# Экзамен по АиСД 2024/25

# @tiom4eg, @alekseyka<br/>2006 . . .

# $March\ 28,\ 2025$

# Contents

1	Асимптотика	3
2	Теория вероятностей	3
3	Quicksort	3
4	Median of Medians/Quickselect	4
5	Кучи	4
6	Skip list	4
7	Амортизированные очереди, деки (с поддержкой минимума)	4
8	Фибоначчиева куча	5
9	Хеши и хеш-таблицы	5
10	ДД/ $\mathrm{Splay}$	6
11	Внешняя память	6
<b>12</b>	2-3 дерево и В-деревья	7
13	Персистентность	7
14	LCA/RMQ	8
<b>15</b>	Link-cut дерево	8
<b>16</b>	Переборы (рюкзак, клики, MITM, SOS)	8
<b>17</b>	Альфа-бета отсечение	8
18	Численные методы (Ньютон, тернарный поиск, БП $\Phi$ и применения)	8
19	Мастер-теорема и Карацуба	8
20	Геометрия	8
<b>21</b>	Монте-Карло	8
22	Метод Ньютона         22.1 Оценка сходимости          22.2 Пример для $1/a$ 22.3 Пример для $\sqrt[4]{a}$	
23	<b>Тернарный поиск</b> 23.1 Трюк с золотым сечением	<b>1</b> 0

24 выстрое преобразование Фурьс	<b>24</b>	Быстрое	преобразование	Фурье
---------------------------------	-----------	---------	----------------	-------

25 Обратное преобразование Фурье

#### 1 Асимптотика

```
\begin{array}{l} g(n) \in O(f(n)) \implies \exists C > 0 \forall n : g(n) \leq C \cdot f(n) \\ g(n) \in o(f(n)) \implies \forall C > 0 \\ \exists N : \forall n > N : g(n) < C \cdot f(n) \\ g(n) \in \Omega(f(n)) \implies \exists C > 0 \\ \forall n : g(n) \geq C \cdot f(n) \\ g(n) \in \omega(f(n)) \implies \forall C > 0 \\ \exists N : \forall n > N : g(n) > C \cdot f(n) \\ g(n) \in \Theta(f(n)) \implies g(n) \in \Omega(f(n)) \land g(n) \in O(f(n)) \end{array}
```

Амортизированная - достигается в среднем по всем операциям, real-time - гарантированно достигается на каждой операции, ожидаемая - достигается по матожиданию

#### 2 Теория вероятностей

Случайные величины  $A_1, \dots, A_n$  независимы, если для всех подмножеств  $\{A_{i_k}\}$  выполняется  $P(\bigcap_{j=1}^k A_{i_j}) = \prod_{j=1}^k P(A_{i_j})$  Матожидание:  $\mathbb{E}[X] = \sum_{\omega} X(\omega) \cdot p(\omega)$ ,  $\mathbb{E}[aX + bY] = \sum_{\omega} (a \cdot X(\omega) + b \cdot Y(\omega)) \cdot p(\omega) = \mathbb{E}[aX] + \mathbb{E}[bY] = a\mathbb{E}[X] + b\mathbb{E}[Y]$ ,  $\mathbb{E}[XY] = \sum_{\omega} X(\omega)Y(\omega)p_X(\omega)p_X(\omega)$  (для независимых  $X,Y) = \sum_{\omega} X(\omega)p_X(\omega) \cdot \sum_{\omega} Y(\omega)p_Y(\omega) = \mathbb{E}[X]\mathbb{E}[Y]$  Дисперсия:  $\mathbb{D}[X] = \mathbb{E}[X - \mathbb{E}[X]]^2 = \mathbb{E}[X^2 - 2X\mathbb{E}[X] + \mathbb{E}[X]^2] = \mathbb{E}[X^2] + \mathbb{E}[X]^2 - 2\mathbb{E}[X]\mathbb{E}[X] = \mathbb{E}[X^2] - \mathbb{E}[X]^2$ , линейность примерно так же расписывается

```
Георема (Неравенство Маркова):
```

```
Пусть случайная величина X:\Omega\to\mathbb{R}_+ определена на вероятностном пространстве (\Omega,F,\mathbb{R}), и ее математическое ожидание \mathbb{E}|\xi| конечно. Тогда: \forall \ x>0 \ \mathbb{P}(|\xi|\geqslant x)\leqslant \frac{\mathbb{E}|\xi|}{x} где: x— константа соответствующая некоторому событию в терминах математического ожидания \xi— случайная величина \mathbb{P}(|\xi|\geqslant x)— вероятность отклонения модуля случайной величины от x \mathbb{E}|\xi|— математическое ожидание случайной величины
```

#### Доказательство

Возьмем для доказательства следующее поняти

Пусть A — некоторое событие. Назовем индикатором события A случайную величину I, равную единице если событие A произошло, и нулю в противном случае. По определению величина I(A) имеет распределение Бернулли с параметром:

```
p = \mathbb{P}(I(A) = 1) = \mathbb{P}(A),
```

