常用算法模板

Wings

July 6, 2022

Contents

0 说明

0.1 约定

- **const int** MAXN 为最大数据长度
- **const int** MAXV 为 (抽象) 图最大点数
- **const int** MAXM 为第二维数据最大长度或 (抽象) 图最大边数
- **const int** MAXQ 为最大询问
- *#ifdef GDB* 表示 GDB 调试, 从文件读取数据等
- 若无特殊情况, 数组从下标 1 开始存储数据
- 图论带边权一般以链式前向星建图, 且下标从 0 开始; 否则用向量存邻接点

- 为节省篇幅, 代码进行部分压行

0.2 模板头

```
#include <cstdio>
#include <algorithm>
#include <iostream>
#include <cstring>
#include <cmath>
#include <vector>
#include <queue>
#include <set>
#include <map>
#include <unordered_map>
#include <string>
#define lowbit(x) (x&(-x))
#define LCH(x) (x<<1)
#define RCH(x) (x<<1|1)
using namespace std;

typedef long long LL;
typedef unsigned long long ULL;
typedef long double LD;
typedef pair<int, int> PII;
typedef vector<int> VI;

const int INTINF = 0x3f3f3f3f;
const LL INF = 0x3f3f3f3f3f3f3f3f;

const int P = 998244353;
const int MAXN = 1e5 + 10;

int T, n;

int main() {
#ifdef GDB
    freopen("X.in", "r", stdin);
    freopen("X.out", "w", stdout);
#endif
    scanf("%d", &T);
    while (T--) {
        scanf("%d", &n);
    }
    return 0;
}
```

1 数据结构

1.1 并查集

1.1.1 基本操作

```cpp
// 可以维护其他数据，如集合大小，集合最值．注意仅代表元的值有效
int n, fa[MAXN];
/* 初始化并查集 */
void init(int n) {
    for (int i = 1; i <= n; i++) fa[i] = i;
}
/* 查询并返回 x 所在集合的代表元；路径压缩 */
int find(int x) {
    return x == fa[x] ? x : fa[x] = find(fa[x]);
}
/* 合并 x, y 所在集合 (x→y)；返回合并前是否在不同集合中；无按秩合并 */
bool uni(int x, int y) {
    if (find(x) == find(y))
        return false;
    fa[find(x)] = find(y);
    return true;
}
/* 查询是否 x, y 是否在同一集合中 */
bool query(int x, int y) {
    return find(x) == find(y);
}
```

1.1.2 带边权

```cpp
int n, fa[MAXN], d[MAXN]; // d[x] 表示 x 到 fa[x] 的距离
/* 初始化并查集 */
void init(int n) {
    for (int i = 1; i <= n; i++) fa[i] = i, d[i] = 0;
}
int find(int x) {
    if (x == fa[x])
        return x;
    int fx = fa[x]; //先记录一下 x 当前的 fa
    fa[x] = find(fa[x]);
    d[x] += d[fx]; //x 到现在的 fa (即代表元) 的路径为两段之和
    return fa[x];
}
/* 把 x 所在的集合连接到 y 所在的集合上，且 x 到 y 的距离为 dis */
/* 返回合并前是否在不同集合中 */
bool uni(int x, int y, int dis) {
    int fx = find(x), fy = find(y);
    if (fx == fy)
        return false;
    d[fx] = dis + d[y] - d[x];
    fa[fx] = fy;
    return true;
}
/* 查询是否 x, y 是否在同一集合中 */
bool query(int x, int y) {
    return find(x) == find(y);
}
```

1.2 树状数组

```
int n, t[MAXN];
/* 单点修改 (加) */
void update(int pos, int x) {
    for (int i = pos; i <= n; i += lowbit(i))
        t[i] += x;
}
/* 查询前缀和 */
int presum(int pos) {
    int res = 0;
    for (int i = pos; i; i -= lowbit(i))
        res += t[i];
    return res;
}
/* 查询区间 [l, r] 的和 */
int query(int l, int r) {
    return presum(r) - presum(l-1);
}
```

1.3 线段树

1.3.1 区间修改 & 区间查询

```
struct Node {           // 线段节点
    int l, r, mid, len;
    LL val, tag;        // val 为线段和的值, tag 为标记值
} t[MAXN << 2]; // 线段节点要开 4 倍数据点的大小
int n;
/* 更新一条完整的线段 */
void updateNode(int u, LL d) {
    t[u].val += d * t[u].len;
    t[u].tag += d;   //打上标记, 不再往下
}
/* 将标记下放 */
void pushDown(int u) {
    updateNode(LCH(u), t[u].tag);
    updateNode(RCH(u), t[u].tag);
    t[u].tag = 0;    //取消标记
}
/* 由左右儿子线段合并更新当前线段 */
void pushUp(int u) {
    t[u].val = t[LCH(u)].val + t[RCH(u)].val;
}
/* 递归建树 */
void build(LL data[], int l, int r, int u) {
    t[u] = Node{l, r, (l+r)>>1, r-l+1};
    if (l == r) t[u].val = data[l]; //该线段只有一个点
    else {                             //分成左右两边递归求和
        build(data, l, t[u].mid, LCH(u));
        build(data, t[u].mid+1, t[u].r, RCH(u));
        pushUp(u);
    }
}
/* 初始化一棵线段树 */
void init(int _n, LL data[]) {
    build(data, 1, _n, 1);
}
/* 区间修改 */
void update(int l, int r, LL d, int u = 1) {
    if (t[u].l == l && t[u].r == r)
```

```
        updateNode(u, d); // 找到对应线段更新
    else {
        pushDown(u);  // 访问 u 的儿子线段，需要先下放标记更新
        if (l > t[u].mid)
            update(l, r, d, RCH(u)); //更新的线段全在该区间右边
        else if (r <= t[u].mid)
            update(l, r, d, LCH(u)); // 全在左边
        else { // 跨越了左右两边
            update(l, t[u].mid, d, LCH(u));
            update(t[u].mid+1, r, d, RCH(u));
        }
        pushUp(u);  // 由儿子线段的更新后的值计算当前线段值
    }
}
/* 区间查询 */
LL query(int l, int r, int u = 1) {
    if (t[u].l == l && t[u].r == r) return t[u].val;
    pushDown(u);
    if (l > t[u].mid) return query(l, r, RCH(u));
    if (r <= t[u].mid) return query(l, r, LCH(u));
    else return query(l, t[u].mid, LCH(u)) +
                query(t[u].mid+1, r, RCH(u));
}
```

1.3.2 动态开点 & 合并

```
struct Node {
    int l, r, mid, len;  // 不再利用完全二叉树的下标性质
    int lch, rch;        // 而是直接分配下标，从而动态开点
    LL val, tag;         // 初始值需要满足可以在开点时赋值，如全 0
} t[MAXM]; // 预先估计一下点的个数
int n, idx = 0, root = -1;
/* 动态开点，左右儿子没开，为 0; 返回新建节点标号 */
int newNode(int l, int r) {
    t[++idx] = Node{l, r, (l+r)>>1, r-l+1};
    return idx;
}
/* 初始化线段树，建立一个 [1, n] 区间的节点 */
void init(int _n) {
    root = newNode(1, _n);
}
/* 更新一条完整的线段 */
void updateNode(int u, LL d) {
    t[u].val += d * t[u].len;
    t[u].tag += d;   //打上标记，不再往下
}
/* 将标记下放 */
void pushDown(int u) {
    if (!t[u].lch)    // 第一次访问，开点
        t[u].lch = newNode(t[u].l, t[u].mid);
    updateNode(t[u].lch, t[u].tag);
    if (!t[u].rch)
        t[u].rch = newNode(t[u].mid+1, t[u].r);
    updateNode(t[u].rch, t[u].tag);
    t[u].tag = 0;
}
/* 由左右儿子线段合并更新当前线段 */
void pushUp(int u) {
    t[u].val = t[t[u].lch].val + t[t[u].rch].val;
}
```

```
/* 区间修改 */
void update(int l, int r, LL d, int u = -1) {
    if (u == -1) u = root;
    if (t[u].l == l && t[u].r == r)
        updateNode(u, d); // 找到对应线段更新
    else {
        pushDown(u);  // 访问 u 的儿子线段，需要先下放标记更新
        if (l > t[u].mid)
            update(l, r, d, t[u].rch); //更新的线段全在该区间右边
        else if (r <= t[u].mid)
            update(l, r, d, t[u].lch); // 全在左边
        else { // 跨越了左右两边
            update(l, t[u].mid, d, t[u].lch);
            update(t[u].mid+1, r, d, t[u].rch);
        }
        pushUp(u);  // 由儿子线段的更新后的值计算当前线段值
    }
}
/* 区间查询 */
LL query(int l, int r, int u = -1) {
    if (u == -1) u = root;
    if (t[u].l == l && t[u].r == r) return t[u].val;
    pushDown(u);
    if (l > t[u].mid) return query(l, r, t[u].rch);
    if (r <= t[u].mid) return query(l, r, t[u].lch);
    else return query(l, t[u].mid, t[u].lch) +
                query(t[u].mid+1, r, t[u].rch);
}

/* 新建一棵线段树为 x, y 两棵线段树的合并，返回合并后的节点标号 */
int merge(int x, int y, int l, int r) {
    if (!x || !y) return x | y;
    int rt = newNode(l, r);
    if (l == r) {    // 按需合并
        t[rt].val = t[x].val + t[y].val, t[rt].tag = t[x].tag + t[y].tag;
        return rt;
    }
    t[rt].lch = merge(t[x].lch, t[y].lch, l, t[rt].mid);
    t[rt].rch = merge(t[x].rch, t[y].rch, t[rt].mid+1, r);
    pushUp(rt);
    return rt;
}

/* 将 y 合并到 x 上，返回合并后的节点标号 (即 x) */
int merge(int x, int y, int l, int r) {
    if (!x || !y) return x || y;
    if (l == r) {
        t[x].val += t[y].val, t[x].tag += t[y].tag;
        return x;
    }
    t[x].lch = merge(t[x].lch, t[y].lch, l, t[x].mid);
    t[x].rch = merge(t[x].rch, t[y].rch, t[x].mid+1, r);
    pushUp(x);
    return x;
}
```

