

1009 GCD 题解

Gospel_rock

1 题意

给定两个长度为 n 的整数数组 a 和 b 。 q 次询问，每次给出区间 $[l, r]$ ，取出子数组 $a' = a[l \dots r]$ ， $b' = b[l \dots r]$ (长度 $m = r - l + 1$)。

每次操作可以选取下标 i ($1 \leq i \leq m$)，计算后缀 GCD $g_i = \gcd(a'_i, a'_{i+1}, \dots, a'_m)$ ，然后将 b'_j 减去 g_i (对所有 $i \leq j \leq m$)。每次操作代价为 1。求使 b' 所有元素 ≤ 0 的最小总代价。

2 贪心策略

2.1 关键观察：后缀 GCD 的单调性

后缀 GCD 满足 $g_1 \mid g_2 \mid \dots \mid g_m$ ，因此 $g_1 \leq g_2 \leq \dots \leq g_m$ 。这意味着越靠右的位置，单次操作的减法力度越大。

2.2 贪心方案

从左到右扫描位置 $k = 1, 2, \dots, m$ ，维护一个累积减量 S (初始 $S = 0$)。 S 表示之前所有操作对位置 k 产生的总减量。

若 $b'_k > S$ ，则在位置 k 追加 $c = \left\lceil \frac{b'_k - S}{g_k} \right\rceil$ 次操作，随后更新 $S \leftarrow S + c \cdot g_k$ 。

2.3 为什么在当前位置操作？

当扫到位置 k 时，如果 $b'_k > S$ ，说明之前的操作不够用，必须追加。追加操作可以在 1 到 k 的任何位置执行。但由于 $g_k \geq g_j$ ($\forall j \leq k$)，在位置 k 执行单次操作的减量最大。

同时，位置 1 到 $k - 1$ 已经在之前的步骤中被满足了，所以我们不需要利用“更早位置能覆盖更多左侧元素”这一优势——那些左侧元素早已被处理完毕。

综合来看：在位置 k 追加操作，既享受了最大的单次减量 g_k ，又不浪费在已满足的左侧位置上。而且这些操作也会对 k 之后的所有位置产生减量，为后续处理提供帮助。

2.4 样例验证

以询问 $[1, 3]$ 为例： $a' = [6, 12, 18]$ ， $b' = [10, 20, 30]$ 。

后缀 GCD： $g_1 = \gcd(6, 12, 18) = 6$ ， $g_2 = \gcd(12, 18) = 6$ ， $g_3 = 18$ 。

- $k = 1$: $S = 0 < b'_1 = 10$ 。追加 $\lceil 10/6 \rceil = 2$ 次。 $S \leftarrow 12$ 。代价 = 2。
- $k = 2$: $S = 12 < b'_2 = 20$ 。追加 $\lceil 8/6 \rceil = 2$ 次。 $S \leftarrow 24$ 。代价 = 4。
- $k = 3$: $S = 24 < b'_3 = 30$ 。追加 $\lceil 6/18 \rceil = 1$ 次。 $S \leftarrow 42$ 。代价 = 5。

