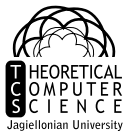


AMPPZ 2019: Prezentacja rozwiązań

Uniwersytet Jagielloński

27 października 2019



Zgłoszeń: 594
Zaakceptowanych: 208



Zgłoszeń: 594

Zaakceptowanych: 208

Pierwsze wbite zadanie: (C) Koło (z) Matematyków
uw7 [Partyka, Wiśniewski, Wasilewski]



Najbardziej zdeterminowani:
uw7 [Partyka, Wiśniewski, Wasilewski]
16 prób na zadaniu K



Zadanie A

Asymilacja

Zgłoszeń: 84

Zaakceptowanych: 36

Pierwsze rozwiązanie:
uj8 [Kapała, Tokarz, Deku]
00:21:23

Autor: Lech Duraj



Mamy n planet do opanowania, o wartościach $a_1; \dots; a_n$ oraz k statków asymilacyjnych. W jednym ruchu możemy dokonać inwazji na planetę o wartości m , lądując na niej s statkami. Planeta robi się wtedy opanowana, a jej nowa wartość to $m + s$. Z takiej planety można w przyszłości (ale tylko raz) podnieść $m + s$ statków. Ile co najmniej razy trzeba podnieść, by podbić wszystko?



Mamy n planet do opanowania, o wartościach $a_1; \dots; a_n$ oraz k statków asymilacyjnych. W jednym ruchu możemy dokonać inwazji na planetę o wartości m , lądując na niej s statkami. Planeta robi się wtedy opanowana, a jej nowa wartość to $m + s$. Z takiej planety można w przyszłości (ale tylko raz) podnieść $m + s$ statków. Ile co najmniej razy trzeba podnieść, by podbić wszystko?

Zadanie inspirowane mechaniką migracji barbarzyńców w grze *Imperator: Rome*.



Mamy n planet do opanowania, o wartościach $a_1; \dots; a_n$ oraz k statków asymilacyjnych. W jednym ruchu możemy dokonać inwazji na planetę o wartości m , lądując na niej s statkami. Planeta robi się wtedy opanowana, a jej nowa wartość to $m + s$. Z takiej planety można w przyszłości (ale tylko raz) podnieść $m + s$ statków. Ile co najmniej razy trzeba podnieść, by podbić wszystko?

Zadanie inspirowane mechaniką migracji barbarzyńców w grze *Imperator: Rome*.



(dobrze zastosowana poniższa strategia = lawina barbarzyńców!)

Jeśli liczba statków na początku starczy na opanowanie wszystkich planet od razu, to odpowiedź jest oczywiście 0.



Jeśli liczba statków na początku starczy na opanowanie wszystkich planet od razu, to odpowiedź jest oczywiście 0.

Ale co, jeśli nie jest?



Jeśli liczba statków na początku starczy na opanowanie wszystkich planet od razu, to odpowiedź jest oczywiście 0.

Ale co, jeśli nie jest?

Na pewno jest jakaś planeta, którą będziemy mobilizować. Co więcej, na pewno jest planeta P , którą będziemy mobilizować jako pierwszą.



Jeśli liczba statków na początku starczy na opanowanie wszystkich planet od razu, to odpowiedź jest oczywiście 0.

Ale co, jeśli nie jest?

Na pewno jest jakaś planeta, którą będziemy mobilizować. Co więcej, na pewno jest planeta P , którą będziemy mobilizować jako pierwszą.

Ale w takim razie można *od razu* opanować P i *od razu* ją zmobilizować – dalej będzie tylko łatwiej.



Jeśli liczba statków na początku starczy na opanowanie wszystkich planet od razu, to odpowiedź jest oczywiście 0.

Ale co, jeśli nie jest?

Na pewno jest jakaś planeta, którą będziemy mobilizować. Co więcej, na pewno jest planeta P , którą będziemy mobilizować jako pierwszą.

Ale w takim razie można *od razu* opanować P i *od razu* ją zmobilizować – dalej będzie tylko łatwiej.

Czyli wiemy, że pierwszym naszym ruchem będzie opanowanie jakiejś planety i natychmiastowa mobilizacja. To teraz oczywiste jest, którą planetę wybrać – największą, na jaką możemy się porwać. Inny wybór tylko by nam utrudnił sprawę, bo mielibyśmy dalej mniej statków.



Pełny algorytm wygląda tak:

Q – zbiór jeszcze nie opanowanych planet

s – suma wartości planet w Q

k – liczba naszych statków

wynik – liczba mobilizacji, jakie wykonaliśmy.

- Jeżeli $k \geq s$, to opanuj wszystkie planety i zakończ algorytm.
- W przeciwnym razie, weź p – największą planetę z Q mniejszą lub równą k .
- $Q = Q \setminus p$; $s = s - p$; $k = k + p$; *wynik* = *wynik* + 1.



Pełny algorytm wygląda tak:

Q – zbiór jeszcze nie opanowanych planet

s – suma wartości planet w Q

k – liczba naszych statków

wynik – liczba mobilizacji, jakie wykonaliśmy.

- Jeżeli $k \geq s$, to opanuj wszystkie planety i zakończ algorytm.
- W przeciwnym razie, weź p – największą planetę z Q mniejszą lub równą k .
- $Q = Q \setminus p$; $s = s - p$; $k = k + p$; *wynik* = *wynik* + 1.

Najprościej implementować Q jako mul ti set, co daje algorytm $O(n \log n)$
 Ale można też użyć posortowanej tablicy – nieco dłuższy kod, nieco lepsza stała w złożoności.



```
multiset<int> s{10, 20, 30};  
long long x = 123000123000LL;  
auto it = s.lower_bound(x);  
if(it != s.end()) {  
    cout << *it;  
}
```

(ten kod wypisze liczbę 10)



Zadanie B

Robaczek

Zgłoszeń: 38

Zaakceptowanych: 5

Pierwsze rozwiązanie:

uw1 [Kondraciuk, Skiba, Paluszek]

01:36:15*

Autor: Adam Polak



- Weźmy dowolny wierzchołek na najkrótszej ścieżce pomiędzy pozycją początkową i końcową Robaczka. Nazwijmy ten wierzchołek v .