1.4 ST 表

```
int n, lg[MAXN], pw[MAXN], st[MAXN][30];  // st[i][j] 表示 [i,i+2^j) 的最值
/* 预处理出 log2x 和 2^k */
```

```cpp
void init() {
    lg[0] = -1, pw[0] = 1;
    for (int i = 1; i <= n; i++) lg[i] = lg[i>>1] + 1;
    for (int i = 1; i <= lg[n]; i++) pw[i] = pw[i-1] << 1;
}
/* 建立 ST 表 */
void build(int data[]) {
    //st[i][0] 存数据 st[i][0] = [i, i + 2^0) = data[i]
    for (int i = 1; i <= n; i++) st[i][0] = data[i];
    for (int j = 1; j <= lg[n]; j++)                // 注意先枚举 j
        for (int i = 1; i + pw[j] <= n + 1; i++) // 左闭右开，到 n+1
            //把 [i,i+2^j) 分成 [i,i+2^{j-1}) 和 [i+2^{j-1},i+2^j) 两段
            st[i][j] = min(st[i][j-1], st[i+pw[j-1]][j-1]);
}
/* 查询 [l, r] 中的的最值 */
int query(int l, int r) {
    int k = lg[r - l + 1];
    // 由于 2^{⌊log 2x⌋} > x/2，故前后两个长度为 2^{⌊log 2x⌋} 区间就可以取完所有的元素
    return min(st[l][k], st[r+1-pw[k]][k]); //设 r' = r + 1，查询 [l,r')
}
```

1.5 主席树 (静态区间 k 小)

```cpp
int nn, b[MAXN];    // nn 为不重复个数，b[] 是离散化用的数组
/* 先将数组离散化，返回的是不重复的数字个数 */
int discretize(int _n, int data[]) {
    for (int i = 1; i <= _n; i++) b[i] = data[i];
    sort(b + 1, b + 1 + _n);
    return nn = unique(b + 1, b + 1 + _n) - b - 1;
}
/* 返回 x 离散化以后的 id 值 */
int id(int x) { return lower_bound(b + 1, b + 1 + nn, x) - b; }
struct Node {    // val 保存的是前缀和，区间要差分一下
    int l, r, mid, lch, rch, val;
} t[MAXM];    // 点一般开 4n + mlogn 稍大一点，如 4n + m(logn + 1)
int n, root[MAXN], idx = 0;
/* 递归建一棵空树，返回值为节点编号 */
int build(int l, int r) {
    int u = ++idx;
    t[u] = Node{l, r, (l+r)>>1, 0, 0, 0};
    if (l < r) {
        t[u].lch = build(l, t[u].mid);
        t[u].rch = build(t[u].mid + 1, r);
    }
    return u;
}
/* 从上一棵树的对应节点拉边过来建树，返回值为节点编号 */
int update(int pre, int pos, int x) {
    int u = ++idx;
    t[u] = t[pre];  // 复制上一棵树对应节点的所有信息
    if (t[u].l == t[u].r) t[u].val += x;
    else {
        if (pos <= t[u].mid)
            t[u].lch = update(t[pre].lch, pos, x);
        else t[u].rch = update(t[pre].rch, pos, x);
        t[u].val = t[t[u].lch].val + t[t[u].rch].val;
    }
    return u;
}
/* 递归找 [l, r] 对应区间的值 */
```

```
int qry(int lu, int ru, int k) {
    if (t[lu].l == t[lu].r) return t[lu].l;
    int x = t[t[ru].lch].val - t[t[lu].lch].val; // 差分
    if (k <= x) return qry(t[lu].lch, t[ru].lch, k);
    else return qry(t[lu].rch, t[ru].rch, k - x);
}
/* 查询 [l, r] 中第 k 小，注意返回值 x 是离散化以后的，需要 b[x] 得到原数 */
int query(int l, int r, int k) { return qry(root[l-1], root[r], k); }
/* 离散化，并根据权值建树 */
void init(int _n, int data[]) {
    nn = discretize(_n, data);
    root[0] = build(1, n);
    for (int i = 1; i <= _n; i++) // 根据权值建立主席树
        root[i] = update(root[i-1], id(data[i]), 1);
}
```

1.6 FHQTreap(带区间翻转标记)

```
struct Node {    //key 为排序用的随机键，size 为子树大小
    int val, key, size, lch, rch, tag;
} t[MAXN];
int idx = 0, root;
/* 初始化，输入种子 */
void init(int seed) {
    idx = root = 0; // 如果多个树，则删去 idx = 0
    srand(seed);
}
/* 向上更新子树大小 */
void pushUp(int u) {
    t[u].size = t[t[u].lch].size + 1 + t[t[u].rch].size;
}
/* 标记下放；这里写的是反转标记，根据题目修改 */
void pushDown(int u) {
    if (t[u].tag) swap(t[u].lch, t[u].rch);
    t[t[u].lch].tag ^= t[u].tag;
    t[t[u].rch].tag ^= t[u].tag;
    t[u].tag = 0;
}
/* 合并两棵树 l, r */
int merge(int l, int r) {
    if (!l || !r) return l | r; // 有一个为空，返回另一个
    int u;
    if (t[l].key < t[r].key) {
        pushDown(u = l); t[l].rch = merge(t[l].rch, r);
    }
    else { pushDown(u = r); t[r].lch = merge(l, t[r].lch); }
    pushUp(u);
    return u;
}
/* 根据点的值的排名分割树 u，前 k 小的在 l 里，其他在 r 里 */
void splitByRank(int k, int &l, int &r, int u = -1) {
    if (u == -1) u = root;
    if (!u) { l = r = 0; return; }
    pushDown(u);
    if (k <= t[t[u].lch].size) {
        r = u;
        splitByRank(k, l, t[u].lch, t[u].lch);
    }
    else {
        l = u;
```

```
        splitByRank(k-t[t[u].lch].size-1, t[u].rch, r, t[u].rch);
    }
    pushUp(u);
}
/* 根据点的值分割树 u，小于 k 的在 l 里，其他的在 r 里 */
void splitByValue(int k, int &l, int &r, int u = -1) {
    if (u == -1) u = root;
    if (!u) { l = r = 0; return; }
    pushDown(u);
    if (t[u].val <= k) {
        l = u;
        splitByValue(k, t[u].rch, r, t[u].rch);
    }
    else {
        r = u;
        splitByValue(k, l, t[u].lch, t[u].lch);
    }
    pushUp(u);
}
/* 插入一个点 */
void insert(int x) {
    int u, l, r;
    t[u = ++idx] = Node{x, rand(), 1, 0, 0, 0};
    splitByValue(x, l, r);
    root = merge(merge(l, u), r);
}
/* 删除值为 x 的一个点 */
int erase(int x) {
    int l, r, ll, rr;
    splitByValue(x - 1, l, r);
    splitByRank(1, ll, rr, r);
    t[ll] = Node{0, 0, 0, 0, 0};
    root = merge(l, rr);
    return x;
}
/* 找树 u 中值为 x 的排名 */
int getRankByValue(int x, int &u) {
    int l, r, rk;
    splitByValue(x-1, l, r, u);
    rk = t[l].size + 1;
    u = merge(l, r);
    return rk;
}
/* 找树 u 中排名为 k 的值 */
int getValueByRank(int k, int &u) {
    int l, r, v, ll, rr;
    splitByRank(k-1, l, r, u);
    splitByRank(1, ll, rr, r);
    v = t[ll].val;
    u = merge(l, merge(ll, rr));
    return v;
}
/* 找到子树 u 中 x 的前驱 */
int getPre(int x, int &u) {
    int l, r, pre;
    splitByValue(x-1, l, r, u);
    pre = getValueByRank(t[l].size, l);
    u = merge(l, r);
    return pre;
}
/* 找到子树 u 中 x 的后继 */
```

```
int getSuc(int x, int &u) {
    int l, r, suc;
    splitByValue(x, l, r, u);
    suc = getValueByRank(1, r);
    u = merge(l, r);
    return suc;
}
/* 遍历 u */
void iterate(int u) {
    if (u) {
        pushDown(u);
        iterate(t[u].lch);
        printf("%d ", t[u].val);
        iterate(t[u].rch);
    }
}
```

