

ICPC2011 国内予選問題 E 輪番停電計画

概要

- グループは左上角の位置（座標）と右下角の位置（座標）で一意に特定できる。
- 需要表の高さと幅の最大値は 32 なので、左上角の位置は 10 ビット（x 座標 5 ビット、y 座標 5 ビット）、右下角の位置は 10 ビットで指定できるので、合計 20 ビットで指定することが出来る。
- したがって、異なるグループの総数は高々 $2^{10} \doteq 100$ 万である。
- グループの消費電力が、全体の不足電力より少ない場合は、そのグループを停電させても電力不足は解消しないので、そのようなグループは採用できない。
- グループの消費電力が、全体の不足電力の 2 倍より少ない場合は、そのグループを 2 つのグループに分割することは出来ない（∵ 分割すると少なくとも一方のグループの消費電力は、全体の不足電力より少なくなってしまう）。
- あるグループ G が 2 つのグループ G1 と G2 に分割できたとする。G1 をさらに最大限に細分化した時の G1 内のグループ数を $ng1$ 、その時の予備力を $sp1$ とする。同様に、G2 をさらに最大限に細分化した時の G2 内のグループ数を $ng2$ 、その時の予備力を $sp2$ とする。この時、グループ G を最大限に細分化した時のグループ数を ng 、その時の予備力を sp とすると
$$ng = ng1 + ng2, \quad sp = \text{Min}(sp1, sp2)$$
が成立する。
- この関係を用いると、動的計画法や深さ優先探索により答えを求めることが出来る。
- 深さ優先探索に基づくプログラム例を以下に示す。

[プログラム例]

```
// ICPC 2011 国内予選問題 E
// http://icpc2011.ait.kyushu-u.ac.jp/icpc2011/contest/all_ja.html#section_E
//      Filename = pe1.c
//      Compile:  cc -O2 pe1.c          // 最適化コンパイル
//      Execution: ./a.out < E0 > E0.result
//      Check:      diff E0.ans E0.result
// 深さ優先探索による解法
//
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#define MAXH 32          // 需要表の高さの最大値
#define MAXW 32          // 需要表の幅の最大値
#define MAX_GROUPS MAXH*MAXW*MAXH*MAXW
```

```

// 各グループは左上の座標(x0,y0)と右下の座標(x1,y1)で識別する (x0<=x1, y0<=y1)
// 各座標は5ビットで表現できるので、合計20ビットの GroupID でグループを識別する
#define GroupID(x0, y0, x1, y1) ((x0 << 15) + (y0 << 10) + (x1 << 5) + (y1))

// グループ ID gid から、x0, y0, x1, y1 を求めるマクロ
#define X0(gid) ((gid)>>15)
#define Y0(gid) (((gid)>>10) & 31)
#define X1(gid) (((gid)>>5) & 31)
#define Y1(gid) ((gid) & 31)

// 2数の最小値を求めるマクロ
#define Min(a, b) ((a)>(b)?(b):(a))

int h; // 需要表の高さ 1 <= h <= 32
int w; // 需要表の幅 1 <= w <= 32
int s; // 供給力
int fusoku; // 全体での消費電力の不足数

int map[MAXH][MAXW]; // 需要表 各要素の値は1以上100以下

// 各グループの状態を表す構造体
typedef struct group_type {
    int state; // -1 使用不可(予備力が負), 0 未訪問, 1 訪問済みで答えが求まっている
    int cons; // 消費電力計
    int ng; // このグループの可能な細分化グループ数
    int spare; // その時の予備力
} group_t;

// 深さ優先探索で各グループの可能な細分化グループ数と予備電力を求める際に用いる構造体
typedef struct ng_spare_pair {
    int ng; // グループ数
    int spare; // 予備力
} gsp_t;

group_t gd[MAX_GROUPS]; // グループのデータ

// 深さ優先探索で、グループ gid の可能な細分化グループ数と予備電力を求める
gsp_t dfs(int gid)
{
    // val に答えを入れる。
    // val1 と val2 には、このグループを2分割した時の各々のグループに対する答えを入れる。
    gsp_t val, val1, val2;
    int x0, y0, x1, y1, x, y;
    int g1, g2;
    if(gd[gid].state == 1){ // このグループを訪問済みなら、その時の答えを返す
        val.ng = gd[gid].ng;
        val.spare = gd[gid].spare;
    }
    else {

