

CSP复赛考前梳理

1.基础数据类型

(1) 关于程序框架

```
#include<bits/stdc++.h>
using namespace std;
int main(){
    freopen("输入文件名.in","r",stdin);
    freopen("输出文件名.out","w",stdout);

    return 0;
}
```

框架尽量不要写那些奇葩操作，平时练习可以，考试要最大程度避免失分点。`#define int long long`，主函数返回值等不要乱写

考试的输出文件名可能出现`.ans`的后缀名要求，概率不高，但是要注意考场考官的要求以及卷面要求

如需优化输入输出：

```
ios::sync_with_stdio(false);
cin.tie(0);
cout.tie(0);
```

格式化输出：

```
printf("%d %.2lf",a,b);  将整数a输出，空格，浮点数b以保留两位输出
printf("%d + %d = %d",1,2,3)  输出1 + 2 = 3  引号里面除了%开头的部分，其余原封不动进行显示，
需要换行加/n
```

(2) 常见的算数运算符

`+` `-` `*` `/` `%`

注意运算符优先级的高低，容易影响精度，对于复合运算，一定要小心精度误差

例如：`a*b/c` 和 `a*(b/c)` 的结果是有精度误差的

`/`和`%`的第二个操作数不能为0，`%`要求两边必须为整数类型

隐式类型转换：根据优先级的高低，优先次序不同

`char`、`bool`、`short` < `int` < `long long` < `float` < `double`

例如：`4/3*pi*r*r` 和 `pi*r*r*r*4/3` 第一种操作会精度丢失

强制类型转换：要转换的类型名(要转换的内容)

注意：多个单词组成的类型名需要额外加括号

例如：`(long long)(a+b)` 将`a+b`转换成`long long`类型

(3) 基本数据类型

int类型:

数据范围: -2^{31} ~ $2^{31}-1$ 2×10^9 多点

long long类型:

数据范围: -2^{63} ~ $2^{63}-1$ 9×10^{18} 多点

根据数据范围注意选择**int**和**long long**, 超过**long long**可以考虑找规律或者字符串模拟, 需要推翻常规做法

double类型:

基本都够用

char类型:

单引号引起来, 双引号引起来不是字符, 是字符串

常见的**ascii**码需要牢记, '0' - 48 'A' - 65 'a' - 97

tolower() 转换为小写, 不修改原数据 **ch = tolower(ch)** 如需修改, 重新赋值

toupper() 转换为大写, 不修改原数据 **ch = toupper(ch)** 如需修改, 重新赋值

isalpha() 判断是否为字母, 大写字符返回1, 小写字符返回2, 数字字符返回0, 其他字符返回0

islower() 判断是否为小写字母, 大写字符返回0, 小写字符返回2, 数字字符返回0, 其他字符返回0

isupper() 判断是否为大写字母, 大写字符返回1, 小写字符返回0, 数字字符返回0, 其他字符返回0

isdigit() 判断是否为数字字符, 大写字符返回0, 小写字符返回0, 数字字符返回1, 其他字符返回0

注意判断各种字符返回结果不一定只有1和0, 最好通过0和非0判断比较保险

bool类型:

非0值为**true**, 0为**false**

注意题目中描述数据为什么类型, 就尽量定义什么类型, 避免精度误差

(4) 常见函数操作

ceil() 向上取整

floor() 向下取整

round() 四舍五入

pow(a,b) 指数函数, 求a的b次方

sqrt(n) 求n的非负平方根

上述方法返回值均为浮点数, 注意取整防止丢失精度, 另外取整强转时需要注意数据范围, 可能需要用到**long long**进行强转

abs(n) 求整数n的绝对值

fabs(n) 求浮点数n的绝对值

swap(a,b) 交换两个变量a,b的值

max(a,b) 最大值

min(a,b) 最小值

2.基础结构

(1) 选择结构

`if`、`if-else`、`if-else if-else`:

有重复区间判断用多个`if`，只判断其中一个用`if-else if-else`

关于选择结构的部分，一定要分析全部情况，有没有特例!!!