1.7 Splay (蒋叶桢指针版)

```
int data[MAXN];
struct node *NIL;
struct node {
    int key, siz;
    bool rev;
    node *ch[2], *fa;
    int dir() { return fa -> ch[1] == this; }
    void setchild(node *x,int d) {
        ch[d] = x;
        x->fa = (x == NIL) ? NIL : this;
    }
    void PushUp() { siz = ch[0] -> siz + ch[1] -> siz + 1; }
    void PushDown() {
        if (!rev) return ;
        swap(ch[0],ch[1]);
        ch[0] -> rev ^= 1; ch[1] -> rev ^= 1;
        rev=0;
    }
} tree[MAXN], *ncnt, *root;
bool ok=0;
void Init() {
    ok = 0;
    root = NIL = ncnt = &tree[0];
    NIL -> key = -INF;
    NIL -> siz = NIL -> rev = 0;
    NIL -> fa = NIL -> ch[0] = NIL -> ch[1] = NIL;
}
node *Newnode(int val) {
    node *p = ++ncnt;
    p -> key = val, p -> siz = 1, p -> rev = 0;
    p -> fa = p -> ch[0] = p -> ch[1] = NIL;
    return p;
}
void Rotate(node *x) {
    node *y = x -> fa;
    int d = x -> dir();
    if (y == root) root = x;
    else y -> fa -> setchild(x, y -> dir());
    x -> fa = y -> fa;
    y -> setchild(x -> ch[!d], d);
    x -> setchild(y, !d);
```

```
    y -> PushUp();
}
void Splay(node *x, node *rt) {
    node *y, *z;
    x -> PushDown();
    while (x -> fa != rt) {
        y = x->fa; z = y -> fa;
        if (z == rt) Rotate(x);
        else {
            if (x -> dir() == y->dir()) Rotate(y);
            else Rotate(x);
            Rotate(x);
        }
    }
    x -> PushUp();
}
void Insert(node*rt, int val) {
    if (rt == NIL) { rt = Newnode(val); return; }
    node *x = rt;
    int d = 0;
    while (1) {
        d = (val > x -> key);
        if (x -> ch[d] == NIL) break;
        x = x -> ch[d];
    }
    node *y = Newnode(val);
    x -> setchild(y, d);
    x -> PushUp();
    Splay(y, NIL);
}
node *Select(int k, node *f) {
    node *p = root;
    int lsz;
    while (1) {
        p -> PushDown();
        lsz = p -> ch[0] -> siz;
        if (k == lsz + 1) break;
        if (k <= lsz) p = p -> ch[0];
        else p = p -> ch[1], k = k - lsz - 1;
    }
    Splay(p, f);
    return p;
}
node *Maketree(node *fa, int l, int r) {
    if (l > r) return NIL;
    int mid = (l + r) >> 1;
    node *p = Newnode(data[mid]);
    p -> ch[0] = Maketree(p, l, mid - 1);
    p -> ch[1] = Maketree(p, mid + 1, r);
    p -> fa = fa;
    p -> PushUp();
    return p;
}
void dfs(node *rt) {
    if (rt == NIL) return;
    rt -> PushDown();
    dfs(rt -> ch[0]);
    if (rt -> key != INF && rt -> key != -INF) {
        if(ok) printf(" ");
        ok = 1;
        printf("%d",rt -> key);
```

```
    }
    dfs(rt -> ch[1]);
}
```

2 动态规划

2.1 背包

2.1.1 01 背包 滚动数组 & 输出方案

```
for (int i = 1; i <= n; i++) for (int j = v; j >= c[i]; j--)
    if (dp[j] < dp[j-c[i]] + w[i]) {
        dp[j] = dp[j-c[i]] + w[i];
        paht[i][j] = true;
    }
int i = n, j = v;
while (i && j) {
    if (path[i][j]) {
        items.push(i);    // 方案
        j -= c[i];
    }
    i--;
}
```

2.1.2 完全背包

```
for (int i = 1; i <= n; i++) for (int j = c[i]; j <= v; j++)
    dp[j] = max(dp[j], dp[j-c[i]] + w[i]);
```

2.1.3 分组背包

```
for (int i = 0; i < n; i++) {
    vector<int> &g = group[i];
    for (int j = v; j > 0; j--) for (int k = 0; k < g.size(); k++)
        if (j-c[g[k]] >= 0) dp[j] = max(dp[j], dp[j-c[g[k]]] + w[g[k]])
}
```

2.1.4 树形背包 以 01 树形背包为例

```
void dfs(int u, int f) {
    sz[u] = 1;
    dp[u][1] = a[u], dp[u][0] = 0;    // 初值
    for (int v : G[u]) if (v != f){
        dfs(v, u);
        for (int i = 0; i <= sz[u] + sz[v]; i++) tmp[i] = 0;
        for (int i = sz[u]; i >= 0; i--)    // 是否必选一个决定枚举到 1 还是 0
            for (int j = 0; j <= sz[v]; j++)// 同上
                tmp[i+j] = max(tmp[i+j] dp[u][i] + dp[v][j]);
        sz[u] += sz[v];        // 合并
        for (int i = 0; i <= sz[u]; i++) dp[u][i] = tmp[i];
    }
}
```

2.2 最长公共子序列

```
for (int i = 1; i <= n; i++) for (int j = 1; j <= m; j++) {
    int ans = 0;
    if (a[i] == b[j]) ans = dp[i-1][j-1] + 1;
    else ans = max(dp[i-1][j], dp[i][j-1]);
```

```cpp
    dp[i][j] = ans;
}
```

2.3 优化

2.3.1 决策单调性

```cpp
struct Node { int l, r, p; } que[MAXN];
int dp[MAXN];
int w(int l, int r) {};    //dp[r] = dp[l] + w(l, r);
void DP() {
    int tail = 0;
    que[tail++] = Node{1, n, 0};
    for (int i = 1; i <= n; i++) {
        int cur = -1, L = 0, R = tail-1;
        while (L <= R) {
            int mid = (L+R)>>1;
            if (que[mid].l <= i) cur = mid, L = mid + 1;
            else R = mid - 1;
        }
        int p = que[cur].p, cur = -1;
        dp[i] = dp[p] + w(p, i);
        while (tail && dp[i] + w(i, que[tail-1].l) <= dp[que[tail-1].p] + w(que[tail-1].p, que[tail-1].l))
            cur = que[--tail].l;
        L = que[tail-1].l, R = que[tail-1].r;
        while (L <= R) {
            int mid = (L+R) >> 1;
            if (dp[i] + w(i, mid) <= dp[que[tail-1].p] + w(que[tail-1].p, mid))
                que[tail-1].r = mid - 1, R = mid - 1, cur = mid;
            else L = mid + 1;
        }
        if (cur != -1) que[tail++] = Node{cur, n, i};
    }
}
```

2.3.2 斜率优化

斜率单调, 横坐标单调

```cpp
LL x(int i) {}
LL y(int i) {}
LL k(int i) {}
LD slope(int i, int j) {
    return 1. * (y(i) - y(j)) / (x(i) - x(j));
}
void solve() {
    deque<int> q; q.push_back(0);
    for (int i = 1; i <= n; i++) {
        while (q.size() > 1) {
            int j = q.front(); q.pop_front();
            int jj = q.front(); q.push_front(j);
            // 斜率递增
            if (k(i) > slope(j, jj)) q.pop_front();
            else break;
        }
        int j = q.front();
        dp[i] = dp[j] + W;    // dp 方程
        while (q.size() > 1) {
            int j = q.back(); q.pop_back();
            int jj = q.back(); q.push_back(j);
```

```
            // 维护下凸包
            if (slope(i, jj) > slope(i, j)) q.pop_back();
            else break;
        }
        q.push_back(i);
    }
}
```

