

Vector

```

1 // vector 是 C++ 的動態陣列，可以根據需要自動調整大小。
2
3 #include <iostream>
4 #include <vector>
5 using namespace std;
6
7 int main() {
8     vector<int> v; // 宣告一個整數型的 vector
9
10    // 插入數據
11    v.push_back(10);
12    v.push_back(20);
13    v.push_back(30);
14
15    // 使用下標訪問數據
16    for (int i = 0; i < v.size(); i++) {
17        cout << v[i] << " "; // 輸出: 10 20 30
18    }
19    cout << endl;
20
21    // 使用迭代器遍歷數據
22    for (vector<int>::iterator it = v.begin();
23         it != v.end(); ++it) {
24        cout << *it << " "; // 輸出: 10 20 30
25    }
26    cout << endl;
27    return 0;
28 }
29 \end{lstlisting}
30
31 \section{使用 vector<vector<int>> 建立 2D 矩陣}
32
33 \begin{lstlisting}
34 #include <iostream>
35 #include <vector>
36 using namespace std;
37
38 int main() {
39     // 建立一個 3x3 的 2D 矩陣
40     vector<vector<int>> matrix(3,
41                               vector<int>(3, 0)); // 初始值全為 0
42
43     // 填充矩陣
44     for (int i = 0; i < 3; i++) {
45         for (int j = 0; j < 3; j++) {
46             matrix[i][j] = i + j; // 例如矩陣元素等於 i+j
47         }
48     }
49
50     // 輸出矩陣
51     for (int i = 0; i < 3; i++) {
52         for (int j = 0; j < 3; j++) {
53             cout << matrix[i][j] << " ";
54         }
55     }
56 }

```

```

54     cout << endl;
55 }
56
57 return 0;
58 }

```

使用 vector<vector<int>> 建立 2D 矩陣

```

1 #include <iostream>
2 #include <vector>
3 using namespace std;
4
5 int main() {
6     // 建立一個 3x3 的 2D 矩陣
7     vector<vector<int>> matrix(3,
8                               vector<int>(3, 0)); // 初始值全為 0
9
10    // 填充矩陣
11    for (int i = 0; i < 3; i++) {
12        for (int j = 0; j < 3; j++) {
13            matrix[i][j] = i + j; // 例如矩陣元素等於 i+j
14        }
15    }
16
17    // 輸出矩陣
18    for (int i = 0; i < 3; i++) {
19        for (int j = 0; j < 3; j++) {
20            cout << matrix[i][j] << " ";
21        }
22        cout << endl;
23    }
24
25    return 0;
26 }

```

Map

```

1 // map 是 C++ STL 中的關聯式容器，提供鍵值對的存儲。
2
3 #include <iostream>
4 #include <map>
5 using namespace std;
6
7 int main() {
8     map<string, int> m; // 宣告一個 map, key 為 string, value 為 int
9
10    // 插入鍵值對
11    m["apple"] = 5;
12    m["banana"] = 10;
13    m["orange"] = 7;
14
15    // 使用 key 來訪問數據

```

```

16     cout << "apple: " << m["apple"] << endl; //
        輸出: apple: 5
17
18     // 遍歷 map
19     for (map<string, int>::iterator it =
        m.begin(); it != m.end(); ++it) {
20         cout << it->first << ": " << it->second
        << endl; // 輸出每個鍵值對
21     }
22
23     return 0;
24 }
25 \end{lstlisting}
26
27 \section{Stack}
28
29 \begin{lstlisting}[language=C++]
30 // stack 是後進先出的數據結構，適用於需要後進先出 (LIFO)
        的場景。
31
32 #include <iostream>
33 #include <stack>
34 using namespace std;
35
36 int main() {
37     stack<int> s; // 宣告一個整數型的 stack
38
39     // 插入數據
40     s.push(10);
41     s.push(20);
42     s.push(30);
43
44     // 讀取並移除棧頂數據
45     while (!s.empty()) {
46         cout << "Top: " << s.top() << endl; //
        輸出當前棧頂數據
47         s.pop(); // 移除棧頂數據
48     }
49
50     return 0;
51 }
52 \end{lstlisting}
53
54 \section{Priority Queue}
55
56 \begin{lstlisting}[language=C++]
57 // priority_queue
        是一個優先隊列，預設情況下是大頂堆，根據優先級存儲數據。
58
59 #include <iostream>
60 #include <queue>
61 using namespace std;
62
63 int main() {
64     priority_queue<int> pq; //
        宣告一個整數型的優先隊列，預設為大頂堆
65
66     // 插入數據
67     pq.push(30);

