

Tarjan 离线 LCA 算法及其线性改进

问题求解 Open Topic IV

黄文睿 学号: 221180115

南京大学 2022 级计算机拔尖班

2023 年 6 月 2 日

LCA 问题的常见算法

算法	在/离线	时间复杂度	空间复杂度
倍增法	在线	$O(n \log n) \sim O(\log n)$	$O(n \log n)$
树链剖分法	在线	$O(n) \sim O(\log n)$	$O(n)$
Link Cut Tree 法	在线	$O(n \log n) \sim O(\log n)$	$O(n)$
RMQ + ST 表	在线	$O(n \log n) \sim O(1)$	$O(n \log n)$
Tarjan LCA	离线	$O(n + q\alpha(q + n, n))^{[1]}$	$O(n + q)$
Tarjan LCA(改进)	离线	$O(n + q)$	$O(n + q)$
标准 RMQ	在线	$O(n) \sim O(1)$	$O(n)$

其中 n 为结点个数, 离线算法中 q 为询问数, 在线算法时间复杂度 $O(T_1) \sim O(T_2)$ 表示预处理 $O(T_1)$, 单次询问均摊 $O(T_2)$.

以上复杂度分析均在 RAM 模型下进行.

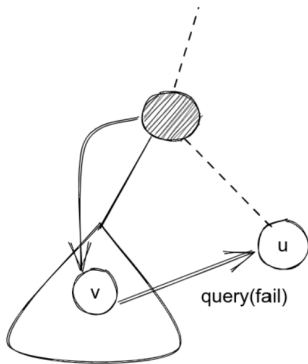
^[1] $\alpha(m, n) = \min\{i \geq 1 : A_i(\lfloor m/n \rfloor) \geq \log n\}$, 后续会用到以分析更精确的界.

Tarjan 离线 LCA 算法

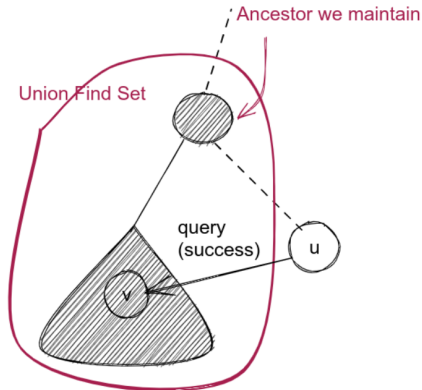
LCA(u)

```
1  MAKE-SET( $u$ )
2  FIND-SET( $u$ ).ancestor =  $u$ 
3  for each child  $v$  of  $u$  in  $T$ 
4      LCA( $v$ )
5      UNION( $u$ ,  $v$ )
6      FIND-SET( $u$ ).ancestor =  $u$ 
7   $u$ .color = BLACK
8  for each node  $v$  such that  $\{u, v\} \in P$ 
9      if  $v$ .color == BLACK
10         print “The least common ancestor of”
             $u$  “and”  $v$  “is” FIND-SET( $v$ ).ancestor
```

算法解释



First iteration to v, when u is white



Iteration to u, v is black

简要证明

注意到以下事实:

- 如果 u 为白色而 v 为黑色, 那么所有以 u 的祖先到 $\text{LCA}(u, v)$ (不含 LCA) 为根的子树都已经合并成了一个连通块 (因为它们所在的递归已经完整退出).
- $\text{LCA}(u, v)$ 还在执行中 (因为 v 是 $\text{LCA}(u, v)$ 的子孙), 故它尚未与它的父亲合并. 由于算法的执行过程保证该连通块的代表元 (或者说代码中的 `ancestor`) 是深度最小的节点, 也就是 LCA .

算法复杂度分析

- 空间复杂度显然为 $\Theta(n + q)$.
- 时间复杂度分析如下:
 - 1 上界分析: 在每次递归, 除去处理询问的部分, 其余部分均花费常数时间, 合计时间 $O(n)$; 每次处理询问需要调用一次 FIND-SET, 单次均摊为 $O(\alpha(q + n, n))$. 故上界为 $O(n + q\alpha(q + n, n))$.
 - 2 下界分析: Tarjan 的一篇论文^[2]给出了并查集在最坏情况下的下界为 $\Omega(n + q\alpha(q + n, n))$. 该下界证明容易拓展到 Tarjan 离线 LCA 算法.

故时间 $O(n + q\alpha(q + n, n))$ 已达理论最优.

^[2]Robert Endre Tarjan. [A class of algorithms which require nonlinear time to maintain disjoint sets.](#)

[Journal of Computer and System Sciences](#), 18(2):110–127, 1979

一种改进到线性的做法

Gabow 和 Tarjan 提出了一种特殊情况下的并查集方法^[3]: 当并查集的 UNION 过程已知 (不要求顺序已知, 只要求操作已知) 时, 在 RAM 上可以将 n 次 MAKE-SET、 q 次 FIND-SET 和 UNION 操作的并查集改进成线性 $O(n + q)$ 复杂度.

[3] Harold N. Gabow and Robert Endre Tarjan. [A linear-time algorithm for a special case of disjoint set union.](#)

[Journal of Computer and System Sciences](#), 30(2):209–221, 1985

算法描述

由于 UNION 过程已知, 可以将需要执行 $\text{UNION}(u, v)$ 的元素之间建边, 则可以形成一棵“合并树”^[4]. 任选一点为根, 只需完成以下两种操作:

- $\text{UNION-TREE}(u)$: 把 u 和 $u.p$ 合并到同一个连通块中, 并把原来 $u.p$ 所在连通块的代表元设置为新连通块的代表元.
(对每个结点至多执行一次 UNION-TREE 操作, 且不对根执行).
- $\text{FIND-TREE}(u)$: 查找 u 所在连通块的代表元.