и ее математическое ожидание равно вероятности успеха  $p=\mathbb{P}(A)$ . Индикаторы прямого и противоположного событий связаны равенством  $I(A)+I(\overline{A})=1$ . Поэтому

$$|\xi| = |\xi| \cdot I(|\xi| < x) + |\xi| \cdot I(|\xi| \geqslant x) \geqslant |\xi| \cdot I(|\xi| \geqslant x) \geqslant x \cdot I(|\xi| \geqslant x).$$

Тогда:

$$\mathbb{E}|\xi|\geqslant \mathbb{E}(x\cdot I(|\xi|\geqslant x))=x\cdot \mathbb{P}(|\xi|\geqslant x)$$

Разделим обе части на  $oldsymbol{x}$ 

$$\mathbb{P}(|\xi|\geqslant x)\leqslant rac{\mathbb{E}|\xi|}{x}$$

4

#### Теорема (Неравенство Чебышева)

```
Если \mathbb{E}\xi^2< 1, то \forall x>0 будет выполнено \mathbb{P}(|\xi-\mathbb{E}\xi|\geqslant x)\leqslant \frac{\mathbb{D}\xi}{x^2} тде: \mathbb{E}\xi^2- математическое ожидание квадрата случайного события. E\xi- математическое ожидание случайного события P(|\xi-\mathbb{E}\xi|\geqslant x)- вероятность отклонения случайного события от его математического ожидания хотя бы на x \mathbb{D}\xi- дисперсия случайного события
```

#### Доказательство

```
для x>0 неравенство |\xi-\mathbb{E}\xi|\geqslant x равносильно неравенству (\xi-\mathbb{E}\xi)^2\geqslant x^2, поэтом \mathbb{P}(|\xi-\mathbb{E}\xi|\geqslant x)=\mathbb{P}((\xi-\mathbb{E}\xi)^2\geqslant x^2)\leqslant \frac{\mathbb{E}(\xi-\mathbb{E}\xi)^2}{x^2}=\frac{\mathbb{D}\xi}{x^2}
```

# 3 Quicksort

Доказательство асимптотики при случайном выборе разделяющей точки (будем считать, что все элементы уникальны): пусть  $T_n$  - асимптотика для n.  $T_n = (n-1) + \frac{1}{n} \sum_{i=0}^{n-1} T_i + T_{n-1-i} = (n-1) + \frac{2}{n} \sum_{i=0}^{n-1} T_i \implies nT_n = n$ 

$$n(n-1) + 2 \sum_{i=0}^{n-1} T_i$$

$$nT_n - (n-1)T_{n-1} = n(n-1) + 2 \sum_{i=0}^{n-1} T_i - ((n-1)(n-2) + 2 \sum_{i=0}^{n-2} T_i) = n(n-1) - (n-1)(n-2) + 2T_{n-1} \implies nT_n = (n+1)T_{n-1} + 2n - 2 \implies \frac{T_n}{n+1} = \frac{T_{n-1}}{n} + \frac{2}{n+1} - \frac{2}{n(n+1)} \le \frac{T_{n-1}}{n} + \frac{2}{n+1} = \frac{T_{n-2}}{n-1} + \frac{2}{n+1} + \frac{2}{n} - \frac{2}{n(n-1)} \le \dots \le \frac{T_1}{2} + \sum_{i=1}^{n+1} \frac{2}{i} = O(n \log n)$$

## 4 Median of Medians/Quickselect

По сути, мы хотим находить такую разделяющую точку, что она будет всегда работать достаточно хорошо. Для этого, разобьём все элементы на блоки по 5 элементов, в них отсортируем элементы (по сути, за O(1)), далее найдём медиану среди всех медианных элементов в блоках. Заметим, что будет выполнено следующее: в тех блоках, в которых медиана будет меньше медианы медиан, первые три элемента также гарантированно будут меньше, то есть про них мы можем сказать, что они точно окажутся слева от разделяющего элемента. Аналогично, в блоках, в которых медиана больше медианы медиан, последние три элемента гарантированно окажутся справа. Поскольку в обоих случаях блоков будет  $\frac{3n}{10}$ , получаем, что размер каждой части разбиения будет находиться между  $\frac{3n}{10}$  и  $\frac{7n}{10}$ . Предположим, что каждый раз мы будем попадать в худший из случаев и идти в блок размера  $\frac{7n}{10}$ . Тогда,  $T(n) = T(\frac{n}{5}) + T(\frac{7n}{10}) + O(n) = O(n)$  (по мастер-теореме)

## 5 Кучи

Инварианты d-арной кучи: значение в каждой вершине не больше, чем в любом из её детей, все слои, кроме последнего, заполнены полностью (содержат  $k^i$  вершин), в последнем слое заполнен какой-то префикс мест.

Для балансировки кучи будем использовать операции sift\_up и sift\_down. sift\_up будет просто поднимать вершину, пока она больше своего родителя, sift\_down же, наоборот, будет опускать вершину из корня (свапая её с максимальным ребёнком), пока не восстановится инвариант кучи.