总代价为 5，与样例吻合。

图 1 展示了上述过程。

3 $O(nq)$ 暴力

上述贪心直接实现即可得到 $O(nq)$ 的暴力解法。对每个查询 $[l, r]$ ，先从右向左计算后缀 GCD 数组，再从左到右扫描执行贪心：

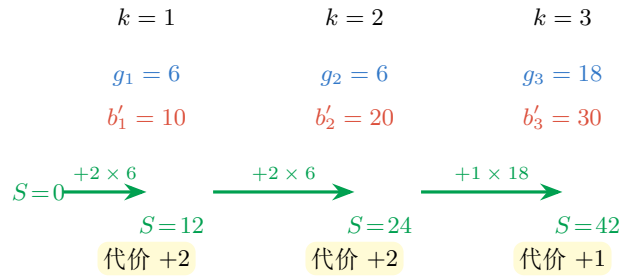


Figure 1: 询问 $[1, 3]$ 的贪心过程。 S 为累积减量（绿色），每一步在当前位置追加操作使 $S \geq b'_k$ 。

```

11 reply_to_query(ll l, ll r) {
    gcd_ls[r] = aGlo[r];
    for (int i = r - 1; i >= 1; --i)
        gcd_ls[i] = __gcd(gcd_ls[i + 1], aGlo[i]);
    ll acc = 0, ans = 0;
    for (int i = 1; i <= r; ++i) {
        if (acc >= bGlo[i]) continue;
        ll rem = bGlo[i] - acc;
        ll add = (rem + gcd_ls[i] - 1) / gcd_ls[i];
        acc += add * gcd_ls[i];
        ans += add;
    }
    return ans;
}

```

这段代码的瓶颈在于：每次询问都要逐个扫描 $O(m)$ 个位置。能否加速单次查询？

4 加速单次查询：后缀 GCD 分块

暴力中，内层循环逐个扫描 $k = l, l + 1, \dots, r$ ，而每个位置的 g_k 值可能不同。但仔细观察会发现， g_k 的取值远没有 $O(m)$ 那么多——它最多只有 $O(\log V)$ 种。如果我们按 GCD 值相同的连续段（称为块）来处理，单次查询就只需遍历 $O(\log V)$ 个块，而非 $O(m)$ 个位置。

4.1 为什么只有 $O(\log V)$ 个块？

固定右端点 r ，考虑后缀 GCD $g_k = \gcd(a_k, a_{k+1}, \dots, a_r)$ ，其中 k 从 r 到 1。

- $g_r = a_r$ 。
- $g_{k-1} = \gcd(a_{k-1}, g_k)$ ，因此 $g_{k-1} \mid g_k$ 。
- 若 $g_{k-1} \neq g_k$ ，则 g_{k-1} 是 g_k 的真因子，故 $g_{k-1} \leq g_k/2$ 。

从 $g_r \leq V$ 出发，每次变化至少减半，最多减半 $\lceil \log_2 V \rceil$ 次就到 1。因此不同的 g 值最多 $O(\log V)$ 个 ($V = \max a_i$)，它们构成连续的若干块。

注意这里的界来自“每次变化必须整除且至少减半”，与 n 无关。即使所有 a_i 互素，GCD 也会一步降到 1 并不再变化，块数反而最少。

图 2 以 $a = [6, 12, 18, 40, 50]$ （对应下标 1 ~ 5，右端点 $r = 5$ ）为例展示了分块结构。

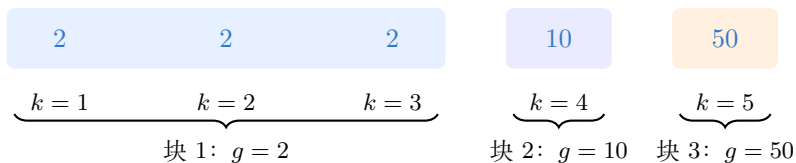


Figure 2: $a = [6, 12, 18, 40, 50]$ ，右端点 $r = 5$ 时后缀 GCD 的分块结构。5 个位置仅产生 3 个 GCD 块。

4.2 按块做贪心：单次查询 $O(\log V)$

有了分块结构，我们重新审视暴力的内层循环。对同一个 GCD 块（值为 g ，覆盖位置 $[lo, hi]$ ）， g 是定值，而累积减量 S 单调递增。所以块内唯一能触发追加的是 b' 的**最大值** M ——追加 $\lceil (M - S)/g \rceil$ 次后 $S \geq M$ ，块内其余位置自然被满足。

因此，对一个块只需查询 $M = \max(b'_{lo}, \dots, b'_{hi})$ ：若 $M \leq S$ 则跳过；否则追加并更新 S 。单次查询只遍历 $O(\log V)$ 个块，每个块 $O(1)$ ，总共 $O(\log V)$ 。

