

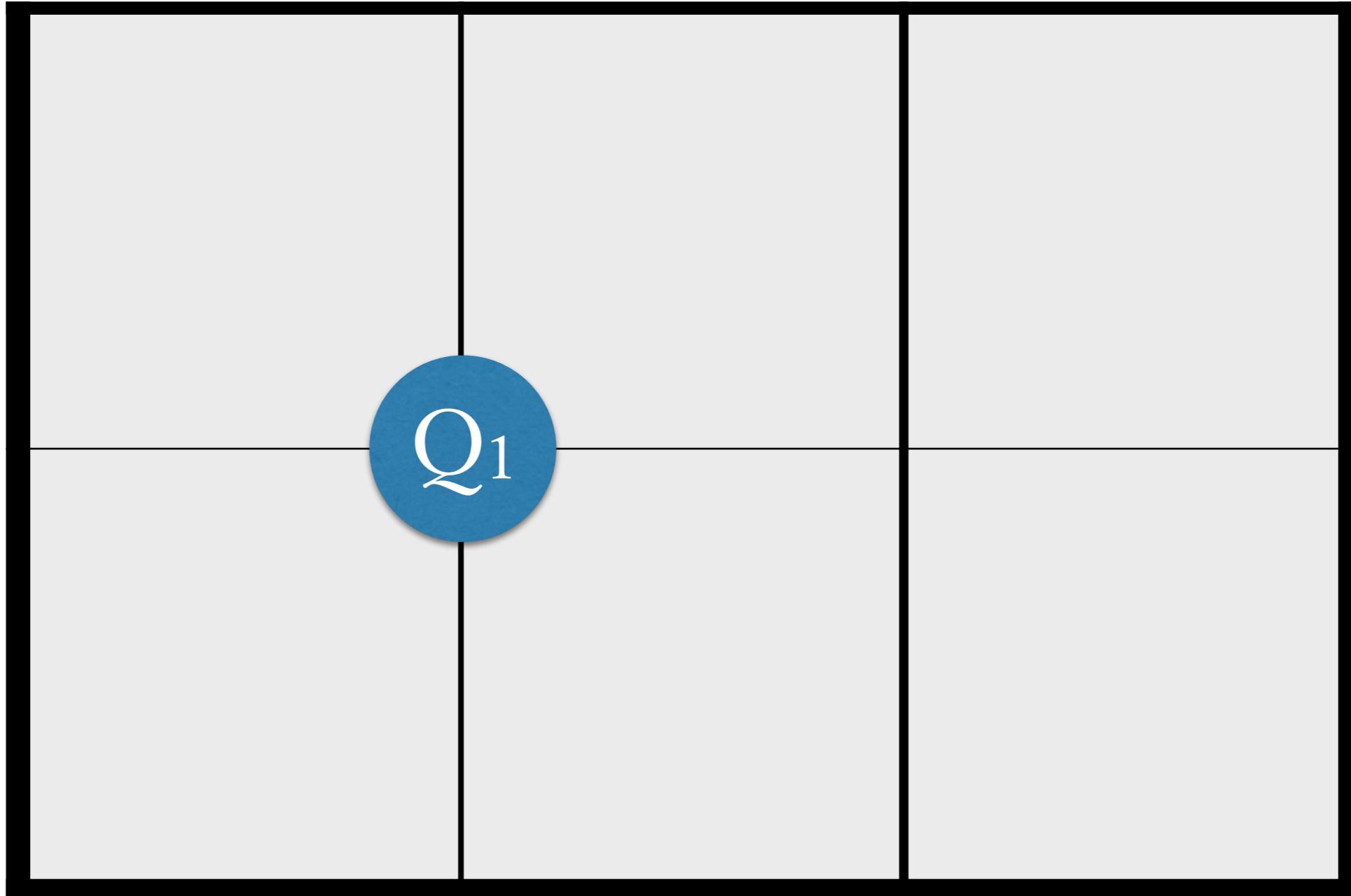
Abduction 2 解説

tozangezan

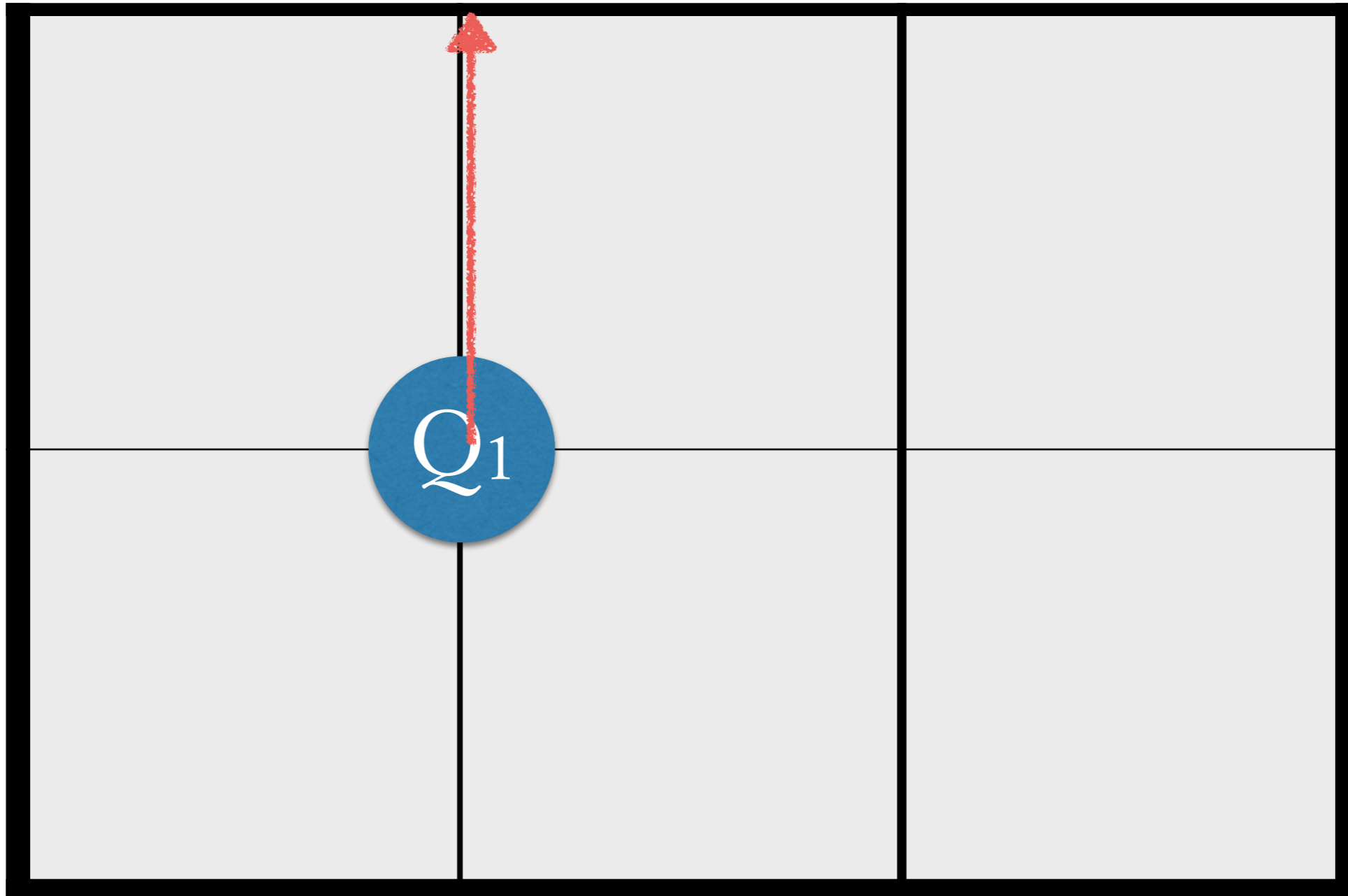
問題概要

- ・ $H * W$ のグリッドの辺上を、ある始点から移動を行う
- ・ 最初はどの方向にでも移動できる
- ・ 交差点に差し掛かった時、より人通りの多い道を選んで(曲がる/直進)する
- ・ Q 個の始点が与えられた時、移動可能な最長経路の長さを求めよ