Пусть все дети у вершины, которую сейчас просеиваем вниз, образуют в своих поддеревьях корректные d-арные кучи. Тогда, либо наша уже корректная (если текущая вершина не больше своих детей), либо мы свапаем её с минимальным ребёнком, тогда инвариант "вершина не больше всех своих детей" сохранится у всех вершин, кроме, возможно, просеиваемой. Примерно так же можно доказать, что  $sift_up$  работает корректно при добавлении нового элемента.

Добавление элемента: добавляем новую вершину на последний слой в первое свободное место, просеиваем её вверх. Удаление минимума - в корень ставим значение какой-либо другой вершины (обычно, последней) и просеиваем вниз. Построение за O(n): закинем все вершины в кучу неважно как, после чего вызовем для всех вершин sift\_down в порядке снизу вверх. Корректность обоснована тем, что при вызове процедуры от некоторой вершины поддеревья её детей уже будут корректными d-арными кучами. Поскольку sift\_down, как и sift\_up,

работает за высоту кучи, получим сложность 
$$\leq \sum_{i=0}^{\log_d n} (i+1) \frac{n}{d^i} = O(n)$$
.

# 6 Skip list

TODO

# 7 Амортизированные очереди, деки (с поддержкой минимума)

Исходно у нас есть структура стек, которую понятно, как реализовывать. Мы хотим реализовать очередь/дек с эффективным использованием памяти. Реализуем очередь на двух стеках:  $st_{head}$ ,  $st_{tail}$ . В качестве потенциала возьмём  $|st_{tail}|$ . При добавлении элемента будем добавлять его наверх  $st_{tail}$ , выполнится одна операция, потенциал увеличится на 1, поэтому  $a_i = 1 + 1 = 2$ . При удалении элемента посмотрим на то, пусть ли  $st_{head}$ . Если нетудалим элемент с его верхушки, потенциал не изменится  $\implies a_i = 1 + 0 = 1$ . Если же он пуст, то перенесём в него все элементы из  $st_{tail}$  по одному, понятно, что верхний элемент в  $st_{tail}$  будет нижним в  $st_{head}$  и наоборот, это будет корректным порядком для  $st_{head}$ . Будет выполнено  $|st_{tail}|$  операций сложности O(1) для переноса и потенциал уменьшится на  $|st_{tail}|$ , после чего будет извлечён элемент с верхушки  $st_{head}$  как и в прошлом случае, значит  $a_i = k - k + 1 = 1$ . Доказали, что  $a_i = O(1)$ ,  $a_i = O(n)$ , поскольку в любой момент размер никакого из стеков не мог превысить общее число операций (n), значит, средняя стоимость операции равна O(1).

Дек можно реализовать с помощью трёх стеков. Первые два будут как и раньше  $st_{head}$ ,  $st_{tail}$ , потенциалом будет  $3 \cdot \max(|st_{head}|, |st_{buf}|)$ . Третьим будет  $st_{buf}$ , который мы будем использовать как вспомогательный буфер при

операции ребаланса. При push\_front или push\_back будем добавлять соответствующий элемент наверх нужного стека, при pop\_front или pop\_back, если нужный стек - непустой, будем забирать из него верхний элемент. Остается последний случай - когда мы пытаемся забрать верхний элемент из стека, который является пустым. Предположим, что пустым является  $st_{head}$ , а  $st_{tail}$  непуст. Перекинем половину элементов  $st_{tail}$  в  $st_{buf}$ , оставшиеся перекинем в  $st_{head}$  (они при этом поменяют свой порядок на обратный, то есть нужный), затем из  $st_{buf}$  вернём элементы в  $st_{tail}$ . После таких действий элементы сохранят нужный порядок, при этом потенциал поделится примерно пополам. Значит,  $a_i = 1.5 \max(|st_{head}|, |st_{buf}|) - 0.5\Phi_i + O(1) = O(1)$ , остальные операции имеют стоимость O(1) аналогично очереди.

Чтобы всё это могло поддерживать минимум, будем реализовывать соответствующие структуры на стеках с поддержкой минимума. Стек с поддержкой минимума будет просто поддерживать стек рекордов вместе с элементами. Понятное дело, что добавление поддержки стека рекордов - гарантированное O(1), так что амортизация не поломается.

## 8 Фибоначчиева куча

TODO

#### 9 Хеши и хеш-таблицы

Пусть есть пространство ключей U и семейство хэш-функций  $H:U\to [m]$ . H называется универсальным семейством хэш-функций для U, если  $\forall x,y\in U: |\{h\in H:h(x)=h(y)\}|\leq \frac{|H|}{m}$ . Семейство хэш-функций называется k-независимым, если  $\forall (x_1,\ldots,x_k)\in U^k\ (x_i\neq x_j),\ \forall (y_1,\ldots,y_k)\in [m]^k: P[h(x_1)=y_1\wedge\cdots\wedge h(x_k)=y_k]=m^{-k}$ 

При открытой адресации всё хранится в одном массиве, разрешение коллизий происходит следующим образом - выбирается правило, по которому изменяется значение хеша, пока бакет с соответствующим хешем занят. Например, можно прибавлять 1 со взятием по модулю размера хеш-таблицы. В закрытой адресации поступаем по другому - в каждом бакете храним какую-то структуру (например, односвязный список), в которой будут храниться ключи с одинаковым хешем и по которой будем осуществлять поиск/вставку при запросе к данному ключу.

