

Simple template by Mirai

Sparken

July 29, 2018

目录

1	Pretreatment	4
1.1	头文件 Headers and constants	4
1.2	配置 Vim setting	5
2	图论 Graph Theory	6
2.1	最短路 The shortest path	6
2.1.1	Dijkstra	6
2.1.2	Spfa	7
2.1.3	Floyd	8
2.1.4	次短路	8
2.1.5	第 K 短路	10
2.2	生成树 Spanning tree	12
2.2.1	最小生成树 Minimum spanning tree	12
2.2.2	次小生成树	14
2.2.3	最小树形图 Minimum Arborescence	16
2.3	网络流 Network flow	16
2.3.1	最大流 Max flow-Dinic	16
2.3.2	最大流 Max flow-ISAP	18
2.3.3	最小费用最大流 Min cost max flow-EdmondsKarp	21
2.3.4	有上下界的可行流	23
2.4	二分图	29
2.4.1	概念公式	29
2.4.2	最大匹配-匈牙利	29
2.5	强连通缩点 tarjan	32
2.6	最近公共祖先 LCA	33
2.7	欧拉回路	33
2.7.1	判定	33
2.7.2	求解	33
2.8	哈密顿回路	33
3	数据结构 Data Structure	34
3.1	并查集 Union-Find Set	34
3.2	拓扑排序 Topological Sorting	35
3.3	树状数组	36
3.3.1	一维	36
3.3.2	二维	37
3.4	RMQ	37
3.4.1	一维	37
3.4.2	二维	38

3.5	线段树 Segment Tree	39
3.5.1	单点更新区间查询	39
3.5.2	区间更新区间查询	40
4	数学 Math	42
4.1	定理公式与结论 Conclusions	42
4.2	快速乘-快速幂	42
4.3	矩阵快速幂	42
4.4	扩展欧几里得	43
4.5	欧拉函数	44
4.6	中国剩余定理求同余方程组	45
4.6.1	素数	45
4.6.2	非素数	46
5	字符串 String	47
5.1	字典树 Trie	47
5.2	KMP	48
5.3	扩展 KMP	49
5.4	最长回文子串 Manacher	51
5.5	AC 自动机	52
6	动态规划	54
6.1	背包	54
7	其它 Other	56
7.1	离散化	56
7.2	STL	56
8	输入输出 IO	58
8.1	输入输出外挂	58
8.2	简单大数	58
8.3	Python 输入输出	60

1 Pretreatment

1.1 头文件 Headers and constants

```
#include <bits/stdc++.h>
using namespace std;
#define X first
#define Y second
const int INF=0x3f3f3f3f;
const double eps=1e-6;
/*
    整型初始化 memset(d,0x3f,sizeof(d));
    浮点初始化 memset(d,0x7f,sizeof(d));
    浮点数比较大小:    相等 if(fabs(a-b)<=eps)
                        大于 if(a>b ES fabs(a-b)>eps)
                        小于 if(a<b ES fabs(a-b)>eps)
*/
```

1.2 配置 Vim setting

=====

14 行基本设置

syntax on

set cindent

set nu

set shortmess=atI

set tabstop=4

set shiftwidth=4

set confirm

set mouse=a

map<C-A> ggVG"+y

map <F5> :call Run()<CR>

func! Run()

 exec "w"

 exec "!g++ -Wall % -o %<"

 exec "!time ./%<"

endfunc

=====

括号补全

inoremap { {<CR>}<ESC>kA<CR>

inoremap ((<ESC>i

inoremap [[<ESC>i

inoremap " "<ESC>i

跳转行末

inoremap <C- > <End>

=====

【快捷键】

:nu 行跳转 /text 查找 text,n 查找下一个, N 查找前一个

u 撤销, U 撤销对整行的操作

Ctrl+r 撤销的撤销

2 图论 Graph Theory

2.1 最短路 The shortest path

2.1.1 Dijkstra

```
typedef pair<int,int> P;
struct Dijkstra
{
    vector<P> G[MAXN];
    bool vis[MAXN];
    int d[MAXN];
    void init(int N)
    {
        for(int i=0;i<=N;++i) G[i].clear();
        memset(vis,false,sizeof(vis));
        memset(d,0x3f,sizeof(d));
    }
    void addEdge(int u,int v,int cost)
    {
        G[u].push_back(make_pair(cost,v));
    }
    void dij(int s)
    {
        priority_queue<P,vector<P>,greater<P> > q;
        d[s]=0;
        q.push(make_pair(d[s],s));
        while(!q.empty())
        {
            P temp=q.top();q.pop();
            int v=temp.Y;
            if(vis[v]) continue;
            vis[v]=true;
            for(int i=0;i<G[v].size();++i)
            {
                int u=G[v][i].Y,cost=G[v][i].X;
                if(!vis[u] && d[u]>d[v]+cost)
                {
                    d[u]=d[v]+cost;
                    q.push(make_pair(d[u],u));
                }
            }
        }
    }
};
```

```
        }
    }
}
};
```

2.1.2 Spfa

```
typedef pair<int,int> P;
struct Spfa
{
    vector<pair<int,int> > G[MAXN];
    bool vis[MAXN];
    int inq[MAXN],d[MAXN];
    void init()
    {
        for(int i=0;i<=MAXN;++i) G[i].clear();
        memset(vis,false,sizeof(vis));
        memset(inq,0,sizeof(inq));
        memset(d,0x3f,sizeof(d));
    }
    void add_edge(int u,int v,int cost)
    {
        G[u].push_back(make_pair(cost,v));
    }
    int spfa(int s)
    {
        queue<int> q;
        d[s]=0;
        q.push(s);
        ++inq[s];
        vis[s]=true;
        while(!q.empty())
        {
            int v=q.front();q.pop();
            vis[v]=false;
            for(int i=0;i<G[v].size();++i)
            {
                int u=G[v][i].Y,cost=G[v][i].X;
                if(d[u]>d[v]+cost)
                {
```

```
        d[u]=d[v]+cost;
        if(!vis[u])
        {
            q.push(u);
            ++inq[u];
            vis[u]=true;
        }
    }
    if(inq[v]>N) return -1;    //有负圈
}
if(d[N]==INF) return -2;    //不可达
return d[N];
}
};
```

2.1.3 Floyd

```
struct Floyd
{
    double d[MAXN][MAXN];
    void floyd(int N)
    {
        for(int k=0;k<N;k++)
            for(int i=0;i<N;i++)
                for(int j=0;j<N;j++)
                {
                    if(d[i][k] && d[k][j] && d[i][j]<d[i][k]*d[k][j])
                        d[i][j]=d[i][k]*d[k][j];
                }
    }
};
```

2.1.4 次短路

```
typedef pair<int,int> P;
struct Dijkstra
{
    vector<P> G[MAXN];
    int d[MAXN],d2[MAXN];
    void init(int N)
```



```
{
    for(int i=0;i<=N;++i) G[i].clear();
    memset(d,0x3f,sizeof(d));
    memset(d2,0x3f,sizeof(d2));
}

void addEdge(int u,int v,int cost)
{
    G[u].push_back(make_pair(cost,v));
}

void dij(int s)
{
    priority_queue<P,vector<P>,greater<P> > q;
    d[s]=0;
    q.push(make_pair(d[s],s));
    while(!q.empty())
    {
        P temp=q.top();q.pop();
        int v=temp.Y;
        if(d2[v]<temp.X) continue;
        for(int i=0;i<G[v].size();++i)
        {
            int u=G[v][i].Y,cost=G[v][i].X;
            int dist=temp.X+cost;
            if(d[u]>dist)//该点当前最短路比新距离大
            {
                swap(d[u],dist);
                q.push(P(d[u],u));
            }
            if(d2[u]>dist && d[u]<dist)
            {
                d2[u]=dist;
                q.push(P(d2[u],u));
            }
        }
    }
};
```

