

KD_Tree

算法简介

一种特殊的二叉树，主要用于多维空间关键数据的搜索。

空间复杂度 $O(n)$ 单次插入时间复杂度 $O(\log n)$ 查询时间复杂度 $O(\left(k\sqrt{1-\frac{1}{k}}n\right))$
其中 k 表示空间维数。

算法实现

为方便理解，这里仅讲解 2D_Tree 高维 KD_Tree 可以类推。实际上高维 KD_Tree 时间复杂度难以承受，算法竞赛中通常只涉及 2D_Tree

先考虑建树过程。

二维空间的点无法直接比较大小，但如果将某个维度作为主要关键字，另一个维度作为次要关键字就可以使得比较大小成为可能。

每层都选用一个维度，对结点进行排序，取中间结点的该维度数值作为分割面，将该结点左边结点加入左子树，该结点右边结点加入右子树。

`nth_element` 库里有个叫 `nth_element` 的神奇函数，可以 $O(n)$ 完成上述操作。

不断重复上述过程，便可以完成建树，而且可以使得该树高度平衡，时间复杂度 $O(n\log n)$

建树过程实际上将整个二维空间分割成了若干部分。为了方便后面查询操作的剪枝，需要维护每个结点的子树的最小覆盖矩阵。

为使空间分割尽量均匀，需要选择合适的关键字。

比较优秀的关键字选择方法为求每个维度方差，选取方差大的维度作为主要关键字。

然而上述方法代码复杂，算法竞赛一般考虑轮换的方法选取主要关键字。

接下来是插入操作，插入操作会破坏原本树的平衡性，这个问题可以用替罪羊树的重构解决。

最后是查询操作，查询其实就是个暴力查询，但可以利用最小覆盖矩阵的剪枝控制时间复杂度，详细见例题。

代码模板

[洛谷p4169](#)

模板题

题意

二维空间，一开始 n 个点 m 个操作。

操作 1 : 加入点 (x,y)

操作 2 : 询问当前点集中到给定点 (x,y) 的最小哈密顿距离。

题解

建树、插入操作不再赘述。关于查询操作，将当前查询结果 ans 设为全局变量，从根结点开始遍历 KD_Tree 假设当前访问结点为 pos

首先用 pos 到给定点 (x,y) 的哈密顿距离更新 ans

计算给定点 (x,y) 到 pos 的两个儿子结点的最小覆盖矩阵的最小哈密顿距离，记为 d_1, d_2

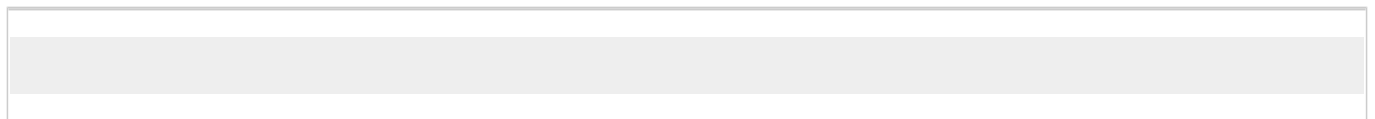
优先遍历 d_i 较小的结点。若 $d_i > \text{ans}$ 立刻剪枝。



算法习题

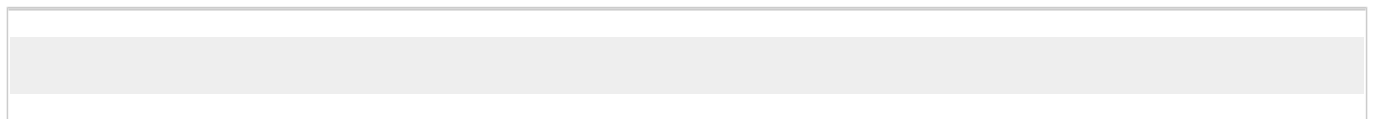
习题一

[洛谷p6514](#)



习题二

[洛谷p3810](#)



From: <https://wiki.cvbbacm.com/> - CVBB ACM Team

Permanent link: https://wiki.cvbbacm.com/doku.php?id=2020-2021:teams:legal_string:jxm2001:kd_tree&rev=1592969522

Last update: 2020/06/24 11:32