Фильтр Блума - храним битсет длины m, выбираем k хеш функций (которые должны быть независимыми в совокупности), для элемента x ставим единички в биты  $h_1(x), h_2(x), \ldots, h_k(x)$ . Вероятность того, что какой-то бит останется нулевым после добавления n элементов, равна  $(1-\frac{1}{m})^{kn}\approx e^{-\frac{kn}{m}}$ . Ложноположительное срабатывание - все биты, принадлежащие хешу какого-то ключа, оказываются единичными, вероятность равна  $(1-e^{-\frac{kn}{m}})^k$ 

Двухуровневая схема идеального хеширования: выбирается случайная функция  $U \to [N]$ , заменяется до тех пор, пока  $\sum |B_i|^2 > 2N$  (где  $B_i$  - бакет i), после чего для бакета i выделяем  $|B_i|^2$  ячеек и находим функцию  $h_i$ , которая является идеальной. Пруфы ниже (на английском):

**Theorem 10.6** If we pick the initial h from a universal set H, then

$$\Pr[\sum_{i} (n_i)^2 > 4N] < 1/2.$$

**Proof:** We will prove this by showing that  $\mathbf{E}[\sum_i (n_i)^2] < 2N$ . This implies what we want by Markov's inequality. (If there was even a 1/2 chance that the sum could be larger than 4N then that fact by itself would imply that the expectation had to be larger than 2N. So, if the expectation is less than 2N, the failure probability must be less than 1/2.)

Now, the neat trick is that one way to count this quantity is to count the number of ordered pairs that collide, including an element colliding with itself. E.g., if a bucket has {d,e,f}, then d collides with each of {d,e,f}, e collides with each of {d,e,f}, and f collides with each of {d,e,f}, so we get 9. So, we have:

$$\begin{split} \mathbf{E}[\sum_i (n_i)^2] &= \mathbf{E}[\sum_x \sum_y C_{xy}] \quad (C_{xy} = 1 \text{ if } x \text{ and } y \text{ collide, else } C_{xy} = 0) \\ &= N + \sum_x \sum_{y \neq x} \mathbf{E}[C_{xy}] \\ &\leq N + N(N-1)/M \quad \text{(where the } 1/M \text{ comes from the definition of universal)} \\ &< 2N. \quad \text{(since } M = N) \quad \blacksquare \end{split}$$

#### 10.5.1 Method 1: an $O(N^2)$ -space solution

Say we are willing to have a table whose size is quadratic in the size N of our dictionary S. Then, here is an easy method for constructing a perfect hash function. Let H be universal and  $M=N^2$ . Then just pick a random h from H and try it out! The claim is there is at least a 50% chance it will have no collisions.

Claim 10.5 If H is universal and  $M = N^2$ , then  $\Pr_{h \sim H}(\text{no collisions in } S) \geq 1/2$ .

#### **Proof:**

- How many pairs (x,y) in S are there? **Answer:**  $\binom{N}{2}$
- For each pair, the chance they collide is  $\leq 1/M$  by definition of "universal".
- So,  $Pr(exists a collision) \le {N \choose 2}/M < 1/2$ .

This is like the other side to the "birthday paradox". If the number of days is a lot *more* than the number of people squared, then there is a reasonable chance *no* pair has the same birthday.

So, we just try a random h from H, and if we got any collisions, we just pick a new h. On average, we will only need to do this twice. Now, what if we want to use just O(N) space?

# 10 ДД/Splay

TODO (TO DIE)

#### 11 Внешняя память

В реальном мире основным боттлинском являются дисковые операции, поэтому в этом разделе мы постараемся оптимизировать уже известные алгоритмы под работу с внешней памятью. Стандартные обозначения: B - размер блока памяти, который считывается за одну операцию, M - размер имеющейся оперативной памяти (в которой операции будут выполняться за символическое O(0)), N - число операций или размер данных.

Самая базовая задача - пройтись по какому-то массиву в памяти и что-то в нём найти/посчитать какую-то статистику. Если массив лежит во внешней памяти подряд, то будем считывать в оперативную память по B элементов за раз, обновлять статистику, считывать следующий блок и так далее. Если мы хотим произвести какую-то трансформацию (например, превратить массив чисел в массив префсумм), то можно модицифировать загруженный блок и вернуть его на старое место также одной операцией. Данную операцию далее будем называть Scan(N) и она работает за  $O(\frac{N}{B})$  операций.