//另一种做法：正反跑最短路，枚举每边是否在最短路，非则记此时路长

2.1.5 第 K 短路

```
struct Edge
{
    int from;
    int d,f;
    Edge(int u,int d,int f):from(u),d(d),f(f){}
    bool operator <(const Edge &a)const    //从大到小排序，避免用反 pq
    {
        if(f==a.f) return a.d<d;
        return a.f<f;
    }
};

struct Kpath
{
    vector<pair<int,int> > G[MAXN];
    vector<pair<int,int> > GB[MAXN];
    bool vis[MAXN];
    int h[MAXN];
    int t;
    void init()
    {
        for(int i=0;i<=N;++i)
        {
            G[i].clear();
            GB[i].clear();
        }
        t=0;
        memset(h,0x3f,sizeof(h));
        memset(vis,false,sizeof(vis));
    }
    void addEdge(int u,int v,int cost)
    {
        G[u].push_back(mp(cost,v));
        GB[v].push_back(mp(cost,u));
    }
    void spfa(int s)    //dijkstra 可能效率更高，另注意题目会不会有负圈
    {
        queue<int> q;
        h[s]=0;
```

```
q.push(s);
vis[s]=true;
while(!q.empty())
{
    int u=q.front();q.pop();
    vis[u]=false;
    for(int i=0;i<GB[u].size();++i)
    {
        int v=GB[u][i].Y,cost=GB[u][i].X;
        if(h[v]>h[u]+cost)
        {
            h[v]=h[u]+cost;
            if(!vis[v])
            {
                q.push(v);
                vis[v]=true;
            }
        }
    }
}

int Astar(int S,int T,int K)
{
    if(S==T) ++K;          //如果 S==T, d=0 不算一条路
    if(h[S]==INF) return -1;
    priority_queue<Edge> q;
    q.push(Edge(S,0,h[S]));
    while(!q.empty())
    {
        Edge temp=q.top();q.pop();
        int u=temp.from,d=temp.d;
        if(u==T) ++t;
        if(t==K) return d;
        for(int i=0;i<G[u].size();++i)
        {
            int v=G[u][i].Y,cost=G[u][i].X;
            q.push(Edge(v,d+cost,d+cost+h[v]));
        }
    }
}
```

```
        return -1;
    }
};
```

2.2 生成树 Spanning tree

2.2.1 最小生成树 Minimum spanning tree

```
struct Edge
{
    int u,v,d;
    Edge(int from,int to,int cost):u(from),v(to),d(cost){}
    bool operator < (const Edge &a)const
    {
        return d<a.d;
    }
};

struct Kruskal
{
    vector<Edge> edges;
    int par[MAXN];
    int n;
    void init(int n)
    {
        this->n=n;
        edges.clear();
        for(int i=1;i<=n;++i) par[i]=i;
    }
    void add_edge(int u,int v,int d)
    {
        edges.push_back(Edge(u,v,d));
        edges.push_back(Edge(v,u,d));
    }
    int Find(int x)
    {
        if(par[x]==x) return x;
        return par[x]=Find(par[x]);
    }
    void uni(int A,int B)
    {
        int x=Find(A),y=Find(B);
```

```
        if(x==y) return ;
        par[x]=y;
    }
    bool same(int A,int B)
    {
        return Find(A)==Find(B);
    }
    int kruskal()
    {
        sort(edges.begin(),edges.end());
        int ans=0;
        for(int i=0;i<edges.size();++i)
        {
            Edge &e=edges[i];
            if(!same(e.v,e.u))
            {
                ans+=e.d;
                uni(e.v,e.u);
            }
        }
        return ans;
    }
};
```

```
struct Prim
{
    bool vis[MAXN];
    int d[MAXN],cost[MAXN][MAXN];
    int n;
    void init(int n)
    {
        this->n=n;
        memset(d,0x3f,sizeof(d));
        memset(cost,0x3f,sizeof(cost));
        memset(vis,false,sizeof(vis));
    }
    int prim(int s)
    {
        d[s]=0;
        int ans=0;
```

```
    while(1)
    {
        int v=-1;
        for(int u=1;u<=n;++u)
            if(!vis[u] && (v==-1 || d[u]<d[v])) v=u;
        if(v==-1) break;
        vis[v]=true;
        ans+=d[v];
        for(int u=1;u<=n;++u)
            d[u]=min(d[u],cost[v][u]);
    }
    return ans;
}
};
```

2.2.2 次小生成树

```
struct Edge
{
    int u,v,cost;
    bool use;
    Edge(int u,int v,int c,bool use):u(u),v(v),cost(c),use(use){}
};

struct SecMST
{
    vector<Edge> es;
    int par[MAXN],length[MAXN][MAXN];
    void init(int n)
    {
        for(int i=0;i<=n;++i) par[i]=i;
        memset(length,0,sizeof(length));
        es.clear();
    }
    int Find(int x)
    {
        if(par[x]==x) return x;
        return par[x]=Find(par[x]);
    }
    void uni(int A,int B)
    {

```

```
    int x=Find(A),y=Find(B);
    if(x==y) return ;
    par[x]=y;
}
bool same(int A,int B){return Find(A)==Find(B);}
bool cmp(Edge a,Edge b){return a.cost<b.cost;}
void update(int u,int v,int cost)
{
    for(int i=1;i<=N;++i)
        for(int j=1;j<=N;++j)
        {
            if(i!=j && same(a,u) && same(b,v))
            {
                length[a][b]=length[b][a]=cost;
            }
        }
}
int kruskal()
{
    sort(es.begin(),es.end(),cmp);
    int ans=0;
    for(int i=0;i<es.size();++i)
    {
        Edge &e=es[i];
        int u=e.u,v=e.v,cost=e.cost;
        if(!same(u,v))
        {
            ans+=cost;
            e.use=true;
            update(u,v,cost);//若 MST 结束 DFS 遍历树得 length 效率更高
            uni(u,v);
        }
    }
    return ans;
}
int secmst()
{
    int MST=kruskal();
    int SECMST=INF;
```

```
    bool flag=false;
    for(int i=0;i<es.size();++i)
    {
        Edge &e=es[i];
        if(!e.use)
        {
            //枚举非 MST 的边 (u,v), 加入 MST 形成环
            //则 SECMST=MST+ 该边 w-所成环中 uv 间最长边
            SECMST=min(SECMST,MST+e.cost-length[e.u][e.v]);
            if(SECMST==MST)
            {
                flag=true;
                break;
            }
        }
    }
    return SECMST;
}
};
```