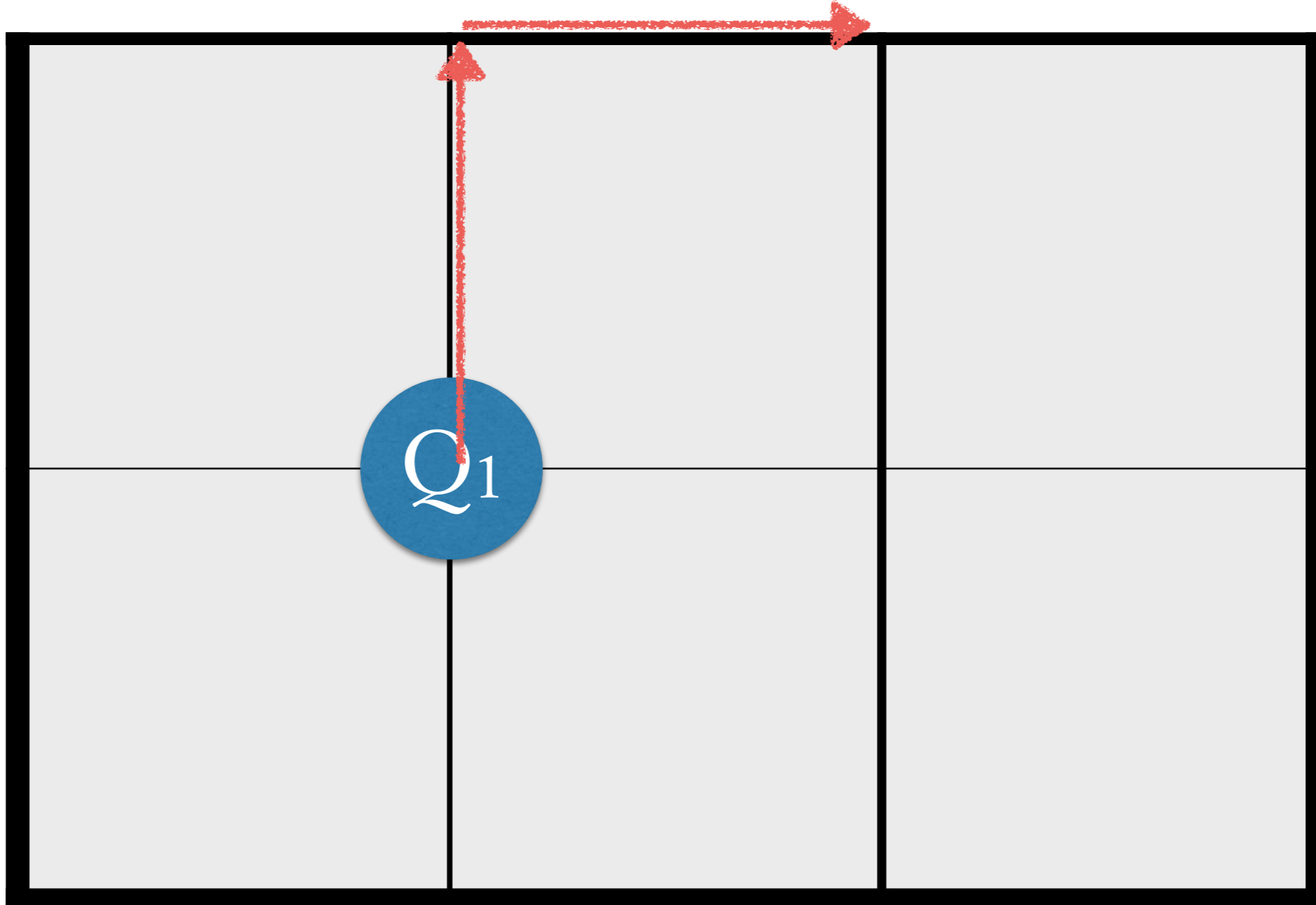
例



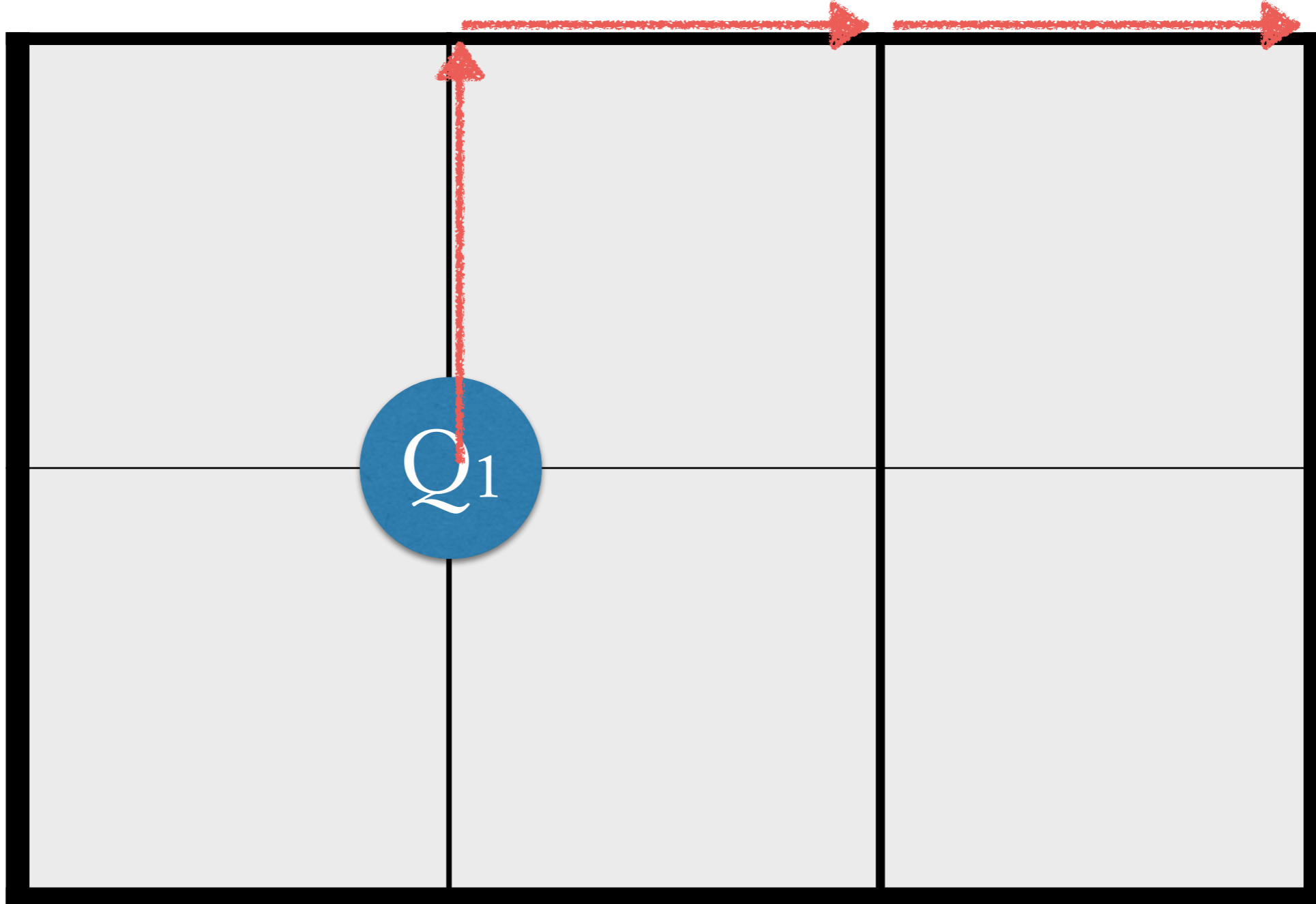
例



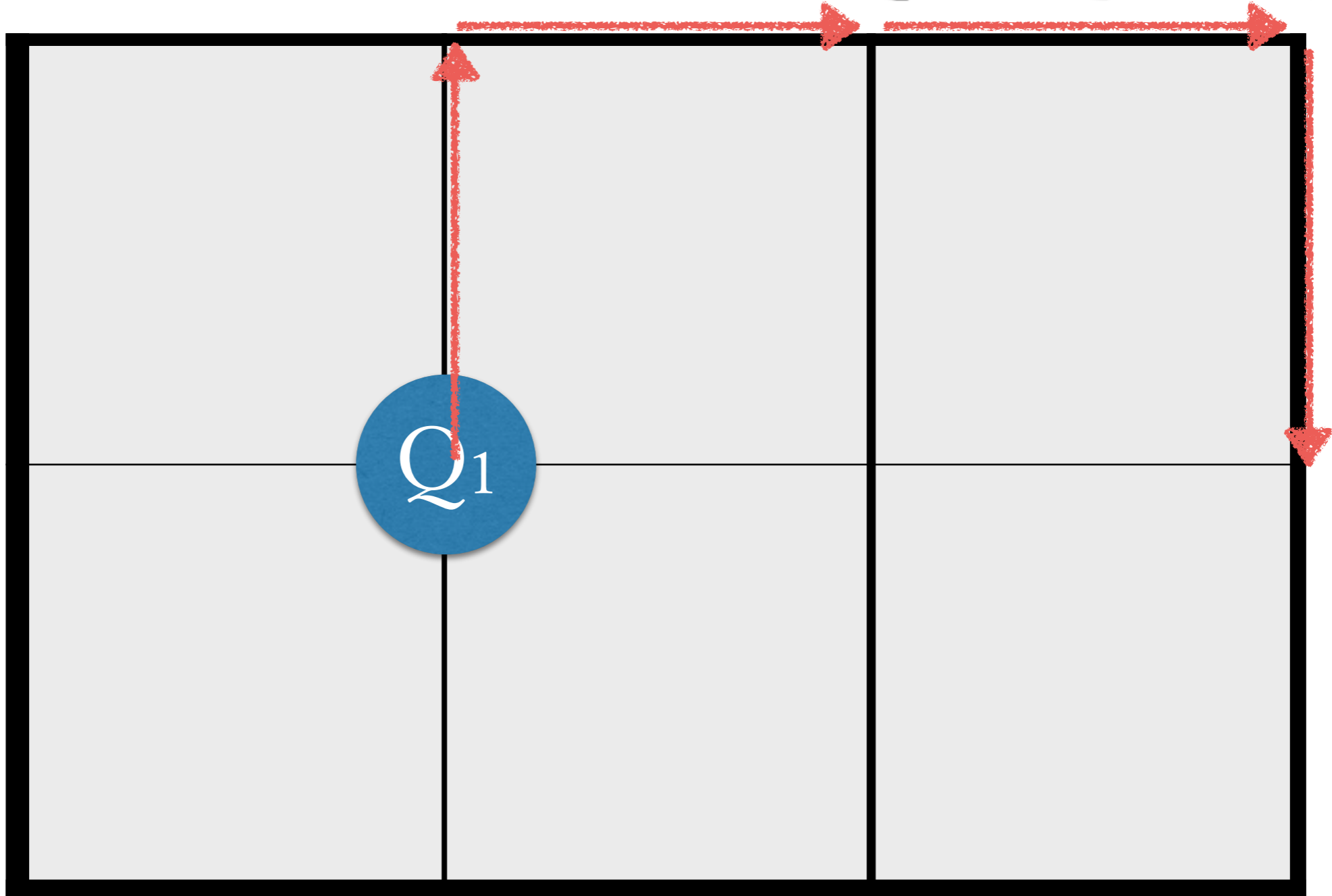
例



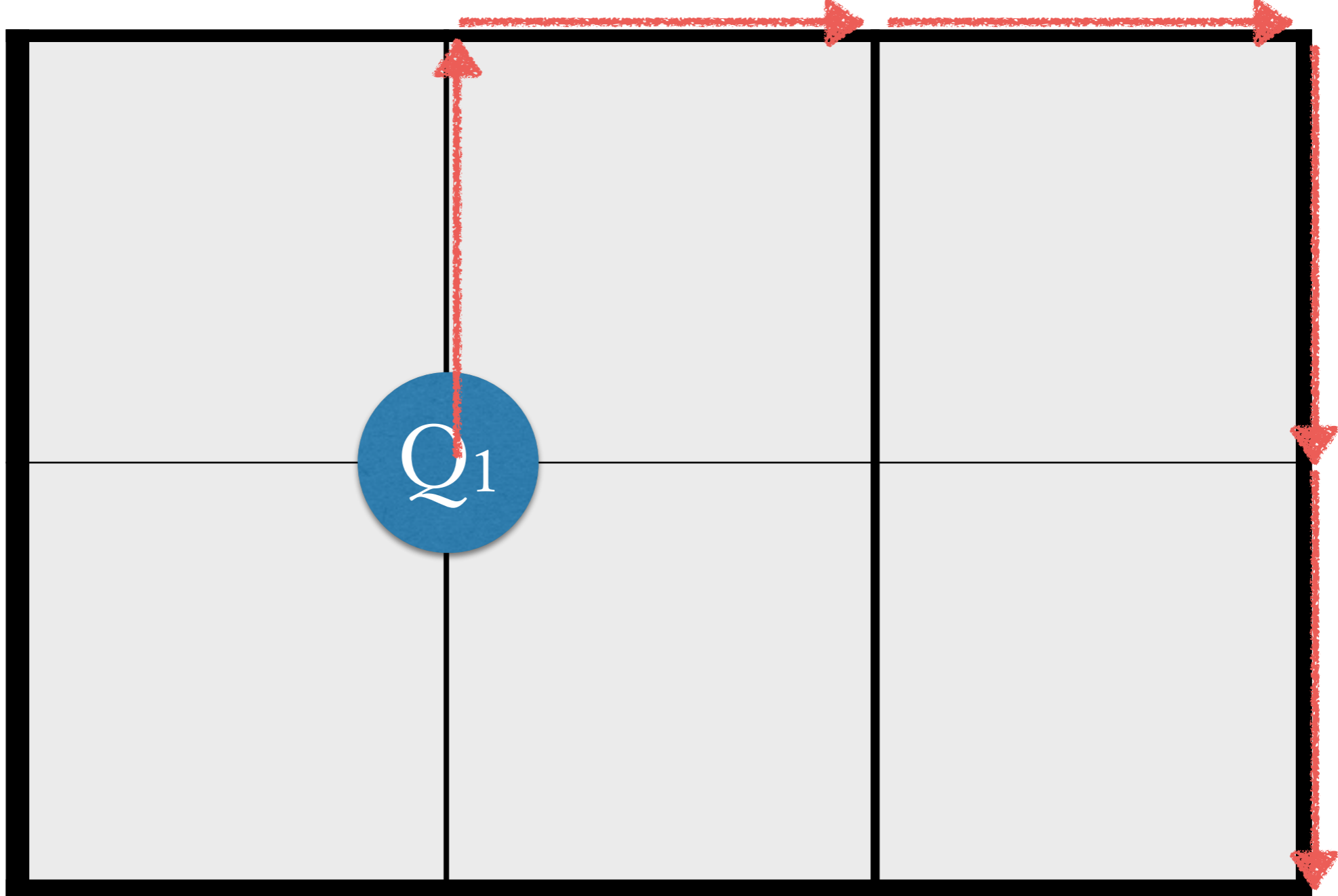
例



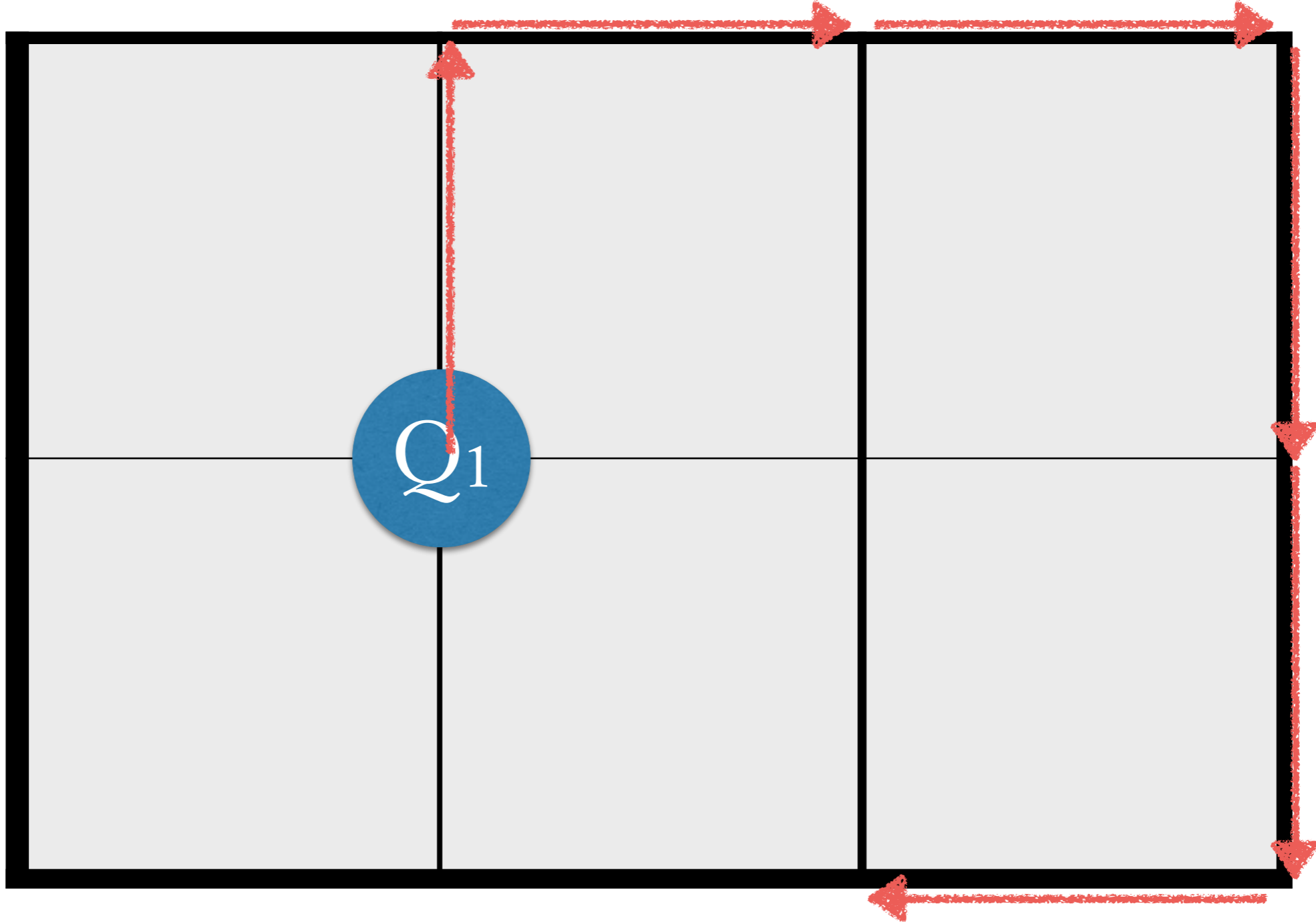
例



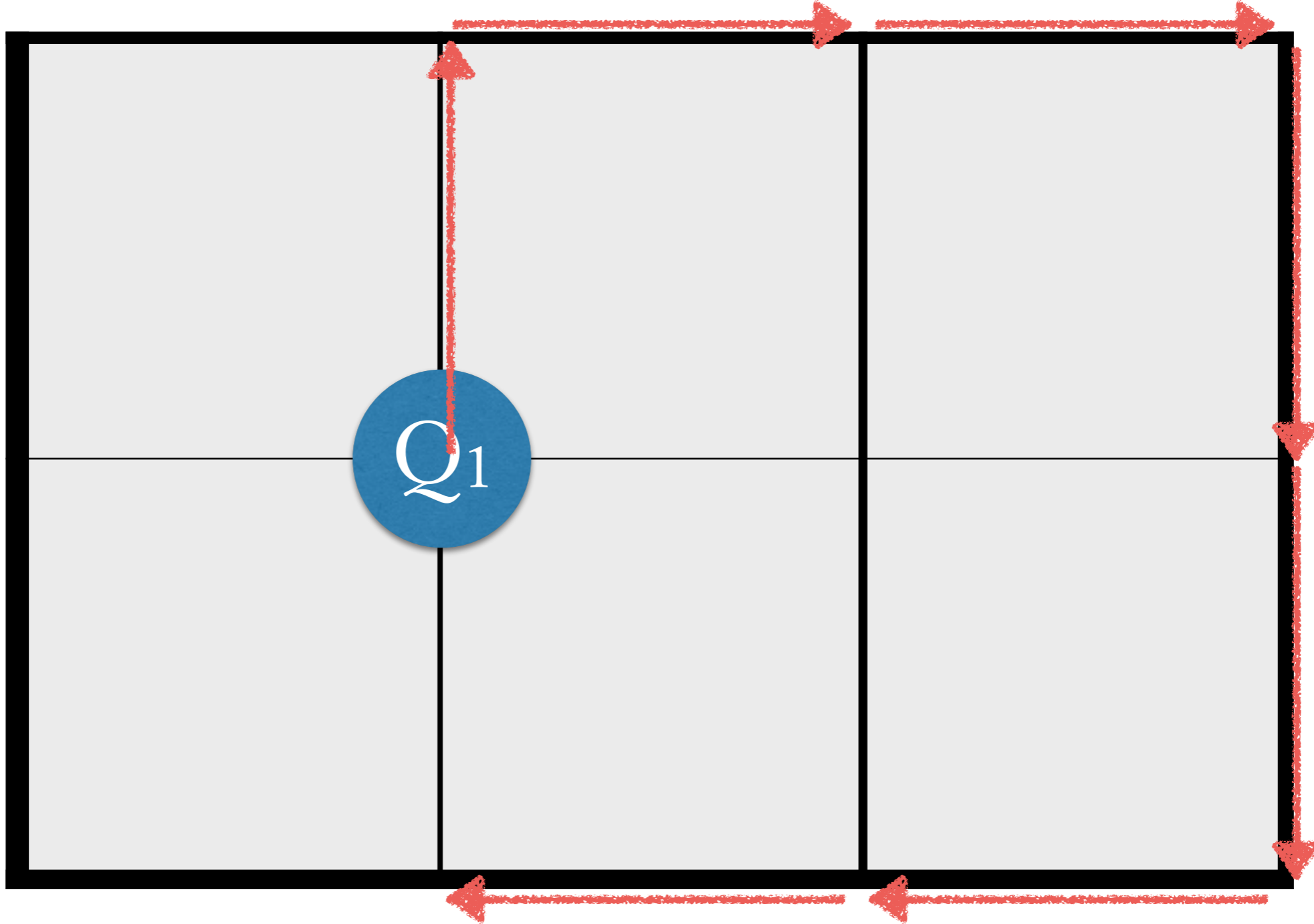
例



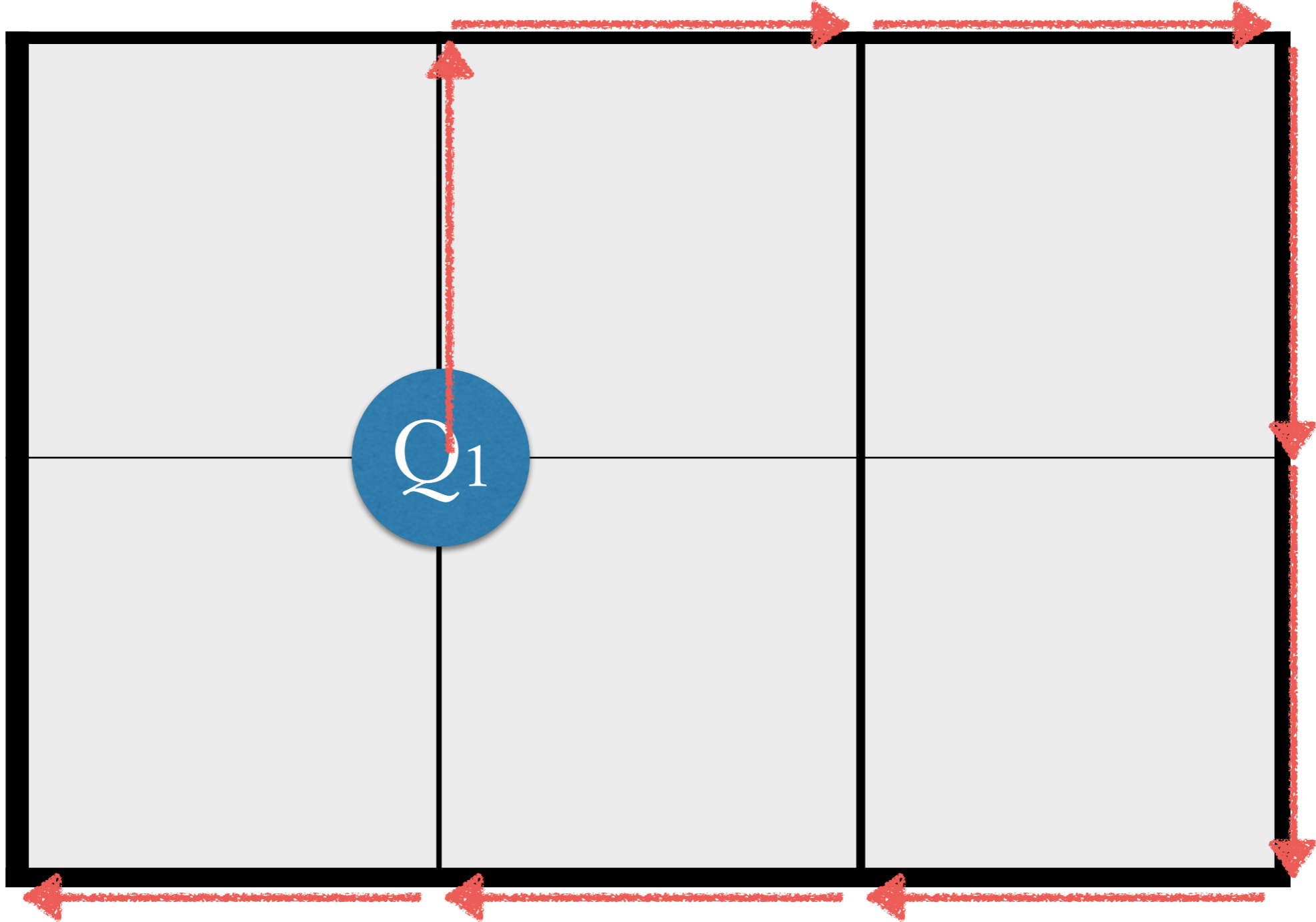
例



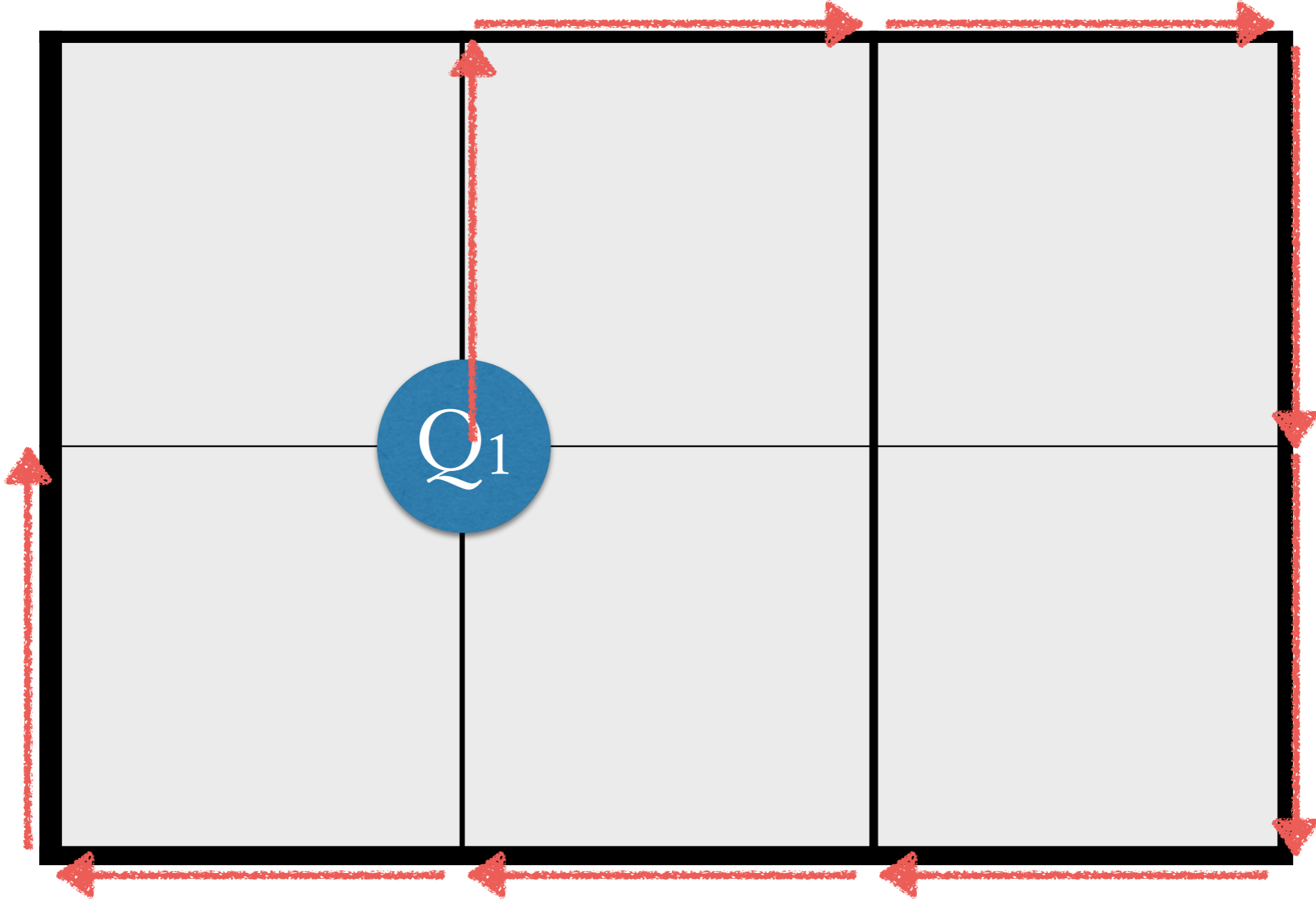
例



例