- Weźmy dowolny wierzchołek na najkrótszej ścieżce pomiędzy pozycją początkową i końcową Robaczka. Nazwijmy ten wierzchołek v .
- Zadanie teraz jest następujące: mamy pozycję Robaczka i chcemy dotrzeć końcem Robaczka do wierzchołka v . Jeśli mamy maszynkę, która potrafi rozwiązywać takie zadanie, to możemy odpalić ją dla pozycji początkowej i końcowej robaczka – potem sklejamy wyniki.



- Weźmy dowolny wierzchołek na najkrótszej ścieżce pomiędzy pozycją początkową i końcową Robaczka. Nazwijmy ten wierzchołek v .
- Zadanie teraz jest następujące: mamy pozycję Robaczka i chcemy dotrzeć końcem Robaczka do wierzchołka v . Jeśli mamy maszynkę, która potrafi rozwiązywać takie zadanie, to możemy odpalić ją dla pozycji początkowej i końcowej robaczka – potem sklejamy wyniki.
- Załóżmy, że robaczek leży na ścieżce $(x; y)$. Wtedy tak naprawdę chcemy, żeby robaczek dotknął jednym ze swoich końców wierzchołka $z := lca(x; y)$.



- Niech x oznacza jeden z końców Robaczka. Wtedy spróbujemy pójść do najgłębszego wierzchołka w poddrzewie x . Po tej operacji mamy dwie możliwości:
 - 1 Drugi koniec Robaczka jest w tym samym poddrzewie wierzchołka c , co i wierzchołek v . Wtedy wygramy.
 - 2 Robaczek leży na ścieżce $(x^0; y^0)$. Wtedy powtarzamy dokładnie to, co wcześniej, tylko z innym końcem Robaczka.



- Niech x oznacza jeden z końców Robaczka. Wtedy spróbujemy pójść do najgłębszego wierzchołka w poddrzewie x . Po tej operacji mamy dwie możliwości:
 - 1 Drugi koniec Robaczka jest w tym samym poddrzewie wierzchołka c , co i wierzchołek v . Wtedy wygramy.
 - 2 Robaczek leży na ścieżce $(x^0; y^0)$. Wtedy powtarzamy dokładnie to, co wcześniej, tylko z innym końcem Robaczka.
- Jeśli w jakimś momencie Robaczek przestał "podnosić się" jednym ze swoich końców – przerywamy i mówimy "NIE".



- Niech x oznacza jeden z końców Robaczka. Wtedy spróbujemy pójść do najgłębszego wierzchołka w poddrzewie x . Po tej operacji mamy dwie możliwości:
 - 1 Drugi koniec Robaczka jest w tym samym poddrzewie wierzchołka c , co i wierzchołek v . Wtedy wygramy.
 - 2 Robaczek leży na ścieżce $(x^0; y^0)$. Wtedy powtarzamy dokładnie to, co wcześniej, tylko z innym końcem Robaczka.
- Jeśli w jakimś momencie Robaczek przestał "podnosić się" jednym ze swoich końców – przerywamy i mówimy "NIE".
- Zauważmy, że za każdym razem, kiedy schodzimy Robaczkiem do najgłębszego poddrzewa – odwiedzamy nowy wierzchołek. Zatem można zaimplementować to rozwiązanie tak, żeby Robaczek wykonał nie więcej niż n ruchów.



- Niech x oznacza jeden z końców Robaczka. Wtedy spróbujemy pójść do najgłębszego wierzchołka w poddrzewie x . Po tej operacji mamy dwie możliwości:
 - 1 Drugi koniec Robaczka jest w tym samym poddrzewie wierzchołka c , co i wierzchołek v . Wtedy wygramy.
 - 2 Robaczek leży na ścieżce $(x^0; y^0)$. Wtedy powtarzamy dokładnie to, co wcześniej, tylko z innym końcem Robaczka.
- Jeśli w jakimś momencie Robaczek przestał "podnosić się" jednym ze swoich końców – przerywamy i mówimy "NIE".
- Zauważmy, że za każdym razem, kiedy schodzimy Robaczkiem do najgłębszego poddrzewa – odwiedzamy nowy wierzchołek. Zatem można zaimplementować to rozwiązanie tak, żeby Robaczek wykonał nie więcej niż n ruchów.
- Złożoność czasowa: $O(n)$.



Zadanie C

Koło (z) Matematyków

Zgłoszeń: 64

Zaakceptowanych: 42

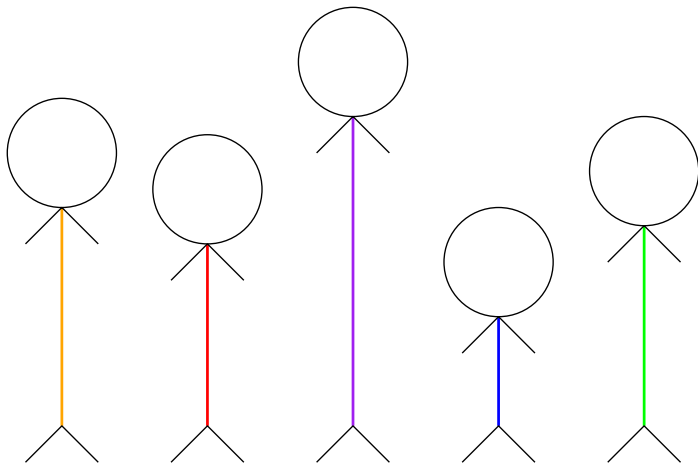
Pierwsze rozwiązanie:

uw7 [Partyka, Wiśniewski, Wasilewski]