对比暴力代码，优化后的单次查询逻辑几乎一一对应：

```
// 暴力：逐个位置扫描          // 优化：逐个 GCD 块扫描
for (int i = 1; i <= r; ++i) {    for (auto &blk : blocks) {
    if (acc >= bGlo[i]) continue;  int lo = max(blk.lo, 1);
    ll rem = bGlo[i] - acc;        int hi = blk.hi;
    ll add = (rem + gcd_ls[i] - 1) if (lo > hi) continue;
    / gcd_ls[i];                  ll mx = queryMax(lo, hi);
    acc += add * gcd_ls[i];       if (mx > acc) {
    ans += add;                   ll c = (mx - acc + blk.g - 1)
                                / blk.g;
                                acc += c * blk.g;
                                cost += c;
}                                }
}
```

左边用 b_k 判定，右边用块内 $\max b$ 判定；左边用 g_k ，右边用块的统一 GCD 值。逻辑完全一致，只是粒度从单个位置变成了一整个块。

4.3 $O(1)$ 区间最大值：ST 表

按块做贪心需要快速查询任意区间 $[lo, hi]$ 内 b 的最大值。对数组 b 预处理一个 **ST 表** 即可实现 $O(1)$ 查询：

```
void buildST() {
    LOG = 1;
    while ((1 << LOG) <= N) LOG++;
    st.assign(LOG, vector<ll>(N + 1));
    for (int i = 1; i <= N; i++) st[0][i] = b[i];
    for (int j = 1; j < LOG; j++)
        for (int i = 1; i + (1 << j) - 1 <= N; i++)
            st[j][i] = max(st[j - 1][i], st[j - 1][i + (1 << (j - 1))]);
}

ll queryMax(int l, int r) {
    int k = 31 - __builtin_clz(r - l + 1);
    return max(st[k][l], st[k][r - (1 << k) + 1]);
}
```

4.4 高效维护块列表：扫描线

至此，单次查询已经是 $O(\log V)$ 了，但还剩一个问题：对每个查询 $[l, r]$ ，我们需要拿到右端点为 r 时的 GCD 块列表。如果每次都从头算，又退化回 $O(n)$ 。

解决办法是将所有询问离线，按右端点 r 分组，然后从 $r = 1$ 到 n 扫描维护块列表。当右端点从 $r - 1$ 扩展到 r 时，每个块的 GCD 值与 a_r 取 gcd，相邻同值块合并，末尾追加新块 (a_r, r, r) 。任何时刻块数不超过 $O(\log V)$ ，单步更新代价 $O(\log V)$ 。

```
vector<Block> blocks;
for (int r = 1; r <= N; r++) {
    vector<Block> nb;
    for (auto &blk : blocks) {
        ll ng = __gcd(blk.g, a[r]);
        if (!nb.empty() && nb.back().g == ng)
            nb.back().hi = blk.hi;
        else
```

```

    nb.push_back({ng, blk.lo, blk.hi});
}
if (!nb.empty() && nb.back().g == a[r])
    nb.back().hi = r;
else
    nb.push_back({a[r], r, r});
blocks = move(nb);

// 回答所有右端点为 r 的查询
for (auto [l, id] : queries[r]) {
    ll acc = 0, cost = 0;
    for (auto &blk : blocks) {
        int lo = max(blk.lo, l);
        int hi = blk.hi;
        if (lo > hi) continue;
        ll mx = queryMax(lo, hi);
        if (mx > acc) {
            ll c = (mx - acc + blk.g - 1) / blk.g;
            cost += c;
            acc += c * blk.g;
        }
    }
    ans[id] = cost;
}
}
}

```

5 复杂度分析

- ST 表预处理: $O(n \log n)$ 。
- 扫描线维护 GCD 块: 每步更新 $O(\log V)$ 个块, 总计 $O(n \log V)$ 。
- 回答查询: 每次查询遍历 $O(\log V)$ 个块, 每块 $O(1)$ 查询区间最大值, 总计 $O(q \log V)$ 。
- 总时间复杂度: $O(n \log n + (n + q) \log V)$, 其中 $V = \max a_i \leq 10^9$, $\log V \approx 30$ 。
- 空间复杂度: $O(n \log n)$ (ST 表)。