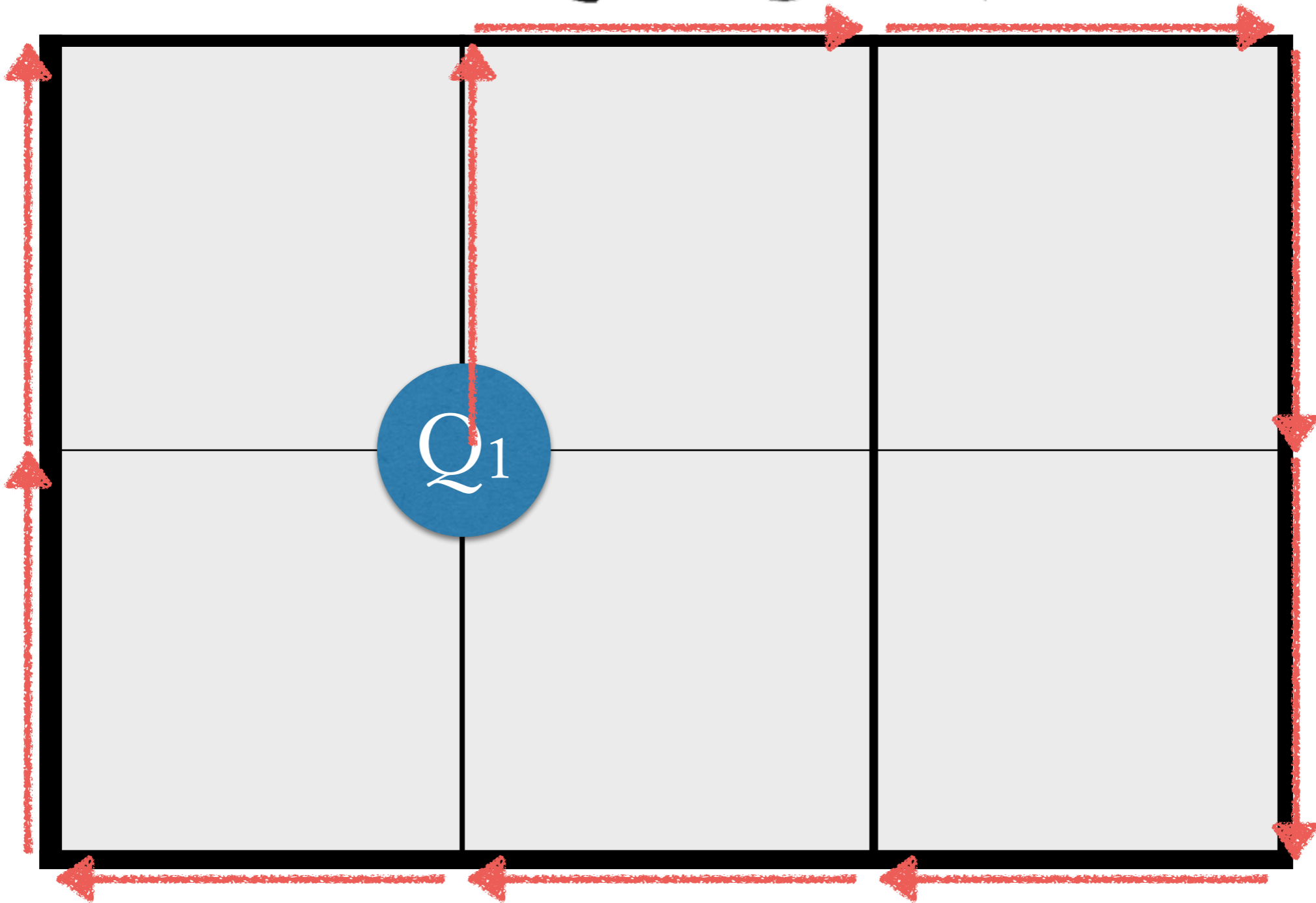


例





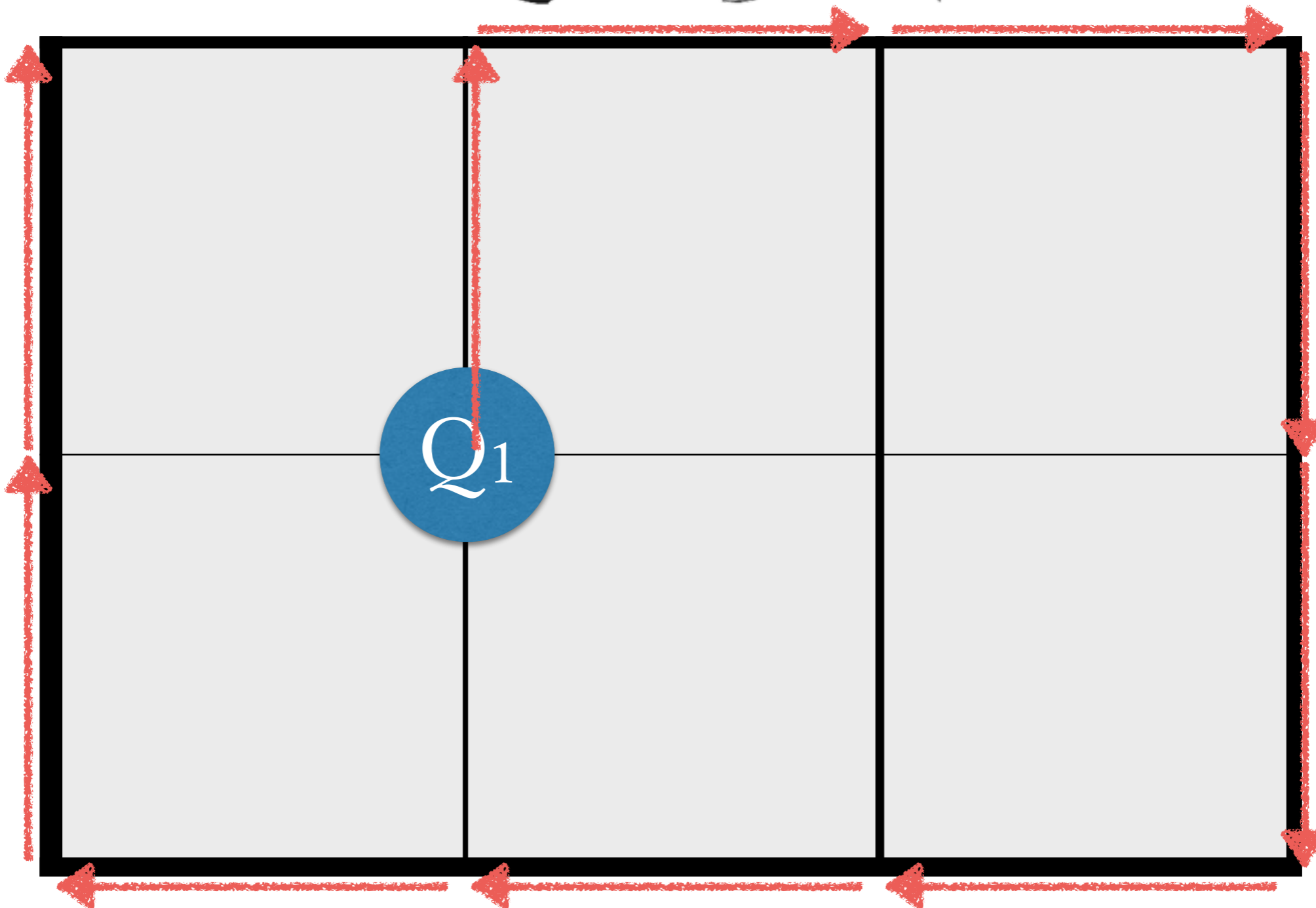
例



答え: 10



例



解法 1

- ・ DFSする
- ・ $\text{solve}(i,j,\text{方向})$: 交差点 (i,j) からある方向を向いて出発したときの最大値
- ・ $\text{solve}(i,j,\text{方向}) = \max(\text{solve}(i',j',\text{方向}'_1), \text{solve}(i',j',\text{方向}'_2)) + 1$ 的な感じ
- ・ 行き止まりでは $\text{return } 0$;

何点取れるでしょうか？

13点

計算量？

- ・ 13点: $H, W \leq 8, Q = 1$