```

```

68     pq.push(10);
69     pq.push(20);
70
71     // 讀取並移除隊列頂部數據
72     while (!pq.empty()) {
73         cout << "Top: " << pq.top() << endl; //
        輸出當前隊列頂部數據
74         pq.pop(); // 移除頂部數據
75     }
76
77     return 0;
78 }
79 \end{lstlisting}
80
81 \section{Queue}
82
83 \begin{lstlisting}[language=C++]
84 // queue 是先進先出的數據結構，適用於需要先進先出 (FIFO)
        的場景。
85
86 #include <iostream>
87 #include <queue>
88 using namespace std;
89
90 int main() {
91     queue<int> q; // 宣告一個整數型的隊列
92
93     // 插入數據
94     q.push(10);
95     q.push(20);
96     q.push(30);
97
98     // 讀取並移除隊首數據
99     while (!q.empty()) {
100         cout << "Front: " << q.front() << endl;
        // 輸出當前隊首數據
101         q.pop(); // 移除隊首數據
102     }
103
104     return 0;
105 }

```

Stack

```

1 // stack 是後進先出的數據結構，適用於需要後進先出 (LIFO)
        的場景。
2
3 #include <iostream>
4 #include <stack>
5 using namespace std;
6
7 int main() {
8     stack<int> s; // 宣告一個整數型的 stack
9
10    // 插入數據
11    s.push(10);
12    s.push(20);

```

```

13     s.push(30);
14
15     // 讀取並移除棧頂數據
16     while (!s.empty()) {
17         cout << "Top: " << s.top() << endl; //
            輸出當前棧頂數據
18         s.pop(); // 移除棧頂數據
19     }
20
21     return 0;
22 }

```

Priority Queue

```

1 // priority_queue
    是一個優先隊列，預設情況下是大頂堆，根據優先級存儲數據。
2
3 #include <iostream>
4 #include <queue>
5 using namespace std;
6
7 int main() {
8     priority_queue<int> pq; //
        宣告一個整數型的優先隊列，預設為大頂堆
9
10    // 插入數據
11    pq.push(30);
12    pq.push(10);
13    pq.push(20);
14
15    // 讀取並移除隊列頂部數據
16    while (!pq.empty()) {
17        cout << "Top: " << pq.top() << endl; //
            輸出當前隊列頂部數據
18        pq.pop(); // 移除頂部數據
19    }
20
21    return 0;
22 }
23 \end{lstlisting}
24
25 \section{Queue}
26
27 \begin{lstlisting}[language=C++]
28 // queue 是先進先出的數據結構，適用於需要先進先出 (FIFO)
    的場景。
29
30 #include <iostream>
31 #include <queue>
32 using namespace std;
33
34 int main() {
35     queue<int> q; // 宣告一個整數型的隊列
36
37    // 插入數據
38    q.push(10);
39    q.push(20);

```

```

40    q.push(30);
41
42    // 讀取並移除隊首數據
43    while (!q.empty()) {
44        cout << "Front: " << q.front() << endl;
            // 輸出當前隊首數據
45        q.pop(); // 移除隊首數據
46    }
47
48    return 0;
49 }

```

建樹

```

1 // 使用 DFS 方式建立樹結構
2
3 #include <iostream>
4 #include <vector>
5 using namespace std;
6
7 const int maxn = 1005; // 最大節點數
8 vector<int> tree[maxn]; // 用於存儲樹的鄰接表
9 bool visited[maxn]; // 記錄節點是否已被訪問
10
11 // 建立樹
12 void addEdge(int u, int v) {
13     tree[u].push_back(v);
14     tree[v].push_back(u); // 因為是無向樹，雙向連接
15 }
16
17 // 深度優先搜索 (DFS) 建立樹
18 void dfs(int u) {
19     visited[u] = true;
20     for (int v : tree[u]) {
21         if (!visited[v]) {
22             cout << "Edge: " << u << " - " << v
                << endl; // 輸出邊
23             dfs(v); // 繼續遞迴遍歷
24         }
25     }
26 }
27
28 int main() {
29     int n = 5; // 節點數
30
31    // 建立樹的邊
32    addEdge(1, 2);
33    addEdge(1, 3);
34    addEdge(2, 4);
35    addEdge(2, 5);
36
37    // 從節點1開始遍歷樹
38    dfs(1);
39
40    return 0;
41 }

