

# STUACM 第一次集训

2019/09/28

- 简单介绍C语言函数

- 引子

```
// 判断一个整数是否在区间[0,10)或[45,55)或[90,100)
bool is_satisfied(int n){
    return (0<=n&&n<10) || (45<=n&&n<55) || (90<=n&&n<100);
}

int main()
{
    // 假设判断a, b, c, d分别是否满足
    int a = 5, b = 10, c = 20, d = 95;

    // 不用函数封装, 直接写
    bool res_a_0 = (0<=a&&a<10) || (45<=a&&a<55) || (90<=a&&a<100);
    bool res_b_0 = (0<=b&&b<10) || (45<=b&&b<55) || (90<=b&&b<100);
    bool res_c_0 = (0<=c&&c<10) || (45<=c&&c<55) || (90<=c&&c<100);
    bool res_d_0 = (0<=d&&d<10) || (45<=d&&d<55) || (90<=d&&d<100);

    // 用函数封装这一功能后
    bool res_a_1 = is_satisfied(a);
    bool res_b_1 = is_satisfied(b);
    bool res_c_1 = is_satisfied(c);
    bool res_d_1 = is_satisfied(d);

    /*
    用函数把同一功能的代码封装起来后, 直接输入参数来调用函数即可得到结果,
    可以明显地提高编程速度和质量,
    函数名又能起到一定的解释作用, 代码显得更加清晰易读
    */
    return 0;
}
```

- 函数定义

|    |           |     |
|----|-----------|-----|
| 类型 | 名称 (参数声明) | 函数头 |
| {  | /*声明、语句*/ | 函数块 |
|    |           |     |
| }  |           |     |

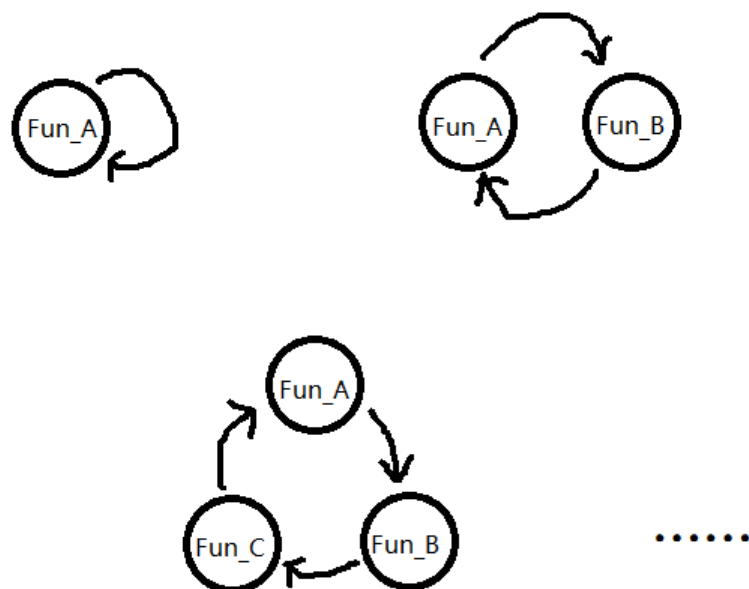
- 例子

```
// 计算圆的面积
double cal_circle(double r){
    const int pi = 3.1415926;
    double S = pi * r * r;
    return S;
}
```

## 。 函数调用函数

```
// 计算圆的面积
double cal_circle(double r){
    const int pi = 3.1415926;
    double S = pi * r * r;
    return S;
}
// 计算圆环的面积
double cal_area(double r1, double r2){
    if(r1>r2){
        int t = r1;
        r1 = r2;
        r2 = t;
    }
    return cal_circle(r2) - cal_circle(r1);
}
int main(){
    double S = cal_area(50,10);
    return 0;
}
```

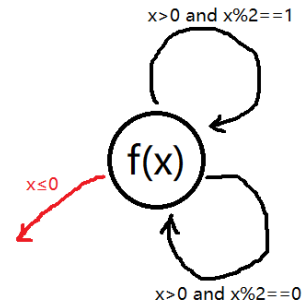
## 。 递归函数



## 。 例子

$$\bullet f(a) = \begin{cases} 0, & a \leq 0 \\ a + f(a-1), & a > 0 \text{ and } a \% 2 == 1 \\ a * f\left(\frac{a}{2}\right), & a > 0 \text{ and } a \% 2 == 0 \end{cases}$$

为了防止函数陷入死循环，递归过程应该是要向某个“方向”不断变化（该例子中 $a$ 总是在减小），并且在该方向上累积到某个限制时跳出递归（该例子中 $a \leq 0$ 便跳出递归）。



