

Universidad de Sevilla Teorema del Sándwich de Ham Kenny Flores, Pablo Dávila, Pablo Reina

Índice

1.	Setup	2
2.	Estructuras de Datos	2
3.	Algoritmos de Búsqueda y ordenamiento	4
4.	Grafos	4
5.	Matemáticas	5
6.	Strings	6
7.	Geometría	6

1. Setup

Al trabajar en la terminal de Linux, existen tres métodos principales para ejecutar los programas asociados a los problemas. Estos métodos facilitan la interacción con los archivos de entrada y salida, optimizando el flujo de trabajo. A continuación, se describen estas opciones y se ejemplifican en detalle.

1.1. Lectura de números enteros

Ejemplo: El programa .py recibe un número seguido de una lista de enteros y devuelve la suma de todos los elementos de la lista.

 (Opción 1) Escribir los valores de entrada a mano, esto ejecuta el programa y escribe los datos directamente en la terminal.

```
$ python3 problema.py
# Ejemplo:
# Input:
# 3
# 10 20 30
# Output:
# 60
```

 (Opción 2) Hacer uso de una tubería, esto pasa el contenido de un archivo como entrada al programa utilizando una tubería.

```
$ cat input.txt | python3 problema.py
# Ejemplo:
# input.txt contiene:
# 3
# 10 20 30
# Output:
# 60
```

• (Opción 3) Ejecutar el programa con entrada desde un archi- #Ejemplo de uso: vo y guardar la salida en otro archivo

```
$ python3 problema.py < input.txt > output.txt
# Ejemplo:
# input.txt contiene:
# 3
# 10 20 30
# Después de ejecutar:
# output.txt contendrá:
# 60
```

1.2. Ajuste del Limite de Recursión

En problemas de programación competitiva, es común trabajar con algoritmos recursivos. Sin embargo, Python establece un límite predeterminado en la profundidad de recursión (por defecto 1000) para evitar desbordamientos de pila (stack overflow).

Este límite puede ser insuficiente en problemas que requieren recursión profunda. Para ajustar este límite, se utiliza la función sys.setrecursionlimit. Por ejemplo:

```
import sys
sys.setrecursionlimit(300001)
```

Consideraciones importantes

- Uso Responsable: Aumentar el límite de recursión puede causar un mayor consumo de memoria y potencialmente llevar a errores si la pila del sistema no puede manejar la carga.
- Problemas Comunes: Si el programa lanza un error del tipo RecursionError: maximum recursion depth exceeded, esto indica que se alcanzó el límite actual.
- Límite Recomendado: En la mayoría de los problemas competitivos, un valor de 10**6 suele ser suficiente, pero esto depende del problema y del entorno en el que se ejecute

1.3. Optimización de entrada

Reemplazamos por .stdin.readline para mejorar la velocidad de lectura, especialmente en ciclos con grandes volúmenes de datos.

```
import sys
input = sys.stdin.readline
```

```
# Leer una línea de entrada y eliminar el salto de
línea
n = int(input().strip()) # Usamos strip() para
eliminar el salto de línea adicional
```

Consideraciones:

- .stdin.readline() lee la línea completa, por lo que se usa strip() para quitar el salto de línea.
- .stdin.readline() devuelve una cadena, por lo que hay que convertirla a otros tipos manualmente.

2. Estructuras de Datos

2.1. Listas

Las listas en Python son dinámicas y versátiles. Son ideales para almacenar secuencias de elementos.

Operaciones comunes

```
# Crear una lista
arr = [1, 2, 3, 4, 5]

# Acceder a un elemento 0(1)
print(arr[2]) # Output: 3

# Añadir un elemento al final 0(1)
arr.append(6) # arr = [1, 2, 3, 4, 5, 6]

# Eliminar un elemento 0(n)
arr.pop() # arr = [1, 2, 3, 4, 5]
arr.pop(2) # arr = [1, 2, 4, 5]

# Búsqueda 0(n)
if 4 in arr:
    print("4 está en la lista")
```

2.2. Pilas (Stacks)

Una pila es una estructura LIFO (Last In, First Out). Se puede implementar con una lista.