- ・ 分岐する回数が多めに見積もっても 16 回くらい
- ・ いつでも 2 通りに分岐できたとしても 216 通りくらい
- ・ 全通りを試しても余裕で間に合う

解法 2

- ・ 解法 1 をメモ化する
- ・ Q 回クエリがあるが、メモ化した値はクエリによって変わらないので、DP テーブルをクエリごとに初期化する必要はない

何点取れるでしょうか？

27点

計算量？

- ・ 27点: $H, W \leq 2,000$
- ・ 状態数が $O(HW)$ の DP となる
- ・ 遷移は $O(1)$ (隣の交差点に移動するだけ)
- ・ 計算量は $O(HW)$ なので間に合う

解法 3

- ・ 直進するだけの交差点をスキップ
- ・ $\text{dfs}(i,j,\text{方向})$ からは、その方向に進んで最初に曲がる場所を探し、曲がった先に対し $\text{dfs}(i',j',\text{方向}')$ を呼ぶ
- ・ どうやってスキップしよう？

Sparse Table

- $a[i][j]$: $[i, i+2^j)$ における $A[i]$ の最大値
- ↑の表は、ダブリングのようにして計算できる
- ある点からどこまでいけるかも、これを j から大きい順に回していけば移動先が見つかる
- segtree上で二分探索するよりも楽
- 計算量は前処理 $O(N \log N)$ 、クエリ $O(\log N)$

何点取れるでしょうか？

何点取れるでしょうか？

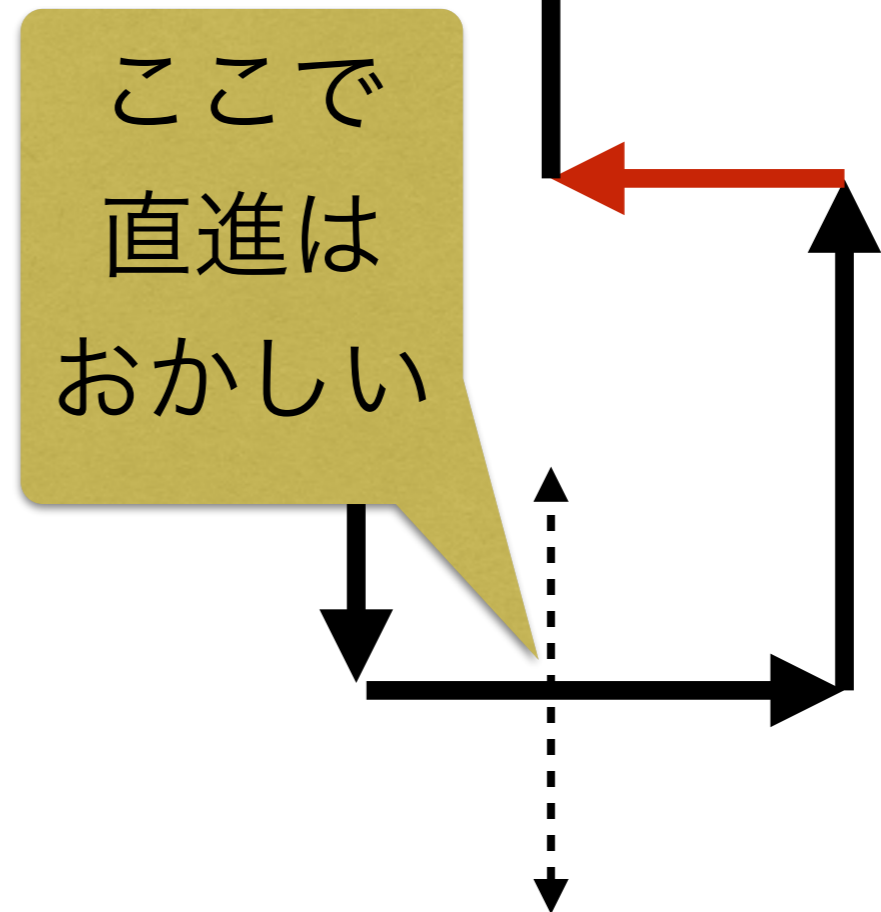
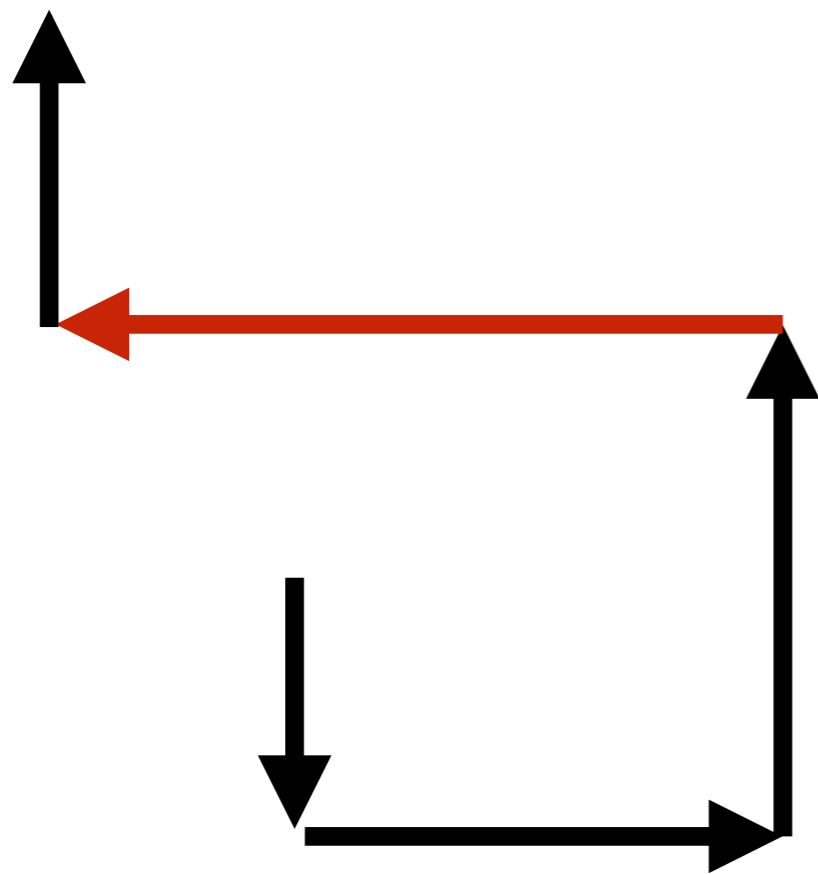
100点