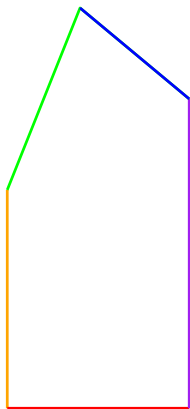
00:07:36

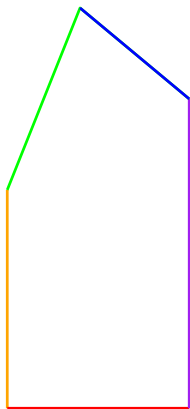
Autor: Vladyslav Hlembotskyi











Zadanie D

›aby

Zgłoszeń: 74

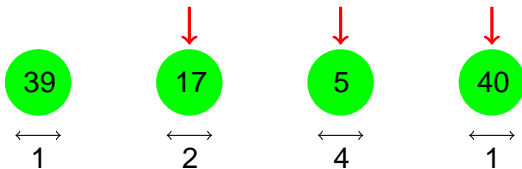
Zaakceptowanych: 35

Pierwsze rozwiązanie:
uj2 [Zub, Orap, Denha]
00:08:57

Autor: Kamil Dłbowski

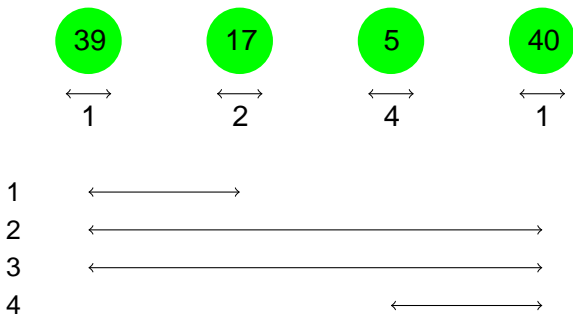
Jest n kamieni w rzędzie, na każdym miejscu jedna »aba. Każda »aba może pewien poziom oraz może skoczyć raz w lewo lub w prawo o co najwyżej r_i . Chcemy wybrać drużynę z trzech »ab, dla której:

cała drużyna może trenować na jednym kamieniu, tj. istnieje kamień na który mogą skoczyć wszystkie trzy »aby, suma poziomów tych »ab jest jak największa.



Dla kamieni o wartościach v_1, v_2, \dots, v_n i odległościach r_1, r_2, \dots, r_n między nimi, chcemy znaleźć pierwszy i ostatni kamień, na który możemy skoczyć:

$$[\max(1; i - r_i); \min(n; i + r_i)]$$



Początki i końce zasięgów nazwiemy zdarzeniami i będziemy rozpatrywać je od lewej do prawej (wcześniej je sortujemy):

kiedy rozpoczyna się zasięg nowej »aby, dorzucamy jej poziom do struktury (np. multiset),

jeżeli w strukturze mamy co najmniej trzy »aby, liczymy sumę poziomów trzech najlepszych »ab i aktualizujemy wynik,

kiedy kończy się zasięg danej »aby, usuwamy jej poziom.

Warto zwrócić uwagi, »e je»eli kamie« jest zarówno poczjtkiem i ko«ce zasiłgu dla niektórych »ab, to najpierw trzeba rozwa»yć poczjtki (dodawanie do struktury), a pó1niej ko«ce (usuwanie ze struktury), tak aby te »aby mogły si! spotkać na tym kamieniu.

Założono±ć czasowa $\Theta(n \log n)$.

Zadanie E

Drony

Zgłoszeń: 21

Zaakceptowanych: ??

Pierwsze rozwiązanie:
?

Autor: Krzysztof Maziarz

W przestrzeni trójwymiarowej znajduje się siła dronów, początkowo w pozycjach $(x_i; y_i; 0)$ dla $i = 1; 2; \dots; n$. Pomiędzy dronami jest siła przyciągająca, które tworzą spójny graf planarny. Dla każdego z przyciągaczy znana jest maksymalna odległość, jeżeli drony które przyciągają siła bardziej niż ta odległość, przyciągnięcie siła zrywa.

Otrzymujemy sekwencję manewrów; jeden manewr to zmiana trzeciej współrzędnej jednego z dronów. Podczas manewrów niektóre przyciągnięcia siła zrywają.

Dla każdej z par dronów $(u_i; v_i)$ rozstrzygniemy, kiedy przestają istnieć siły przyciągające pomiędzy u_i oraz v_i (prowadzimy je po niezerwanym przyciągnięciach).

Zauważmy najpierw, że aby odpowiedzieć na zapytania, wystarczy stwierdzić dla każdego krawędzi kiedy się zerwa^a.

Zauważmy najpierw, że aby odpowiedzieć na zapytania, wystarczy stwierdzić dla każdej krawędzi kiedy się zerwa^a.

Możemy przetworzyć krawędzie od najpóźniej do najwcześniej zerwanej ("odwrócić czas").

Zauważmy najpierw, że aby odpowiedzieć na zapytania, wystarczy stwierdzić dla każdej krawędzi kiedy się zerwa.

Możemy przetworzyć krawędzie od najpóźniej do najwcześniejszej zerwanej ("odwrócić czas").

Nasze zapytania przyjmują postać: dla krawędzi (u, v) , podaj kiedy wierzchołek u oraz v znalazł się w jednej spójnej składowej.

Zauważmy najpierw, że aby odpowiedzieć na zapytania, wystarczy stwierdzić dla każdej krawędzi kiedy się zerwa.

Możemy przetworzyć krawędzie od najpóźniej do najwcześniejszej zerwanej ("odwrócić czas").

Nasze zapytania przyjmują postać: dla każdej krawędzi (u, v) , podaj kiedy wierzchołek u oraz v znalazł się w jednej spójnej składowej.

Utrzymujemy obecny podział wierzchołków na składowe, oraz dla każdej z nich zbiór identyfikatorów zapytań o jednym krawędzią w tej składowej. Ściszej przeliczamy "mniejszy do większego".