逻辑运算符要注意优先级问题，`! > && > ||`，必要时使用括号提升优先级

(2) 循环结构

多循环状态下，一定考虑清楚时间复杂度，`1s`可以执行`10`的`7`次到`8`次的循环，超过次数考虑算法优化

嵌套循环下各层循环次数相乘，双重循环以上都很危险，除非数据量比较小，不然不要考虑

常见题型汇总

桶思想:

标记各个数据出现状态，由于桶的特殊性，需要占用较大的空间，做法比较受限，当数据数量不多，但是范围比较大的时候，可以通过数组来存储数据，通过`map`来记录出现情况，这样也可以实现桶思想，并且占用空间较低

3.数据结构

(1) 数组

数组注意长度最大值的设置，`int`类型最大长度一般最大开到`10`的`7`次方，`long long`最大长度最大开到`6`次方，二维的`int`数组最大开到`4*4`

如果需要开辟大数据量，大概率已经出现问题，尽量考虑其他做法

(2) 字符串

`string`类型，可以拼接字符型

输入:

含空格: `getline(cin, 字符串变量名);`

不含空格: `cin>>字符串变量名;`

求长度: `变量名.length()` / `变量名.size()`

赋值: `str1 = str2`

拼接: `str1 + str2`

比较相等: `str1 == str2` `str1 != str2`

比较字典序: `str1 < str2`

关于字符串的STL模板:

1. 反转字符串: `reverse(s.begin(), s.end());` 将字符串s反转, 修改原数据

2. 截取子串:

`s.substr(截取的起点下标, 截取的长度);` 例如: `s.substr(3, 3);` 从下标3截取3个字符

`s.substr(截取的起点下标);` 例如: `s.substr(3);` 从下标3截取到末尾

3. 插入子串:

`s.insert(位置下标, 子串内容);` 例如: `s.insert(2, "abc");` 在下标为2的位置插入字符串abc

4. 删除子串:

`s.erase(删除的起点下标, 长度);` 例如: `s.erase(3, 2);` 从下标为3的位置删除两个长度

5. 查找子串:

`s.find("子串")` -- 返回字符串第一次出现的下标

`s.find("子串", 位置下标)` -- 从当前位置下标查找子串

判断找不到可以通过`string::npos`判断: `s.find("abc") == string::npos` 判断没有找到

6. 替换字符串:

`s.replace(起点下标, 长度, 替换子串);` 例如: `s.replace(2, 3, "abcd");` 从下标2截取长度3替换为abcd字符串

(3) 结构体

创建格式:

```
struct 结构体类型名{
    数据类型 属性名;
    ...
}
```

可以直接跟在创建结束的位置声明结构体变量, 但是要注意区分哪个是类型, 哪个是属性名。

例如:

声明方式1:

```
struct student{
    int age;
}stu;
```

声明方式2:

```
struct student{
    int age;
}
student stu;
```

赋值方式: 结构体变量.属性名 = 值;

(4) 排序

`sort(排序首地址, 首地址+待排元素数量, 比较方式);` -- 默认升序

一维数组降序排序:

例如:

```
bool cmp(int a,int b){
    return a > b;
}
sort(arr,arr+n,cmp);
```

结构体排序, 必须创建`cmp`比较方法, 根据题目的要求进行比较规则

例如:

根据学生的年龄进行升序排序:

```
bool cmp(student a,student b){
    return a.age < b.age;
}
sort(arr,arr+n,cmp);
```

(5) 栈和队列--优先队列未完成

栈特点: 先进后出, 后进先出

STL模板:

`stack<int> s;` 创建一个空栈。

`s.empty();` 判断栈是否为空, 为空返回 `true`, 否则返回 `false`。

`s.size();` 返回`s`栈中元素的个数, 即栈的长度。

`s.top();` 获取栈顶元素的值。

`s.push(x);` 插入元素`x`为新的栈顶元素。

`s.pop();` 删除`s`栈顶元素。

注意空栈不能访问栈顶, 也不能做入栈操作, 做类似处理必须判空

```
if(!s.empty()){
    s.pop(); // cout<<s.top();
}
```

队列特点: 先进后出, 后进先出

STL模板:

单向队列:

`queue<int> q;` 创建一个空队列;

`q.empty();` 判断队列是否为空, 为空返回 `true`, 否则返回 `false`;

`q.size();` 返回`q`队列中元素的个数, 即队列的长度;

`q.front();` 获取队首元素的值;

`q.back();` 获取队尾元素的值;

`q.push(x);` 在队尾插入元素`x`;

`q.pop();` 删除队首元素;

双端队列: (出现概率不大)

`deque<int> dq;` 创建一个空双端队列;

`dq.empty();` 判断队列是否为空, 为空返回 `true`, 否则返回 `false`;

<code>dq.size();</code>	返回 <code>dq</code> 队列中元素的个数;
<code>dq.max_size();</code>	返回双端队列能容纳的最大元素个数;
<code>dq.front();</code>	返回队首元素的值;
<code>dq.back();</code>	返回队尾元素的值;
<code>dq.push_front(x1);</code>	在队首插入元素 <code>x1</code> ;
<code>dq.push_back(x2);</code>	在队尾插入元素 <code>x2</code>
<code>dq.pop_front();</code>	删除队首元素
<code>dq.pop_back();</code>	删除队尾元素