計算量？

- ・ 計算量解析は自明ではない
- ・ とりあえず状態数はいくつだろうか？

動き方

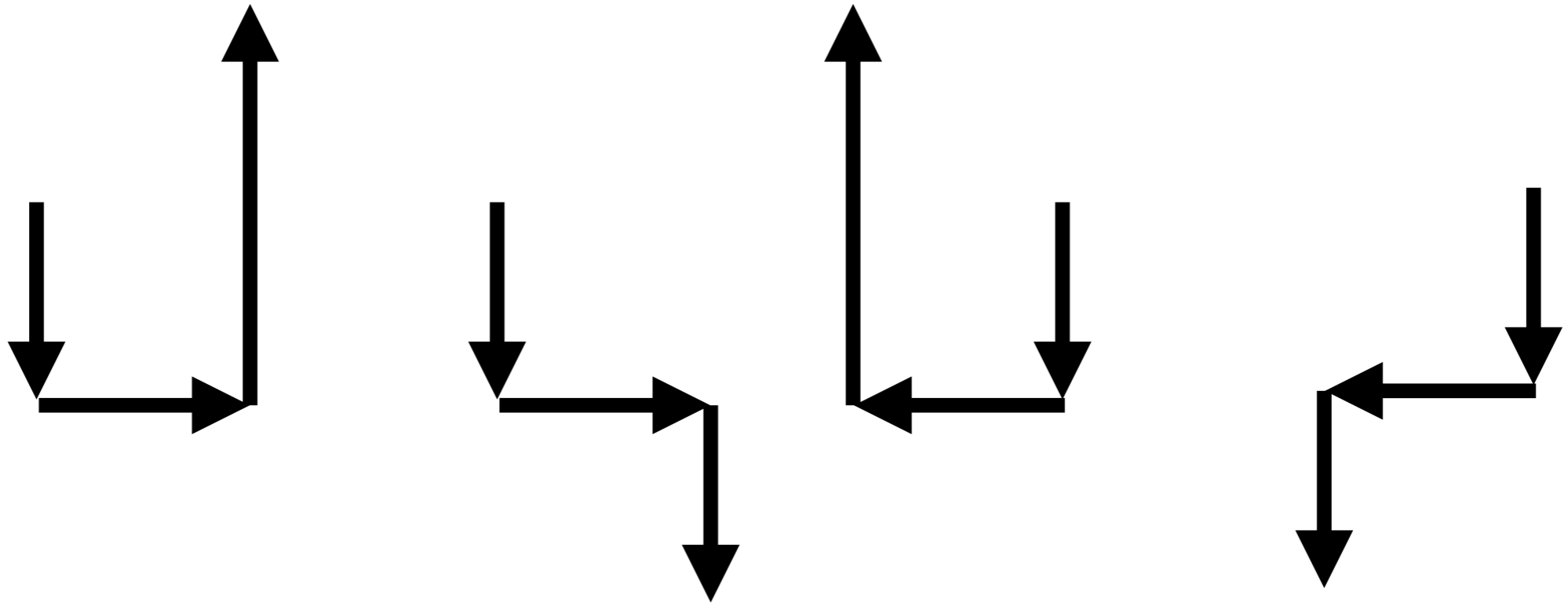
- ・ 右のような動き方はない



状態数の解析

- ・ DFS で計算していく時、何回 DFS 回数と呼んだ内部での状態かを、「深さ」と言うことにする
- ・ 深さ i までの状態数は、いくらになるだろう？

例: 深さ 3

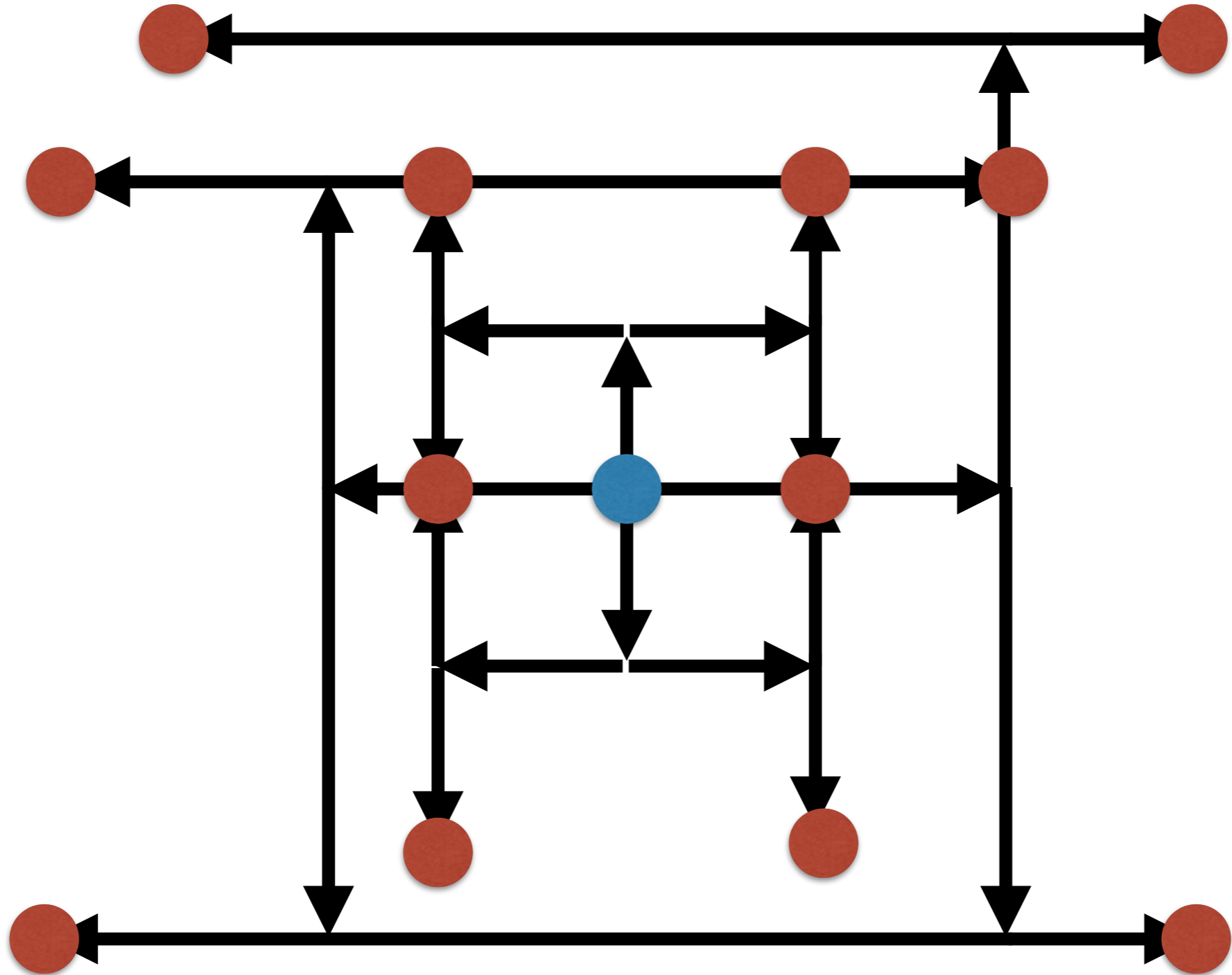


(向きを変えると 4 倍)

例: 深さ 3

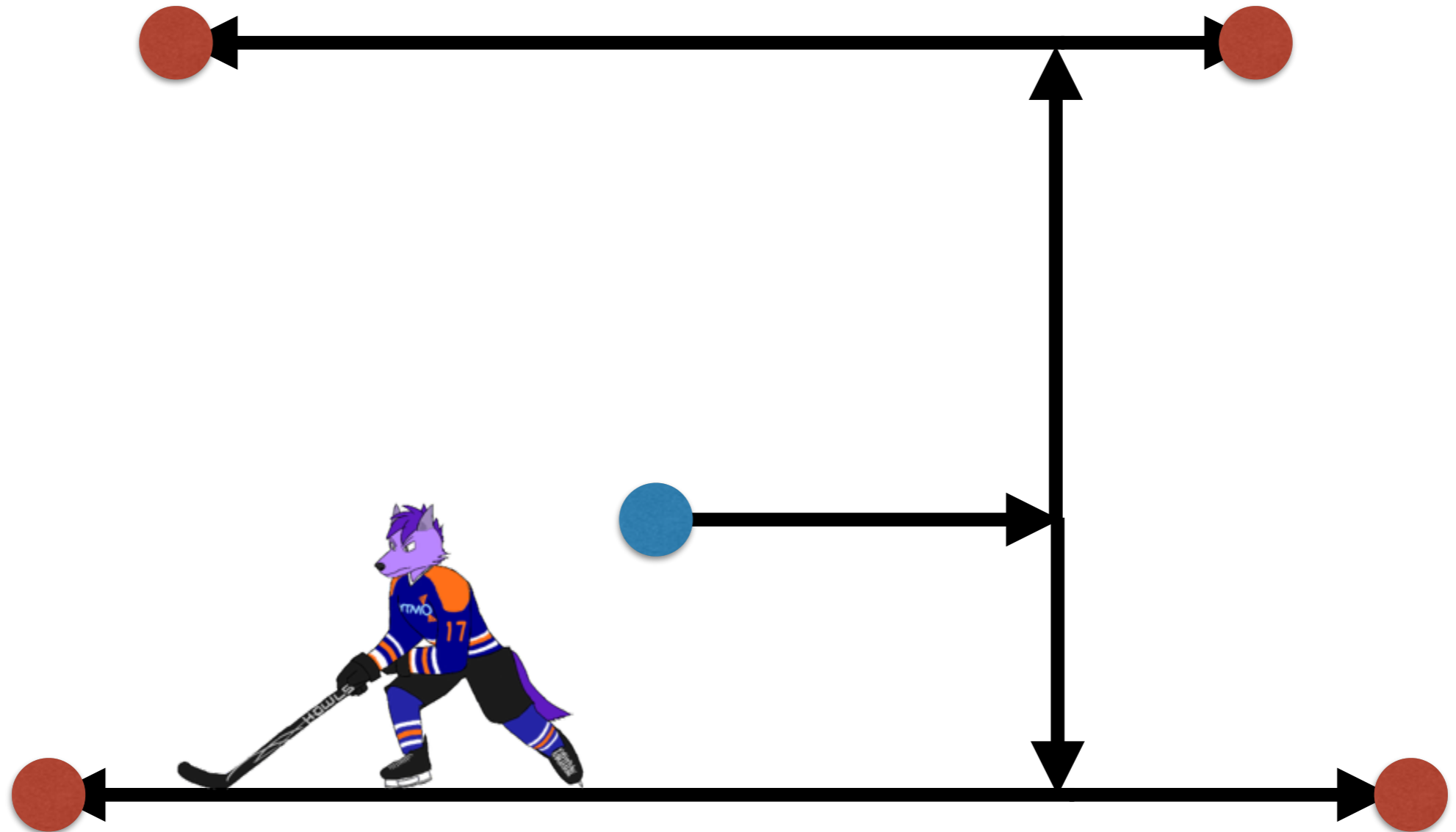
- ・ しかし、 前述のようにメモ化して計算しているの
で、途中の経路はどうでもよくて、最後何通りの場
所に到達できるかが問題
- ・ 行き先は全部で何通り？