Zauważmy najpierw, że aby odpowiedzieć na zapytania, wystarczy stwierdzić dla każdego krawędzi kiedy się zerwa.

Możemy przetworzyć krawędzie od najpóźniej do najwcześniejszej zerwanej ("odwrócić czas").

Nasze zapytania przyjmują postać: dla każdego (u, v) , podaj kiedy wierzchołek u oraz v znalazł się w jednej spójnej składowej.

Utrzymujemy obecny podzbiór wierzchołków na składowe, oraz dla każdego z nich zbiór identyfikatorów zapytań o jednym krawędzi w tej składowej. Ścislicz przeliczamy "mniejszy do większego".

Ta część rozwiązania działa w czasie $O(m \log^2 m)$.

Pozostaje wyznaczyć dla każdej krawędzi kiedy siła zerwa się.

Pozostaje wyznaczyć dla każdej krawędzi kiedy się zerwa.

Dla uproszczenia zauważmy, że skoro pierwsze dwie współrzędne dronów pozostają stałe, to znaleźć maksymalną długość na której można rozciągnąć krawędź $(u; v)$ możemy wyliczyć maksymalną różnicę trzecich współrzędnych wierzchołków u i v .

Pozostaje wyznaczyć dla każdej krawędzi kiedy siła zerwa się.

Dla uproszczenia zauważmy, że skoro pierwsze dwie współrzędne drona pozostają stałe, to znaleźć maksymalną długość na której można rozciągnąć krawędź $(u; v)$ możemy wyliczyć maksymalną różnicę trzecich współrzędnych wierzchołków u i v .

Chcemy zasymulować manewry, wykrywając zrywające siły krawędzie. Niestety, naiwne zasymulowanie manewru na wierzchołkach zajłoby czas $O(\deg(v))$.

Fakt: w grafie planarnym istnieje wierzchołek o stopniu co najwyżej 5. Wynika to na przykład z tego, że liczba krawędzi grafu planarnego jest mniejsza niż $6n$ (lub równoważnie ze wzoru Eulera).

Fakt: w grafie planarnym istnieje wierzchołek o stopniu co najwyżej 5. Wynika to na przykład z tego, że liczba krawędzi grafu planarnego jest mniejsza niż $3n$ (lub równoważnie ze wzoru Eulera).

Istnieje więc porządek wierzchołków, taki że każdy wierzchołek ma tylko 5 krawędzi "w prawo".

Symulujemy manewry, ale gdy wykonujemy manewr na wierzchołku, to przeglądamy tylko krawędzie z v w prawo.

Symulujemy manewry, ale gdy wykonujemy manewr na wierzchołku, to przeglądamy tylko krawędzie z v w prawo.

Patrząc na krawędź $(v; u)$, to może być tak, że zerwa się w tym miejscu wykonany manewr - ale ta sytuacja jest prosta. Musimy jeszcze uwzględnić możliwość, że zerwa się pewien manewr wykonywany gdzieś pomiędzy poprzednim manewrem a obecnym.

Symulujemy manewry, ale gdy wykonujemy manewr na wierzchołku, to przeglądamy tylko krawędzie z v w prawo.

Patrzyc na krawędź $(v; u)$, to może być tak, że zerwa się w momencie wykonany manewr - ale ta sytuacja jest prosta. Musimy jeszcze uwzględnić możliwość, że zerwa się jakiś manewr wykonywany gdzieś pomiędzy poprzednim manewrem a obecnym.

Pomiędzy dwoma kolejnymi manewrami jego trzecia współrzędna będzie stała. Aby krawędź $(v; u)$ się nie zerwała, trzecia współrzędna musi cały czas znajdować się w odpowiednim przedziale.

Chcemy wiedzieć, czy w pewnym przedziale czasu $[t_1, t_2]$, trzecia współrzędna wyszła poza przedział $[h_l; h_r]$, i jeżeli tak, to jaki był pierwszy moment kiedy to się stało.

Chcemy wiedzieć, czy w pewnym przedziale czasu $[a, b]$, trzecia współrzędna wyszła poza przedział $[h_l; h_r]$, i jeżeli tak, to jaki był pierwszy moment kiedy to się stało.

Dla każdego a , możemy rozważyć sekwencję wartości jego trzeciej współrzędnej, i nad tą sekwencją zbudować drzewo przedziałowe z minimami i maksimami. Wtedy na powyższe pytanie możemy odpowiedzieć w czasie $\Theta(\log k)$ chodząc po drzewie przedziałowym.

Chcemy wiedzieć, czy w pewnym przedziale czasu $[a, b]$, trzecia współrzędna wyszła poza przedział $[h_l; h_r]$, i jeżeli tak, to jaki był pierwszy moment kiedy to się stało.

Dla każdego a , możemy rozważyć sekwencję wartości jego trzeciej współrzędnej, i nad tą sekwencją zbudować drzewo przedziałowe z minimami i maksimami. Wtedy na powyższe pytanie możemy odpowiedzieć w czasie $\Theta(\log k)$ chodząc po drzewie przedziałowym.

Finalna złożoność $\mathcal{O}((n + k) \log(n + k) + m \log^2 m)$.

Zadanie F

Fantastyczna kompresja

Zgłoszeń: 64

Zaakceptowanych: 20

Pierwsze rozwiązanie:

uw6 [Kowalska, Boguta, Kaszuba]

00:56:46*

Autor: Krzysztof Maziarz

Dana jest skompresowana permutacja w postaci sumy wszystkich jej spójnych podciągów o długości k ($k \leq 6$). Znajdź wszystkie permutacje pasujące do tej skompresowanej postaci.

