

# 线段树

## 前言

### 解决的问题

在线维护修改、查询区间最值、求和，可以扩充到二位线段树、三位线段树。

### 复杂度

一维线段树每次更新和查询的时间复杂度为 $O(\log\{N\})$

## 概念

二叉树的结构，每一个节点代表一个区间，每个子节点代表父结点区间的一半。初始版本左儿子下标是父亲下标的两倍，右儿子下标为父亲下标的两倍+1。

## 操作

（代码源于网上）

### 建树

自上而下，同时更新父节点。

```
const int maxn = 100005;
int a[maxn], t[maxn<<2];           //a为原来区间 t为线段树

void Pushup(int k){                 //更新函数，这里是实现最大值，同理可以变成，最小值，区间和等
    t[k] = max(t[k<<1], t[k<<1|1]);
}

//递归方式建树 build(1,1,n);
void build(int k, int l, int r){     //k为当前需要建立的结点 l为当前需要建立区间的左端点 r则为右端点
    if(l == r)                     //左端点等于右端点，即为叶子节点，直接赋值即可
        t[k] = a[l];
    else{
        int m = l + ((r-l)>>1);     //m则为中间点，左儿子的结点区间为[l,m]，右儿子的结点区间为[m+1,r]
        build(k<<1, l, m);         //递归构造左儿子结点
    }
}
```

```
    build(k<<1|1,m+1,r);    //递归构造右儿子结点
    Pushup(k);    //更新父节点
}
}
```

## 点更新

自上而下

```
//递归方式更新 updata(p,v,l,n,1);
void updata(int p,int v,int l,int r,int k){    //p为下标v为要加上的值l为结点区间k为结点左右下标
    if(l == r)    //左端点等于右端点,即为叶子结点,直接加上v即可
        a[k] += v,t[k] += v;    //原数组和线段树数组都得到更新
    else{
        int m = l + ((r-l)>>1);    //m则为中间点,左儿子的结点区间为[l,m],右儿子的结点区间为[m+1,r]
        if(p <= m)    //如果需要更新的结点在左子树区间
            updata(p,v,l,m,k<<1);
        else    //如果需要更新的结点在右子树区间
            updata(p,v,m+1,r,k<<1|1);
        Pushup(k);    //更新父节点的值
    }
}
```

## 区间查询

自上而下,只统计所查询区间的子区间,在某一个递归进程中查询到则该进程结束。

```
//递归方式区间查询 query(L,R,l,n,1);
int query(int L,int R,int l,int r,int k){    //[L,R]即为要查询的区间l为结点区间k为结点左右下标
    if(L <= l && r <= R)    //如果当前结点的区间真包含于要查询的区间内,则返回结点信息且不需要往下递归
        return t[k];
    else{
        Pushdown(k);    /**每次都需要更新子树的Lazy标记*/
        int res = -INF;    //返回值变量,根据具体线段树查询的什么而自定义
        int mid = l + ((r-l)>>1);    //m则为中间点,左儿子的结点区间为[l,m],右儿子的结点区间为[m+1,r]
        if(L <= m)    //如果左子树和需要查询的区间交集非空
            res = max(res, query(L,R,l,m,k<<1));
        if(R > m)    //如果右子树和需要查询的区间交集非空,注意这里不是else if因为查询区间可能同时和左右区间都有交集
            res = max(res, query(L,R,m+1,r,k<<1|1));

        return res;    //返回当前结点得到的信息
    }
}
```

```

    }
}