Реализуем стек во внешней памяти. Изначально будем в RAM хранить пустой блок размера B. Как поддерживать операции стека на нём - очевидно. Дождёмся первого момента, когда этот блок полностью заполнится и положим его в память, при этом сохраним его в RAM. Далее, те элементы, которые не влезают в первый блок, будем добавлять во второй, пока и он не переполнится, после чего мы положим его в память вслед за прошлым положенным, поменяем с первым блоком и очистим второй. То есть, мы хотим хранить в RAM последний полный блок стека + текущий неполный. Если мы в какой-то момент опустошим первый блок, то полезем в память, чтобы забрать оттуда новый блок. Почему это работает за  $O(\frac{1}{B})$  на операцию в худшем случае? Очевидно, что нужно хотя бы B операций с момента прошлой записи блока в память, чтобы мы заполнили ещё один блок и записали в память его. Проблему могут доставлять операции рор. Но из-за того, что мы храним в RAM, гарантируется, что после последнего доступа в внешнюю память с целью забрать блок до нового доступа пройдет хотя бы B операций (поскольку после очередного чтения из памяти, в RAM хранится хотя бы B элементов, чтобы запросить новый доступ, их все нужно удалить).

Имея реализацию стека, можно написать очередь на двух стеках (из переднего стека только забираем элементы, в задний только добавляем) и дек на двух стеках (здесь они уже используются на полную мощность). Примерно такими же манипуляциями, как и для стека, можно доказать, что все работает за  $O(\frac{1}{B})$  на операцию.

Наконец, опишем идею для реализации сортировки во внешней памяти за  $O(\frac{N}{B}\log \frac{N}{B}\frac{N}{M})$  (эту же идею можно переделать, чтобы получить кучу с такой же асимптотикой). По сути, будем строить дерево merge сортировки, только вместо 2 детей будем объединять  $\frac{M}{B}$  за раз (больше не влезет в RAM). В листьях дерева будем хранить отсортированные блоки размера M - подгрузим их в RAM, отсортируем и загрузим обратно. Теперь, пусть мы хотим смержить  $\frac{M}{B}$  кусков. Будем подгружать их в память блоками размера B. Далее, в RAM можем мержить их примерно как угодно, например можно завести приоритетную очередь и доставать оттуда по одному

минимальному элементу. Когда в каком-то из блоков закончятся элементы, возьмём следующий (или ничего не возьмём, если элементов не осталось). Заполненные блоки, полученные в результате мержа, закинем друг за другом во внешнюю память, пометив, что в этом месте у нас лежит массив очередной вершины дерева сортировки. Поскольку каждый блок размера B исходного массива будет обработан в  $\log_{\frac{M}{B}} \frac{N}{M}$  вершинах дерева (поскольку именно такая высота будет у дерева сортировки), получим желаемую асимптотику. Процедура сортировки с такой асимптотикой является оптимальной и обозначается как Sort(N).

#### 12 2-3 дерево и В-деревья

TODO

### 13 Персистентность

Персистентные структуры данных — это структуры данных, которые при внесении в них изменений сохраняют доступ ко всем своим предыдущим состояниям.

Есть несколько «уровней» персистентности: частичная — к каждой версии можно делать запросы, но изменять можно только последнюю, полная — можно делать запросы к любой версии и менять любую версию, конфлюэнтная — помимо этого можно объединять две структуры данных в одну (например, сливать вместе кучи или деревья поиска). Также стоит отметить, что амортизация и персистентность вместе не работают, поскольку мы можем найти операцию, которая выполняется долго и попросить повторить её много раз, что сломает асимптотику.

Для того, чтобы реализовать персистентный стек, достаточно вспомнить, что стек это, по сути, односвязный список, к тому же во время запросов мы "дёргаем" только последний его элемент. Тогда, в качестве версии стека будем хранить значение его верхнего элемента и ссылка на версию стека без последнего элемента (такая точно будет существовать, поскольку последний элемент когда-то был добавлен, и в этот момент стек, очевидно, состоял из всех элементов, кроме добавленного). При добавлении элемента создадим новую версию со ссылкой на текущую, при удалении перейдём в ту версию, на которую ведёт ссылка (изначально будет существовать пустой стек с версией 0). Всё это, очевидно, работает за гарантированное O(1).

Персистентное дерево отрезков основывается на идее того, что за один запрос дерева отрезков мы проходимся по не более чем  $O(\log n)$  вершинам (на самом деле, это работает для вообще всех структур без амортизации, например для ДД). Тогда при изменении информации в вершине будем создавать копию текущей вершины, изменять данные уже в ней (чтобы не испортить старые версии) и возвращать указатель на новую версию вершины, чтобы обновить указатели на детей в той вершине, из которой пришли в текущую. Это обеспечивает полную персистентность за  $O(\log n)$ .