```

```

x0 = X0(gid);                // このグループの左上角と右下角の座標を求める
y0 = Y0(gid);
x1 = X1(gid);
y1 = Y1(gid);
for(x=x0; x<x1; x++){        // x 座標で2分割する
    g1 = GroupID(x0, y0, x, y1);
    g2 = GroupID(x+1, y0, x1, y1);
    // どちらかのグループの予備力が負なら分割出来ないのでスキップ
    if(gd[g1].state == -1 || gd[g2].state == -1) continue;
    val1 = dfs(g1);           // グループ g1 に対する答えを深さ優先探索で求める
    val2 = dfs(g2);           // グループ g2 に対する答えを深さ優先探索で求める
    // この分割を採用した時の本グループの細分化グループ数と予備力を求める
    // 細分化グループ数は、g1 と g2 の細分化グループ数の和となり
    // 予備力は、g1 と g2 の予備力の小さい方となる
    val.ng = val1.ng+val2.ng;
    val.spare = Min(val1.spare, val2.spare);
    if(gd[gid].ng < val.ng){  // これまでに求まっているグループ数より多ければ
        gd[gid].ng = val.ng;  // グループ数を更新し
        gd[gid].spare = val.spare; // 予備力も更新する
    }
    // これまでに求まっているグループ数と等しい時は、予備力が大きければ予備力を更新する
    else if(gd[gid].ng == val.ng && gd[gid].spare < val.spare){
        gd[gid].spare = val.spare;
    }
}
for(y=y0; y<y1; y++){        // y 座標で2分割する
    g1 = GroupID(x0, y0, x1, y);
    g2 = GroupID(x0, y+1, x1, y1);
    if(gd[g1].state == -1 || gd[g2].state == -1) continue;
    val1 = dfs(g1);
    val2 = dfs(g2);
    val.ng = val1.ng+val2.ng;
    val.spare = Min(val1.spare, val2.spare);
    if(gd[gid].ng < val.ng){
        gd[gid].ng = val.ng;
        gd[gid].spare = val.spare;
    }
    else if(gd[gid].ng == val.ng && gd[gid].spare < val.spare){
        gd[gid].spare = val.spare;
    }
}
gd[gid].state = 1;           // 本グループに対する答えが求まったので「訪問済み」にし
val.ng = gd[gid].ng;        // 戻り値をセットする
val.spare = gd[gid].spare;
}
return val;
}

int main()
{

```

```

int ij, gid, total;
int y0, x0, y1, x1, y, x;
gsp_t ret;

while(1){
    scanf("%d %d %d", &h, &w, &s);           // 需要表の高さ、幅、供給力の入力
    if(h==0 && w==0 && s==0) break;         // それらが全て0なら終了
    total = 0;                               // 消費電力の合計を求める
    for(i=0; i<h; i++){
        for(j=0; j<w; j++){
            scanf("%d", &map[i][j]);
            total += map[i][j];
        }
    }
    fusoku = total - s;                       // 不足電力
    // 可能なグループに対して情報をセットする
    for(gid=0; gid<MAX_GROUPS; gid++){
        // gid に対する左上角と右下角の座標を求める
        x0 = X0(gid);
        y0 = Y0(gid);
        x1 = X1(gid);
        y1 = Y1(gid);
        // マップの範囲外や左上角と右下角の組になっていない場合は無視(スキップ)
        if(x0 >= w || x1 >= w || x0 > x1) continue;
        if(y0 >= h || y1 >= h || y0 > y1) continue;
        gd[gid].cons = 0;                     // このグループの消費電力を求める
        for(y=y0; y<=y1; y++){
            for(x=x0; x<=x1; x++){
                gd[gid].cons += map[y][x];
            }
        }
        gd[gid].ng = 1;                       // まだ細分化していないのでグループ数は1とする
        // 本グループを停電させた時の予備力を求める
        gd[gid].spare = gd[gid].cons - fusoku;
        // その予備力が負になる場合、本グループの利用は不可
        if(gd[gid].spare < 0) gd[gid].state = -1;
        // その予備力が不足電力以下の場合、このグループは細分化出来ない ->
        // このグループに対する答えが求まっている
        else if(gd[gid].spare < fusoku) gd[gid].state = 1;
        // それ以外の場合は細分化可能なので未訪問とする(深さ優先探索で答えを見つける)
        else gd[gid].state = 0;
    }
    // 全体を一つにしたグループに対して、深さ優先探索で細分化し答えを求める
    ret = dfs(GroupID(0,0, w-1, h-1));
    printf("%d %d¥n", ret.ng, ret.spare);     // 答えの印刷
}
}

```