3 树相关

3.1 点分治

```
int sz[MAXN], vis[MAXN]; // sz[u] 为每次 dfs 计算以 u 为根的子树的大小
// descendant 保存第一次调用 dfs 的点 u 到包含 u 的树中的所有的点 v 及他们之间的距离
vector<PII> descendant;
/* 遍历，同时计算 sz 和 descentant
/* 如果第一次调用 dis 参数为 0，dis 表示根（第一次调用 dfs 的点）到当前点 u 的距离
/* 不为 0 的话会在所有距离上加上这个第一次调用传入的的参数 dist_0) */
void dfs(int u, int f, int dis) {
    sz[u] = 1;
    descendant.emplace_back(u, dis);
    for (int i = head[u]; i; i = edges[i].next) {
        Edge &e = edges[i];
        if (e.to != f && !vis[e.to]) {
            dfs(e.to, u, dis + e.w);
            sz[u] += sz[e.to];
        }
    }
}
/* 求包含 u 的树的重心 */
int center(int u) {
    // 每一次调用 dfs 前都要清空 descendant
    descendant.clear(); dfs(u, 0, 0);
    int tot_sz = descendant.size();
    for (auto des : descendant) {
        int is_center = 1;
        int x = des.first;
        for (int i = head[x]; i; i = edges[i].next) {
            Edge &e = edges[i];
            if (vis[e.to]) continue; // e.to 已删除，不考虑
            // sz[x] > sz[v] ⇒ v 是 x 的儿子，sz[v] > n/2，v 不是重心
            if (sz[x] > sz[e.to] && (sz[e.to] << 1) > tot_sz) {
                is_center = 0; break;
            }
            // sz[x] < sz[v] ⇒ v 是 x 的父亲，tot\_sz - sz[x] 是 v 向上的大小
            if (sz[x] < sz[e.to] && ((tot_sz - sz[x]) << 1) > tot_sz) {
                is_center = 0; break;
            }
        }
        if (is_center) {
            // 找到重心，需要以重心为根，求一下树中所有点到重心的距离
            // 这样调用完 center 后就可以保存所有点到重心的距离了
            descendant.clear(); dfs(x, 0, 0); return x;
        }
    }
    return -1;
}

void divide(int u) {
    int c = center(u); vis[c] = 1;    // 标记重心，删去
```

```
    work(); // 已经在 center 函数中处理了 " 经过重心的'半路径'"
            // 在 work 函数中考虑如何把两条半路径组合成一条路径
            // 并考虑如何处理数据，回答问题
    for (int i = head[c]; i; i = edges[i].next) {
        Edge &e = edges[i];
        if (vis[e.to]) continue; // e.to 已经删除，不考虑
        iework();    // 考虑把"假的路径"容斥掉．如果是路径，那么求一次
                     // dfs(e.to, c, e.w) 得到的 descentant 就是所有
                     // " 假的路径"，这时候虽然第一次调用 dfs 的是 e.to，
                     // 但由于加上的 e.w，也可以认为是点到 c 的距离
        divide(e.to);    // 找到剩余的点 (所在的子树)，继续处理
    }
}
```

3.2 倍增 LCA

```
int get_lca(int u, int v) {
    if (dep[u] < dep[v]) swap(u, v);
    for (int i = 30; i >= 0; i--) if (dep[fa[u][i]] >= dep[v]) u = fa[u][i];
    if (u == v) return u;
    for (int i = 30; i >= 0; i--) if (fa[u][i] != fa[v][i]) u = fa[u][i], v = fa[v][i];
    return fa[u][0];
}
```

4 图论

```
struct Edge { int to, next, w;} edges[MAXN<<1];
int mm = 0, head[MAXN];
void addEdge(int u, int v, int w) {
    edges[mm] = {v, head[u], w};
    head[u] = mm++;
}
```

4.1 Dijkstra

```
struct Node {
    int u, d;
    bool operator < (const Node &n) const { return d > n.d; }
};
priority_queue<Node> Q;
int d[MAXV];
void dij(int s) {
    memset(vis, 0, sizeof(vis));
    memset(d, INTINF, sizeof(d));
    Q.push({s, d[s] = 0});
    while (!Q.empty()) {
        Node x = Q.top(); Q.pop();
        int u = x.u;
        if (!vis[u]) {
            vis[u] = 1;
            for (int i = head[u]; ~i; i = edges[i].next) {
                Edge &e = edges[i];
                if (d[e.to] > d[u] + e.w) {
                    d[e.to] = d[u] + e.w;
                    Q.push(Node{e.to, d[e.to]});
                }
            }
        }
```

```
    }
}
```

4.2 匈牙利二分图匹配

```
/* 寻找左边点 u 的匹配，存图只需要左边点连向右边点的有向边即可 */
bool match(int u) {
    for (int v : G[u]) if (!vis[v]) {
        vis[v] = 1;    // 右边点 v 访问标记
        // 如果右边点没有被左边点匹配到，让 u 和 v 匹配
        // 或者被匹配的左边点 my[v] 可以找到其他右边点的匹配
        // 那么让 my[v] 和其他右边点匹配，让 u 和 v 匹配
        if (!my[v] || match(my[v])) {
            mx[u] = v, my[v] = u;    // 记录匹配点
            return true;
        }
    }
    return false;
}
/* 匈牙利算法，左边点个数 nx，右边点个数 ny */
int hungarian(int nx, int ny) {
    int cnt = 0;
    for (int u = 1; u <= nx; u++) {    // 每个左边点都尝试匹配
        for (int v = 1; v <= ny; v++) vis[v] = 0;
        if (match(u)) cnt++;
    }
    return cnt;
}
```

4.3 网络流

4.3.1 Dinic

```
int d[MAXV], cur[MAXV];
//bfs 找可前进边，即 d[v] = d[u] + 1 且可以流的 (u, v)
bool bfs(int s, int t) {
    memset(d, INTINF, sizeof(d));
    queue<int> Q;
    Q.push(s); d[s] = 0;
    while (!Q.empty()) {
        int u = Q.front(); Q.pop();
        for (int i = head[u]; ~i; i = edges[i].next) {
            Edge &e = edges[i];
            //找还可以流的边
            if (d[e.to] >= INTINF && e.cap > e.flow) {
                d[e.to] = d[u] + 1; Q.push(e.to);
            }
        }
    }
    return d[t] < INTINF;
}
//当前点 u, flow 已经流过的流量，a 还可以继续流的流量
//dfs 找多条增广路
int dfs(int u, int a, int t) {
    //流到终点或者流不下去了
    //流到终点返回可流量，在下面的 a -= f 时 a=0，然后结束这个点的搜索
    if (u == t || a == 0)
        return a;
    int f = 0, flow = 0;
    //当前弧优化 &i = cur 搜完了这条路，就不会再搜这条路了，所以从后面开始搜
```

```
    for (int &i = cur[u]; ~i; i = edges[i].next) {
        Edge &e = edges[i];
        if (d[e.to] == d[u] + 1) {
            f = dfs(e.to, min(a, e.cap - e.flow));
            if (f > 0) {
                e.flow += f; flow += f;
                edges[i^1].flow -= f; a -= f;
                if (!a) break; //没有可以供其他路流的流量（或者流完了）
            }
        }
    }
    if (a) //GAP 优化 如果后面的都流完了，这个点还有流量剩余，那么不用再搜这个点了
        d[u] = -1;
    return flow;
}
int dinic(int s, int t) {
    int flow = 0;
    while (bfs(s, t)) {
        for (int i = 1; i <= v; i++) cur[i] = head[i];
        flow += dfs(s, INTINF);
    }
    return flow;
}
```

4.3.2 费用流 EK 算法

```
int d[MAXV], a[MAXV], inq[MAXV], p[MAXV];
bool spfa(int s, int t, int &flow, int &cost) {
    memset(d, INTINF, sizeof(d)); memset(a, 0, sizeof(a));
    queue<int> Q;
    Q.push(s), inq[s] = 1;
    d[s] = 0, a[s] = INTINF, p[s] = -1;
    while (!Q.empty()) {
        int u = Q.front();
        Q.pop(), inq[u] = 0;
        for (int i = head[u]; ~i; i = edges[i].next) {
            Edge &e = edges[i];
            if (d[e.to] > d[u] + e.cost && e.cap > e.flow) {
                d[e.to] = d[u] + e.cost;
                a[e.to] = min(a[u], e.cap - e.flow);
                p[e.to] = i;
                if (!inq[e.to]) Q.push(e.to), inq[e.to] = 1;
            }
        }
    }
    if (d[t] >= INTINF) return false;
    flow += a[t];
    cost += d[t] * a[t];
    for (int i = p[t]; ~i; i = p[edges[i^1].to])
        edges[i].flow += a[t], edges[i^1].flow -= a[t];
    return true;
}
void mcmf(int s, int t, int &flow, int &cost) {
    while (spfa(s, t, flow, cost));
}
```

5 数学

5.1 取模函数

```
int pls(LL a, LL b) {
    a += a < 0 ? P : 0, b += b < 0 ? P : 0;
    return a + b >= P ? a + b - P : a + b;
}
int mult(LL a, LL b) {
    a += a < 0 ? P : 0, b += b < 0 ? P : 0;
    return a * b >= P ? a * b % P : a * b;
}
```

5.2 快速幂

```
/* power(x) 为 x 在模 P 意义下的的逆元, P 必须为质数 */
int power(int a, int b = P-2) {
    int res = 1;
    while (b) {
        if (b&1) res = mult(res, a);
        a = mult(a, a);
        b >>= 1;
    }
    return res;
}
```

5.3 预处理组合数

```
int frac[MAXN], inv[MAXN];
void init_comb() {
    frac[0] = inv[0] = 1;
    for (int i = 1; i <= n; i++) frac[i] = mult(frac[i - 1], i);
    inv[n] = power(frac[n]);
    for (int i = n-1; i; i--) inv[i] = mult(inv[i + 1], i + 1);
}
int comb(int n, int m) {
    return mult(mult(frac[n], inv[m]), inv[n - m]);
}
```