Operaciones comunes:

```
stack = []

# Push: añadir elemento en la cima de la pila 0(1)
stack.append(1) # stack = [1]
```

```
stack.append(2) # stack = [1, 2]

# Pop: Borra y devuelve elemento que está en la cima
de la pila 0(1)
top = stack.pop() # top = 2, stack = [1]

# Top: ver el tope 0(1)
if stack:
    print(stack[-1]) # Output: 1
```

2.3. Colas (Queues)

Una cola es una estructura FIFO (First In, First Out). Para print(d["a"]) # Output: 1 eficiencia, usa deque de la librería .

```
from collections import deque
queue = deque()

# Enqueue: Añade el elemento al final de la cola
0(1)
queue.append(1) # queue = [1]
queue.append(2) # queue = [1, 2]

# Dequeue: Elimina y devuelve el primer elemento de
la cola 0(1)
front = queue.popleft() # front = 1, queue = [2]

# Ver el frente
if queue:
    print(queue[0]) # Output: 2
```

2.4. Sets

Almacenan los elementos únicos y permiten operaciones de búsqueda e inserción eficientes

```
s = set()

# Añadir elementos 0(1)
s.add(1) # s = {1}
s.add(2) # s = {1, 2}

# Eliminar elementos 0(1)
s.remove(1) # s = {2}

# Búsqueda 0(1)
if 2 in s:
    print("2 está en el conjunto")
```

2.5. Diccionarios

Los diccionarios almacenan pares clave-valor. Son ideales para búsquedas rápidas.

```
d = {}

# Añadir elementos 0(1)
d["a"] = 1  # d = {"a": 1}
d["b"] = 2  # d = {"a": 1, "b": 2}

# Acceder a un valor 0(1)
print(d["a"])  # Output: 1

# Eliminar un elemento 0(1)
del d["a"]  # d = {"b": 2}

# Búsqueda 0(1)
if "b" in d:
    print("b está en el diccionario")
```

2.6. Heap (Colas de prioridad)

Un heap es una estructura que permite obtener el elemento mínimo o máximo eficientemente. En Python, se usa la librería .

Operaciones comunes:

```
 Push: O(log n) Pop: O(log n) Top: O(1)
```

```
import heapq
```

```
# Crear un min-heap
heap = []
# Realizar un push O(log n)
```

```
heapq.heappush(heap, 3) # heap = [3]
heapq.heappush(heap, 1) # heap = [1, 3]
heapq.heappush(heap, 2) # heap = [1, 3, 2]

# Obtener el elemento mínimo
print(heap[0]) # Output: 1

# Eliminar el elemento mínimo
top = heapq.heappop(heap) # top = 1, heap = [2, 3]
```

2.7. Cola Doble (Deque)

Un deque permite operaciones eficientes en ambos extremos. Es útil para problemas de ventanas deslizantes o BFS.

Operaciones comunes:

```
from collections import deque

dq = deque()

# Añadir elementos 0(1)
dq.append(1)  # dq = [1]
dq.appendleft(2)  # dq = [2, 1]

# Eliminar elementos 0(1)
front = dq.popleft()  # front = 2, dq = [1]
back = dq.pop()  # back = 1, dq = []
```

2.8. Counter

Counter de la librería es útil para contar frecuencias de elementos en una lista.

Operaciones comunes:

```
from collections import Counter

arr = [1, 2, 2, 3, 3, 3]
# Conteo O(n)
counter = Counter(arr)

print(counter) # Output: Counter({3: 3, 2: 2, 1: 1})

# Acceder a la frecuencia de un elemento O(1)
print(counter[2]) # Output: 2
```

2.9. Segment Tree

Es una estructura empleada para optimizar operaciones sobre rangos (segmentos) de un array.

```
class Node(object):
    def __init__(self, start, end):
        self.start = start
        self.end = end
        self.total = 0
        self.left = None
        self.right = None
```

```
class SegmentTree(object):
    def init (self, arr):
        def createTree(arr, l, r):
            if l > r: # Base case
                return None
           if l == r: # Leaf
                n = Node(l, r)
                n.total = arr[l]
                return n
            mid = (l + r) // 2
            root = Node(l, r)
            # A tree is a recursive structure
            root.left = createTree(arr, l, mid)
            root.right = createTree(arr, mid + 1, r)
            # This is the part we change between
trees
            root.total = root.left.total +
root.right.total
            return root
        self.root = createTree(arr, 0, len(arr) - 1)
    def update(self, i, val):
        def updateVal(root, i, val):
            # Base case. The actual value will be
updated in a leaf.
            if root.start == root.end:
                root.total = val
                return val
            mid = (root.start + root.end) // 2
           # If the index is less than mid, that
leaf must be in the left segment
           if i <= mid:</pre>
                updateVal(root.left, i, val)
            # Otherwise, the right segment
                updateVal(root.right, i, val)
            # Propagate upwards
            root.total = root.left.total +
root.right.total
            return root.total
        return updateVal(self.root, i, val)
   def sumRange(self, i, j):
        # Helper function to calculate range sum
        def rangeSum(root, i, j):
           # If the range exactly matches the root,
we already have the sum
```

```
if root.start == i and root.end == j:
    return root.total
mid = (root.start + root.end) // 2
if j <= mid:
    return rangeSum(root.left, i, j)
elif i >= mid + 1:
    return rangeSum(root.right, i, j)
else:
    return rangeSum(root.left, i, mid) +
rangeSum( root.right, mid + 1, j )

return rangeSum(self.root, i, j)
```