```

建圖

```

1 // 使用鄰接表建立圖
2
3 #include <iostream>
4 #include <vector>
5 using namespace std;
6
7 const int maxn = 1005; // 最大節點數
8 vector<pair<int, int>> graph[maxn]; //
    用於存儲圖的鄰接表, pair 表示 (鄰接點, 邊權重)
9
10 // 建立圖的邊 (有向圖)
11 void addEdge(int u, int v, int weight) {
12     graph[u].push_back(make_pair(v, weight));
13     // 添加一條從 u 到 v 的有向邊, 邊的權重為 weight
14 }
15
16 int main() {
17     int n = 5; // 節點數
18
19     // 建立圖的邊
20     addEdge(1, 2, 10); // 節點1到節點2, 權重為10
21     addEdge(1, 3, 5);
22     addEdge(2, 4, 3);
23     addEdge(3, 5, 2);
24
25     // 輸出圖的鄰接表
26     for (int u = 1; u <= n; u++) {
27         cout << "Node " << u << " connects to:
28             ";
29         for (auto edge : graph[u]) {
30             cout << "(" << edge.first << ",
31                 weight: " << edge.second << ") ";
32         }
33         cout << endl;
34     }
35
36     return 0;
37 }

```

Bit Index Tree (BIT) - Lowbit

```

1 // Bit Index Tree (BIT) - Lowbit
2 #define lowbit(x) ((x) & ~(x))
3 int bit[2 * maxn] = {0}; // 宣告並初始化 bit 陣列
4
5 void add(int p, int v) {
6     while (p < 2 * maxn) {
7         bit[p] += v; // 更新當前節點的值
8         p += lowbit(p); // 跳到下一個需要更新的節點
9     }
10 }
11
12 int sum(int p) {
13     int ret = 0;

```

```

14     while (p > 0) {
15         ret += bit[p]; // 累加前綴和
16         p -= lowbit(p); // 跳到上一個節點
17     }
18     return ret;
19 }

```

Kruskal 最小生成樹 (MST)

```

1 // Kruskal MST (最小生成樹)
2 #include <iostream>
3 #include <vector>
4 #include <algorithm>
5 #include <cmath>
6 using namespace std;
7
8 const int maxn = 1005; // 最大節點數
9
10 struct Point {
11     int x, y;
12 };
13
14 struct Edge {
15     int u, v;
16     double cost;
17     bool operator<(const Edge& e) const {
18         return cost < e.cost; // 按邊的權重排序
19     }
20 };
21
22 int parent[maxn], rank[maxn]; // 並查集
23 Point points[maxn]; // 存儲每個點的座標
24 Edge e[maxn * maxn]; // 存儲所有邊
25 int m; // 邊的數量
26
27 // 初始化並查集
28 void init(int n) {
29     for (int i = 0; i < n; i++) {
30         parent[i] = i;
31         rank[i] = 0;
32     }
33 }
34
35 // 路徑壓縮找根
36 int find(int u) {
37     if (parent[u] != u) {
38         parent[u] = find(parent[u]);
39     }
40     return parent[u];
41 }
42
43 // 合併兩個集合
44 bool uni(int u, int v) {
45     int root_u = find(u);
46     int root_v = find(v);
47
48     if (root_u != root_v) {

```

```

49     if (rank[root_u] > rank[root_v]) {
50         parent[root_v] = root_u;
51     } else if (rank[root_u] < rank[root_v])
52     {
53         parent[root_u] = root_v;
54     } else {
55         parent[root_v] = root_u;
56         rank[root_u]++;
57     }
58     return true;
59 }
60 return false;
61 }
62 // 計算兩個點之間的歐幾里得距離
63 double dist(int u, int v) {
64     int dx = points[u].x - points[v].x;
65     int dy = points[u].y - points[v].y;
66     return sqrt(dx * dx + dy * dy);
67 }
68
69 // Kruskal 最小生成樹算法
70 double kruskal(int n) {
71     init(n);
72     sort(e, e + m); // 按權重對邊排序
73
74     double ans = 0;
75     int edge_count = 0;
76     for (int i = 0; i < m; i++) {
77         int u = e[i].u, v = e[i].v;
78         if (uni(u, v)) { // 如果 u 和 v 不在同一集合中
79             ans += e[i].cost;
80             if (++edge_count == n - 1) break; //
81                 當邊數達到 n-1 時停止
82         }
83     }
84     return ans; // 返回最小生成樹的總權重
85 }

```

SPFA 最短路徑算法

```

1 // SPFA 最短路徑算法
2 int dist[maxn]; // 存儲到達每個節點的最短距離
3 vector<pair<int, int>> E[maxn]; // 鄰接表存儲圖
4 bool vis[maxn]; // 訪問標記
5 int out[maxn]; // 用來檢測負環
6
7 bool spfa(int s, int n) {
8     queue<int> Q;
9     Q.push(s); // 將起點s加入隊列
10    while (!Q.empty()) {
11        int u = Q.front();
12        Q.pop();
13        vis[u] = 0;
14        out[u]++;
15        if (out[u] > n) return false; //
16            出現負權重環