2.2.3 最小树形图 Minimum Arborescence

2.3 网络流 Network flow

2.3.1 最大流 Max flow-Dinic

```
struct Edge
{
    int from,to,cap,flow;
    Edge(int u,int v,int c,int f):from(u),to(v),cap(c),flow(f){}
};

struct Dinic
{
    int n,m,s,t;
    vector<Edge> edges;
    vector<int> G[MAXN];
    bool vis[MAXN];
    int d[MAXN],cur[MAXN];
    void init(int n)
    {
        for(int i=0;i<=n;++i) G[i].clear();
    }
};
```



```
        edges.clear();
    }
    void addEdge(int from,int to,int cap)
    {
        edges.push_back(Edge(from,to,cap,0));
        edges.push_back(Edge(to,from,0,0));
        m=edges.size();
        G[from].push_back(m-2);
        G[to].push_back(m-1);
    }
    bool BFS()
    {
        memset(vis,false,sizeof(vis));
        queue<int> q;
        q.push(s);
        d[s]=0;
        vis[s]=1;
        while(!q.empty())
        {
            int v=q.front();q.pop();
            for(int i=0;i<G[v].size();++i)
            {
                int ecode=G[v][i];
                Edge &e=edges[ecode];
                if(!vis[e.to] && e.cap>e.flow)
                {
                    vis[e.to]=true;
                    d[e.to]=d[v]+1;
                    q.push(e.to);
                }
            }
        }
        return vis[t];
    }
    int DFS(int v,int a)
    {
        if(v==t || a==0) return a;
        int flow=0,f;
        for(int &i=cur[v];i<G[v].size();++i)
```

```
    {
        int ecode=G[v][i];
        Edge &e=edges[ecode];
        if(d[v]+1==d[e.to] && (f=DFS(e.to,min(a,e.cap-e.flow)))>0)
        {
            e.flow+=f;
            edges[ecode^1].flow-=f;
            flow+=f;
            a-=f;
            if(a==0) break;
        }
    }
    return flow;
}

int maxFlow(int s,int t)
{
    this->s=s;this->t=t;
    int flow=0;
    while(BFS())
    {
        memset(cur,0,sizeof(cur));
        flow+=DFS(s,INF);
    }
    return flow;
}
};
```

2.3.2 最大流 Max flow-ISAP

```
struct Edge
{
    int from,to,cap,flow;
    Edge(int u,int v,int c,int f):from(u),to(v),cap(c),flow(f){}
};

struct ISAP
{
    int n,m,s,t;
    vector<Edge> edges;
    vector<int> G[MAXN];
    bool vis[MAXN];
```

```
int d[MAXN], cur[MAXN];
int p[MAXN], num[MAXN];
void init(int n)
{
    this->n=n;
    for(int i=0; i<n; ++i) G[i].clear();
    edges.clear();
    memset(d, 0x3f, sizeof(d));
}
void add_edge(int from, int to, int cap)
{
    edges.push_back(Edge(from, to, cap, 0));
    edges.push_back(Edge(to, from, 0, 0));
    m=edges.size();
    G[from].push_back(m-2);
    G[to].push_back(m-1);
}
bool bfs()
{
    memset(vis, false, sizeof(vis));
    queue<int> q;
    q.push(t);
    d[t]=0;
    vis[t]=true;
    while(!q.empty())
    {
        int u=q.front(); q.pop();
        for(int i=0; i<G[u].size(); ++i)
        {
            Edge &e=edges[G[u][i]^1];
            if(!vis[e.from] && e.cap>e.flow)
            {
                vis[e.from]=true;
                d[e.from]=d[u]+1;
                q.push(e.from);
            }
        }
    }
    return vis[s];
}
```

```
}
int Augment()
{
    int flow=INF;
    for(int u=t;u!=s;u=edges[p[u]].from)
    {
        Edge &e=edges[p[u]];
        flow=min(flow,e.cap-e.flow);
    }
    for(int u=t;u!=s;u=edges[p[u]].from)
    {
        edges[p[u]].flow+=flow;
        edges[p[u]^1].flow-=flow;
    }
    return flow;
}
int Maxflow(int s,int t)
{
    this->s=s;this->t=t;
    int flow=0;
    bfs();
    if(d[s]>=n) return 0;
    memset(num,0,sizeof(num));
    for(int i=0;i<n;++i)
        if(d[i]<INF) ++num[d[i]];
    int u=s;
    memset(cur,0,sizeof(cur));
    while(d[s]<n)
    {
        if(u==t)
        {
            flow+=Augment();
            u=s;
        }
        int ok=0;
        for(int i=cur[u];i<G[u].size();++i)
        {
            Edge &e=edges[G[u][i]];
            if(e.cap>e.flow && d[u] == d[e.to]+1)
```

```
        {
            ok=1;
            p[e.to]=G[u][i];
            cur[u]=i;
            u=e.to;
            break;
        }
    }
    if(!ok)
    {
        int m=n-1;
        for(int i=0;i<G[u].size();++i)
        {
            Edge &e=edges[G[u][i]];
            if(e.cap>e.flow) m=min(m,d[e.to]);
        }
        if(--num[d[u]]==0) break;
        ++num[d[u]=m+1];
        cur[u]=0;
        if(u!=s) u=edges[p[u]].from;
    }
}
return flow;
}
};
```

2.3.3 最小费用最大流 Min cost max flow-EdmondsKarp

//最大费用最大流则费用取反

```
struct Edge
{
    int from,to,cap,flow,cost;
    Edge(int u,int v,int c,int f,int w):from(u),to(v),cap(c),flow(f),cost(w){}
};
struct MCMF
{
    int n,m;
    vector<Edge> edges;
    vector<int> G[MAXN];
    int inq[MAXN],d[MAXN],p[MAXN],a[MAXN];
```

```
void init(int n)
{
    this->n=n;
    for(int i=0;i<n;++i) G[i].clear();
    edges.clear();
}

void add_edge(int from,int to,int cap,int cost)
{
    edges.push_back(Edge(from,to,cap,0,cost));
    edges.push_back(Edge(to,from,0,0,-cost));
    m=edges.size();
    G[from].push_back(m-2);
    G[to].push_back(m-1);
}

bool spfa(int s,int t,int &flow,long long &cost)
{
    for(int i=0;i<n;++i) d[i]=INF;
    memset(inq,0,sizeof(inq));
    d[s]=0;inq[s]=1;p[s]=0;a[s]=INF;

    queue<int> q;
    q.push(s);
    while(!q.empty())
    {
        int u=q.front();q.pop();
        inq[u]=0;
        for(int i=0;i<G[u].size();++i)
        {
            Edge &e=edges[G[u][i]];
            if(e.cap>e.flow && d[e.to]>d[u]+e.cost)
            {
                d[e.to]=d[u]+e.cost;
                p[e.to]=G[u][i];
                a[e.to]=min(a[u],e.cap-e.flow);
                if(!inq[e.to])
                {
```

```
        q.push(e.to);
        inq[e.to]=1;
    }
}
}
}
if(d[t]==INF) return false;
flow+=a[t];
cost+=(long long)d[t]*(long long)a[t];
for(int u=t;u!=s;u=edges[p[u]].from)
{
    edges[p[u]].flow+=a[t];
    edges[p[u]^1].flow-=a[t];
}
return true;
}

int MincostMaxflow(int s,int t,long long &cost)
{
    int flow=0;cost=0;
    while(spfa(s,t,flow,cost)) ;
    return flow;
}
};
```