5.4 多项式

5.5 拉格朗日插值

$$L(x) = \sum_{i=0}^{n-1} y_i \ell_i(x)$$

$$\ell_i(x) = \prod_{j=0, j\neq i}^{n-1} \frac{(x - x_j)}{(x_i - x_j)} = \frac{(x-x_0)\cdots(x-x_{i-1})(x-x_{i+1})\cdots(x-x_{n-1})}{(x_i-x_0)\cdots(x_i-x_{i-1})(x_i-x_{i+1})\cdots(x_i-x_{n-1})}$$

$$L(x) = \sum_{i=0}^{n-1} y_i \frac{\prod\limits_{j\neq i}(x-x_j)}{\prod\limits_{j\neq i}(x_i-x_j)}$$

```
/* 求 n 个点值确定的 n 次数界多项式拉格朗日插值在 m 处的函数值 */
/* 点 (x, y) 从下标 0 开始 */
int Lagrange(int *x, int *y, int n, int m) {
    int L = 0;
    for (int i = 0; i < n; i++) {
        int p = 1, q = 1;
        for (int j = 0; j < n; j++) if (j != i)
```

```cpp
            p = mult(p, m - x[j]), q = mult(q, x[i] - x[j]);
        L = pls(L, mult(y[i], mult(p, power(q))));
    }
    return L;
}
```

5.5.1 横坐标连续拉格朗日插值

$$pre_i(\xi) = \prod_{j=0}^{i}(\xi - x_j), suf_i(\xi) = \prod_{j=i}^{n-1}(\xi - x_j)$$

$$\ell_i(x) = \frac{pre_{i-1}(x) \cdot suf_{i+1}(x)}{(-1)^{n-1-i}(x_i - x_0)!(x_{n-1} - x_i)!}$$

```cpp
// finv[x] 表示 (x!)^{-1}, inv_neg_1 表示 (-1)^{-1}
// l[i] 是第 i 项拉格朗日基本多项式
int pre[MAXA], suf[MAXA], finv[MAXN], inv_neg_1, l[MAXN];
/* 预处理阶乘逆元，注意要处理到最高次数界 */
void init(int n) {
    int facn = 1;
    for (int i = 2; i <= n; i++) facn = mult(facn, i);
    finv[n] = power(facn);
    for (int i = n-1; ~i; i--) finv[i] = mult(i+1, finv[i+1]);
    inv_neg_1 = power(-1);
}
/* 求 n 个点值确定的 n 次数界多项式拉格朗日插值在 x 处的函数值 */
/* 其中点的横坐标为 s, s+1, s+2..., s+n-1, (i, y) 从下标 s 开始 */
int Lagrange(int s, int *y, int n, int x) {
    pre[0] = x - s;
    for (int i = 1; i < n; i++) pre[i] = mult(pre[i-1], x - i - s);
    suf[n] = 1;
    for (int i = n-1; ~i; i--) suf[i] = mult(suf[i+1], x - i - s);
    l[0] = mult(suf[1], finv[n-1]);
    if ((n-1)&1) l[0] = mult(l[0], inv_neg_1);
    for (int i = 1; i < n; i++) {
        l[i] = mult(mult(pre[i-1], suf[i+1]), mult(finv[i], finv[n-1-i]));
        if ((n-1-i)&1) l[i] = mult(l[i], inv_neg_1);
    }
    int L = 0;
    for (int i = 0; i < n; i++) L = pls(L, mult(y[i], l[i]));
    return L;
}
```

5.5.2 重心拉格朗日插值 (增删点)

$$w_i = \frac{1}{\prod_{j\neq i}(x_i - x_j)}$$

$$L(x) = \frac{\sum_{i=0}^{n-1} \frac{w_i}{x-x_i} y_i}{\sum_{i=0}^{n-1} \frac{w_i}{x-x_i}}$$

```cpp
/* 向点集 S(X, Y) 中加入点 (x, y), W 为重心权 */
void add(int x, int y, VI &X, VI &Y, VI &W) {
    int n = X.size();
    X.push_back(x), Y.push_back(y), W.push_back(1);
    for (int i = 0; i < n; i++), W[i] = mult(W[i], power(X[i] - x));
    for (int i = 0; i < n; i++), W[n] = mult(W[n], x - X[i]);
    W[n] = power(W[n]);        // 维护重心权
}
/* 计算点集 S(X, Y) 表示的多项式在 x 处的函数值, W 为重心权 */
int Lagrange(VI &X, VI &Y, VI &W, int x) {
```

```
    int L = 0, g = 0, n = X.size();
    for (int i = 0; i < n; i++) {
        // 如果是已知点，则直接求，否则 $\frac{1}{x-x_i}$ 没有意义
        if (x == X[i]) return Y[i];
        int p = mult(W[i], power(x - X[i]));
        L = pls(L, mult(p, Y[i])), g = pls(g, p);
    }
    return mult(L, power(g));
}
```

5.6 FFT

```
const double PI = 2 * acos(0);
typedef complex<double> cpx;
/* $a_i$ 的实部为系数，虚部为 0, n (= $2^k$) 为界次数，返回值为复数 $a_i = A(\omega_n^i)$ */
void FFT(cpx *a, int n, int flag_inv = 1) {
    for (int i = 1, j = 0; i < n - 1;i++) {
        for (int k = n; j ^= k >>= 1, (~j) & k;);
        if (i < j) swap(a[i], a[j]);
    }
    for (int len = 2; len <= n; len <<= 1) {
        cpx wn(cos(2 * PI / len), flag_inv * sin(2 * PI / len));
        for (int start = 0; start < n; start += len) {
            cpx w(1, 0);
            for (int i = start; i < start + len / 2; i++, w *= wn) {
                cpx l = a[i], r = w * a[i + len / 2];
                a[i] = l + r, a[i + len / 2] = l - r;
            }
        }
    }
    if (flag_inv == -1) for (int i = 0; i < n; i++) a[i] /= n;
}
/* $a_i$ 为复数 $A(\omega_n^i)$, n (= $2^k$) 为点个数，返回值 $a_i$ 的实部为系数，虚部为 0*/
void IFFT(cpx *a, int n) { DFT(a, n, -1); }
```

5.7 多项式乘法

```
cpx a[MAXN << 2], b[MAXN << 2], ab[MAXN << 2];
/* 输入多项式系数和其界次数，返回乘积系数和其界次数 */
int polymult(double *A, int n_A, double *B, int n_B, double *AB) {
    for (int i = 0; i < n_A; i++) a[i] = cpx(A[i], 0);
    for (int i = 0; i < n_B; i++) b[i] = cpx(B[i], 0);
    int n = n_A + n_B - 1, expand = 1;  // AB 的界次数，即需要计算的点值个数
    while (expand < n) expand <<= 1;    // FFT 需要界次数为 $2^k$
    FFT(a, expand), FFT(b, expand);     // 转换为点值并计算
    for (int i = 0; i < expand; i++) ab[i] = a[i] * b[i];
    IFFT(ab, expand);                   // 再转换为系数
    for (int i = 0; i < n; i++) AB[i] = a[i].real();
    return n;
}
```

6 数论

6.1 拓展欧几里得

求 $ax + by = (a, b)$ 的一组解 (x_0, y_0). 其他解满足: $x = x_0 + k\frac{b}{(a,b)}, y = y_0 - k\frac{a}{(a,b)}$

```
void exgcd(int a, int b, int &x, int &y) {
    if (b) { exgcd(b, a % b, y, x); y -= x * (a / b); }
```

```
    else { x = 1, y = 0; }
}
```

6.2 线性逆元

```
void init_liner_inverse() {
    inv[0] = inv[1] = 1;
    for (int i = 2; i <= n; i++) inv[i] = mult(P - P / i, inv[P % i]);
}
```

6.3 欧拉函数

```
void init_phi(int _n) {
    phi[1] = isnotprime[0] = isnotprime[1] = 1, cnt = 0;
    for (int i = 2; i <= _n; i++) {
        if (!isnotprime[i]) { prime[cnt++] = i, phi[i] = i-1; }
        for (int j = 0; j < cnt && i * prime[j] <= _n; j++) {
            isnotprime[i * prime[j]] = 1;
            if (i % prime[j]) phi[i * prime[j]] = phi[i] * (prime[j] - 1);
            else { phi[i*prime[j]] = phi[i] * prime[j]; break; }
        }
    }
}
```

6.4 质因数分解

```
vector<PII> prime_dec(int x) {
    vector<PII> v;
    for (int i = 0; i < p_cnt && x > 1; i++) {
        int p = prime[i], e = 0;
        while (x % p == 0) { e++, x /= p; }
        if (e) v.emplace_back(p, e);
    }
    return v;
}
```

6.5 线性筛素数

```
int isnotprime[MAXN], prime[MAXN], p_cnt;
void init_prime(int _n) {
    isnotprime[0] = isnotprime[1] = 1; p_cnt = 0;
    for (int i = 2; i <= _n; i++) {
        if (!isnotprime[i]) prime[p_cnt++] = i;
        for (int j = 0; j < p_cnt && i * prime[j] <= _n; j++) {
            isnotprime[i * prime[j]] = 1;
            if (!(i % prime[j])) break;
        }
    }
}
```

6.6 数论分块

```
typedef vector<pair<LL, LL>> VPLL;
VPLL block_div(LL x) {
    VPLL v;          // ∀i ∈ [l, r], ⌊x/i⌋ = ⌊x/l⌋
    for (LL l = 1, r; l <= x; l = r + 1)
        r = x / (x / l), v.emplace_back(r, x / l);
    return v;
}
```