```

```

16    for (int j = 0; j < E[u].size(); j++) {
17        int v = E[u][j].first;
18        if (dist[v] > dist[u] +
19            E[u][j].second) { // 有更短的路徑
20            dist[v] = dist[u] +
21                E[u][j].second;
22            if (vis[v]) continue;
23            vis[v] = 1;
24            Q.push(v); // 將v加入隊列
25        }
26    }
27    return true;
28 }

```

連通集 (Disjoint Set)

```

1 // Disjoint Set 連通集 - 加權合併與路徑壓縮
2 int parent[maxn];
3 fill(parent, parent + maxn, -1); // 初始化 parent
4     陣列，表示每個節點是獨立的
5
6 void weighted_union2(int i, int j) {
7     int temp = parent[i] + parent[j];
8     if (parent[i] > parent[j]) {
9         parent[i] = j; // j為新根
10        parent[j] = temp;
11    } else {
12        parent[j] = i; // i為新根
13        parent[i] = temp;
14    }
15 }
16
17 int find2(int i) {
18     int root, trail, lead;
19     for (root = i; parent[root] >= 0; root =
20         parent[root]); // 找根
21     for (trail = i; trail != root; trail =
22         lead) { // 路徑壓縮
23         lead = parent[trail];
24         parent[trail] = root;
25     }
26     return root;
27 }

```

Nim 遊戲 SG 函數

```

1 // Nim 遊戲 SG 函數
2 #define maxn 20+5
3 #define maxs 100+5
4 int sg[maxn];
5
6 void SG() {
7     int mex[maxs] = {}; // MEX表初始化
8     sg[0] = 0; // 初始化SG值
9     for (int i = 1; i < maxn; i++) {

```

```

10     memset(mex, 0, sizeof(mex)); // 清空MEX數組
11     for (int j = 0; j < i; j++) {
12         mex[sg[j] ^ sg[i - j - 1]] = 1; //
            Nim遊戲狀態轉移
13     }
14     int g = 0;
15     while (mex[g]) g++; // 找到最小的MEX
16     sg[i] = g; // 設置sg值
17 }
18 }

```

KM Algorithm 最大匹配問題

```

1 // KM Algorithm (最大匹配問題)
2
3 int Lx[maxn], Ly[maxn]; // 頂標和底標
4 int W[maxn][maxn]; // 權重矩陣
5 bool S[maxn], T[maxn]; // 記錄 S 和 T 集合
6 int n; // 節點數
7
8 void update() {
9     int a = 1 << 30; // 初始最小差值設置為無限大
10    for (int i = 1; i <= n; i++) {
11        if (S[i]) {
12            for (int j = 1; j <= n; j++) {
13                if (!T[j]) {
14                    a = min(a, Lx[i] + Ly[j] -
                        W[i][j]); // 更新最小差值
15                }
16            }
17        }
18    }
19    for (int i = 1; i <= n; i++) {
20        if (S[i]) Lx[i] -= a; // 更新頂標
21        if (T[i]) Ly[i] += a; // 更新底標
22    }
23 }

```

Vector 建圖與多次 DFS 搜索

```

1 // Vector 建圖與多次 DFS 搜索
2 const int maxn = 1005;
3 vector<int> g[maxn], nodes[maxn]; //
    建立鄰接表與節點集
4 int n, s, k, p[maxn]; //
    n為總節點數, s為起始節點, k為最大距離
5 bool c[maxn]; // 節點是否被訪問過
6
7 void dfs1(int u, int f, int dist) {
8     p[u] = f; // 記錄父節點
9     int nd = g[u].size();
10    if (nd == 1 && dist > k)
        nodes[dist].push_back(u); // 遠距離節點加入
11    for (int i = 0; i < nd; i++) {
12        int v = g[u][i];

```

```

13        if (v != f) dfs1(v, u, dist + 1); //
            遞迴進行DFS
14    }
15 }
16
17 int solve() {
18     int ans = 0;
19     memset(c, false, sizeof(c)); // 初始化訪問數組
20     for (int dist = (n - 1); dist > k; dist--) {
21         for (int i = 0; i < nodes[dist].size();
            i++) {
22             int u = nodes[dist][i];
23             if (c[u]) continue;
24             int v = u;
25             for (int j = 0; j < k; j++) v = p[v];
26             dfs2(v, -1, 0); //
                執行DFS, 標記被訪問過的節點
27             ans++;
28         }
29     }
30     return ans;
31 }
32
33 void dfs2(int u, int f, int d) {
34     c[u] = true; // 標記節點已訪問
35     for (int i = 0; i < g[u].size(); i++) {
36         int v = g[u][i];
37         if (v != f && d < k) dfs2(v, u, d + 1);
            // 深度優先搜索
38     }
39 }