2.3.4 有上下界的可行流

```
//poj2396
struct Edge
{
    int from,to,cap,flow;
    Edge(int u,int v,int c,int f):from(u),to(v),cap(c),flow(f){}
};
int low[MAXN][MAXN],up[MAXN][MAXN];
int rowsum[MAXN],colsum[MAXN];
int in[MAXN],out[MAXN];
int n,m,source;
struct ISAP
{
    int n,m,s,t;
```

```
vector<Edge> edges;
vector<int> G[MAXN];
bool vis[MAXN];
int d[MAXN], cur[MAXN];
int p[MAXN], num[MAXN];

void init(int n)
{
    this->n=n;
    for(int i=0; i<n; ++i) G[i].clear();
    edges.clear();
    memset(d, 0x3f, sizeof(d));
}

void addedge(int from, int to, int cap)
{
    edges.push_back(Edge(from, to, cap, 0));
    edges.push_back(Edge(to, from, 0, 0));
    m=edges.size();
    G[from].push_back(m-2);
    G[to].push_back(m-1);
}

bool bfs()
{
    memset(vis, false, sizeof(vis));
    queue<int> q;
    q.push(t);
    d[t]=0;
    vis[t]=true;
    while(!q.empty())
    {
        int u=q.front(); q.pop();
        for(int i=0; i<G[u].size(); ++i)
        {
            Edge &e=edges[G[u][i]^1];
            if(!vis[e.from] && e.cap>e.flow)
            {
                vis[e.from]=true;
```



```
                d[e.from]=d[u]+1;
                q.push(e.from);
            }
        }
    }
    return vis[s];
}

int Augment()
{
    int flow=INF;
    for(int u=t;u!=s;u=edges[p[u]].from)
    {
        Edge &e=edges[p[u]];
        flow=min(flow,e.cap-e.flow);
    }
    for(int u=t;u!=s;u=edges[p[u]].from)
    {
        edges[p[u]].flow+=flow;
        edges[p[u]^1].flow-=flow;
    }
    return flow;
}

int Maxflow(int s,int t)
{
    this->s=s;this->t=t;
    int flow=0;
    bfs();
    if(d[s]>=n) return 0;
    memset(num,0,sizeof(num));
    for(int i=0;i<n;++i)
        if(d[i]<INF) ++num[d[i]];
    int u=s;
    memset(cur,0,sizeof(cur));
    while(d[s]<n)
    {
        if(u==t)
        {
```

```
        flow+=Augment();
        u=s;
    }
    int ok=0;
    for(int i=cur[u];i<G[u].size();++i)
    {
        Edge &e=edges[G[u][i]];
        if(e.cap>e.flow && d[u]==d[e.to]+1)
        {
            ok=1;
            p[e.to]=G[u][i];
            cur[u]=i;
            u=e.to;
            break;
        }
    }
    if(!ok)
    {
        int m=n-1;
        for(int i=0;i<G[u].size();++i)
        {
            Edge &e=edges[G[u][i]];
            if(e.cap>e.flow) m=min(m,d[e.to]);
        }
        if(--num[d[u]]==0) break;
        ++num[d[u]=m+1];
        cur[u]=0;
        if(u!=s) u=edges[p[u]].from;
    }
}

return flow;
}

bool build(int m,int n,int s,int t)
{
    for(int i=1;i<=m;++i)
        for(int j=1;j<=n;++j)
            if(low[i][j]<=up[i][j])
                addedge(i,j+m,up[i][j]-low[i][j]);
}
```

```
        else return false;

    for(int i=1;i<=m;++i)
    {
        addedge(s,i,rowsum[i]-in[i]);
        source+=rowsum[i]-in[i];
    }
    for(int j=1;j<=n;++j)
    {
        addedge(j+m,t,colsum[j]-out[j]);
    }
    return true;
}

void print(int m,int n)
{
    for(int i=1;i<=m;++i)
        for(int j=1;j<=n;++j)
        {
            Edge &e=edges[(i-1)*n*2+(j-1)*2];
            if(j>1) putchar(' ');
            printf("%d",e.flow+low[i][j]);
            if(j==n) putchar('\n');
        }
}

}ans;

void init(int m,int n)
{
    source=0;
    for(int i=1;i<=m;++i)
        for(int j=1;j<=n;++j)
            low[i][j]=0,up[i][j]=INF;
}

int main()
{
    int N;
    scanf("%d",&N);
    while(N--)
    {
```

```
scanf("%d%d",&m,&n);
ans.init(MAXN);
init(m,n);
int row=0,col=0;
for(int i=1;i<=m;++i)
{
    scanf("%d",&rowsum[i]);
    row+=rowsum[i];
}
for(int i=1;i<=n;++i)
{
    scanf("%d",&colsum[i]);
    col+=colsum[i];
}
int C;
scanf("%d",&C);
while(C--)
{
    int r,c,val;
    char ope[5];
    scanf("%d%d%s%d",&r,&c,ope,&val);
    int rstart=r,rend=r,cstart=c,cend=c;
    if(c==0) cstart=1,cend=n;
    if(r==0) rstart=1,rend=m;
    for(int i=rstart;i<=rend;++i)
        for(int j=cstart;j<=cend;++j)
        {
            if(ope[0]=='=')
                low[i][j]=up[i][j]=val;
            else if(ope[0]=='>')
                low[i][j]=max(low[i][j],val+1);
            else if(ope[0]=='<')
                up[i][j]=min(up[i][j],val-1);
        }
}
memset(in,0,sizeof(in));
memset(out,0,sizeof(out));
for(int i=1;i<=m;++i)
    for(int j=1;j<=n;++j)
```

```

        in[i]+=low[i][j];
    for(int j=1;j<=n;++j)
        for(int i=1;i<=m;++i)
            out[j]+=low[i][j];
    int S=0,T=m+n+1;
    bool flag=false;
    if(row!=col) flag=true;
    if(!flag && !ans.build(m,n,S,T)) flag=true;
    int flow=ans.Maxflow(S,T);
    if(!flag && flow!=source) flag=true;
    if(flag) printf("IMPOSSIBLE\n");
    else ans.print(m,n);
    printf("\n");
}
return 0;
}

```

2.4 二分图

2.4.1 概念公式

/*

- 1、二分图等价条件：不存在奇环的图。
- 2、概念：最小点覆盖：选最少点使每边至少和一点关联
 最小边覆盖：选最少边使每点和且仅和一条边关联
 最大独立集：[无向图] 选最多点使它们互不相邻
 最大团：[无向图] 选最多点使构成完全子图
- 3、公式：最大匹配数 + 最小边覆盖 = V
 最大独立集 + 最小点覆盖 = V
 最大匹配数 = 最小点覆盖 (二分图中)
 最大团：补图最大独立集
 最小路径覆盖： $N \times N$ 有向无环图，拆点， $i \rightarrow j \implies i1 \rightarrow j2$ 构成二分图
 最小路径覆盖 = $n - m$ (n 原图点数， m 新图最大匹配数)
- 4、常用建图法：行列、奇偶 (坐标和)、反向 (所给条件相反的两点间建图)、
 拆点、一行变多行 一列变多列