7 计算几何

7.1 误差修正 (eps 和 sgn 函数)

```
const double eps = 1e-8;
int sgn(double x) {
    if (fabs(x) < eps) return 0;
    return x > 0 ? 1 : -1;
}
```

7.2 向量和点

```
struct Vec {
    double x, y;
    Vec operator + (const Vec &B) const { return Vec{x + B.x, y + B.y}; }
    Vec operator - (const Vec &B) const { return Vec{x - B.x, y - B.y}; }
    Vec operator * (const double k) const { return Vec{x * k, y * k}; }
    Vec operator / (const double k) const { return Vec{x / k, y / k}; }
    double operator * (const Vec &B) const { return x * B.x + y * B.y; }
    double operator ^ (const Vec &B) const { return x * B.y - y * B.x; }
    bool operator == (const Vec &B) const {
        return !sgn(x - B.x) && !sgn(y - B.y);
    }
    bool operator < (const Vec &V) const {
        return x == V.x ? y < V.y : x < V.x;
    }
    double length() {
        Vec A = *this;
        return sqrt(A * A);
    }
    /* 化为长度为 r 的向量 */
    Vec trunc(double r){
        double l = length();
        if(!sgn(l)) return (*this);
        r /= l;
        return Vec{x * r, y * r};
    }
    /* 逆时针旋转 90 度 */
    Vec rotleft(){ return Vec{-y, x}; }
    /* 顺时针旋转 90 度 */
    Vec rotright(){ return Vec{y, -x}; }
    /* 绕着点 P 逆时针旋转 angle */
    Vec rotate(Vec p, double angle) {
        Vec v = (*this) - p;
        double c = cos(angle), s = sin(angle);
        return Vec{p.x + v.x * c - v.y * s, p.y + v.x * s + v.y * c};
    }
};
typedef Vec Point;    // 点的记录方式和向量相同
/* 求两向量的夹角 (无向, 且夹角在 [0, PI] 之间, 弧度制) */
double angle(Vec A, Vec B) {
    return acos((A * B) / A.length() / B.length());
}
/* 两点距离 */
double pointDistance(Point A, Point B) { return (A-B).length(); }
/* 三角形面积 */
double triangle_area(Point A, Point B, Point C) {
    Vec v = B - A, u = C - A;
    return fabs(v ^ u) / 2;
}
```

7.3 直线和线段

```
struct Line {
    Point P; Vec v; // 点向式，注意两点需要转化再存储
    /* 获取直线上某一点（线段起点）*/
    Point point(double t = 0) { return P + (v * t); }
    /* 获取线段终点 */
    Point endpoint() { return point(1); }
    /* 点相对直线的位置，1 为右边，-1 为左边，0 在直线上 */
    int pointRelative(Point Q) { return sgn((Q - P) ^ v); }
    /* 点到直线的有向距离，正为右边，负为左边，0 在直线上 */
    double pointDistance(Point Q) { return ((Q - P) ^ v) / v.length(); }
    /* 点在直线上的投影 */
    Point pointProjection(Point Q) {
        return point(((Q - P) * v) / v.length() / v.length());
    }
    /* 点是否在线段上（不包括端点）如需包括端点，改 < 为 <= */
    bool isContainPoint(Point Q) {
        return !pointRelative(Q) && sgn((Q-point()) * (Q-endpoint())) < 0;
    }
    /* 线段长度 */
    double length() { return v.length(); }
    /* 求点 P 关于直线的对称点 */
    Point pointSymmetry(Point P){
        Point Q = pointProjection(P);
        return Point{2 * Q.x - P.x, 2 * Q.y - P.y};
    }
};
typedef Line Segment; // 线段也用点向式存，注意两点转化
/* 直线是否相交 */
bool isLineIntersection(Line l1, Line l2) { return sgn(l1.v ^ l2.v); }
/* 直线是否平行 */
bool isLineParallel(Line l1, Line l2) {
    return !isLineIntersection(l1, l2);
}
/* 直线是否重合 */
bool isLineCoincident(Line l1, Line l2) {
    return isLineParallel(l1, l2) && !l1.pointRelative(l2.point()) &&
↪   !l1.pointRelative(l2.endpoint());
}
/* 求两直线的交点，调用前需保证相交 */
Point getLineIntersection(Line l1, Line l2) {
    Vec u = l1.point() - l2.point();
    double t = (l2.v ^ u) / (l1.v ^ l2.v);
    return l1.point(t);
}
/* 线段是否与直线相交（不包括端点）包括端点该 < 为 <= */
bool isSegmentIntersectLine(Segment s, Line l) {
    return l.pointRelative(s.point()) * l.pointRelative(s.endpoint()) < 0;
}
/* 线段是否相交（是否包括端点取决于上一个函数）*/
bool isSegmentIntersecting(Segment s1, Segment s2) {
    return isSegmentIntersectLine(s1, s2) && isSegmentIntersectLine(s2, s1);
}
```

7.4 多边形

```
struct Polygon {
    int n;         // 数据大可能需要不使用结构体
    Point points[MAXN];  // 逆时针排序
    Line lines[MAXN];    // 边
```

```
    void init(int _n, Point _ps[]) {
        n = _n;
        for (int i = 1; i <= n; i++)
            points[i] = _ps[i];
        points[0] = _ps[n];
    }
    /* 获取边 */
    void getLines() {
        for (int i = 0; i < n; i++)
            lines[i+1] = Line{points[i], points[i+1] - points[i]};
    }
    /* 以点 p0 为基点，进行极角排序的比较函数 */
    struct cmp{
        Point p;
        cmp(const Point &p0) { p = p0; }
        bool operator() (const Point &aa, const Point &bb) {
            Point a = aa, b = bb;
            int d = sgn((a - p) ^ ( b - p ));
            if (d == 0)
                return sgn(pointDistance(p, a) - pointDistance(p, b)) < 0;
            return d > 0;
        }
    };
    /* 极角排序 */
    void norm() {
        Point mi = points[1];
        for (int i = 2; i <= n; i++) mi = min(mi, points[i]);
        sort(points + 1, points + 1 + n, cmp(mi));
    }
    /* 求多边形有向面积 */
    double area() {
        double res = 0;
        for (int i = 0; i < n; i++)
            res += points[i] ^ points[i + 1];
        return res / 2.0;
    }
    /* 求多边形周长 */
    double circumFerence() {
        double sum = 0;
        for(int i = 0; i < n; i++)
            sum += pointDistance(points[i], points[i + 1]);
        return sum;
    }
    /* Graham 求凸包; 注意如果有影响，要特判下所有点共点，或者共线的特殊情况 */
    void graham(Polygon &convex, bool is_norm) {
        if (!is_norm) norm();
        int &top = convex.n;
        top = 0;
        if (n == 1) {
            top = 1, convex.points[1] = points[1];
        }
        else if (n == 2) {
            top = 2, convex.points[1] = points[1], convex.points[2] = points[2];
            if (convex.points[1] == convex.points[2]) top--;
        }
        else {
            top = 2, convex.points[1] = points[1], convex.points[2] = points[2];
            for (int i = 3; i <= n; i++){
            while (top > 1 && sgn((convex.points[top] - convex.points[top - 1]) ^ (points[i] - convex.points[top - 1])) <= 0)
                top--;
```

```
                convex.points[++top] = points[i];
            }
            if(convex.n == 2 && (convex.points[1] == convex.points[2])) convex.n--;//特判
        }
        convex.points[0] = convex.points[convex.n];
    }
    /* 判断多边形是不是凸的 */
    bool isConvex(){
        bool s[2] = {0, 0};
        for (int i = 0; i < n; i++) {
            int j = (i + 1) % n;
            int k = (j + 1) % n;
            s[sgn((points[j] - points[i]) ^ (points[k] - points[i])) + 1] = true;
            if(s[0] && s[2]) return false;
        }
        return true;
    }
    /* 点与多边形位置; 3 点上, 2 边上, 1 内部, 0 外部 */
    int pointRelation(Point q){
        for(int i = 1; i <= n; i++) if(points[i] == q) return 3;
        getLines();
        for(int i = 1; i <= n; i++)
            if(lines[i].isContainPoint(q)) return 2;
        int cnt = 0;
        for(int i = 0; i < n; i++){
            int j = i + 1;
            int k = sgn((q - points[j]) ^ (points[i] - points[j]));
            int u = sgn(points[i].y - q.y), v = sgn(points[j].y - q.y);
            if (k > 0 && u < 0 && v >= 0) cnt++;
            if (k < 0 && v < 0 && u >= 0) cnt--;
        }
        return cnt != 0;
    }
};
```