6 AC 代码

```

// teamname: Gospel_rock
/**
 * Problem: GCD
 * Contest:
 * Judge: HDOJ
 * URL: https://acm.hdu.edu.cn/contest/problem?cid=1200&pid=1009
 * Created: 2026-04-14 11:18:13
 * Author: Gospel_rock
 * My blog: https://znzryb.com/
 *
 * Powered by AutoCp https://github.com/Pushpavel/AutoCp
 */

#include <bits/stdc++.h>
#define all(vec) vec.begin(),vec.end()
#define lson(o) (o<<1)
#define rson(o) (o<<1|1)
#define SZ(a) ((long long) a.size())
#define debug(var) cerr << #var << " = ["<<var<<"]"<<"\n";
#define debugId(a) \
    cerr << #a << " = ["; \
    for (int i = 0; i < (int)(a).size(); i++) \

```

```

cerr << (i ? ", " : "") << a[i]; \
cerr << "\n";
#define debug2d(a) \
cerr << #a << " = [\n"; \
for (int i = 0; i < (int)(a).size(); i++) \
{ \
cerr << " ["; \
for (int j = 0; j < (int)(a[i]).size(); j++) \
cerr << (j ? ", " : "") << a[i][j]; \
cerr << "]\n"; \
} \
cerr << "]\n";
#define cend cerr<<"\n-----\n"
#define fsp(x) fixed<<setprecision(x)

using namespace std;

using ll = long long;
using ull = unsigned long long;
using DB = double;
using i128 = __int128;
using CD = complex<double>;

static constexpr ll MAXN = (ll) 1e6 + 10, INF = (ll << 61) - 1;
static constexpr ll mod = 998244353; // (ll)1e9+7;
static constexpr double eps = 1e-8;
const double PI = acos(-1.0);

ll lT, testcase;

/*
*
*/

/*
*2025/12/10 AC https://codeforces.com/contest/2175/submission/352780861
*2025/3/2 实现了这个 op 函数的传入 (可以传入一个 lambda 函数)
*AC https://codeforces.com/contest/2205/submission/365029208
*
*/
template<class T, class F>
struct ST {
    ll N;
    vector<vector<T> > dp;
    F op;
    // static T op(const T &a, const T &b) {
    //     return max(a, b);
    // }
    ST(ll N, const vector<T> &a, F fun) : N(N), dp(__lg(N) + 1, vector<T>(N + 5)), op(fun) {
        for (int i = 1; i <= N; ++i) {
            dp[0][i] = a[i];
        }
        for (int lay = 1; lay <= __lg(N); ++lay) {
            for (int i = 1; i <= N - (1 << (lay - 1)); ++i) {
                dp[lay][i] = op(dp[lay - 1][i], dp[lay - 1][i + (1 << (lay - 1))]);
            }
        }
    }
};

T query(ll l, ll r) {
    ll lay = __lg(r - l + 1);
    return op(dp[lay][l], dp[lay][r - (1 << lay) + 1]);
}

```

```

};

struct GCDop {
    ll operator()(ll a, ll b) {
        return __gcd(a, b);
    }
};

struct Solve {
    ll N, Q;
    vector<ll> aGlo;
    vector<ll> bGlo;
    vector<array<ll, 2> > queryLs;
    optional<ST<ll, GCDop> > st_gcd;

    Solve() {
        cin >> N >> Q;
        aGlo.resize(N + 2);
        bGlo.resize(N + 2);
        queryLs.resize(Q);

        for (int i = 1; i <= N; ++i) {
            cin >> aGlo[i];
        }
        for (int i = 1; i <= N; ++i) {
            cin >> bGlo[i];
        }
        for (int i = 0; i < Q; ++i) {
            cin >> queryLs[i][0] >> queryLs[i][1];
        }
        st_gcd.emplace(N, aGlo, GCDop{});
    }
};

signed main() {
    ios::sync_with_stdio(false);
    cin.tie(nullptr);
    cout.tie(nullptr);
#ifdef LOCAL
    cout.setf(ios::unitbuf); // 无缓冲流, 方便我们调试
#endif

    cin >> lT;
    for (testcase = 1; testcase <= lT; ++testcase)
        Solve solve;
    return 0;
}

/*
*/

```