*/

2.4.2 最大匹配-匈牙利

```

struct Hungary
{

```

```
vector<int> G[MAXN];
int match[MAXN];
bool used[MAXN];
int V;

void init(int N)
{
    this->V=N;
    for(int i=0;i<=V;++i) G[i].clear();
}

void add_edge(int u,int v)
{
    G[u].push_back(v);
}

bool dfs(int v)
{
    for(int i=0;i<G[v].size();++i)
    {
        int u=G[v][i];
        if(!used[u])
        {
            used[u]=true;
            if(match[u]==-1 || dfs(match[u]))
            {
                match[u]=v;
                return true;
            }
        }
    }
    return false;
}

int hungary()
{
    int ans=0;
    memset(match,-1,sizeof(match));
    for(int v=1;v<=V;++v)
    {
        memset(used,false,sizeof(used));
        if(dfs(v)) ++ans;
    }
}
```

```
        }
        return ans;
    }
};

/*
 * 邻接矩阵
 * 初始化 G[][] 两边顶点划分
 * G[i][j] 表示 i->j 有向边 (左向右)
 * G 无边相连则初始化为 0
 * 复杂度 O(VE)
 * 编号从 0 开始
 */
struct HungaryM
{
    bool used[MAXN];
    int G[MAXN][MAXN], match[MAXN];
    int uN, vN; // 左点数, 右点数
    bool dfs(int u)
    {
        for(int v=0; v<vN; ++v)
            if(G[u][v] && !used[v])
            {
                used[v]=true;
                if(match[v]==-1 || dfs(match[v]))
                {
                    match[v]=u;
                    return true;
                }
            }
        return false;
    }
    int hungary()
    {
        int ans=0;
        memset(match, -1, sizeof(match));
        for(int u=0; u<uN; ++u)
        {
            memset(used, false, sizeof(used));
            if(dfs(u)) ++ans;
        }
    }
};
```

```
    }  
    return ans;  
}  
};
```

2.5 强连通缩点 tarjan

```
struct SCC  
{  
    vector<int> G[MAXN];  
    int pre[MAXN], lowlink[MAXN], sccno[MAXN], dfs_clock, scc;  
    //scc: 强连通分量个数, sccno[i]: 缩点后 i 所在点编号  
    stack<int> s;  
    void init()  
    {  
        for(int i=0; i<=N; ++i) G[i].clear();  
        memset(sccno, 0, sizeof(sccno));  
        memset(pre, 0, sizeof(pre));  
        while(!s.empty()) s.pop();  
        dfs_clock = scc = 0;  
    }  
    void add_edge(int u, int v)  
    {  
        G[u].push_back(v);  
    }  
    void tarjan(int u)  
    {  
        pre[u] = lowlink[u] = ++dfs_clock;  
        s.push(u);  
        for(int i=0; i<G[u].size(); ++i)  
        {  
            int v = G[u][i];  
            if(!pre[v])  
            {  
                tarjan(v);  
                lowlink[u] = min(lowlink[u], lowlink[v]);  
            }  
            else if(!sccno[v])  
            {  
                lowlink[u] = min(lowlink[u], pre[v]);  
            }  
        }  
    }  
};
```



```
        }
    }
    if(lowlink[u]==pre[u])
    {
        ++scc;
        for(;;)
        {
            int v=s.top();s.pop();
            sccno[v]=scc;
            if(v==u) break;
        }
    }
}
/* 全图缩点
    for(int i=1;i<=N;++i)
        if(!pre[i]) tarjan(i);
*/
};
```

2.6 最近公共祖先 LCA

2.7 欧拉回路

2.7.1 判定

2.7.2 求解

2.8 哈密顿回路

3 数据结构 Data Structure

3.1 并查集 Union-Find Set

```
int par[MAXN];
void init(int N)
{
    for(int i=0;i<=N;++i) par[i]=i;
}
int find(int x)
{
    if(par[x]==x) return x;
    return par[x]=find(par[x]);
}
void uni(int A,int B)
{
    int x=find(A),y=find(B);
    if(x==y) return ;
    par[x]=y;
}
bool same(int A,int B)
{
    return find(A)==find(B);
}
//按秩合并
void unite(int x,int y)
{
    x=find(x),y=find(y);
    if(x==y) return ;
    if(rank[x]<rank[y])
        parent[x]=y; // 从 rank 小的向 rank 大的连边
    else
    {
        parent[y]=x;
        if(rank[x]==rank[y]) rank[x]++;
    }
}
//非递归路径压缩 (避免栈溢出 RE)
int find(int x)
{
```

```
int k, j, r;
r = x;
while(r != parent[r])    //查找跟节点
    r = parent[r];        //找到跟节点, 用 r 记录下
k = x;
while(k != r)            //非递归路径压缩操作
{
    j = parent[k];        //用 j 暂存 parent[k] 的父节点
    parent[k] = r;        //parent[x] 指向跟节点
    k = j;                //k 移到父节点
}
return r;                //返回根节点的值
}
```

3.2 拓扑排序 Topological Sorting

```
struct Topo
{
    vector<int> G[MAXN];
    int in[MAXN], ans[MAXN]; //ans 得到拓扑排序后点编号顺序
    int tot;
    void init(int N)
    {
        for(int i=0; i<=N; ++i) G[i].clear();
        memset(in, 0, sizeof(in));
        memset(ans, 0, sizeof(ans));
        tot=0;
    }
    void addEdge(int u, int v)
    {
        G[u].push_back(v);
        ++in[v];
    }
    void topo()
    {
        priority_queue<int, vector<int>, greater<int>> > q;
        for(int i=1; i<=N; ++i)
            if(!in[i]) q.push(i);
        while(!q.empty())
        {

```

```
        int u=q.top();q.pop();
        ans[total++]=u;
        for(int i=0;i<G[u].size();i++)
        {
            int v=G[u][i];
            if(--in[v]==0)
                q.push(v);
        }
    }
};
```

3.3 树状数组

3.3.1 一维

```
int d[maxn],sum,n;
//树状数组,n 为上界
//d[maxn] 为信息,sum 为前 d[x] 项和,单点更新,区间段求和。
//解决逆序对,连线交叉点问题等普通一维问题
//可将非线性排列通过如 dfs 序转化为线性排列
int lowbit(int x)
{
    return x&(-x);
}
void add(int x,int v)
{
    for(int i=x;i<=n;i+=lowbit(i))
    {
        d[i]+=v;
    }
}
int getsum(int x)
{
    int sum=0;
    for(int i=x;i>0;i-=lowbit(i))
    {
        sum+=d[i];
    }
    return sum;
}
```

3.3.2 二维

```
int d[maxn][maxn],sum,n,m;
//二维树状数组,n,m 分别为下界,右界
//d[maxn][maxn] 为信息,sum 为前 d[x][y] 项和,单点更新,矩阵块求和。
//解决矩形图点更新,区域求和等二维问题
int lowbit(int x)
{
    return x&(-x);
}
void add(int x,int y,int v)
{
    for(int i=x;i<=n;i+=lowbit(i))//i,x 为行方向
        for(int j=y;j<=m;j+=lowbit(j))//j,y 为列方向
        {
            d[i][j]+=v;
        }
}
int getsum(int x,int y)
{
    int sum=0;
    for(int i=x;i>0;i-=lowbit(i))
        for(int j=y;j>0;j-=lowbit(j))
        {
            sum+=d[i][j];
        }
    return sum;
}
```

3.4 RMQ

3.4.1 一维

```
int dp[maxn][maxn],s[maxn];
//储存区间段的最值信息等
void RMQ_init()
{
    //注意编号起始位置
    //依据题进行取值
    for(int i=0;i<n;i++) dp[i][0]=s[i];
}
```

```
    for(int j=1;(1<<j)<=n;j++)
        for(int i=0;i+(1<<j)-1<n;i++)
            dp[i][j]=min(dp[i][j-1],dp[i+(1<<(j-1))][j-1]);
}
int RMQ(int l,int r)
{
    int k=0;
    while((1<<(k+1))<=r-l+1)k++;
    return min(dp[l][k],dp[r-(1<<k)+1][k]);
}
```