3. Algoritmos de Búsqueda y ordenamiento

3.1. Búsqueda binaria

Busca en una lista ordenada dividiéndola a la mitad en cada paso. La complejidad en tiempo es de O(log n).

```
# Modificar según lo que se necesite
def binary_search(arr, target):
    left, right = 0, len(arr) - 1
    while left <= right:
        mid = (left + right) // 2
        if arr[mid] == target:
            return mid
        elif arr[mid] < target:
            left = mid + 1
        else:
            right = mid - 1
    return -1

# Ejemplo de uso
arr = [1, 3, 5, 7, 9]
print(binary_search(arr, 5)) # Output: 2</pre>
```

3.2. Algoritmo sorted de Python

El método sorted en Python es una función incorporada que ordena cualquier iterable (listas, tuplas, etc.) y devuelve una nueva lista ordenada. Internamente, utiliza una combinación de algoritmos eficientes, como Timsort (un híbrido de Merge Sort e Insertion Sort), que garantiza un rendimiento óptimo en la mayoría de los casos. La complejidad en tiempo en el peor de los casos es O(n log n).

```
# Lista de eiemplo
arr = [3, 1, 4, 1, 5, 9, 2, 6, 5]
# Uso básico de sorted
sorted arr = sorted(arr) # Orden ascendente
print("Orden ascendente:", sorted_arr)
# Orden descendente
sorted arr desc = sorted(arr, reverse=True)
print("Orden descendente:", sorted arr desc)
# Ordenamiento personalizado con key
words = ["apple", "bat", "carrot", "dog"]
sorted words = sorted(words, key=len) # Ordenar por
longitud
print("Ordenado por longitud:", sorted words)
# Ordenamiento de tuplas por un elemento específico
people = [("Alice", 25), ("Bob", 20), ("Charlie",
30)1
sorted people = sorted(people, key=lambda x: x[1])
# Ordenar por edad
print("Ordenado por edad:", sorted people)
```

4. Grafos

4.1. Clase Grafos

```
class Graph:
    def init (self):
        self.neighbors = []
        self.name2node = {}
        self.node2name = []
        self.weight = []
    def len (self):
        return len(self.node2name)
    def getitem (self, v):
        return self.neighbors[v]
    def add node(self, name):
        assert name not in self.name2node
        self.name2node[name] = len(self.name2node)
        self.node2name.append(name)
        self.neighbors.append([])
        self.weight.append({})
        return self.name2node[name]
```

```
def add_edge(self, name_u, name_v,
weight_uv=None):
    self.add_arc(name_u, name_v, weight_uv)
    self.add_arc(name_v, name_u, weight_uv)

def add_arc(self, name_u, name_v,
weight_uv=None):
    u = self.name2node[name_u]
    v = self.name2node[name_v]
    self.neighbors[u].append(v)
    self.weight[u][v] = weight_uv
```

4.2. Búsqueda en Profundidad (DFS)

Recorre todos los nodos de un grafo o árbol en profundidad.

```
def dfs_iterative(graph, start, seen):
    seen[start] = True
    to_visit = [start]
    while to_visit:
        node = to_visit.pop()
        for neighbor in graph[node]:
            if not seen[neighbor]:
            seen[neighbor] = True
            to_visit.append(neighbor)
```

4.3. Búsqueda en Amplitud (BFS)

Recorre todos los nodos de un grafo o árbol nivel por nivel.

4.4. Flujo máximo

```
from collections import deque
def bfs(capacity, source, sink, parent):
    queue = deque([source])
   visited = set([source])
   while queue:
       u = queue.popleft()
        for v in range(len(capacity)):
            if v not in visited and capacity[u][v] >
0:
                queue.append(v)
                visited.add(v)
                parent[v] = u
                if v == sink:
                    return True
    return False
def edmonds karp(capacity, source, sink):
    \max flow = 0
    n = len(capacity)
    parent = [-1] * n
   while bfs(capacity, source, sink, parent):
        path flow = float('inf')
       v = sink
       while v != source:
            u = parent[v]
            path flow = min(path flow, capacity[u]
[v])
            v = u
       v = sink
       while v != source:
            u = parent[v]
            capacity[u][v] -= path flow
            capacity[v][u] += path flow
            v = u
       max flow += path flow
    return max_flow
```

5. Matemáticas

5.1. Algoritmo de Euclides (GCD)

Algoritmo para calcular el máximo común divisor

```
def gcd(a, b):
    return a if b==0 else gcd(b,a%b)
```

5.2. Mínimo común múltiplo (LCM)

```
def lcm(a, b):
    return abs(a) // gcd(a, b) * abs(b)
```

5.3. Criba de Erastótenes

Algoritmo para generar números primos

```
def eratosthene(limit):
    primes = [2, 3, 5]
    sieve = [True] * (limit + 1)
    sieve[0] = sieve[1] = False

    for i in range(2, int(limit**0.5) + 1):
        if sieve[i]:
            for j in range(i * i, limit + 1, i):
                 sieve[j] = False

    return [i for i in range(2, limit + 1) if
sieve[i]]
```