Теперь покажем, как можно реализовать персистентную очередь. Автору данной секции очень не понравилось легендарное решение с 6 (или 5) стеками, поэтому он воспользуется другой идеей, которая использует тот факт, что у нас есть именно персистентные стеки. Итак, пусть у нас есть персистентный стек  $st_{all}$ , в котором хранятся все когда-либо добавленные элементы. Заведём два стека  $st_{head}$  и  $st_{future}$ . В  $st_{head}$  будут лежать элементы с начала очереди, в  $st_{future}$  будет набираться будущая версия  $st_{head}$  (а ещё, эти стеки тоже должны быть персистентными, чтобы копирование работало за O(1)). Итак, что мы будем делать - каждый раз, когда  $st_{future}$  пустой, мы будем с конца добавлять в него по одному актуальные элементы  $st_{all}$  (они, очевидно, образуют некоторый суффикс). Когда в  $st_{future}$  наберутся все нужные элементы, переложим его в  $st_{head}$  и начнём набирать новый  $st_{future}$ . При операции удаления элемента из начала очереди, будем брать верхний элемент из  $st_{head}$ . Теперь докажем, что если после выполнения каждой операции над очередью добавлять один элемент в  $st_{future}$ , то  $st_{head}$  никогда не опустеет раньше времени и всё будет работать корректно. Итак, после добавления первого элемента, мы сразу же добавим его в  $st_{future}$ , который переложим в  $st_{head}$ . Запомним это состояние как "обнуление" и "обнулением" будем называть всякое такое состояние, в котором  $st_{head}$  только что было присвоено новое значение, а  $st_{future}$ был очищен. Докажем, что между обнулениями  $st_{head}$  не обнулится, а в  $st_{future}$  будут добавлены только нужные элементы. Второе сразу следует из того, что мы проверяем добавляемый в  $st_{future}$  элемент на актуальность. С первым всё тоже несложно - пусть после последнего обнуления в  $st_{head}$  осталось n элементов. Понятно, что  $st_{future}$ , который превратился в  $st_{head}$ , набирался на протяжении n операций, среди которых было не более n добавлений новых элементов. Таким образом, даже если все операции после этого обнуления будут удалением элемента из начала очереди, мы успеем заполнить  $st_{future}$  и положить новую версию в  $st_{head}$  до того, как нам поступит запрос на удаление из непустого стека (заметим, что запросы добавления элемента делают нам только лучше, поскольку число элементов, которые надо положить в  $st_{future}$  фиксируется на момент обнуления). Корректность доказана, асимптотика будет O(1), поскольку мы выполняем всего одно добавление элемента в  $st_{future}$  за операцию плюс выполняем ещё O(1) других операций, которые занимают O(1) времени (поскольку копирование персистентных стеков и откат в них занимает O(1) времени).

## $14 \quad LCA/RMQ$

TODO

### 15 Link-cut дерево

TODO (TO DIE)

# 16 Переборы (рюкзак, клики, MITM, SOS)

TODO

### 17 Альфа-бета отсечение

TODO

# 18 Численные методы (Ньютон, тернарный поиск, БПФ и применения)

TODO (TO DIE)

## 19 Мастер-теорема и Карацуба

TODO

### 20 Геометрия

TODO (TO DIE PAINFULLY)

# 21 Монте-Карло

TODO

# 22 Метод Ньютона

Ищем корень функции f(x). Пусть  $x_0$  – начальное приближение. Вычислим  $x_{n+1}$  как  $x_{x+1} = x_n - \frac{f(x_n)}{f'(x_n)}$ . Геометрический смысл:  $x_{n+1}$  – точка пересечения касательной к графику f(x) в точке x с осью Ox

#### 22.1 Оценка сходимости

Пусть f имеет корень в точке a, пусть  $d_n = x_n - a$  (неточность приближения). Разложим f(x) в точке  $x_n$  в многочлен Тейлора первой степени с остаточным членом в форме Лагранжа:

$$f(x) = f(x_n) + f'(x_n)(x - x_n) + \frac{f''(c_n)}{2}(x - x_n)^2 \qquad c_n \in (x, x_n)$$
(1)

Подставим x = a в тождество

$$f(a) = 0 = f(x_n) + f'(x_n)(a - x_n) + \frac{f''(c_n)}{2}(a - x_n)^2$$
(2)

Разделим на  $f'(x_n)$ 

$$0 = \frac{f(x_n)}{f'(x_n)} + (a - x_n) + \frac{f''(c_n)}{2f'(x_n)}(a - x_n)^2$$
(3)

Перенесём  $\frac{f(x_n)}{f'(x_n)} + (a - x_n)$  налево

$$x_{n+1} - a = (x_n - a) - \frac{f(x_n)}{f'(x_n)} = \frac{f''(c_n)}{2f'(x_n)} (a - x_n)^2$$
(4)

Значит

$$d_{n+1} = d_n^2 \cdot \frac{f''(c_n)}{2f'(x_n)} \tag{5}$$

Если значение  $\frac{f''(c_n)}{2f'(x_n)}$  ограничено (константой, не зависящей от n), то имеем место квадратичная сходимость Пусть f(x) имеет корень в точке a, дважды непрерывно дифференцируема в окрестности a и  $f'(a) \neq 0$ . Тогда в некоторой окрестности a значение  $\frac{f''(c_n)}{2f'(x_n)}$  ограничено, значит имеет место квадратичная сходимость