3.4.2 二维

```
const int maxn=100;
int dp[maxn][maxn][9][9],s[maxn][maxn];
int n,m;
//区域最值问题
void RMQ_init()
{
    for(int i=1;i<=n;i++)
        for(int j=1;j<=m;j++)
            dp[i][j][0][0]=s[i][j];

    for(int j=0;(1<<j)<=n;j++)
        for(int i=0;(1<<i)<=m;i++)
            if(i+j)
                for(int jj=0;jj+(1<<j)-1<n;jj++)
                    for(int ii=1;ii+(1<<i)-1<=m;ii++)
                        if(j==0)
                            dp[jj][ii][j][i]=min(dp[jj][ii][j][i-1],
                                                    dp[jj][ii+(1<<(i-1))][j][i-1]);
                        else
                            dp[jj][ii][j][i]=min(dp[jj][ii][j-1][i],
                                                    dp[jj+(1<<(j-1))][ii][j-1][i]);
}
int RMQ(int x1,int y1,int x2,int y2)
{
    int a=0,b=0;
    while((1<<(a+1))<=x2-x1+1)a++;
    while((1<<(b+1))<=y2-y1+1)b++;
}
```

```
    x2=x2-(1<<a)+1;
    y2=y2-(1<<a)+1;
    return min(min(dp[x1][y1][a][b],dp[x1][y2][a][b]),
               min(dp[x2][y1][a][b],dp[x2][y2][a][b]));
}
```

3.5 线段树 Segment Tree

3.5.1 单点更新区间查询

```
#define lson rt<<1
#define rson rt<<1|1
#define Lson L,mid,lson
#define Rson mid+1,R,rson
int sum[MAXN<<2];
void pushUp(int rt)
{
    sum[rt]=sum[lson]+sum[rson];
}
void build(int L,int R,int rt)
{
    if(L==R)
    {
        scanf("%d",&sum[rt]);
        return ;
    }
    int mid=(L+R)>>1;
    build(Lson);
    build(Rson);
    pushUp(rt);
}
void update(int p,int val,int L,int R,int rt)
{
    if(L==R)
    {
        sum[rt]+=val;
        return;
    }
    int mid=(L+R)>>1;
    if(p<=mid) update(p,val,Lson);
    else update(p,val,Rson);
}
```

```
    pushUp(rt);
}
int query(int l,int r,int L,int R,int rt)
{
    if(L>=l && R<=r) return sum[rt];
    int mid=(L+R)>>1,sum=0;
    if(l<=mid) sum+=query(l,r,Lson);
    if(r>mid) sum+=query(l,r,Rson);
    return sum;
}
```

3.5.2 区间更新区间查询

```
int sum[MAXN<<2];
int seg[MAXN<<2];
void pushUp(int rt)
{
    sum[rt]=sum[lson]+sum[rson];
}
void build(int L,int R,int rt)
{
    seg[rt]=0;
    if(L==R)
    {
        sum[rt]=1;
        return ;
    }
    int mid=(L+R)>>1;
    build(Lson);
    build(Rson);
    pushUp(rt);
}
void pushDown(int rt,int len)
{
    if(seg[rt]==0) return ;
    seg[lson]=seg[rt];
    seg[rson]=seg[rt];
    sum[lson]=seg[rt]*(len-(len>>1));
    sum[rson]=seg[rt]*(len>>1);
    seg[rt]=0;
}
```



```
}  
void update(int l,int r,int val,int L,int R,int rt)  
{  
    if(l<=L && R<=r)  
    {  
        seg[rt]=val;  
        sum[rt]=val*(R-L+1);           //注意所做操作  
        return ;  
    }  
    pushDown(rt,(R-L+1));  
    int mid=(L+R)>>1;  
    if(l<=mid) update(l,r,val,Lson);  
    if(mid<r) update(l,r,val,Rson);  
    pushUp(rt);  
}  
int query(int l,int r,int L,int R,int rt)  
{  
    if(l<=L && r<=R) return sum[rt];  
    pushDown(rt,R-L+1);  
    int mid=(L+R)>>1;  
    int s=0;  
    if(l<=mid) s+=query(l,r,Lson);  
    if(mid<r) s+=query(l,r,Rson);  
    return s;  
}
```

4 数学 Math

4.1 定理公式与结论 Conclusions

- 1、费马小定理: $a^{p-1} \equiv 1 \pmod{p}$ 当 $(a, p) = 1$
- 2、欧拉降幂公式:

$$a^x \pmod{p} = \begin{cases} a^{x \% \varphi(p)}, & (a, p) = 1. \\ a^{x \% \varphi(p) + \varphi(p)}, & (a, p) \neq 1, x \geq \varphi(p). \\ a^x, & (a, p) \neq 1, x < \varphi(p). \end{cases} \quad (1)$$

4.2 快速乘-快速幂

```
//防止数太大 ll*ll 爆 ll
ll Mul(ll a,ll b,ll mod)
{
    ll t=0;
    for(;b>=>=1,a=(a<<1)%mod)
        if(b&1) t=(t+a)%mod;
    return t;
}

typedef long long ll;
//边乘边模
ll fast(ll base,ll exp)
{
    ll ans=1;
    while(exp)
    {
        if(exp&1) ans=ans*base%mod;
        base=base*base%mod;
        exp>>=1;
    }
    return ans%mod;
}
```

4.3 矩阵快速幂

```
const int N;
struct matrix
{
    long long mat[N][N];
};
```

```
matrix operator *(matrix a,matrix b)
{
    matrix c;
    memset(c.mat,0,sizeof(c.mat));
    for(int k=0;k<N;k++)
        for(int i=0;i<N;i++)
        {
            if(a.mat[i][k]==0)
                continue;
            for(int j=0;j<N;j++)
            {
                if(b.mat[k][j]==0)
                    continue;
                c.mat[i][j]=(c.mat[i][j]+(a.mat[i][k]*b.mat[k][j])%mod)%mod;
            }
        }
    return c;
}

matrix operator ^(matrix a,int n)
{
    matrix c;
    for(int i=0;i<N;i++)
        for(int j=0;j<N;j++)
            c.mat[i][j]= (i==j);
    while(n)
    {
        if(n&1)
            c=c*a;
        a=a*a;
        n>>=1;
    }
    return c;
}
```

4.4 扩展欧几里得

```
//d 最小公倍数, 解方程  $ax+by=gcd(a,b)$ 
//对于方程  $ax+by=c$ ; 要求  $c$  能被  $gcd(a,b)$  整除
void exgcd(int a,int b,int &d,int &x,int &y)
{
```

```
    if(!b)
    {
        x=1;y=0;d=a;
    }
    else
    {
        exgcd(b,a%b,d,y,x);
        y-=a/b*x;
    }
}
```

4.5 欧拉函数

```
const int maxn=1e5+5;
struct Num
{
    int count;//每个数的质因数个数
    int prime[16];//每个数的质因数数组
}N[maxn];
int Elur[maxn]; //欧拉函数值
void ELUR()//欧拉函数
{
    Elur[1]=1;
    for(int i=0;i<=1e5;i++)
        N[i].count=0;
    for(int i=2;i<=1e5;i++)
    {
        if(!Elur[i])
        {
            for(int j=i;j<=1e5;j+=i)
            {
                if(!Elur[j])Elur[j]=j;

                Elur[j]=Elur[j]*(i-1)/i;
                N[j].prime[N[j].count]=i;
                N[j].count++;
            }
        }
    }
}
```

```
int main()
{
    ELUR();
    for(int i=1;i<=20;i++)
    {
        cout<<N[i].count<<endl;
        int c=0;
        while(N[i].prime[c])
            cout<<N[i].prime[c++]<<" ";
        cout<<endl;
    }
}
```