```

Tree DP, DFS

```

1 #define min(a,b) ((a)<(b)?(a):(b))
2 #define max(a,b) ((a)>(b)?(a):(b))
3
4 // 深度優先搜索進行動態規劃計算
5 void dfs(int u) {
6     visited[u] = 1; // 標記節點已訪問
7     dp[u][0] = 0; // 當前節點不選擇
8     dp[u][1] = 1; // 當前節點選擇
9
10    // 遍歷所有相鄰節點
11    for (int i = 0; i < g[u].size(); i++) {
12        int v = g[u][i];
13        if (visited[v]) continue;
14        dfs(v); // 遞迴調用DFS
15        dp[u][0] += dp[v][1]; //
            當前節點不選擇時, 子節點必須選擇
16        dp[u][1] += min(dp[v][0], dp[v][1]); //
            當前節點選擇時, 子節點可以選擇或不選擇
17    }
18 }
19
20 int solve() {
21     int ans = 0;

```

```

22  memset(visited, 0, sizeof(visited)); //
    初始化訪問數組
23  for (int i = 0; i < n; i++) {
24      if (visited[i]) continue;
25      dfs(i); // 對每個未訪問的節點進行DFS
26      ans += min(dp[i][0], dp[i][1]); //
    計算最小選擇
27  }
28  return ans;
29 }

```

Dijkstra - 最短路徑算法

```

1  // Dijkstra 最短路徑算法
2  Dijkstra(G) {
3      for each v in V {
4          d[v] = infinity; // 初始化所有點的距離
5      }
6      d[s] = 0; // 起點距離為0
7      S = {}; // 空集合S
8      Q = V; // 未處理的節點集合
9
10     while (Q is not empty) {
11         u = ExtractMin(Q); // 選擇距離最小的節點u
12         S = S U {u}; // 將u加入集合S
13         for each v in u->Adj[] {
14             if (d[v] > d[u] + w(u,v)) {
15                 d[v] = d[u] + w(u,v); // 更新距離
16             }
17         }
18     }
19 }

```

Kruskal 最小生成樹 (MST, Dis-joint Set Union)

```

1  // Kruskal 算法 - 最小生成樹
2  Kruskal() {
3      T = {}; // 初始化空生成樹
4      for each v in V {
5          MakeSet(v); // 初始化每個節點為單獨的集合
6      }
7      sort E by increasing edge weight w; //
    按邊權重排序
8      for each (u,v) in E (in sorted order) {
9          if FindSet(u) != FindSet(v) {
10             T = T U {{u,v}}; // 將邊加入生成樹
11             Union(FindSet(u), FindSet(v)); // 合併集合
12         }
13     }
14 }

```

Priority Queue 操作

```

1  // 優先隊列的操作與應用
2  #include <cstdio>
3  #include <queue>
4  using namespace std;
5
6  class Item {
7  public:
8      int Q_num, Period, Time;
9      bool operator < (const Item& a) const {
10         return (Time > a.Time || (Time ==
            a.Time && Q_num > a.Q_num));
11     }
12 };
13
14 int main() {
15     priority_queue<Item> pq;
16     char s[20];
17     while (scanf("%s", s) && s[0] != '#') {
18         Item item;
19         scanf("%d%d", &item.Q_num,
            &item.Period);
20         item.Time = item.Period;
21         pq.push(item);
22     }
23     int K;
24     scanf("%d", &K);
25     while (K--) {
26         Item r = pq.top();
27         pq.pop();
28         printf("%d\n", r.Q_num);
29         r.Time += r.Period;
30         pq.push(r);
31     }
32 }

```

二分搜索算法

```

1  // 二分搜索算法與貪心飛機降落時間
2  int I, n, caseNo = 1, order[8];
3  double a[8], b[8], L, maxL;
4
5  double greedyLanding() {
6      double lastLanding = a[order[0]]; //
    第一架飛機的降落時間
7      for (int i = 1; i < n; i++) {
8          double target = lastLanding + L;
9          if (target <= b[order[i]]) { //
            下一架飛機可以按計畫降落
10             lastLanding = max(a[order[i]],
                target); // 更新降落時間
11         } else {
12             return 1; // 無法完成
13         }
14     }
15     return lastLanding - b[order[n - 1]]; //
    返回結果
16 }