Dla skompresowanej postaci $k = 3$:

[8; 10; 12]

pasujące permutacje to:

[1; 2; 5; 3; 4] oraz [2; 1; 5; 4; 3]

Zauważmy, że mając sąsiednie sumy, s_j oraz s_{j+1} , możemy znaleźć różnicę między elementem a_i oraz a_{i+k} :

$$s_j = a_i + a_{i+1} + \dots + a_{i+k-1}$$

$$s_{j+1} = a_{i+1} + a_{i+2} + \dots + a_{i+k}$$

$$s_{j+1} - s_j = a_{i+k} - a_i$$

Możemy zatem znaleźć tę różnicę dla każdej pary elementów odległych dokładnie k .

Mamy zatem k ciągów, dla których znamy wszystkie różnice pomiędzy elementami:

$$\begin{aligned} & (a_0; a_k; a_{2k}; \dots;) \\ & (a_1; a_{k+1}; a_{2k+1}; \dots;) \\ & (a_2; a_{k+2}; a_{2k+2}; \dots;) \\ & \vdots \end{aligned}$$

Wystarczy, że znajdziemy wartość jednego elementu w takim ciągu i znamy wartości wszystkich elementów.

Wiemy jednak, że wszystkie te elementy muszą tworzyć permutację, zatem na pewno któryś z tych ciągów musi zawierać 1.

Możemy sprawdzić każdy z tych ciągów (k jest niewielkie) jako potencjalny ciąg zawierający 1.

Wtedy poznajemy wszystkie inne wartości liczb z tego ciągu. Teraz możemy znaleźć kolejną najmniejszą liczbę i wybrać któryś z pozostałych $k-1$ ciągów, jako ten który zawiera tę liczbę.

To prowadzi do rekurencji, która sprawdza wszystkie możliwości. Warto zauważyć, że istnieje co najwyżej jedna permutacja, które pasuje do zakodowanej postaci.

Na końcu warto sprawdzić, czy uzyskana permutacja faktycznie pasuje, co możemy łatwo zrobić licząc wszystkie sumy (okienkiem, bądź brutalnie).

Założono że czasowa $O(n \cdot k!)$.

Zadanie G

Antykwariat

Zgłoszeń: 54

Zaakceptowanych: 8

Pierwsze rozwiązanie:

uwr01 [Rzepecki, Górniak, Agrawal]

01:02:36*

Autor: Krzysztof Maziarz

Mamy dany ciąg liczb a_1, \dots, a_n z przedziała $[1; M]$. Dostajemy zapytanie $(L; R)$, dla którego musimy podać liczbę spójnych przedziałów naszego ciągu które mają wszystkie wartości w przedziale $[L; R]$.

Mamy dany ciąg liczb a_1, \dots, a_n z przedziału $[1; M]$. Dostajemy pytanie $(L; R)$, dla którego musimy podać liczbę spójnych przedziałów naszego ciągu które mają wszystkie wartości w przedziale $[L; R]$.

W zadaniu mieliśmy jeszcze jeden bardzo ważny warunek: elementy ciągu zostały wygenerowane losowo (niezależnie i jednostajnie z przedziału $[1; M]$). Dodatkowo użyliśmy do tego funkcji `rand48` (ale do rozwiązania nie trzeba wiedzieć jak ta funkcja działa).

Spostrzeżenie: jeśli wylosujemy n liczb z $[1; M]$, to prawdopodobieństwo że ostatnia z ich jest największa nie przekracza $\frac{1}{n}$

Spostrzeżenie: jeśli wylosujemy n liczb z $[1; M]$, to prawdopodobieństwo, że ostatnia z nich jest największa nie przekracza $\frac{1}{n}$.

Z tego wynika, że jeśli czytamy losowych liczb, i utrzymujemy obecne maksimum, to oczekiwana liczba zmian tego maksimum to

$$\sum_{i=1}^n \frac{1}{i} = O(\log n)$$

Spostrzeżenie: jeśli wylosujemy n liczb z $[1; M]$, to prawdopodobieństwo że ostatnia z ich jest największa nie przekracza $\frac{1}{n}$

Z tego wynika, że jeśli czytamy losowych liczb, i utrzymujemy obecne maksimum, to oczekiwana liczba zmian tego maksimum to

$$\sum_{i=1}^n \frac{1}{i} = O(\log n)$$

Oczywiście jeśli utrzymujemy parę $(\min; \max)$, to oczekiwana liczba zmian któregośkolwiek komponentu tej pary to również $O(\log n)$.

Czytamy ciąg od prawej do lewej. Gdy jesteśmy na pozycji i utrzymujemy stos zawierający takie pozycje, na których zmienia się maksimum ciągu $a[i; \dots; j]$. Analogicznie utrzymujemy drugi stos dla minimum.

Czytamy ciąg od prawej do lewej. Gdy jesteśmy na pozycji i utrzymujemy stos zawierający takie pozycje, na których zmienia się maksimum ciągu $a[i; \dots; j]$. Analogicznie utrzymujemy drugi stos dla minimum.

Światło możemy aktualizować nasze stosy gdy przesuwamy obserwację z poprzedniego slajdu ich rozmiar zawsze będzie $O(n)$.

Czytamy ciąg od prawej do lewej. Gdy jesteśmy na pozycji i utrzymujemy stos zawierający takie pozycje, na których zmienia się maksimum ciągu $a[i; \dots; j]$. Analogicznie utrzymujemy drugi stos dla minimum.

Możemy aktualizować nasze stosy gdy przesuwamy obserwację z poprzedniego slajdu ich rozmiar zawsze będzie $O(\log n)$.

Stosy pozwalają nam rozłożyć wszystkie przedziały o lewym końcu i w pogrupować je po parze $(\min; \max)$ na $O(\log n)$ grup. Grupując tak dla każdego otrzymujemy podział wszystkich $O(n^2)$ podprzedziałów na $O(n \log n)$ grup (każda grupa ma to samo minimum i maksimum).

Zamiatamy wartości od M do 1. Gdy rozważamy wartość x to najpierw dodajemy do naszej struktury wszystkie grupy $\mu_n = x$, a następnie odpowiadamy na zapytania $b = x$.