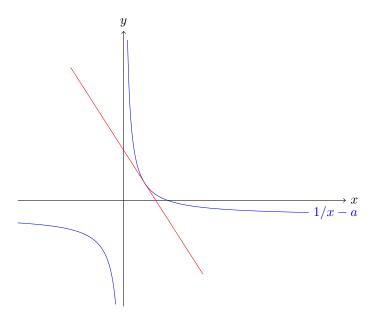
#### 22.2Пример для 1/a

$$f(x) = 1/x - a$$
  $f(1/a) = 0$  (6)

$$f'(x) = -\frac{1}{x^2} \qquad f''(x) = \frac{2}{x^3} \tag{7}$$

$$x_{n+1} = x_n - \frac{1/x_n - a}{-1/x_n^2} = x_n + (x_n - a \cdot x_n^2) = x_n(2 - ax_n)$$
(8)

$$d_{n+1} = d_n^2 \cdot \frac{f''(c_n)}{2f'(x_n)} \approx d_n^2 \cdot \frac{f''(1/a)}{2f'(1/a)} = -d_n^2 \cdot a \tag{9}$$



Из-за выпуклости f(x) на  $(0,+\infty)$  при  $x_0\in(0,1/a)$  последовательность  $\{x_n\}$  сойдётся к 1/a (так как при  $x_n \in (0,1/a)$  выполнено  $x_n \le x_{n+1} \le 1/a$ , так как касательная пересекает Ox строго правее  $x_n$ , но левее 1/a из-за выпуклости). При  $x_0 \notin (0,1/a]$  последовательность  $\{x_n\}$  может как и сойтись к 1/a, как и разойтись к  $-\infty$ 

 $x_0$  стоит брать чуть меньшим 1/a

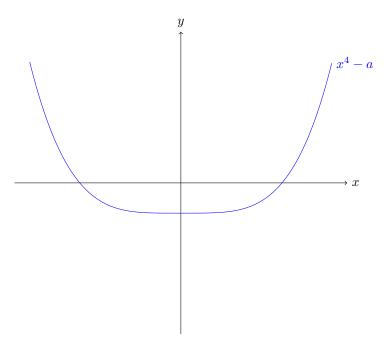
#### 22.3 Пример для $\sqrt[4]{a}$

$$f(x) = x^4 - a$$
  $f(\sqrt[4]{a}) = 0$  (10)

$$f(x) = x^{4} - a f(\sqrt[4]{a}) = 0 (10)$$
  
$$f'(x) = 4x^{3} f''(x) = 12x^{2} (11)$$

$$x_{n+1} = x_n - \frac{x_n^4 - a}{4x_n^3} = x_n - \left(\frac{1}{4} \cdot x_n - \frac{a}{4x_n^3}\right) = \frac{3}{4} \cdot x_n + \frac{a}{4x_n^3}$$
(12)

$$d_{n+1} = d_n^2 \cdot \frac{f''(c_n)}{2f'(x_n)} \approx d_n^2 \cdot \frac{f''(\sqrt[4]{a})}{2f'(\sqrt[4]{a})} = d_n^2 \cdot \frac{3}{2\sqrt[4]{a}}$$
(13)



Из-за выпуклости f(x) при  $x_0 \in (\sqrt[4]{a}, +\infty)$  последовательность  $\{x_n\}$  сойдётся к  $\sqrt[4]{a}$  по аналогичным причинам. При  $x_0 \in (-\infty, -\sqrt[4]{a})$  последовательность сойдётся к  $-\sqrt[4]{a}$ 

 $x_0$  стоит брать чуть большим  $\sqrt[4]{a}$ 

# 23 Тернарный поиск

Пусть f(x) имеет глобальный минимум в точке  $x^*$ , причём строго убывает на  $(-\infty, x^*]$  и строго возрастает на  $[x^*, +\infty)$ .

Пусть известно, что  $x^* \in [l,r]$  (исходно положим (l,r) = (-C,C)). Пусть  $m_0 = (2l+r)/3$  и  $m_1 = (l+2r)/3$   $(m_0,m_1$  делят отрезок [l,r] в отношении 1:1:1). Вычислим значения  $f(m_0),f(m_1)$ 

- Если  $f(m_0) \le f(m_1)$ , то  $x^* \in [l, m_1]$ . Заменим (l, r) на  $(l, m_1)$
- Если  $f(m_0) \geq f(m_1)$ , то  $x^* \in [m_0, r]$ . Заменим (l, r) на  $(m_0, r)$

Повторим, пока не будет выполнено  $r < l + \varepsilon$ , где  $\varepsilon$  – требуемая точность

За итерацию длина отрезка [l,r] уменьшается ровно в 1.5 раза, значит всего потребует не более чем  $2\log_{1.5}\frac{C}{\varepsilon}+O(1)=O(\log\frac{C}{\varepsilon})$  вычислений функции f(x).

#### 23.1 Трюк с золотым сечением

Пусть  $\varphi = \frac{1+\sqrt{5}}{2} \approx 1.618$  — корень уравнения  $x^2 - x - 1 = 0$ . Будем брать  $m_0 = \frac{1}{2\varphi+1} \left( (\varphi+1) \cdot l + \varphi \cdot r \right)$  и  $m_1 = \frac{1}{2\varphi+1} \left( \varphi \cdot l + (\varphi+1) \cdot r \right) \left( m_0, m_1 \right)$  делят отрезок [l, r] в отношении  $\varphi : 1 : \varphi$ ).