(6) map映射

`map<数据类型1, 数据类型2> mapp;` 创建map映射
例如: `map<string,int> mapp;` 创建字符串的键, 整数的值的映射关系

map多用于桶思想, 可以解决除数字以外的桶问题, 注意map没有下标

4.算法部分

(1) 枚举算法

核心思想:
循环枚举所有可能的情况, 对于所需要的内容进行筛选

(2) 模拟算法

核心思想:
通过模拟当前的状态, 实现过程中情况的变化处理

(3) 贪心算法

核心思想:
通过最优解决方法进行策略执行, 策略确定后永不改变, 永不后悔

(4) 递推和递归

核心思想:
同为规律性问题的推导处理, 不建议简单题目使用递归实现, 递归执行速率低于正常循环, 递推算法更优

(5) 动态规划

核心思想:
同为最优的情况求解, 和贪心不同, 过程中执行的策略可能会发生变化

解决流程:
分析数据, 建立表格, 推导不同情况下的动态转移方程。现阶段我们只了解动态规划中的01背包和完全背包问题

01背包问题代码

// 问题描述：每件物品有自己的重量和价值，总承重量有限，每件物品只能放一次，问最多能放下价值多少的物品

```
#include<bits/stdc++.h>
using namespace std;
int t,m,w[105],c[105],dp[1005]; //m为数据组数，t为最大背包容量，w表示重量，c表示价值，dp记录当前背包容量下的最优解
int main(){
    cin>>t>>m;
    for(int i=1;i<=m;i++){
        cin>>w[i]>>c[i];
    }
    for(int i=1;i<=m;i++){ // 模拟m个数据的更新流程
        for(int j=t;j>=w[i];j--){ // 优化后的循环处理，一定要从后往前，不然会重复添加物品价值
            // 每次更新当前位置的最优解，用上一轮的结果和背包容量-物品重量的最优解+当前物品价值进行比较，选择最优解更新
            dp[j] = max(dp[j],dp[j-w[i]]+c[i]);
        }
    }
    cout<<dp[t]; // 输出背包容量为t时的最优解
    return 0;
}
```

完全背包问题代码

```
#include<bits/stdc++.h>
using namespace std;
//m为数据组数，t为最大背包容量，w表示重量，c表示价值，dp记录当前背包容量下的最优解
long long m,t,w[10005],c[10005],dp[10000005];
int main(){
    cin>>t>>m;
    for(int i=1;i<=m;i++){
        cin>>w[i]>>c[i];
    }
    // 思路和01背包类似，区别在内层中循环从前往后跑，可以实现重复放入
    for(int i=1;i<=m;i++){
        for(int j=w[i];j<=t;j++){
            dp[j] = max(dp[j],dp[j-w[i]]+c[i]);
        }
    }
    cout<<dp[t];
    return 0;
}
```

(6) 二分法

核心思想：

定义左右指针变量，循环处理，只要左右指针不重合，就继续向下查找最终答案，二分问题中不一定找一个确定的值，可能会根据实际情况再去查找更优化的答案

二分查找代码

// 问题描述：在m到n区间查找一个指定的值num

```
int l = m, r = n, mid;
while(l <= r){
    mid = (l + r)/2;
    if(mid == num){
        cout<<"yes";
        return 0;
    }
    else if(num < mid){
        r = mid - 1;
    }
    else{
        l = mid + 1;
    }
}
cout<<"no";
```

// 问题描述：在数组区间查找一个指定的值num

// ... 假设有数组a已经存入数据，长度为n

```
sort(a+1, a+1+n);
int l = 1, r = n, mid;
while(l <= r){
    mid = (l + r)/2;
    if(a[mid] == num){
        cout<<"yes";
        return 0;
    }
    else if(a[mid] < num){
        r = mid - 1;
    }
    else{
        l = mid + 1;
    }
}
cout<<"no";
```

二分答案代码

// 问题描述：木材加工问题，切割若干段，实现查找

```
long long l = 1, r = 1e8, mid;
while(l <= r){
    mid = (l + r)/2;
    // 这里的fun方法用于根据当前长度循环记录总切割段数
    // 切割段数 > k, 证明可以继续尝试扩大答案, 修改左边界, 否则修改右边界
    if(fun(mid) >= k){
        l = mid + 1;
    }
}
```



```

    }
    else{
        r = mid - 1;
    }
}
cout<<r;

```

(7) 深度优先搜索

现阶段，深搜和广搜大家的应用比较少，属于后期算法，目前我们可以利用这两个算法完成关于地图的搜索问题。

核心思想：

能深则深，不能深则退

解决流程：

定义地图数组、标记是否走过的数组，以及各个方向上的变化速度（注意不一定只有四个方向）

定义dfs方法，设置搜索边界，未到达边界时我们沿着可扩展方向进行搜索，如果下一个候补点在地图的边界范围内，并且没有障碍物，没有走过，就可以搜索该点，如要进行搜索，将该点进行标记，深搜下一个候补点，如果需要回溯，则进行回溯处理（标记为原状态）