Zamiatamy wartości od M do 1. Gdy rozważamy wartości x to najpierw dodajemy do naszej struktury wszystkie grupy $\min = x$, a następnie odpowiadamy na zapytania $b = x$.

Nasza struktura musi obsługiwać operacji dodania grupy o zadanej i pewnej liczności, oraz zapytania o sumę licznosci grup $\max x$. Do tego wystarczy proste drzewo przedziałowe.

Zamiatamy wartości od M do 1. Gdy rozważamy wartość x to najpierw dodajemy do naszej struktury wszystkie grupy $\min = x$, a następnie odpowiadamy na zapytania $b = x$.

Nasza struktura musi obsługiwać operacji dodania grupy o zadanej i pewnej liczności, oraz zapytania o sumę liczności grup $\max x$. Do tego wystarczy proste drzewo przedziałowe.

Wykonujemy $O(n \log n)$ operacji na drzewie, więc złożoność rozwiązania to $O(n \log^2 n)$.

Zadanie H

Oscypki

Zgłoszeń: 81

Zaakceptowanych: 31

Pierwsze rozwiązanie:

uwr01 [Rzepecki, Górniak, Agrawal]

00:12:29*

Autor: Krzysztof Maziarz

Zadanie I

Henryk Portier i Promie« Palindromiczny

Zgłoszeń: 78

Zaakceptowanych: 24

Pierwsze rozwiązanie:

uj4 [Grzybowska, Rajtar, Burczy«ski]

00:29:06

Autor: Krzysztof Maziarz

Jest pewne słowo s z n znaków, $n \leq 10^6$. Nie znamy jednak tego słowa, a tylko promienie palindromiczne, czyli dla każdego $i \in \{1, \dots, n\}$ najdłuższego palindromu o środku i . Zadaniem jest odtworzyć słowo s . Jeśli jest więcej rozwiązań, trzeba wypisać wszystkie.

Jest pewne słowo w z n znaków, $n \geq 1$. Nie znamy jednak tego słowa, a tylko promienie palindromiczne, czyli dla każdego $i \in \{1, \dots, n\}$ najdłuższego palindromu o środku w_i . Zadaniem jest odtworzyć słowo w . Jeśli jest więcej rozwiązań, trzeba wypisać wszystkie.

Pierwsze dwa znaki to 00, 01, 10 lub 11. Sprawdźmy wszystkie te możliwości.

Jest pewne słowo A z alfabetu $\Sigma = \{0, 1\}$. Nie znamy jednak tego słowa, a tylko promienie palindromiczne, czyli dla każdego $i \in \mathbb{N}$ najdłuższego palindromu o środku $A[i]$. Zadaniem jest odtworzyć słowo A { jeżeli jest więcej rozwiązań, trzeba wypisać wszystkie.

Pierwsze dwa znaki to 00, 01, 10 lub 11. Sprawdźmy wszystkie te możliwości.

Dla $i \geq 3$ możemy wyznaczyć $A[i]$ { jeżeli promień $w(A[i-1])$ jest równy co najmniej 1, to musi być $A[i] = A[i-2]$. Jeżeli jest równy 0, to musi być $A[i] \in A[i-2]$, co teoretycznie wyznacza $A[i]$ jednoznacznie.

Czyli na podstawie pierwszych dwóch znaków i promieni palindromiczny wyznaczamy całe słowa. Ale nie mamy gwarancji, że nasze słowo faktycznie pasuje do podanych promieni.

Dla każdego z 4 otrzymanych słów sprawdzamy zatem, czy dla niego wyszaby takie promienie, jak podane w zadaniu. Słuchamy do tego tzw. algorytm Manachera, ale można też radzić sobie bez niego (np. hashowaniem).

Ciekawostka: zawsze jest albo 0, albo 4 rozwiązania.

Zadanie J

Anteny

Zgłoszeń: 4

Zaakceptowanych: ??

Pierwsze rozwiązanie:
?

Autor: Daniel Goc

Dany jest wielokąt wypukły im punktów w środku. Mamy ciąg zapyta« postaci $\{a_n\}$ dla danej pary boków wyznaczyc liczbę prostych przechodzących przez pewne dwa spośród tych punktów".

Wadze 3 punkty nie są współliniowe.

Dany jest wielokąt wypukły im punktów w środku. Mamy cięgi zapyta« postaci ydla danej pary boków wyznaczyć liczbę prostych przechodzących przez pewne dwa spośród tych punktów".

adne 3 punkty nie są współliniowe.

Dany jest wielokąt wypukły i n punktów w środku. Mamy ciąg zapytań postaci: „dla danej pary boków wyznaczyc liczbę prostych przechodzących przez pewne dwa spośród tych punktów”.

Wadze 3 punkty nie są współliniowe.

Dany jest wielokąt wypukły i n punktów w środku. Mamy cięgi zapyta« postaci ij dla danej pary boków wyznaczyć liczbę prostych przechodzących przez pewne dwa spośród tych punktów».

Ważne: 3 punkty nie są współliniowe.

Rozwiązanie: obsługujemy każde zapytanie osobno w czasie $O(n \log n)$.

$$\begin{aligned}
 & \# \text{ prostych przecinaj} \text{cych bok} a^0 \text{ oraz } b^0 = \\
 & \quad \# \text{ prostych poni} \text{»ej odcink} a^0 b \\
 & \quad - \# \text{ prostych poni} \text{»ej odcink} a^0 b^0 \\
 & \quad - \# \text{ prostych poni} \text{»ej odcink} a^0 b \\
 & \quad + \# \text{ prostych poni} \text{»ej odcink} a^0 b^0
 \end{aligned}$$

Ile prostych jest poniżej odcinka?

~~Ile prostych jest poniżej odcinka ab ?~~

Zostawmy tylko punkty poniżej odcinka ab .