```

Priority Queue 合併操作

```

1 // 使用優先隊列合併兩個數組
2 class Item {
3 public:
4     int Q_num, Period, Time;
5     Item(int q, int p, int t) : Q_num(q),
6         Period(p), Time(t) {} // 構造函數
7     bool operator<(const Item& a) const {
8         return (Time > a.Time || (Time ==
9             a.Time && Q_num > a.Q_num));
10    }
11 };
12
13 void merge(int* A, int* B, int* C, int k) {
14     priority_queue<Item> q;
15     for (int i = 0; i < k; i++) {
16         q.push(Item(A[i] + B[0], 0));
17     }
18     for (int i = 0; i < k; i++) {
19         Item item = q.top(); q.pop();
20         C[i] = item.sum; // 保存當前的最小值
21         int b = item.b;
22         if (b + 1 < k) {
23             q.push(Item(item.sum - B[b] + B[b +
24                 1], b + 1)); // 更新優先隊列
25         }
26     }
27 }

```

高斯消去法 (Gaussian Elimination)

```

1 // 高斯消去法計算矩陣的秩
2 int rank(Matrix A, int m, int n) {
3     int i = 0, j = 0;
4     while (i < m && j < n) {
5         int r = i;
6         for (int k = i; k < m; k++) {
7             if (A[k][j]) {
8                 r = k;
9                 break;
10            }
11        }
12        if (A[r][j]) {
13            if (r != i) {
14                for (int k = 0; k <= n; k++)
15                    swap(A[r][k], A[i][k]);
16            }
17            for (int u = i + 1; u < m; u++) {
18                if (A[u][j]) {
19                    for (int k = i; k <= n; k++)
20                        A[u][k] ^= A[i][k];
21                }
22            }
23            i++;
24        }
25    }
26 }

```

```

22     }
23     j++;
24 }
25 return i; // 返回矩陣的秩
26 }

```

排列組合與對數計算

```

1 // 使用對數進行排列組合的計算
2 #include <cstdio>
3 #include <cstring>
4 #include <cmath>
5
6 int main() {
7     freopen("d:\\uva10883\\10883_in.txt", "r",
8         stdin);
9     freopen("d:\\uva10883\\10883_out.txt", "w",
10         stdout);
11     int Cas;
12     scanf("%d", &Cas);
13     for (int j = 1; j <= Cas; j++) {
14         int N;
15         double Res = 0, a, C = 0;
16         scanf("%d", &N);
17         for (int i = 0; i < N; i++) {
18             scanf("%lf", &a);
19             double sum = log2(fabs(a));
20             if (i) {
21                 C += log2(double(N - i) / i);
22                 sum += C;
23             }
24             if (a < 0) {
25                 Res -= pow(2, sum - (N - 1));
26             } else {
27                 Res += pow(2, sum - (N - 1));
28             }
29         }
30         printf("Case #%d: %.3lf\n", j, Res);
31     }
32     return 0;
33 }

```

過篩法與大數運算

```

1 // 使用過篩法進行質數篩選並處理大數運算
2 #include <iostream>
3 using namespace std;
4
5 const int maxn = 250000;
6 const int maxp = 22000 + 5;
7 int fp[maxp];
8 bool vis[maxn];
9
10 int main() {
11     long long a = 0, b = 1, tmp;
12     int n, count_p = 1;

```



```

13
14     for (int i = 2; count_p < maxp; ++i) {
15         tmp = a + b;
16         a = b;
17         b = tmp;
18
19         if (b > 1e10) {
20             b /= 10;
21             a /= 10;
22         }
23
24         if (!vis[i]) {
25             tmp = b;
26             while (tmp >= 1e9) {
27                 tmp /= 10;
28             }
29             fp[count_p++] = tmp;
30             for (int j = i * i; j < maxn; j +=
31                 i) {
32                 vis[j] = true;
33             }
34         }
35
36         fp[1] = 2, fp[2] = 3;
37         while (~scanf("%d", &n)) {
38             printf("%d\n", fp[n]);
39         }
40
41         return 0;
42 }

```

Python 過篩法與大數運算

```

1 maxn = 250000
2 maxp = 22000 + 5
3
4 # 初始化數組 fp 用來存儲質數的前幾位
5 fp = [0] * maxp
6 vis = [False] * maxn # 記錄某數字是否被標記過
7
8 a, b = 0, 1 # 初始的 Fibonacci 數列
9 count_p = 1 # 質數計數器
10
11 i = 2
12 while count_p < maxp:
13     tmp = a + b # 計算 Fibonacci 序列
14     a = b
15     b = tmp
16     if b > 1e10: # 如果 b 太大，對其進行縮小處理
17         b //= 10
18         a //= 10
19
20     if not vis[i]: # 如果 i 沒有被標記為非質數
21         tmp = b
22         while tmp >= 1e9: # 確保數字在合理範圍內
23             tmp //= 10