例: 深さ 3

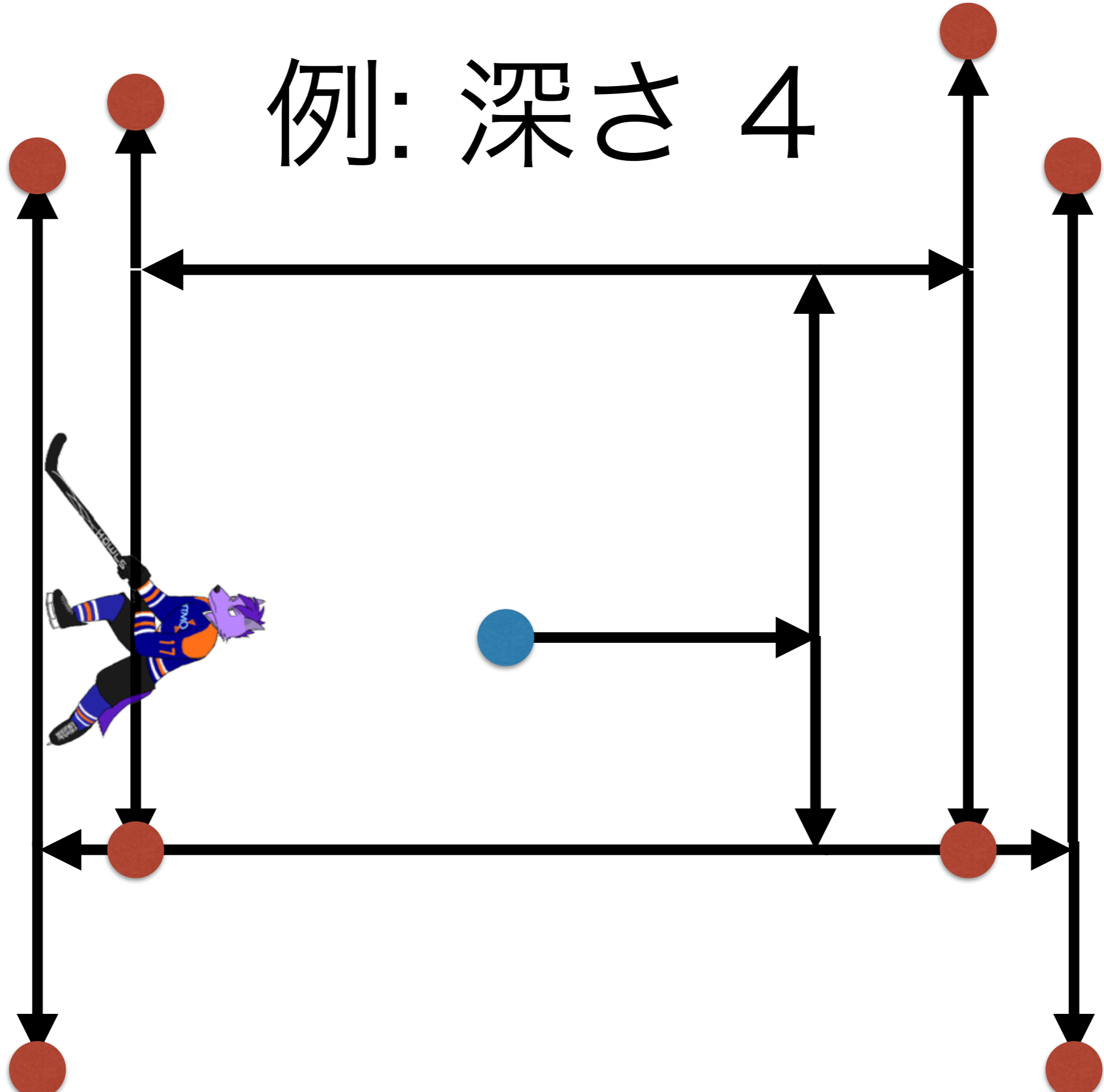


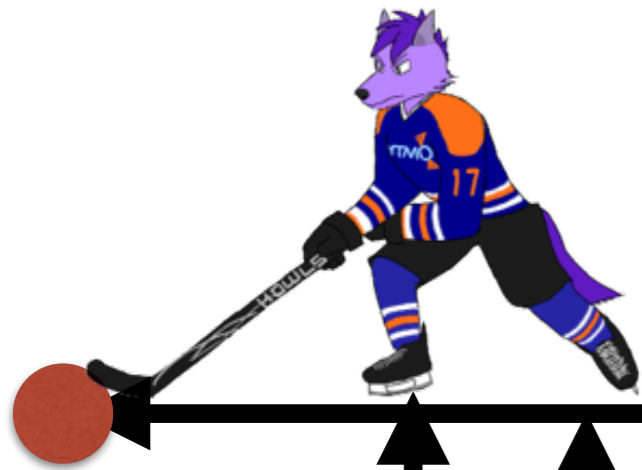
わけがわからないので

例: 深さ 3

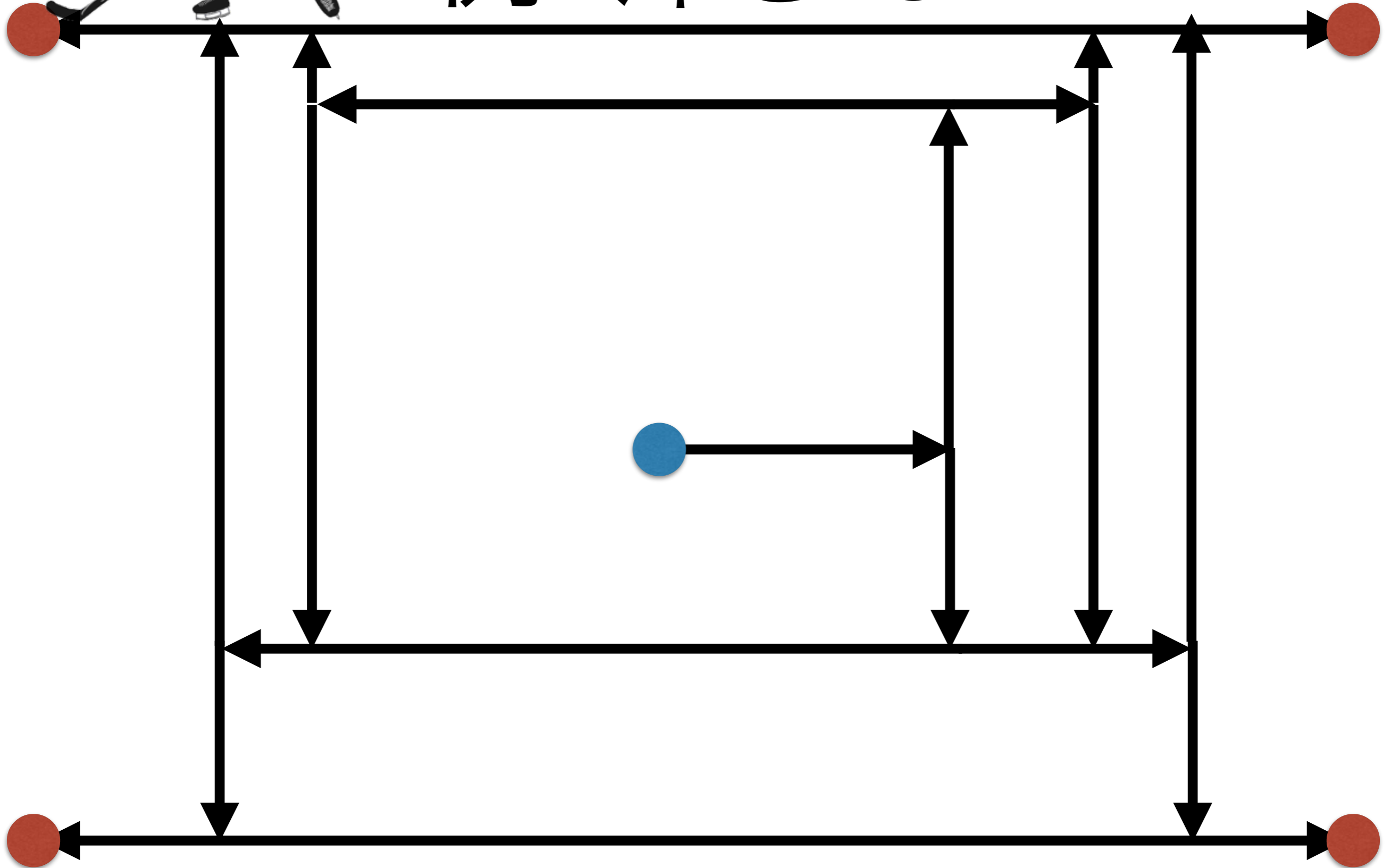


例: 深さ 4





例: 深さ 5



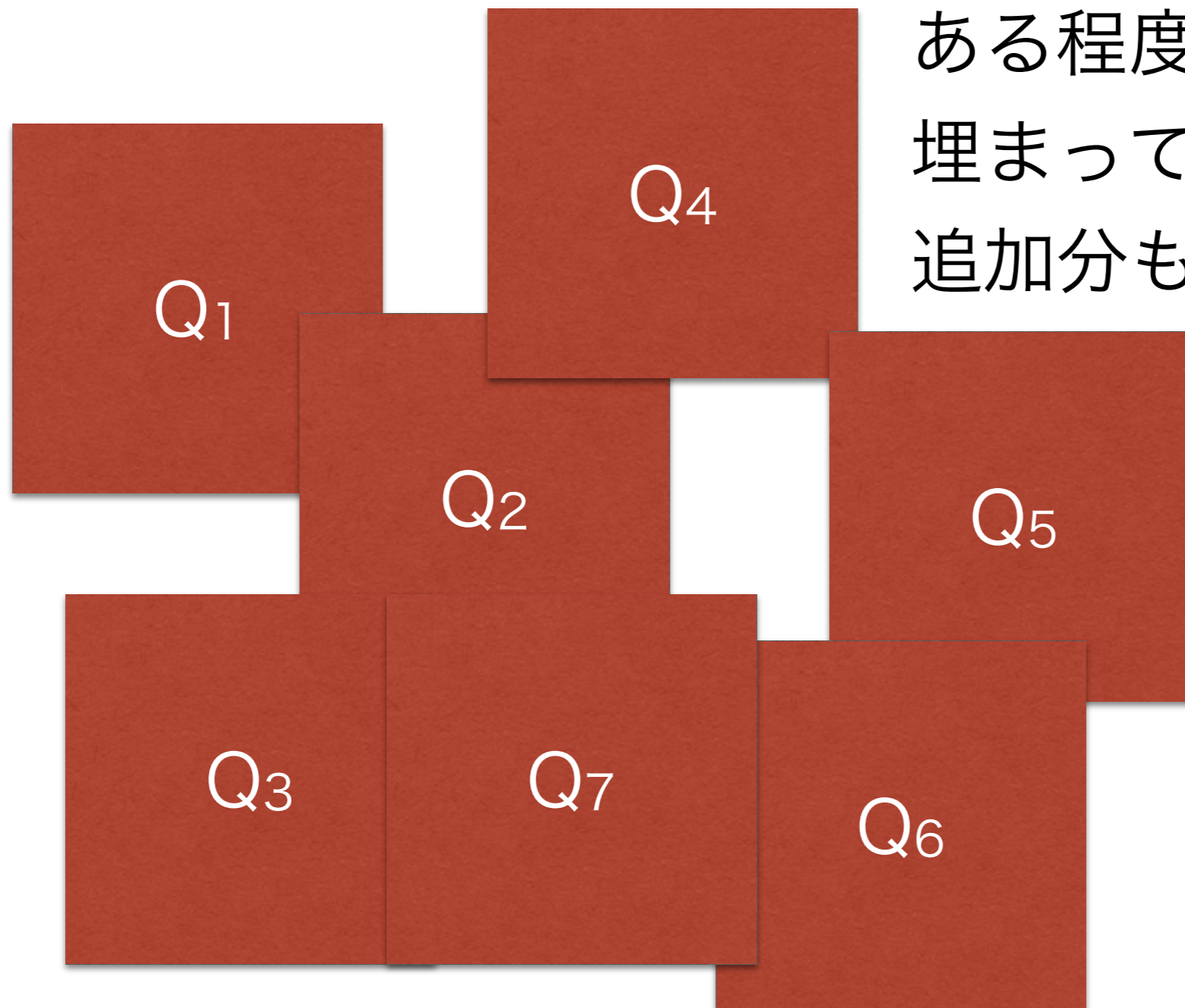
手で試して見ると？

- ・ 一見●は増えたりするように見えるが、結局 DP の中に埋もれて回収される
- ・ 全体的に見ると、ある点から移動し始めたときの、深さ $O(N)$ まで進めても状態数は $O(N)$

単純計算

- ・ クエリ(始点)は全部で Q 個
- ・ 深さは $O(N)$ ($=O(H+W)$) くらい
- ・ 全部で状態数は $O(NQ)$?

さらに拡大すると？



ある程度DPテーブルが埋まっているので追加分も少なくなる

後半の解析方法を変えよう

- ・ 途中からは見ていない面積がどう減っていくかで解析しよう
- ・ 深さ N/\sqrt{Q} まで進めた後は、1ステップで面積 N/\sqrt{Q} 以上減る ($1 \times N/\sqrt{Q}$ の長方形領域)
- ・ 残った領域が分断されすぎていないことにも注意

後半の状態数