4.6 中国剩余定理求同余方程组

4.6.1 素数

```
const int maxn=1e5+5;
int prime[maxn],r[maxn];
//中国剩余定理（除数两两互质）
//r[i]=x%prime[i],r[i] 存余数,a[i] 存被除数
void exgcd(int a,int b,int &d,int &x,int &y)
{
    if(!b)
    {
        x=1;y=0;d=a;
    }
    else
    {
        exgcd(b,a%b,d,y,x);
        y-=a/b*x;
    }
}

int Chinese_Remainder()
{
    int M=1;
    for(int i=1;i<=n;i++)
        M*=prime[i]; //所有除数最小公倍数
    int d,x,y,answer=0;
    for(int i=1;i<=n;i++)
    {
```

```
    int m=M/prime[i];
    exgcd(prime[i],m,d,x,y);
    answer=(answer+y*m*r[i])%M;
}
return (M+answer%M)%M;
```

4.6.2 非素数

```
const int maxn=1e5+5;
int c[maxn],r[maxn];
int n;
//模线性同余方程组 (CRT 非素数)
//两两方程结合法
//r[i]=x%chu[i],r[i] 存余数,chu[i] 存除数
void exgcd(int a,int b,int &d,int &x,int &y)
{
    if(!b)
    {
        x=1;y=0;d=a;
    }
    else
    {
        exgcd(b,a%b,d,y,x);
        y-=a/b*x;
    }
}

int Chinese_Remainder()
{
    int c1=c[1],r1=r[1];
    //a1,r1 为合并项
    for(int i=2;i<=n;i++)
    {
        int c2=c[i],r2=r[i];
        //a2,r2 为当前项
        int d,x,y,p=r2-r1;

        exgcd(c1,c2,d,x,y);

        if(p%d) return -1;
```

```
        int z=c2/d;
        x=(x*(p/d)%z+z)%z;
        r1=x*c1+r1;
        c1=c1*(c2/d);
        r1=(r1%c1+c1)%c1;
    }
    return (r1%c1+c1)%c1;
}
//队长后面是我测试的
int main()
{
    cin>>n;

    for(int i=1;i<=n;i++)
    {
        cin>>c[i]>>r[i];
    }
    cout<<Chinese_Remainder()<<endl;
}
```

5 字符串 String

5.1 字典树 Trie

```
struct Trie{
    int ch[maxnode][sigma_size];
    int val[maxnode];
    int sz;
    void clear()
    {
        sz=1;
        memset(ch[0],0,sizeof(ch[0]));
        memset(val,0,sizeof(val));
    }
    int idx(char c)
    {
        return c-'a';
    }
    void insert(const char*s)
    {

```

```
    int u=0,n=strlen(s);
    for(int i=0;i<n;i++)
    {
        int c=idx(s[i]);
        if(!ch[u][c])
        {
            memset(ch[sz],0,sizeof(sz));
            val[sz]=0;
            ch[u][c]=sz++;
        }
        u=ch[u][c];
        val[u]++;
    }
}

int search(const char *s)
{
    int u=0,n=strlen(s);
    for(int i=0;i<n;i++)
    {
        int c=idx(s[i]);
        if(!ch[u][c])
        {
            return 0;
        }
        u=ch[u][c];
    }
    return val[u];
}
}ans;
```

5.2 KMP

```
struct kmp{
    int s[maxN];
    int p[maxM];
    int f[maxM];
    void getfail(int *p,int *f)
    {
        int m=M;
        f[0]=0;
```



```
    f[1]=0;
    for(int i=1;i<m;i++)
    {
        int j=f[i];
        while(j&& p[i]!=p[j])
            j=f[j];
        f[i+1]=p[i]==p[j]?j+1:0;
    }
}

int find(int *t,int *p,int *f)
{
    int n=N;
    int m=M;
    getfail(p,f);
    int j=0;
    for(int i=0;i<n;i++)
    {
        while(j&& p[j]!=t[i])
            j=f[j];
        if(p[j]==t[i])
            j++;
        if(j==m)
            return i-m+2;
    }
    return -1;
}

}ans;
```

5.3 扩展 KMP

```
struct exKMP
{
    char t[maxn];
    char p[maxn];
    int f[maxn];
    int extend[maxn];
    void getfail(char *p,int *f)
    {
        int m=strlen(p);
        f[0]=m;
```

```
    int i=0;
    while(i<m-1&&p[i]==p[i+1])
        i++;
    f[1]=i;
    int po=1;
    for(i=2;i<m;i++)
    {
        if(f[i-po]+i<po+f[po])
            f[i]=f[i-po];
        else
        {
            int j=po+f[po]-i;
            if(j<0)
                j=0;
            while((i+j<m)&&p[i+j]==p[j])
                j++;
            f[i]=j;
            po=i;
        }
    }
}

void gettextend(char *t,char *p,int *f,int *extend)
{
    int n=strlen(t);
    int m=strlen(p);
    getfail(p,f);
    int i=0;
    while(t[i]==p[i]&&i<n&&i<m)
        i++;
    extend[0]=i;
    int po=0;
    for(int i=1;i<n;i++)
    {
        if(f[i-po]+i<extend[po]+po)
            extend[i]=f[i-po];
        else
        {
            int j=extend[po]+po-i;
            if(j<0)
```

```
        j=0;
        while(i+j<n&& j<m&&t[i+j]==p[j])
            j++;
        extend[i]=j;
        po=i;
    }
}
}ans;
```

5.4 最长回文子串 Manacher

```
struct Manacher
{
    char p[maxn];
    char temp[maxn<<1];
    int f[maxn<<1];
    void init(char *p, char *temp)
    {
        int n=strlen(p);
        temp[0]='*';
        for(int i=0; i<=n; i++)
        {
            temp[i*2+1]='#';
            temp[i*2+2]=p[i];
        }
        temp[2*n+2]='\0';
    }
    void getlen(char *p, int *f)
    {
        int mx=0, po=0, ans=0;
        int n=strlen(p);
        f[0]=0;
        for(int i=2; i<n; i++)
        {
            if(mx>i)
                f[i]=min(mx-i, f[2*po-i]);
            else
                f[i]=1;
            while(p[i-f[i]]==p[i+f[i]])
                ;
```

```
        f[i]++;
        if(f[i]+i>mx)
        {
            po=i;
            mx=f[i]+i;
        }
    }
}
}ans;
```