## 递归与非递归

```
// 递归实现
int f(int a){
    if(a<=0)
        return 0;
    if(a%2==1)
        return a+f(a-1);
    if(a%2==0)
        return a*f(a/2);
}
```

```
// 非递归实现
int f[1000] = {0};
int cal_f(int a){    // a<1000
    for(int x=1;x<=a;x++){
        if(x%2==1){
            f[x] = x + f[x-1];
        }else{
            f[x] = x * f[x/2];
        }
    }
}
```

## 最大公因数(GCD)

辗转相除法

### 实现

```
int gcd(int a, int b){
    return b==0?a:gcd(b,a%b);
}
```

### 例子

$\text{gcd}(75, 27) = 3$

| a  | b  | a%b |
|----|----|-----|
| 75 | 27 | 21  |
| 27 | 21 | 6   |
| 21 | 6  | 3   |
| 6  | 3  | 0   |
| 3  | 0  |     |

- 证明

<https://blog.csdn.net/z69183787/article/details/64126152>

## • 最小公倍数(LCM)

- 实现

```
int lcm(int a, int b){
    return a/gcd(a,b)*b;
}
```

- 例子

$\text{gcd}(75, 27) = 3$

$\text{lcm}(75, 27) = 75 * 27 / \text{gcd}(75, 27) = 675$

- 证明

<https://blog.csdn.net/z69183787/article/details/64126152>

## • 两道例题的讨论与分析

- **problem 1**

LCP 2. 分式化简

难度 **简单** 2 收藏 分享 切换为英文

题目描述 评论(10) 题解(6) **New** 提交记录

有一个同学在学习分式。他需要将一个连分数化成最简分数，你能帮助他吗？

$$a_0 + \frac{1}{a_1 + \frac{1}{a_2 + \frac{1}{\dots}}}$$

连分数是形如上图的分式。在本题中，所有系数都是大于等于0的整数。

输入的 `cont` 代表连分数的系数（`cont[0]` 代表上图的  $a_0$ ，以此类推）。返回一个长度为2的数组  $[n, m]$ ，使得连分数的值等于  $n / m$ ，且  $n, m$  最大公约数为1。

示例 1:

输入: `cont = [3, 2, 0, 2]`  
输出: `[13, 4]`  
解释: 原连分数等价于  $3 + (1 / (2 + (1 / (0 + 1 / 2))))$ 。注意`[26, 8]`, `[-13, -4]`都不是正确答案。

示例 2:

输入: `cont = [0, 0, 3]`  
输出: `[3, 1]`  
解释: 如果答案是整数，令分母为1即可。

限制:

- 1. `cont[i] >= 0`
- 2. `1 <= cont的长度 <= 10`
- 3. `cont` 最后一个元素不等于0
- 4. 答案的  $n, m$  的取值都能被32位int整型存下（即不超过  $2^{31} - 1$ ）。

o problem 2

LCP 3. 机器人大冒险

难度 **中等** 5 收藏 分享 切换为英文

题目描述 评论(6) 题解(8) **New** 提交记录

力扣团队买了一个可编程机器人，机器人初始位置在原点  $(0, 0)$ 。小伙伴事先给机器人输入一串指令 `command`，机器人就会无限循环这条指令的步骤进行移动。指令有两种：

- 1. `U`: 向  $y$  轴正方向移动一格。
- 2. `R`: 向  $x$  轴正方向移动一格。

不幸的是，在  $xy$  平面上还有一些障碍物，他们的坐标用 `obstacles` 表示。机器人一旦碰到障碍物就会被损毁。

给定终点坐标  $(x, y)$ ，返回机器人能否完好地到达终点。如果能，返回 `true`；否则返回 `false`。

示例 1:

输入: `command = "URR", obstacles = [], x = 3, y = 2`  
输出: `true`  
解释: `U(0, 1) -> R(1, 1) -> R(2, 1) -> U(2, 2) -> R(3, 2)`。

示例 2:

输入: `command = "URR", obstacles = [[2, 2]], x = 3, y = 2`  
输出: `false`  
解释: 机器人在到达终点前会碰到 `(2, 2)` 的障碍物。

示例 3:

输入: `command = "URR", obstacles = [[4, 2]], x = 3, y = 2`  
输出: `true`  
解释: 到达终点后，再碰到障碍物也不影响返回结果。

限制:

- 1. `2 <= command的长度 <= 1000`
- 2. `command` 由 `U, R` 构成，且至少有一个 `U`，至少有一个 `R`
- 3. `0 <= x <= 1e9, 0 <= y <= 1e9`
- 4. `0 <= obstacles的长度 <= 1000`
- 5. `obstacles[i]` 不为原点或者终点