```

## 区间更新

使用lazy\_tag[]更新时只下放到最高一层的更新区间的子区间。查询时再更细致地下放。

```

void Pushdown(int k){    //更新子树的lazy值，这里是RMQ的函数，要实现区间和等则需要修
改函数内容
    if(lazy[k]){        //如果有lazy标记
        lazy[k<<1] += lazy[k];    //更新左子树的lazy值
        lazy[k<<1|1] += lazy[k];    //更新右子树的lazy值
        t[k<<1] += lazy[k];        //左子树的最值加上lazy值
        t[k<<1|1] += lazy[k];    //右子树的最值加上lazy值
        lazy[k] = 0;    //lazy值归0
    }
}

//递归更新区间 updata(L,R,v,l,n,1);
void updata(int L,int R,int v,int l,int r,int k){    //[L,R]即为要更新的区间[]l[]
r为结点区间[]k为结点下标
    if(L <= l && r <= R){    //如果当前结点的区间真包含于要更新的区间内
        lazy[k] += v;    //懒惰标记
        t[k] += v;    //最大值加上v之后，此区间的最大值也肯定是加v
    }
    else{
        Pushdown(k);    //重难点，查询lazy标记，更新子树
        int m = l + ((r-l)>>1);
        if(L <= m)    //如果左子树和需要更新的区间交集非空
            update(L,R,v,l,m,k<<1);
        if(m < R)    //如果右子树和需要更新的区间交集非空
            update(L,R,v,m+1,r,k<<1|1);
        Pushup(k);    //更新父节点
    }
}

```

## 例题

### The Trip On Abandoned Railway

```

#include<cstdio>
#include<cstring>
#define INF 1000000007
using namespace std;
int t,n,m,d,p[100005],T[500005];
long long tag[500005][3];

```

```
void push_down(int k)
{
    tag[k<<1][0]+=tag[k][0];
    tag[k<<1][1]+=tag[k][1];
    tag[k<<1][2]+=tag[k][2];
    tag[k<<1|1][0]+=tag[k][0];
    tag[k<<1|1][1]+=tag[k][1];
    tag[k<<1|1][2]+=tag[k][2];
    tag[k][0]=tag[k][1]=tag[k][2]=0;
}

void update(int L,int R,int l,int r,int k,int startup,int quota)
{
    if(l>=L&& r<=R)
    {
        tag[k][0]++;
        tag[k][1]+=startup;
        tag[k][2]+=quota;
    }
    else
    {
        push_down(k);
        int mid=(l+r)/2;
        if(L<=mid)
            update(L,R,l,mid,k<<1,startup,quota);
        if(R>mid)
            update(L,R,mid+1,r,k<<1|1,startup,quota);
    }
}

int query(int k,int target,int l,int r)
{
    if(l==r)
    {
        int ans=(T[k]+tag[k][2]%INF+((tag[k][0]*l-tag[k][1])*d)%INF)%INF;
        T[k]=tag[k][0]=tag[k][1]=tag[k][2]=0;
        return ans;
    }
    push_down(k);
    int mid=(l+r)>>1;
    if(target<=mid)
        return query(k<<1,target,l,mid);
    return query(k<<1|1,target,mid+1,r);
}

void build(int now,int l,int r)
{
    if(l==r)
        T[now]=p[l];
    else
    {
        int mid=(l+r)>>1;
        build(now<<1,l,mid);
        build(now<<1|1,mid+1,r);
    }
}
```

```
    }  
}  
int main()  
{  
    scanf("%d",&t);  
    while(t--)  
    {  
        memset(T,0,sizeof(T));  
        memset(tag,0,sizeof(tag));  
        scanf("%d%d%d",&n,&m,&d);  
        for(int i=1;i<=n;i++)  
            scanf("%d",&p[i]);  
        build(1,1,n);  
        for(int i=1,op,x,y;i<=m;i++)  
        {  
            scanf("%d",&op);  
            if(op==1)  
            {  
                scanf("%d%d",&x,&y);  
                update(x,n,1,n,1,x,y);  
            }  
            else  
            {  
                scanf("%d",&x);  
                printf("%d\n",query(1,x,1,n));  
            }  
        }  
    }  
    return 0;  
}
```

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

Permanent link:  
[https://wiki.cvbbacm.com/doku.php?id=2020-2021:teams:no\\_morning\\_training:shaco:%E7%9F%A5%E8%AF%86%E7%82%B9%E6%95%B0%E6%8D%AE%E7%BB%93%E6%9E%84:%E7%BA%BF%E6%AE%B5%E6%A0%91](https://wiki.cvbbacm.com/doku.php?id=2020-2021:teams:no_morning_training:shaco:%E7%9F%A5%E8%AF%86%E7%82%B9%E6%95%B0%E6%8D%AE%E7%BB%93%E6%9E%84:%E7%BA%BF%E6%AE%B5%E6%A0%91)

Last update: 2020/05/27 18:15