5.5 AC 自动机

```
struct AC
{
    int ch[maxnode][sigma_size];
    int val[maxnode],f[maxnode],last[maxnode];
    int sz;
    void init()
    {
        sz=1;
        memset(ch[0],0,sizeof(ch[0]));
        memset(val,0,sizeof(val));
        memset(f,0,sizeof(f));
        memset(last,0,sizeof(last));
    }
    int idx(char c){return c-'A';}
    void insert(char *s,int id)
    {
        int n=strlen(s),u=0;
        for(int i=0;i<n;i++)
        {
            int c=idx(s[i]);
            if(!ch[u][c])
            {
                memset(ch[sz],0,sizeof(ch[sz]));
                val[sz]=0;
                ch[u][c]=sz++;
            }
            u=ch[u][c];
        }
    }
}
```

```
    val[u]=id;
}
void getfail(int *f)
{
    queue<int> q;
    f[0]=0;
    for(int c=0;c<sigma_size;c++)
    {
        int u=ch[0][c];
        if(u)
        {
            f[u]=0;
            q.push(u);
            last[u]=0;
        }
    }
    while(!q.empty())
    {
        int r=q.front();q.pop();
        for(int c=0;c<sigma_size;c++)
        {
            int u=ch[r][c];
            if(!u)
            {
                ch[r][c]=ch[f[r]][c];
                continue;
            }
            q.push(u);
            int v=f[r];
            while(v &&!ch[v][c]) v=f[v];
            f[u]=ch[v][c];
            last[u]= val[f[u]]? f[u]:last[f[u]];
        }
    }
}
void find(char *t,int *f)
{
    int n=strlen(t);
    int j=0;
```

```
    for(int i=0;i<n;i++)
    {
        if(t[i]>'Z' || t[i]<'A')
        {
            j=0;
            continue;
        }
        int c=idx(t[i]);
        j=ch[j][c];
        if(val[j]) vis[val[j]]++;
        if(last[j]) bfind(last[j]);
    }
}
void bfind(int j)
{
    if(j)
    {
        vis[j]++;
        bfind(last[j]);
    }
}
};
```

6 动态规划

6.1 背包

```
int dp[maxn];
void zeropack(int c,int v)
{
    for(int i=m;i>=c;i--)
        dp[i]=max(dp[i],dp[i-c]+v);
}
void completepack(int c,int v)
{
    for(int i=c;i<=m;i++)
        dp[i]=max(dp[i],dp[i-c]+v);
}
void multipack(int c,int v,int shu)
{
    for(int i=0;i<shu;i++)
        zeropack(c,v);
}
```

```
    if (shu*c>=m)
    {
        completepack(c,v);
        return;
    }
    int k=1;
    while(k<shu)
    {
        zeropack(k*c,k*v);
        shu-=k;
        k*2;
    }
    zeropack(shu*c,shu*v);
}
```

7 其它 Other

7.1 离散化

```
// a 原序列, v 暂存离散化
vector<int> v=a;
sort(v.begin(),v.end());
v.resize(unique(v.begin(),v.end())-v.begin());//
for(int i=0;i<n;++i)
    a[i]=lower_bound(v.begin(),v.begin()+size,oldData)-v.begin()+1;
```

7.2 STL

```
//一、set
//set 和 multiset 用法一样, multiset 允许重复元素
//利用 set 从大到小排序 (自定义排序函数)
struct classcmp
{
    bool operator()(const int &lhs,const int &rhs)const
    {return lhs>rhs;}
};
multiset<int,classcmp> s;
//结构体自定义排序函数
struct Node
{
    int x,y;
};
struct classcmp
{
    bool operator()(const Node &a,const Node &b)const
    {
        if(a.x!=b.x) return a.x<b.x;
        else return a.y>b.y;
    }//按 x 从小到大, 按 y 从大到小
};
multiset<Node,classcmp> s;
multiset<Node,classcmp>::iterator it;//若定义迭代器也要带排序函数
//函数
count()//某个值元素的个数
erase()//删除元素 (参数为元素值或迭代器, multi 会删光值的每一个)
find()//返回元素迭代器
```



```
size()//元素数目  
lower_bound()//返回指向大于（或等于）某值的第一个元素的迭代器  
upper_bound()//返回大于某个值元素的迭代器  
equal_range()//返回集合中与给定值相等的上下限两个迭代器
```

```
//二、string
```

```
s1.assign(s2);  
s1.assign(s2,lenth);  
s1.assign(s2,start,lenth);  
s1.assign(times,char1);  
s1.assign(start,end);  
s1.at(pos);
```

8 输入输出 IO

8.1 输入输出外挂

`\Large{关同步}`

```
ios_base::sync_with_stdio(0);
cin.tie(0);
```

`\Large{kuangbin的IO挂}`

```
template <class T>
inline bool scan_d(T &ret)
{
    char c;
    int sgn;
    if(c=getchar(),c==EOF) return 0;
    while(c!='-'&&(c<'0' || c>'9')) c=getchar();
    sgn=(c=='-')?-1:1;
    ret=(c=='-')?0:(c-'0');
    while(c=getchar(),c>='0'&&c<='9') ret=ret*10+(c-'0');
    ret*=sgn;
    return 1;
}

inline void out(int x)
{
    if(x>9) out(x/10);
    putchar(x%10+'0');
}
```

8.2 简单大数

```
struct BigInt
{
    const static int mod=10000;
    const static int DLEN=4;
    int a[600],len;
    BigInt()
    {
        memset(a,0,sizeof(a));
        len=1;
    }
    BigInt(int v)
```

```
{
    memset(a,0,sizeof(a));
    len=0;
    do
    {
        a[len++]=v%mod;
        v/=mod;
    }while(v);
}

BigInt(const char s[])
{
    memset(a,0,sizeof(a));
    int L=strlen(s);
    len=L/DLEN;
    if(L%DLEN) len++;
    int index=0;
    for(int i=L-1;i>=0;i-=DLEN)
    {
        int t=0;
        int k=i-DLEN+1;
        if(k<0) k=0;
        for(int j=k;j<=i;j++)
            t=t*10+s[j]-'0';
        a[index++]=t;
    }
}

BigInt operator +(const BigInt &b)const
{
    BigInt res;
    res.len=max(len,b.len);
    for(int i=0;i<=res.len;i++)
        res.a[i]=0;
    for(int i=0;i<res.len;i++)
    {
        res.a[i]+=((i<len?a[i]:0))+((i<b.len)?b.a[i]:0);
        res.a[i+1]+=res.a[i]/mod;
        res.a[i]%=mod;
    }
    if(res.a[res.len]>0) res.len++;
}
```

```
        return res;
    }
    BigInt operator *(const BigInt &b) const
    {
        BigInt res;
        for(int i=0; i<len; i++)
        {
            int up=0;
            for(int j=0; j<b.len; j++)
            {
                int temp=a[i]*b.a[j]+res.a[i+j]+up;
                res.a[i+j]=temp%mod;
                up=temp/mod;
            }
            if(up!=0)
                res.a[i+b.len]=up;
        }
        res.len=len+b.len;
        while(res.a[res.len-1]==0 && res.len>1) res.len--;
        return res;
    }
    void output()
    {
        printf("%d", a[len-1]);
        for(int i=len-2; i>=0; i--)
            printf("%04d", a[i]);
        printf("\n");
    }
};
```

8.3 Python 输入输出

```
# while(scanf("%d",&n)==1)
while True:
    try:
        n=int(input())
        print(n)
    except EOFError:
        break
```

```
# while(scanf("%d%d",&a,&b)==2)
while True:
    try:
        a, b = map(int, input().strip().split()) # strip 去掉前导和末尾的空格, split
        ↪ 切片
        print (a + b, end = ' ')
        # py3 的 print 是函数一定要括号, py2 不要, 最后括号外加逗号不自动换行, end 不加
        ↪ 参数默认\n
    except EOFError:
        break

# int T;scanf("%d",&T);while(T--){scanf("%d%d",&n,&m)==2}
T = int(input().strip())
for case in range(T):
    n, m = map(int, input().strip().split())
    print(n,m)

# 条件结束
while True:
    n, m = map(int, input().strip().split())
    print(n,m)
    if n == 0 and m == 0:
        break

# n a1 a2 a3 ... an
T = int(input().strip())
for case in range(T):
    line = map(int, input().strip().split())
    n, a = line[0], line[1:]

    sum = 0
    for i in range(n):
        sum += a[i]
    print (sum)
```