```

```

24
25     fp[count_p] = tmp # 記錄第 count_p 個質數
26     count_p += 1
27
28     j = i * i
29     while j < maxn:
30         vis[j] = True # 標記合數
31         j += i
32
33     i += 1
34
35 fp[1], fp[2] = 2, 3 # 手動設定前兩個質數
36
37 try:
38     while True:
39         n = int(input()) # 讀取輸入
40         print(fp[n]) # 輸出第 n 個質數
41 except EOFError:
42     pass # 捕捉到 EOF 後退出循環

```

Flow Algorithm (流量算法)

```

1 // 使用 Ford-Fulkerson 演算法來解最大流問題。
2 // 利用增廣路徑不斷增加流量，直到無法找到更多的增廣路徑。
3
4 #include <iostream>
5 #include <limits.h>
6 #include <queue>
7 #include <vector>
8 using namespace std;
9
10 #define V 6 // 節點數，假設我們的圖有 6 個節點
11
12 // BFS 搜索增廣路徑，並填充 parent[] 用來存儲路徑
13 bool bfs(int rGraph[V][V], int s, int t, int
14     parent[]) {
15     bool visited[V]; // 記錄哪些節點已經被訪問
16     fill(visited, visited + V, false); //
17         初始化所有節點為未訪問
18
19     queue<int> q; // 使用 BFS 搜索
20     q.push(s);
21     visited[s] = true;
22     parent[s] = -1; // 將源節點的父節點設為 -1 表示根節點
23
24     // 進行標準的 BFS 搜索
25     while (!q.empty()) {
26         int u = q.front();
27         q.pop();
28
29         for (int v = 0; v < V; v++) {
30             if (!visited[v] && rGraph[u][v] > 0)
31                 { // 只考慮殘餘流量大於 0 的邊
32                     if (v == t) { // 如果找到增廣路徑
33                         parent[v] = u;
34                         return true;
35                     }
36                 }
37         }
38     }
39 }

```

```

33         q.push(v);
34         parent[v] = u;
35         visited[v] = true;
36     }
37 }
38 }
39 return false; // 沒有找到增廣路徑
40 }
41
42 // Ford-Fulkerson 演算法的主函數，計算 s 到 t 的最大流
43 int fordFulkerson(int graph[V][V], int s, int
    t) {
44     int u, v;
45     int rGraph[V][V]; // 殘餘圖
46     for (u = 0; u < V; u++)
47         for (v = 0; v < V; v++)
48             rGraph[u][v] = graph[u][v]; //
                初始化殘餘圖
49
50     int parent[V]; // 用來儲存 BFS 找到的路徑
51     int max_flow = 0; // 初始化最大流為 0
52
53     // 不斷找增廣路徑，直到找不到為止
54     while (bfs(rGraph, s, t, parent)) {
55         int path_flow = INT_MAX;
56
57         // 計算增廣路徑中的最小殘餘容量
58         for (v = t; v != s; v = parent[v]) {
59             u = parent[v];
60             path_flow = min(path_flow,
                rGraph[u][v]);
61         }
62
63         // 更新殘餘圖中的流量
64         for (v = t; v != s; v = parent[v]) {
65             u = parent[v];
66             rGraph[u][v] -= path_flow;
67             rGraph[v][u] += path_flow; //
                反向邊增加流量
68         }
69
70         max_flow += path_flow; // 更新最大流
71     }
72
73     return max_flow; // 返回最大流量
74 }

```

Max Clique Algorithm (最大團算法)

```

1 // 最大團問題的求解：使用位元遮罩來計算最大團。
2 // 最大團指的是在無向圖中，一個最大完全子圖。
3
4 const int MAXN = 50; // 節點數的最大限制
5 int n, adj[MAXN][MAXN]; // n 為節點數，adj 為鄰接矩陣
6 int maxCliqueSize = 0; // 用來記錄找到的最大團的大小
7

```

```

8 // DFS 搜索來判斷最大團的大小
9 void dfs(int depth, int *now, int size) {
10     if (depth == n) { // 如果已經遍歷完所有節點
11         maxCliqueSize = max(maxCliqueSize,
            size); // 更新最大團大小
12         return;
13     }
14
15     // 檢查當前節點 depth 是否可以加入到現有的團
16     for (int i = 0; i < size; i++) {
17         if (!adj[now[i]][depth]) return; //
            不是完全圖，返回
18     }
19
20     now[size] = depth; // 將當前節點加入團
21     dfs(depth + 1, now, size + 1); //
        繼續搜索加入當前節點的情況
22     dfs(depth + 1, now, size); //
        搜索不加入當前節點的情況
23 }
24
25 // 主函數，計算最大團
26 int maxClique() {
27     int now[MAXN]; // 用來存儲當前的團
28     dfs(0, now, 0); // 從第 0 層開始搜索
29     return maxCliqueSize; // 返回最大團的大小
30 }