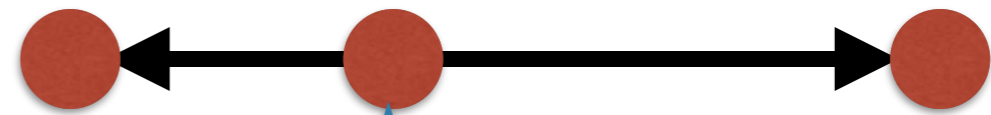
- 面積は全部で N^2

- 1ステップで N/\sqrt{Q} 減る

- 必要なステップ数は $O(N\sqrt{Q})$

- 同じ領域を変なところから何回も見るのは？

→ どうせ次のステップで埋もれる



どうせ次 return するだけ
オーダーに影響しない

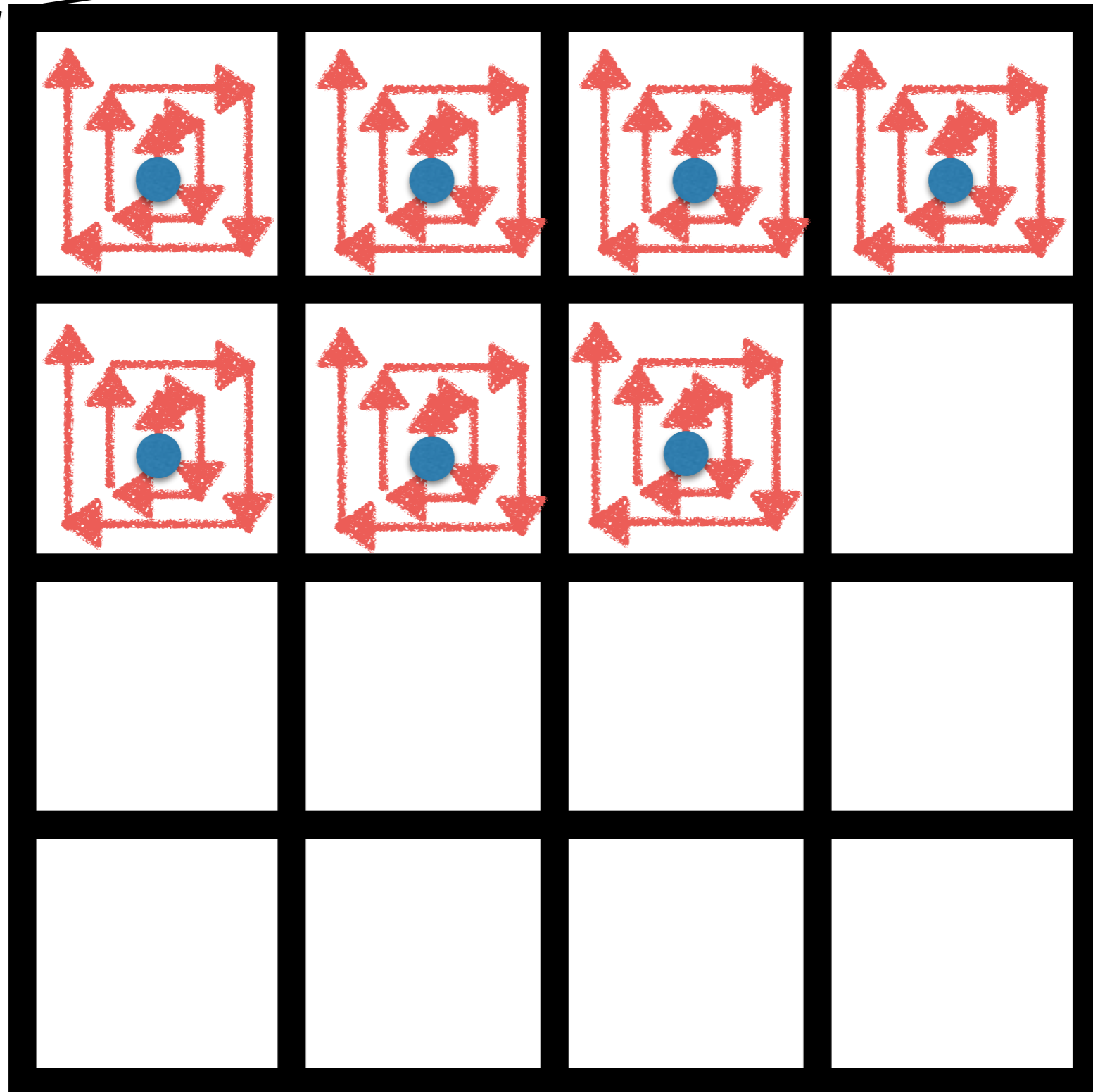
計算量まとめ

- ・ 状態数
 - ・ 前半: 各 N/\sqrt{Q} ステップ $\times Q$ クエリ
→ $O(N\sqrt{Q})$
 - ・ 後半: 合計 $N^2 / (N/\sqrt{Q})$ すなわち $O(N\sqrt{Q})$
- ・ それぞれの状態
 - ・ メモ化(mapとか), Sparse Table: $O(\log N)$

状態数 $O(N\sqrt{Q})$ がかかるケース

\sqrt{Q} 列

\sqrt{Q} 行



余談

- Sparse Tableの代わりにSegtreeを使う
 - 工夫して $O(\log N)$ → 大丈夫そう
 - 工夫せず $O(\log^2 N)$ → 怪しい
- Sparse Tableの代わりにループを回す
 - 曲がる場所に到達したらループを抜ける
 - こうするとかなり軽い (**合計** $O(N^2)$ 激軽)
→ 実はこれは大丈夫 (?)

得点分布