~~Ile prostych przecina odcinek ab ?~~

Ile prostych jest poniżej odcinka ab ?

Zostawmy tylko punkty poniżej odcinka ab .

Ile prostych przecina odcinek ab ?

Jaki warunek musi spełniać punkt, by prosta przecinała odcinek ab ?

~~Ile prostych jest poniżej odcinka ab ?~~

Zostawmy tylko punkty poniżej odcinka ab .

~~Ile prostych przecina odcinek ab ?~~

Jaki warunek musi spełniać punkt p , by półprosta px przecinała odcinek ab ?

Ile prostych jest poniżej odcinka ab ?

Zostawmy tylko punkty poniżej odcinka ab .

Ile prostych przecina odcinek ab ?

Jaki warunek musi spełniać punkt, by pół prosta przecinała odcinek ab ?

Punkt y musi należeć do trójkąta axb .

WKW na przecięciu półprostej z odcinkiem ab :

Punkt y musi należeć do trójkąta axb . \emptyset

W porządku kątowym wokół a punkt y musi być na lewo od punktu x ,
zaś w porządku kątowym wokół b punkt y musi być na prawo od punktu x .

WKW na przecięciu prostej z odcinkiem ab :

w porządku kątowym wokół a punkty $x; y$ muszą leżeć INACZĘJ NIŻ w
porządku kątowym wokół b .

Chcemy policzyć parę $x; y$, leżące względem siebie w jednym porządku
inaczej niż w drugim.

Problem sprowadza się do policzenia inwersji w ciągu, który rozwiązuje się
w czasie $O(m \log m)$ np. za pomocą algorytmu mergesort

Zadanie K Duch

Zgłoszeń: 21

Zaakceptowanych: ??

Pierwsze rozwiązanie:
?

Autor: Krzysztof Maziarz

Dane są prostokąty, każdy poruszający się ruchem liniowym z jakimś wektorem prędkości. Policz największe pole przecięcia prostokątów w każdym z zadanych przedziałów czasu.

Każdy prostokąt daje cztery niezależne ograniczenia (płaszczyzny) na przecięcie prostokątów: dolne i górne ograniczenie oraz x i y .

Skupmy się na analizowaniu i wyznaczaniu ograniczeń

Każdy prostokąt wyznacza następujące ograniczenia w momencie

$$x = x_1 + t \cdot v_x$$

$$x = x_2 + t \cdot v_x$$

Na ograniczeniach dolnych daje nam funkcji liniowych (płaszczyzn), to samo dla górnych.

Wysokość obszaru pomiędzy ograniczeniami dolnymi a górnymi jest równa szerokości przecięcia prostokątów z zadania, co nazwiemy $s_y(t)$ dla momentu t .

Wysokość obszaru pomiędzy ograniczeniami dolnymi a górnymi jest równa szerokości przecięcia prostokątów z zadania, co nazwiemy $szer(t)$ dla momentu t .

Funkcja $szer(t)$ jest bitoniczna, kawałkami liniowa oraz wklęsła, o ile ograniczymy się do przedziału czasu gdzie jest to funkcja niezerowa.

Funkcja $wys(t)$ (dla współrzędnych) spełnia podobne własności.
Interesuje nas maksymalizowanie pola przecięcia czyli:

$$pole(t) = szer(t) \cdot wys(t)$$

co jest bitoniczną funkcją kwadratową.

Funkcja $wys(t)$ (dla współrzędnych) spełnia podobne własności.
Interesuje nas maksymalizowanie pola przecięcia czyli:

$$pole(t) = szer(t) \cdot wys(t)$$

co jest bitoniczną funkcją kwadratową.

Dowód bitoniczności pozostawiamy czytelnikowi.

Funkcja $\phi(t)$ nie musi być ani wypukła ani wklęsła.
(a nawet różnie bywa)

Funkcja $\rho(t)$ nie musi być ani wypukła ani wklęsła.
(a te schodki nie są idealnie poziome)

Rozwiązanie I (bez bitoniczności)

Zbieramy ograniczenia n i wyznaczamy przecięcie półpraszczyn, to samo dla y . Dzielimy czas na $O(n)$ przedziałików, takich że w każdym przedziale $(t, t+1]$ oraz $(t, t-1]$ są funkcjami liniowymi (wtedy ich iloczyn jest funkcją kwadratową).

W każdym przedziale szukamy maksimum wzorem lub wyszukiwaniem ternarnym, budujemy na tych wartościach drzewo przedziałowe i w $O(\log n)$ odpowiadamy na zapytania, uważając na kółki przedziału zapytania.

Da się łatwiej. Skoro funkcja $f(t)$ jest bitoniczna, to kusi wyszukiwanie ternarne, by znaleźć globalne maksimum.

Ale nie da się wyszukiwać ternarnie po funkcji, która ma remis poza maksimum!

Da się łatwiej. Skoro funkcja $pole(t)$ jest bitoniczna, to kusi wyszukiwanie ternarne, by znaleźć globalne maksimum.

Ale nie da się wyszukiwać ternarnie po funkcji, która ma remis po maksimum!

...więc ograniczamy się do przedziału czasu, gdzie wartości są niezerowe. Tam funkcja $pole(t)$ ściśle rośnie, potem być może ma remis na maksimum, potem ściśle maleje.

Rozwiązanie II (z bitonicznością)

Po znalezieniu przecięcia półpłaszczyzn wyszukujemy ternarnie (lub binarnie po pochodnej) globalne maksimum.

Jeśli zapytanie zawiera ten optymalny moment, to znamy od razu wynik. Jeśli nie, to wystarczy rozważyć tylko początek i koniec przedziału.

W tych dwóch momentach liczymy wynik przez policzenie $szer(t)$ i $wys(t)$ (wyszukujemy binarnie odcinek otoczki w którym ląduje t).



Złożoność obu rozwiązań to zgrubsza $O(n \log n)$. Rozwiązanie II ma logarytm z trochę większej wartości, bo musimy zrobić ternary search po zakresie (i do zadanej dokładności).