7.5 圆

```
const double PI = 3.14159265358;
struct Circle {
    Point O; double r;  //圆心和半径
    /* 面积 */
    double area() { return PI * r * r; }
    /* 周长 */
    double circumFerence() { return 2 * PI * r; }
    /* 点和圆的关系; 0 圆上, -1 圆内, 1 圆外 */
    int pointRelation(Point P){
        return sgn(pointDistance(O, P) - r);
    }
    /* 直线和圆的关系; 返回交点个数 */
    int lineRelation(Line l){
        double dst = fabs(l.pointDistance(O));
        if (sgn(dst - r) < 0) return 2;
        else if (!sgn(dst - r)) return 1;
        return 0;
    }
    /* 两圆的关系; 5 相离, 4 外切, 3 相交, 2 内切, 1 内含 */
    int circleRelation(Circle v) {
        double d = pointDistance(O, v.O);
        if (sgn(d - r - v.r) > 0) return 5;
        if (sgn(d - r - v.r) == 0) return 4;
```

```
        double l = fabs(r - v.r);
        if (sgn(d - r - v.r) < 0 && sgn(d - l) > 0) return 3;
        if (sgn(d - l) == 0) return 2;
        return 1;
    }
    /* 求两个圆的交点; 返回交点个数 */
    int getCircleIntersection(Circle v, Point &p1, Point &p2) {
        int rel = circleRelation(v);
        if (rel == 1 || rel == 5) return 0;
        double d = pointDistance(O, v.O);
        double l = (d * d + r * r - v.r * v.r) / (2 * d);
        double h = sqrt(r * r - l * l);
        Point tmp = O + (v.O - O).trunc(l);
        p1 = tmp + ((v.O - O).rotleft().trunc(h));
        p2 = tmp + ((v.O - O).rotright().trunc(h));
        if(rel == 2 || rel == 4) return 1;
        return 2;
    }
    /* 求直线和圆的交点; 返回交点个数 */
    int getLineIntersection(Line l, Point &p1, Point &p2){
        if(!(*this).lineRelation(l)) return 0;
        Point A = l.pointProjection(O);
        double d = l.pointDistance(O);
        d = sqrt(r * r - d * d);
        if (!sgn(d)) {
            p1 = p2 = A;
            return 1;
        }
        p1 = A + l.v.trunc(d), p2 = A - l.v.trunc(d);
        return 2;
    }
    /* 求过某点的切线; 返回切线条数 */
    int getTangentLine(Point q, Line &u, Line &v) {
        int x = pointRelation(q);
        if(x == 2) return 0;
        if(x == 1) {
            v = u = Line{q, q - O.rotleft()};
            return 1;
        }
        double d = pointDistance(O, q), l = r * r / d, h = sqrt(r * r - l * l);
        u = Line{q, O + ((q-O).trunc(l) + (q-O).rotleft().trunc(h)) - q};
        v = Line{q, O + ((q-O).trunc(l) + (q-O).rotright().trunc(h)) - q};
        return 2;
    }
    /* 求三角形 OAB 与圆相交的面积 */
    double triangIntersectingArea(Point A, Point B) {
        if(!sgn((O - A) ^ (O - B))) return 0.0;
        Point q[5];
        int len = 0;
        q[len++] = A;
        Line l = {A, B - A};
        Point p1,p2;
        if (getLineIntersection(l, q[1], q[2]) == 2) {
            if(sgn((A - q[1]) * (B - q[1])) < 0) q[len++] = q[1];
            if(sgn((A - q[2]) * (B - q[2])) < 0) q[len++] = q[2];
        }
        q[len++] = B;
        if (len == 4 && sgn((q[0] - q[1]) * (q[2] - q[1])) > 0)
            swap(q[1], q[2]);
        double res = 0;
        for (int i = 0; i < len - 1; i++) {
```

```
            if (!pointRelation(q[i]) || !pointRelation(q[i + 1])) {
                double arg = angle(q[i] - O, q[i + 1] - O);
                res += r * r * arg / 2.0;
            }
            else res += fabs((q[i] - O) ^ (q[i + 1] - O)) / 2.0;
        }
        return res;
    }
};
/* 三角形外接圆 */
Circle getOuterCircle(Point A, Point B, Point C) {
    Line u = {(A + B) / 2, (B - A).rotleft()};
    Line v = {(B + C) / 2, (C - B).rotleft()};
    Point O = getLineIntersection(u, v);
    double r = pointDistance(A, O);
    return Circle{O, r};
}
/* 三角形内切圆 */
Circle getInnerCircle(Point A, Point B, Point C) {
    double m = atan2(B.y - A.y, B.x - A.x);
    double n = atan2(C.y - A.y, C.x - A.x);
    Line u = {A, Point{cos((n + m) / 2), sin((n + m) / 2)}};
    m = atan2(A.y - B.y, A.x - B.x), n = atan2(C.y - B.y, C.x - B.x);
    Line v = {B, Point{cos((n+m)/2),sin((n+m)/2)}};
    Point O = getLineIntersection(u, v);
    Line AB = {A, B - A};
    double r = fabs(AB.pointDistance(O));
    return Circle{C, r};
}
/* 两圆相交面积 */
double circleIntersectingArea(Circle c1, Circle c2){
    int rel = c1.circleRelation(c2);
    if(rel >= 4) return 0.0;
    if(rel <= 2) return min(c1.area(),c2.area());
    double d = pointDistance(c1.O, c2.O);
    double hf = (c1.r + c2.r + d) / 2.0;
    double ss = 2 * sqrt(hf * (hf - c1.r) * (hf - c2.r) * (hf - d));
    double a1 = acos((c1.r*c1.r + d*d - c2.r*c2.r) / (2.0 * c1.r * d));
    a1 *= c1.r * c1.r;
    double a2 = acos((c2.r*c2.r + d*d - c1.r*c1.r) / (2.0 * c2.r * d));
    a2 *= c2.r * c2.r;
    return a1 + a2 - ss;
}
```

7.6 最小圆覆盖

```
Circle minCircleCover(Point p[], int n) {
    random_shuffle(p + 1, p + n + 1);    // 打乱保证随机
    Circle C = {p[1], 0};    // 初始随便一点
    for (int i = 2; i <= n; i++)
        if (C.pointRelation(p[i]) == 1) {    // 点 p_i 在圆外
            C = {p[i], 0};
            for (int j = 1; j < i; j++)
                if (C.pointRelation(p[j]) == 1) {    // 点 p_j 在圆外
                    C = {(p[i] + p[j]) / 2, pointDistance(p[i], p[j]) / 2};
                    for (int k = 1; k < j; k++)
                        if (C.pointRelation(p[k]) == 1)    // 点 p_k 在圆外
                            C = getOuterCircle(p[i], p[j], p[k]);
                }
        }
```

```
    return C;
}
```

7.7 平面最近点对

```
struct Point { double x, y; } points[MAXN];
bool cmpx(const Point &P1, const Point &P2) { return P1.x < P2.x; }
bool cmpy(const Point &P1, const Point &P2) { return P1.y < P2.y; }
double dist(const Point &P1, const Point &P2) {
    return hypot(P1.x - P2.x, P1.y - P2.y);
}
double divide(int l, int r) {
    if (l >= r) return DINF;     // 边界
    if (l + 1 == r) return dist(points[l], points[r]);
    int mid = (l + r) / 2;
    double p = points[mid].x;
    double d = min(divide(l, mid), divide(mid+1, r)); // 分治
    vector<Point> v;    // 把离中线距离小于 d 的丢入 v
    for (int i = l; i <= r; i++)
        if (sgn(fabs(points[i].x - p) - d) < 0)
            v.push_back(points[i]);
    sort(v.begin(), v.end(), cmpy); // 按 y 排序
    for (int i = 0; i < (int)v.size(); i++)
        for (int j = i-1; ~j; j--) { // 可能是最近点对的点个数很少
            if (sgn(v[i].y - v[j].y - d) > 0) break;
            d = min(d, dist(v[i], v[j]));
        }
    return d;
}
double nearestPoints() {
    sort(points+1, points+n+1, cmpx);   // 按 x 排序以分治
    return divide(1, n);
}
```

8 字符串

8.1 Trie

```
int trie[MAXM][30], tot = 1, ed[MAXM];     // MAXM = MAXN log MAXN
void insert(char str[], int id) {
    int cur = 1;    // 当前点，一步步向下走
    for (int k = 0; str[k]; k++) {
        int ch = str[k] - 'a';
        if (trie[cur][ch] == 0)    // 没有点则新建
            trie[cur][ch] = ++tot;
        cur = trie[cur][ch];
    }
    ed[cur] = id;    // 字符串终点，记录
}
int search(char str[]) {
    int cur = 1;    // 当前点，一步步向下走
    for (int k = 0; str[k]; k++) {
        cur = trie[cur][str[k] - 'a'];
        if (!cur) return -1;    // 没有点则找不到
    }
    return ed[cur];    // 找到并返回
}
```

9 杂项

9.1 最长单调子序列

```cpp
int len = 1;
b[0] = a[0];
for (int i = 1; i < n; i++) {
    if (a[i] >= b[len-1]) b[len++] = a[i];
    else {
        int p = lower_bound(b, b + len, a[i]);
        b[p] = a[i];
    }
}
```

