标都 \times_b^a 后,就变成了半径为 a 的圆,而椭圆中所有图形的面积都 \times_b^a (因为只有 y 变换

了, x 保持不变)。所以我们通过坐标变换后可以轻松求出蓝红区域的面积,同时求出椭圆焦点坐标后也可以轻松求出红色区域的面积,这样蓝色区域的面积就搞定了。这种方法比较巧妙。

设m 为转换为圆后圆心角的弧度,F 为右侧焦点x 坐标,则

$$t = \frac{m}{2 \times \pi} - \frac{\sin m \times F}{2 \times \pi \times a2}$$

2. 蓝红绿 - 红绿

蓝红绿就是上半部分椭圆方程下方的面积+下半部分椭圆方程上方的面积,其中第二部分和第一部分的求法相同,我们只讨论第一部分(其实在转化式子后发现可以两部分一起计算)。第一部分的面积可以用积分来求。

首先椭圆方程化为 $y = \frac{b_2}{a_2} \sqrt{a_2^2 - x^2}$ (只取 x 轴之上的部分,但其实这样把 x 轴之下部分的积分变正了,两部分可以一起计算了),设 m 为(起点,原点,终点)构成的角的弧度,那么终点的坐标为 $(a_2 \cos m, b_2 \sin m)$ 。然后按 x 积分,则

$$S = \int_{a_2 \cos m}^{a_2} \frac{b_2}{a_2} \sqrt{a_2^2 - x^2} \, dx$$

设 $x = a_2 \cos \theta$,则

$$S = \int_{m}^{0} b_{2} \sqrt{1 - \cos \theta^{2}} \, da_{2} \cos \theta = b_{2} \int_{m}^{0} \sin \theta \, da_{2} \cos \theta$$

$$\therefore \frac{da_{2} \cos \theta}{d\theta} = -\sin \theta$$

$$\therefore da_{2} \cos \theta = -a_{2} \sin \theta d\theta$$

$$\therefore S = a_{2}b_{2} \int_{m}^{0} -\sin^{2} \theta \, d\theta$$

$$\therefore 2S - a_{2}b_{2}m = a_{2}b_{2} \int_{m}^{0} 1 - 2\sin^{2} \theta \, d\theta = a_{2}b_{2} \int_{m}^{0} \cos 2\theta \, d\theta$$

根据微积分基本定理:

$$\therefore (\frac{\sin 2\theta}{2})' = \cos 2\theta$$

$$\therefore \int_{m}^{0} \cos 2\theta = \frac{\sin 0}{2} - \frac{\sin 2m}{2} = -\frac{\sin 2m}{2}$$
$$\therefore S = \frac{a_{2}b_{2}m}{2} - \frac{a_{2}b_{2}\sin 2m}{4} = \frac{a_{2}b_{2}m}{2} - \frac{a_{2}b_{2}\sin m\cos m}{2}$$

红绿是一个直角三角形, 可轻松算出面积, 即

$$\frac{(F - a_2 \cos m) \times b_2 \sin m}{2} = \frac{b_2 \sin m \times F}{2} - \frac{a_2 b_2 \sin m \cos m}{2}$$

从而求得蓝色部分面积为

$$\frac{a_2b_2m}{2} - \frac{b_2\sin m \times F}{2}$$

而总面积为 $a_2b_2\pi$, 所以

$$t = \frac{m}{2 \times \pi} - \frac{\sin m \times F}{2 \times \pi \times a2}$$

可以发现求得的式子和上一种方法是一样的。

最后,我们的条件是只知道时间,但随着点逆时针移动,时间单调增,所以我们可以二分点移动的角度,然后判断即可(注意精度问题,eps 需要 10^{-15} 左右)。

同时,如果移动的角度作为未知量的话,就相当于解类似 $ax+b\sin(x)+c=0$ 的方程,这个方程可以用牛顿迭代法解,速度比二分快。

【时间复杂度】 $O(\log \frac{1}{evs})$,【空间复杂度】O(1)。