```

Miller-Rabin Primality Test (米勒-拉賓素性測試)

```

1 // 米勒-拉賓素數測試演算法：一種高效的隨機化素數判定方法。
2 // 利用快速冪與模數運算來測試一個數是否為素數。
3
4 typedef long long ll;
5
6 // 快速模數乘法，防止溢出
7 ll mulmod(ll a, ll b, ll mod) {
8     ll res = 0;
9     a %= mod;
10    while (b) {
11        if (b & 1) res = (res + a) % mod; //
            如果b的最低位為1，則加上a
12        a = (a + a) % mod; // a * 2
13        b >>= 1; // 右移 b
14    }
15    return res;
16 }
17
18 // 快速冪演算法，計算 base^exp % mod
19 ll powmod(ll base, ll exp, ll mod) {
20     ll res = 1;
21     base %= mod;
22     while (exp) {
23         if (exp & 1) res = mulmod(res, base,
            mod); // 如果exp的最低位為1，乘上base

```

```

24     base = mulmod(base, base, mod); // base *
        base
25     exp >>= 1; // 右移 exp
26 }
27 return res;
28 }
29
30 // 米勒-拉賓測試演算法
31 bool miller_rabin(ll n, int k) {
32     if (n < 2) return false; // 如果 n < 2 不是素數
33     if (n != 2 && n % 2 == 0) return false; //
        偶數不是素數
34
35     ll d = n - 1;
36     while (d % 2 == 0) d /= 2; // 分解 d 使得 n-1 =
        d * 2^r
37
38     // 重複測試 k 次
39     while (k--) {
40         ll a = 2 + rand() % (n - 3); //
            隨機選擇一個測試基數 a
41         ll x = powmod(a, d, n); // 計算 a^d % n
42
43         if (x == 1 || x == n - 1) continue; //
            可能是素數
44
45         while (d != n - 1) {
46             x = mulmod(x, x, n); // 平方, 計算 x^2 % n
47             d *= 2;
48
49             if (x == 1) return false; // 合數
50             if (x == n - 1) break; // 可能是素數
51         }
52
53         if (x != n - 1) return false; // 如果 x
            最終不等於 n-1 則為合數
54     }
55
56     return true; // 通過所有測試, n 可能是素數
57 }

```

Convex Hull Algorithm (凸包算法)

1 // 凸包演算法: 使用 *Andrew's monotone chain*
演算法來計算一組點的凸包。

```

2 // 凸包是能包圍所有點的最小凸多邊形。
3
4 #include <vector>
5 #include <algorithm>
6 using namespace std;
7
8 struct Point {
9     int x, y; // 定義一個點 (x, y)
10     bool operator<(const Point& p) const {
11         return x < p.x || (x == p.x && y <
            p.y); // 按照 x 進行排序, 若 x 相同則按 y 排序
12     }
13 };
14
15 // 計算向量 OA 和 OB 的叉積, 用來判斷轉向
16 int cross(const Point &O, const Point &A,
            const Point &B) {
17     return (A.x - O.x) * (B.y - O.y) - (A.y -
        O.y) * (B.x - O.x);
18 }
19
20 // 計算一組點的凸包, 返回凸包的點集
21 vector<Point> convex_hull(vector<Point>& P) {
22     int n = P.size(), k = 0;
23     vector<Point> H(2 * n); // 最多有 2*n 個點
24
25     sort(P.begin(), P.end()); // 將點按照 x 坐標排序
26
27     // 構建下半凸包
28     for (int i = 0; i < n; ++i) {
29         while (k >= 2 && cross(H[k-2], H[k-1],
            P[i]) <= 0) k--; // 移除不滿足條件的點
30         H[k++] = P[i]; // 將當前點加入到凸包
31     }
32
33     // 構建上半凸包
34     for (int i = n - 2, t = k + 1; i >= 0; --i)
35     {
36         while (k >= t && cross(H[k-2], H[k-1],
            P[i]) <= 0) k--; // 移除不滿足條件的點
37         H[k++] = P[i]; // 將當前點加入到凸包
38     }
39
40     H.resize(k - 1); // 刪除最後一個重複點
41     return H; // 返回凸包的點集
42 }

```