如何判断需不需要回溯？

需要回头就需要回溯。

例如：迷宫问题，能不能走到指定位置，需要考虑多种方案的，需要回溯；如果只是判断通路，任意一条不需要回溯；

样例代码

```

// 问题描述：从起点是否能够走到终点（洪水填充问题也是相似思路）

#include<bits/stdc++.h>
using namespace std;
int n,m,vis[105][105],d[5][3] = {{-1,0},{1,0},{0,-1},{0,1}},flag;
char ditu[105][105];
void dfs(int x,int y){
    // 递归边界
    if(x == n && y == m){
        flag = 1;
        return ;
    }
    // 标记当前点已经走过
    vis[x][y] = 1;
    // 找下一个点 -- 4个可扩展方向
    for(int i=0;i<4;i++){
        // 模拟下一个点位置（在地图内，不是障碍物，不走重复的点）
        int nx = x + d[i][0];
        int ny = y + d[i][1];
        if(nx >= 1 && nx <= n && ny >= 1 && ny <= m && ditu[nx][ny] == '.' &&
vis[nx][ny] == 0){
            // 递归下一个点

```

```

        dfs(nx,ny);
    }
}
}

```

(8) 广度优先搜索

核心思想：

沿着可扩展方向进行搜索，直至找到最终答案；找到即最优。

解决流程：

定义地图数组、各个方向上的变化速度（注意不一定只有四个方向）、队列（模拟搜索过程）

定义**bfs**方法，第一步起点入队，队列不为空就一直循环，沿着可扩展方向找寻候补点，如果候补点是一个满足条件的位置，就将该点信息存入队列中，当前点的所有候补点全部存入后，队首出队，找寻下一个点的所有候补点，过程中一旦找到最终答案就退出搜索。

样例代码

```

// 问题描述：从起点到终点的最短距离

#include<bits/stdc++.h>
using namespace std;
int n,sx,sy,ex,ey,vis[1005][1005],d[5][3] = {{-1,0},{1,0},{0,1},{0,-1}};
char ditu[1005][1005];
// 创建当前点的结构体，表示每个点的相关属性
struct node{
    int x,y,cnt;
}nd;
// 创建队列模拟整个bfs效果
queue<node> q;
// bfs
void bfs(){
    // 1.起点入队 -- 开始 ,标记当前起始点已经走过的状态
    nd.x = sx;
    nd.y = sy;
    nd.cnt = 0;
    q.push(nd);
    vis[sx][sy] = 1;
    // 2.根据起点开始查找候补点 --- 队列中不为空
    while(q.size()){
        // 2-1 获取队首
        int dx = q.front().x;
        int dy = q.front().y;
        int dcnt = q.front().cnt;
        // 2-2 根据队首的位置，沿着可扩展方向去查找它的候补点
        for(int i=0;i<4;i++){
            int nx = dx + d[i][0];
            int ny = dy + d[i][1];
            // 判断当前点是否合法 -- 能行，将当前候补点入队

```

```

        if(nx >= 1 && nx <= n && ny >= 1 && ny <= n && ditu[nx][ny] == '0' &&
vis[nx][ny] == 0){
            nd.x = nx,nd.y = ny,nd.cnt = dcnt+1;
            q.push(nd);
            vis[nx][ny] = 1;
        }
        // 如果当前已经找到了答案，找到即最优，输出结果
        if(nx == ex && ny == ey){
            cout<<nd.cnt;
            return ;
        }
    }
    q.pop();
}
}

```

5.数学专题

斐波那契数列: $a_n = a_{n-1} + a_{n-2}$

如何解决数字运算过程中过大的问题:

例如: $a*b*c*d == a*d*b*d*c*d$

质数判定:

(1) 普素筛

```

void fun(int n){
    if(n<2)return false;
    for(int i=2;i*i<=n;i++){
        if(n%i==0)return false;
    }
    return true;
}

```

(2) 埃筛

```

for(int i=2;i<=n;i++){
    if(a[i]==0){
        for(int j=i*2;j<=n;j+=i){
            a[j] = 1;
        }
    }
}

```

范围内查找标记的数组即可找到素数

最大公约数:

函数调用: `__gcd(a,b)`

最小公倍数 = $a*b$ /最大公约数

数位分离问题:

```

while(n!=0){
    分离数位
}

```

```
n/=10;  
}
```

注意分离结束会让原值为0

海伦公式：用于求三角形面积

$p = (a+b+c)/2$

$s = \sqrt{p(p-a)(p-b)(p-c)}$