9.2 莫队

9.2.1 普通莫队

```cpp
int n, q, id[MAXN], block_size, a[MAXN];
struct Query {
    int idx, l, r;
    bool operator < (const Query &Q) const {
        // 排序规则：l 在同一块，按 r 递增排序；不在同一块按块编号递增排序
        return id[l] == id[Q.l] ? r < Q.r : l < Q.l;
    }
} query[MAXN];
/* 增加值，更新维护信息 */
void add(int c) {}
/* 删除值，更新维护信息 */
void del(int c) {}
/* 通过当前维护的信息计算当前询问的答案 */
void getAns(int idx) {}
/* 初始化，计算块大小和块编号，并离线询问排序 */
void init() {
    block_size = sqrt(n);
    for (int i = 1; i <= n; i++)
        id[i] = (i-1) / block_size + 1;
    sort(query + 1, query + q + 1);
}
void solve() {
    init();
    int l = query[1].l, r = l-1;
    for (int i = 1; i <= q; i++) {
        while (l > query[i].l) add(a[--l]);
        while (r < query[i].r) add(a[++r]);
        while (l < query[i].l) del(a[l++]);
        while (r > query[i].r) del(a[r--]);
        getAns(query[i].idx);
    }
}
```

9.2.2 带修莫队

```cpp
// q 是询问个数，T 是修改总时间（个数），qc 是询问和修改的总数（读入）
int T = 0, n, q = 0, qc, block_size, id[MAXN], a[MAXN];
struct Query {
    int idx, t, l, r;
    bool operator < (const Query &Q) const {
        // 排序规则：l 在同一块，r 在同一块，按 t 递增排序；
        // r 不在同一块按 r 所在块编号递增排序；
        // l 不在同一块按 l 所在块编号递增排序
```

```
        return id[l] == id[Q.l] ? id[r] == id[Q.r] ? t < Q.t :
                id[r] < id[Q.r] : id[l] < id[Q.l];
    }
} query[MAXQ];
struct Modify { int pos, a; } modify[MAXQ];
/* 增加值，更新维护信息 */
void add(int c) {}
/* 删除值，更新维护信息 */
void del(int c) {}
/* 通过当前维护的信息计算当前询问的答案 */
void getAns(int idx) {}
/* 应用时间为 t 的修改，如果修改的点在当前维护的区间，则需要统计维护 */
void change(int l, int r, int t) {
    int &pos = modify[t].pos, &c = modify[t].a;
    if (l <= pos && pos <= r)
        del(a[pos]), add(c);
    swap(c, a[pos]);
}
/* 初始化，计算块大小和块编号，并离线询问排序 */
void init() {
    block_size = pow(n, 2./3.);
    for (int i = 1; i <= n; i++)
        id[i] = (i-1) / block_size + 1;
    sort(query+1, query+q+1);
}
void solve() {
    init();
    int l = query[1].l, r = l-1, t = 0;
    for (int i = 1; i <= q; i++) {
        while (l > query[i].l) add(a[--l]);
        while (r < query[i].r) add(a[++r]);
        while (l < query[i].l) del(a[l++]);
        while (r > query[i].r) del(a[r--]);
        while (t < query[i].t) change(l, r, ++t);
        while (t > query[i].t) change(l, r, t--);
        getAns(query[i].idx);
    }
}
```

9.2.3 回滚莫队

```
// 求区间重要度，重要度：某数出现的次数乘以他本身，这个值的最大值
int n, q, block_size, id[MAXN], ID = 0, a[MAXN], cnt[MAXN], tmpcnt[MAXN];
LL num[MAXN], ans[MAXN];
unordered_map<int, int> mp;        // 原题数据需要离散化
/* 获得块左端点 */
int getBlockR(int block_id) { return min(block_id * block_size, n); }
/* 获得块右端点 */
int getBlockL(int block_id) { return getBlockR(block_id-1) + 1; }
struct Query {
    int idx, l, r;
    bool operator < (const Query &Q) const {
        // 排序规则：l 在同一块，按 r 递增排序；不在同一块按块编号递增排序
        return id[l] == id[Q.l] ? r < Q.r : id[l] < id[Q.l];
    }
} query[MAXN];
/* 初始化，计算块大小和块编号，并离线询问排序 */
void init() {
    block_size = sqrt(n);
    for (int i = 1; i <= n; i++)
```

```
        id[i] = (i-1) / block_size + 1;
    sort(query+1, query+1+q);
}
void solve() {
    init();
    int l = 1, r = l-1; LL mx = -1;
    for (int i = 1; i <= q; i++) {
        // l 和上一个不在同一块中，回滚永久信息
        if (id[query[i].l] != id[query[i-1].l]) {
            mx = -1;
            while (r >= l) --cnt[a[r--]];
            l = getBlockL(id[query[i].l]+1);
            r = l-1;
        }
        // 维护永久信息
        while (r < query[i].r) {
            cnt[a[++r]]++;
            mx = max(mx, cnt[a[r]] * num[a[r]]);
        }
        // 暴力维护临时信息
        LL tmpmx = -1;
        for (int j = query[i].l; j <= min(query[i].r, getBlockR(id[query[i].l])); j++)
            // 注意统计临时信息要合并永久信息的部分
            tmpmx = max(tmpmx, (++tmpcnt[a[j]] + cnt[a[j]]) * num[a[j]]);
        // 回滚临时信息
        for (int j = query[i].l; j <= min(query[i].r, getBlockR(id[query[i].l])); j++)
            tmpcnt[a[j]]--;
        ans[query[i].idx] = max(tmpmx, mx);    // 更新答案
    }
}
```

9.3 图论分块

```
// n 个点 m 条边的简单图，修改点权，询问邻居点权和
int n, m, deg[MAXN], S, a[MAXN], sum[MAXN];
VI G[MAXN], E[MAXN];    // G 是原图，E 是指向重点的有向边
/* 根据度数确定轻重点，向重点连的边存在 E 里 */
void build() {
    S = sqrt(2 * m);    // 度数大于 /sqrtm 的为重点
    for (int i = 1; i <= n; i++)
        for (int v : G[i]) if (deg[v] > S)
            E[i].push_back(v);
}
/* 询问点 u 的邻居的点权和 */
int query(int u) {
    if (deg[u] > S) return sum[u]; // 如果是重点，返回维护的邻居和
    int res = 0;
    for (int v : G[u]) res += a[v]; // 如果是轻点，直接暴力
    return res;
}
/* 修改点 u 的权值 */
void update(int u, int d) {
    a[u] += d;
    for (int v : E[u]) sum[v] += d; // 维护重点的邻居和
}
```

10 附录

10.1 Vim 配置

新建文件 ~/.vimrc

```
set nu              " 显示行号
set ai              " 自动缩进
set cindent         "C 语言自动缩进
set ts=4            "tab 宽度为 4
set sw=4            " 缩进宽度为 4

imap {}<CR> {<CR><SPACE><CR>}<UP><END><BACKSPACE>    " 映射，方便写 (个人习惯)

" 设置编译运行的命令快捷键
map <F5> :call Compile()<CR>
map <F6> :call Run()<CR>
map <F7> :call CompileRun()<CR>

func! Compile()
    silent w
    silent !clear
    exe "!g++ % -o %< -std=c++11 -Wall -DNGCS -g"
endfunc

func! Run()
    silent !clear
    exe "!time ./%<"
endfunc

func! CompileRun()
    exe Compile()
    exe Run()
endfunc
```

10.2 Vim 录制宏

录制: 在 normal 模式下按 q, 然后再按 a-z 中的某个字符 (小写, 代表覆盖. 大写代表追加). 在 normal 模式下按 q 结束录制.

输入: 在 normal 模式下按下 @, 再按下 a-z 中的某个字符, 输入对应字符保存的宏.

10.3 GDB 命令

功能	命令
设置断点	b 行号/函数名
当条件满足时断点	b 行号/函数名 if 条件
打印变量/表达式的值	p 变量名/表达式
持续显示变量/表达式值	disp 变量名/表达式
单步运行	n
单步进入	s
继续 (下一个断点)	c
退出	q
(重新) 运行	r

10.4 对拍

10.4.1 Bash 脚本

数据生成器传入种子

```bash
#!/bin/bash
let i=1
while true; do
    echo $i | ./X-data > X.in
    ./X < X.in > X.out
    ./X-bf < X.in > X-bf.out
    if diff X.out X-bf.out; then
        echo $i AC
    else
        echo $i WA
        cat X.in
        exit 0
    fi
    let i=i+1
done
```

10.4.2 cmd 批处理脚本

```bat
@echo off
:loop
    X-data.exe > X.in
    X.exe < X.in > X.out
    X-bf.exe < X.in > X-bf.out
    fc X.out X-bf.out
    if not errorlevel 1 goto loop
    pause
goto loop
```

10.5 运行时检查

运行时检查需要数据. 先生成极限数据, 再运行开了相应编译选项的程序, 输入极限数据.

检查未定义行为 (数组越界, 爆 int)	-fsanitize=undefined
检查 (复杂) 越界	-fsanitize=address

10.6 数学公式

10.6.1 几何

缺球体积	$V = \pi H^2 \left(R - \frac{H}{3}\right)$
两圆相交弓型高度/ 两球相交缺球高度	$h_1 = r_1 - \frac{r_1^2 - r_2^2 + d^2}{2d}$ $h_2 = r_2 - \frac{r_2^2 - r_1^2 + d^2}{2d}$

10.6.2 计数

第二类斯特林数	$S(n,k) = S(n-1,k-1) + kS(n-1,k), S(n,0) = [n=0]$