Тогда, так как  $\frac{1+2\varphi}{1+\varphi}=\varphi$ , то на каждой итерации вышеописанного алгоритма, кроме первой, одно из значений  $f(m_0), f(m_1)$  будет уже вычислено. Причём длина отрезка [l,r] будет уменьшаться в  $\frac{1+2\varphi}{1+\varphi}=\varphi$  раз. Поэтому суммарно будет произведено  $\log_\varphi\frac{C}{\varepsilon}+O(1)$  вычислений функции f(x). Что примерно в  $\frac{2\ln(1.618)}{\ln(1.5)}\approx 2.37$  раз меньше  $2\log_{1.5}\frac{C}{\varepsilon}$ 

### 24 Быстрое преобразование Фурье

Пусть  $P(x) \in \mathbb{C}[x]$  – некоторой многочлен с комплексными коэффициентами. Хотим вычислить значения P(x) в корнях  $x^n - 1$  (то есть корнях из единицы), для  $n = 2^k$ .

Будем делать это рекурсивно. Пусть требуется вычислить значения многочлена P(x) в корнях  $x^n-z$ , где  $z\in\mathbb{C}\setminus\{0\}$  и  $\deg P(x)< n$ 

- Если n=1, то многочлен P(x) константа, а единственный корень  $x^n-z=x-z$  это z. Значит  $P(z)=[x^0]P(x)$
- Если  $n \neq 1$ , то n = 2k для некоторого натурального k. Разложим  $x^n z$  как  $x^n z = x^{2k} z = (x^k \sqrt{z})(x^k + \sqrt{z})$ . Очевидно, что множество корней  $x^{2k} z$  это в точности объединений множеств корней  $x^k \sqrt{z}$  и  $x^k + \sqrt{z}$ . Вычислим  $P_1(x) = P(x) \mod (x^k \sqrt{z})$  и  $P_2(x) = P(x) \mod (x^k + \sqrt{z})$  (это делается за O(n)). Затем рекурсивно вычислим значения  $P_1(x)$  в корнях  $x^k \sqrt{z}$  и значения  $P_2(x)$  в корнях  $x^k + \sqrt{z}$ .

При реализации стоит заранее вычислить значение константы  $\sqrt{z}$  для каждого рекурсивного вызова. Например можно предподсчитать последовательность

$$w_n = egin{cases} 1 & ext{если } n = 1 \ \cos rac{\pi}{n} + i \sin rac{\pi}{n} & ext{если } n = 2^k \ w_{n-2^k} \cdot w_{2^k} & ext{иначе, где } k = \lfloor \log_2 n \rfloor \end{cases}$$

и в i-ом рекурсивном вызову на уровне d использовать  $\sqrt{z} = w_i$  (нумерация идёт с единицы)

## 25 Обратное преобразование Фурье

Для обращения преобразования достаточно обратить вышеописанный алгоритмы. Рассмотрим рекурсивный вызов вышеописанного алгоритма

- $\bullet$  Если n=1, то обращать нечего, так как никаких вычислений не выполнялось
- Если  $n \neq 1$ , то n = 2k для некоторого натурального k. Заметим, что значение  $P(x) \bmod (x^{2k} z)$  однозначно определяется значениями  $P_1(x) = P(x) \bmod (x^k \sqrt{z})$  и  $P_2(x) = P(x) \bmod (x^k + \sqrt{z})$ , так как многочлены  $x^k \sqrt{z}$  и  $x^k + \sqrt{z}$  взаимно просты.

Вспомним формулу для явного нахождения решения системы сравнений из китайской теоремы об остатках:

$$\begin{cases} X \equiv A \pmod{C} \\ X \equiv B \pmod{D} \end{cases}$$
 (14)

$$X \equiv_{CD} A \cdot \text{inv}(D, C) \cdot D + B \cdot \text{inv}(C, D) \cdot C$$
(15)

где inv(x,y) – обратное к x по модулю y

Подставим X = P(x),  $A = P_1(x)$ ,  $B = P_2(x)$ ,  $C = x^k - \sqrt{z}$ ,  $D = x^k + \sqrt{z}$ 

Тогда  $\operatorname{inv}(D,C) = \operatorname{inv}(D \bmod C,C) = \operatorname{inv}(2\sqrt{z},C) = \frac{1}{2\sqrt{z}}$  и  $\operatorname{inv}(C,D) = -\frac{1}{2\sqrt{z}}$ 

Значит

$$P(x) = P_1(x) \cdot \frac{1}{2\sqrt{z}} \left( x^k + \sqrt{z} \right) - P_2(x) \cdot \frac{1}{2\sqrt{z}} \left( x^k - \sqrt{z} \right) =$$
 (16)

$$\frac{1}{2}\left(P_1(x)\cdot\left(1+x^k\cdot\frac{1}{\sqrt{z}}\right)+P_2(x)\cdot\left(1-x^k\cdot\frac{1}{\sqrt{z}}\right)\right) \tag{17}$$

что позволяет вычислить  $P(x) \mod x^n - z$  за O(n)