Ciekawostka: Rozwiązanie I da się zaimplementować w arytmetyce liczb wymiernych.



Zadanie L

Obwarzanek

Zgłoszeń: 11

Zaakceptowanych: 2

Pierwsze rozwiązanie:

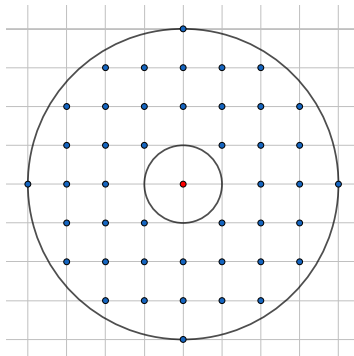
uw1 [Kondraciuk, Skiba, Paluszek]

02:53:11

Autor: Krzysztof Maziarz



Dla punktu kratowego $(a; b)$ i liczb całkowitych nieujemnych L oraz R , rozważamy zbiór punktów kratowych których odległość od $(a; b)$ jest w przedziale $(L; R]$. Każdy zbiór który można uzyskać w opisany sposób dla pewnych $a; b; L; R$ nazywamy *obwarzankiem*.



Zaczynamy od pustego zbioru punktów S , i n razy dodajemy do niego nowy punkt kratowy. Po każdej takiej operacji należy stwierdzić, czy obecny zbiór S jest obwarzankiem.

Dodatkowo, mamy *bardzo mało dostepnej pamięci* – nie jesteśmy nawet w stanie utrzymywać w pamięci zbioru S .

Za to mamy gwarancję, że wszystkie punkty mają niezbyt duże współrzędne (na moduł nie przekraczające $C = 5000$).



Możemy utrzymywać najmniejszą i największą współrzędną x po punktach znajdujących się w S ($l_x; r_x$), oraz analogicznie dla y ($l_y; r_y$).

Warunkiem koniecznym aby obecny zbiór punktów był obwarzankiem jest $r_x - l_x = r_y - l_y$. Ponadto, możemy wyliczyć zewnętrzny promień

$$R = \frac{r_x - l_x}{2}$$

oraz środek

$$(a; b) = \left(\frac{l_x + r_x}{2}; \frac{l_y + r_y}{2} \right)$$



Założmy, że dla każdego $r \in \{1; 2; \dots; 5000\}$ znamy liczbę punktów kratowych zawartych w kole o środku w $(0; 0)$ i promieniu r . Wtedy mając wyliczony promień zewnętrzny R , i znając liczbę wczytanych punktów, możemy jednoznacznie wyznaczyć L .

Znamy już teraz wartości $a; b; L; R$ – albo S jest dokładnie takim obwarzankiem, albo nie jest obwarzankiem wcale.



By odpowiedzieć na pytanie czy S faktycznie jest obwarzankiem o zadanych parameterach, musimy utrzymywać jeszcze jeden rodzaj informacji. Niech p będzie liczbą pierwszą, a $h(x; y)$ pewną funkcją hashującą $\mathbb{Z}^2 \rightarrow \mathbb{Z}_p$.

Zbiór punktów S hashujemy sumując h po jego elementach:

$$\text{hash}(S) = \sum_{(x,y) \in S} h(x; y) \pmod p$$

Zakładając, że $h(x; y)$ jesteśmy w stanie wyliczyć w czasie stałym, możemy bez problemu utrzymywać wartość $\text{hash}(S)$.



Żeby S był zadany obwarzankiem, musi zachodzić

$$\text{hash}(S) = (\text{circHash}(a; b; R) - \text{circHash}(a; b; L)) \pmod p$$

gdzie $\text{circleHash}(a; b; r) = \text{hash}(f(x; y) : \text{dist}((x; y); (a; b)) < r)g$.

Założmy, że znane nam są wartości $\text{circleHash}(0; 0; r)$ dla $r \in \{1; 2; \dots; 5000\}g$. Jeśli funkcja h będzie miała taką własność, że znając sumaryczny hash zbioru możemy wyznaczyć hash tegoż zbioru po przesunięciu jego wszystkich punktów o zadany wektor, to z $\text{circleHash}(0; 0; r)$ wyznaczymy $\text{circleHash}(a; b; r)$.



Czas wybrać funkcję h . Niech

$$h(x; y) = r^x s^y \pmod{p}$$

gdzie r i s są stałymi wylosowanymi jednostajnie z $[1; p-1]$.

Po odpowiednim preprocessingu, $h(x; y)$ jesteśmy w stanie liczyć w czasie stałym; ponadto, jeśli przesuniemy S o wektor $(a; b)$, to $hash(S)$ zmieni się na $r^a s^b hash(S)$.



Podczas naszego rozwiązania założyliśmy, że dla każdego $r \in \{1; 2; \dots; 5000\}$ znamy liczbę punktów kratowych w kole o promieniu r i środku w $(0; 0)$, oraz sumaryczny hash tych punktów.

Wartości te możemy policzyć na samym początku, wykonując preprocessing w czasie $O(C^2)$.

Złożoność: $O(C^2 + n \log C)$ (po drobnych optymalizacjach $O(C^2 + n)$).



Dlaczego to działa?

- szansa, że dla dwóch różnych zbiorów A, B zajdzie $hash(A) = hash(B)$ jest rzędu $O(\frac{C}{p})$ (z lematu Schwartz–Zippela)
- szansa, że zbiór S błędnie sklasyfikujemy jako obwarzanek, nie przekracza $O(\frac{C^2}{p})$



Jury zawodów

Kamil „Errichto” Dębowski
Lech Duraj
Grzegorz Guśpiel
Vladyslav Hlembotskyi
Bartosz Kostka
Krzysztof Maziarz
Adam Polak



Betatesterzy

Jan Gwinner
Witold Jarnicki
Mateusz Radecki
Maciej Wawro

Dzi kujemy!