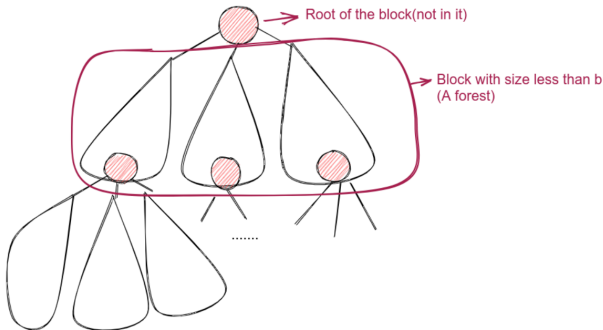
^[4]如果 $\text{UNION}(u, v)$ 操作少于 $n - 1$, 得到的是一个森林, 但不影响讨论.

主要思想

对合并树进行分块, 在块内使用查表快速 FIND-TREE, 在块的根之间使用传统的 α 并查集进行 FIND-TREE.

利用这种方法, 可以将时间复杂度优化到 $O(n + q)$, 空间复杂度仍为 $O(n + q)$.

分块方法



每一个块的大小 $< b$, 是一个森林, 森林中的每一棵树都是原树中的一个连通块, 并且它们的深度最低结点有着公共的父亲, 称作这个块的根. 注意根不在块中.

进行查询

- 如果一个结点 u 已经执行过 $\text{UNION-TREE}(u)$ 了, 称它是被标记的. 被标记的结点不是代表元, 那么 FIND-TREE 中, 要寻找的是离 u 最近的未被标记的祖先.
- 这个祖先可能在块中, 也可能不在块中.
- 于是 $\text{FIND-TREE}(u)$ 分为两步, 顺序执行:
 - 1 先块内查询 FIND-IN-BLOCK .
 - 2 若未找到, 再块间查询 FIND-ACROSS-BLOCK .

块内查询

- FIND-IN-BLOCK(u): 在块内查询 u 未被标记的祖先. 若未找到, 返回块的根.
- 主要思想: 查表. 块中最多 $b - 1$ 个元素.
 - 1 枚举父子关系 $p(i, j) = 0/1$ 表示 i 是否是 j 的父亲;
 - 2 枚举每个结点的标记状态 $m(i) = 0/1$;
 - 3 枚举当前查询的 u .

如果各用一个二进制数来表示 p, m, u , 其中 p 需要用 $2^{(b-1)\lceil \log b \rceil}$ 位表示. 若 RAM 字长 $w = O(\log n)$, 那么取 $b = O(\log n / \log \log n)$ 即可.

并且答案表 $\text{table} = (p, m, u)$ 的空间为 $O(n)$, 查表时间为 $O(1)$, 从而 FIND-IN-BLOCK 时间为 $O(1)$.

- Gabow 和 Tarjan 在原文给出了 $O(n)$ 构造 table 的方法.

块间查询

- 若 $\text{FIND-IN-BLOCK}(u)$ 返回 u 的块的根, 需要进行块间查询 $\text{FIND-ACROSS-BLOCK}(x)$, 其中 x 是 u 的块的根.
- 在每个块的根之间建立 α 并查集, 有 $O(n/b)$ 个结点.

$\text{FIND-ACROSS-BLOCK}(x)$ 流程如下:

- 1 执行 $x \leftarrow \alpha\text{FIND}(x)$.
- 2 执行 $y \leftarrow \text{FIND-IN-BLOCK}(x)$. 如果 y 与 x 同块, 则返回 y ;
否则执行 $\alpha\text{UNION}(y, x)$, 并 $x \leftarrow \alpha\text{FIND}(x)$.

其中 α 并查集用来快速排除某段路径: 在已经合并了的块的根之间不会有未被标记的结点.

- 时间复杂度为
 $O((q + O(n/b))\alpha(q + O(n/b), O(n/b)) + O(n/b))$, 当取
 $b = \Omega(\log \log n)$ 时为 $O(n)$.

合并操作与分块构建

- $\text{UNION-TREE}(u)$ 是 $O(1)$ 的, 只需要更新块内标记即可.
- 预处理分块容易在 $O(n)$ 内通过一次遍历完成.

结论

- 在分块中取 $b = \Omega(\log \log n)$ 并 $b = O(\log n / \log \log n)$, 可以在 $O(n + q)$ 时间, $O(n)$ 空间内解决 RAM 模型上的已知合并结构的并查集查询合并问题.
- 在 Tarjan 离线 LCA 问题中使用上述算法, 可以优化到 $O(n + q)$ 时间, $O(n + q)$ 空间.
- 尽管可能并不实用, 但具有理论价值.

总结

主要介绍了 Tarjan 离线 LCA 算法及其线性改进算法.

- Tarjan 离线 LCA 算法是一种时间复杂度 $O(n + q\alpha(q + n, n))$, 空间复杂度 $O(n + q)$ 的离线算法, 在实践中可以认为是线性的.
- Gabow 和 Tarjan 提出了一种利用 RAM 模型的特性, 并利用合并过程事先已知的并查集的特性的算法, 时间为 $O(n + q)$, 空间为 $O(n)$ 的算法, 应用到 Tarjan 离线 LCA 上, 可得到时间、空间均为 $O(n + q)$ 的算法, 具有一定理论价值.

参考文献

- 1 Robert Endre Tarjan. [A class of algorithms which require nonlinear time to maintain disjoint sets.](#)
Journal of Computer and System Sciences, 18(2):110–127, 1979
- 2 Harold N. Gabow and Robert Endre Tarjan. [A linear-time algorithm for a special case of disjoint set union.](#)
Journal of Computer and System Sciences, 30(2):209–221, 1985

谢谢大家!