5.4. Exponenciación rápida

Calcula $a^b \mod q$ de manera eficiente O(log b).

```
def fast_exponentiation(a,b,q):
    assert a >= 0 and b>=0 and q>=1
    result = 1
    while b:
        if b%2==1:
        result = (result * a) % q
        a=(a*a)%q
        b>>=1
    return result
```

5.5. Coeficientes binomiales

El coeficiente binomial $\binom{n}{k}$ representa el número de formas de elegir un subconjunto de k elementos de un conjunto de n elementos. Por ejemplo $\binom{4}{2}=6$ porque el conjunto $\{1,2,3,4\}$ tiene 6 subconjuntos de 2 elementos $\{1,2\},\{1,3\},\{1,4\},\{2,3\},\{2,4\},\{3,4\}$. Una de las formas más eficientes de calcular estos coeficientes es mediante la siguiente fórmula $\binom{n}{k}=\frac{n!}{k!(n-k)!}$

```
MAXN = 10**6
```

```
self.is end of word = False
fac = [0] * (MAXN + 1)
                                                                                                                 def neg (self):
inv = [0] * (MAXN + 1)
                                                      class Trie:
                                                                                                                     return Pt(-self.x, -self.y)
                                                          def init (self):
                                                                                                                 def sub (self, other):
                                                              self.root = TrieNode()
def exp(x: int, n: int, m: int) -> int:
                                                                                                                     return self + (-other)
 """:return: x^n modulo m in O(log p) time."""
                                                          def insert(self, word):
 x %= m # note: m * m must be less than 2^63 to
                                                              node = self.root
                                                                                                                 def truediv (self, d):
                                                              for char in word:
avoid ll overflow
                                                                                                                     if d == 0:
 res = 1
                                                                  if char not in node.children:
                                                                                                                         raise ValueError("operator/ Recuerdos de
 while n > 0:
                                                                      node.children[char] = TrieNode()
                                                                                                             vietADAMan (p/0)")
                                                                                                                     return self * (1 / d)
   if n % 2 == 1:
                                                                  node = node.children[char]
                                                              node.is end of word = True
     res = (res * x) % m
   x = (x * x) % m
                                                                                                                 def iadd (self, other):
                                                          def search(self, word):
   n //= 2
                                                                                                                     self.x += other.x
                                                              node = self.root
  return res
                                                                                                                     self.y += other.y
                                                              for char in word:
                                                                                                                     return self
                                                                  if char not in node.children:
def factorial(p: int):
                                                                      return False
                                                                                                                 def isub (self, other):
 """Precomputes n! from 0 to MAXN."""
                                                                  node = node.children[char]
                                                                                                                     self.x -= other.x
 global fac
                                                              return node.is end of word
                                                                                                                     self.y -= other.y
 fac[0] = 1
                                                                                                                     return self
 for i in range(1, MAXN + 1):
                                                          def starts with(self, prefix):
   fac[i] = (fac[i - 1] * i) % p
                                                              node = self.root
                                                                                                                 def imul (self, k):
                                                              for char in prefix:
                                                                                                                     self.x *= k
                                                                  if char not in node.children:
                                                                                                                     self.y *= k
def inverses(p: int):
                                                                      return False
                                                                                                                     return self
                                                                  node = node.children[char]
 Precomputes all modular inverse factorials from 0
                                                              return True
                                                                                                                 def itruediv (self, k):
to MAXN in O(n + \log p) time
                                                                                                                     self.x /= k
                                                      7. Geometría
                                                                                                                     self.y /= k
 global inv
                                                                                                                     return self
 inv[MAXN] = exp(fac[MAXN], p - 2, p)
                                                      7.1. Clase Punto
 for i in range(MAXN, 0, -1):
                                                                                                                 def eq (self, other):
                                                      import math
   inv[i - 1] = (inv[i] * i) % p
                                                                                                                     return self.x == other.x and self.y ==
                                                                                                             other.y
                                                      class Pt:
                                                          def __init__(self, x=0, y=0):
def choose(n: int, r: int, p: int):
                                                                                                                 def ne (self, other):
                                                              self.x = x
 """:return: nCr mod p"""
                                                                                                                     return not (self == other)
                                                              self.y = y
 return fac[n] * inv[r] % p * inv[n - r] % p
                                                                                                                 def gt (self, other):
                                                          # Sobrecarga de operadores
                                                                                                                     return (self.x == other.x and self.y >
6. Strings
                                                          def add (self, other):
                                                                                                             other.y) or (self.x > other.x)
                                                              return Pt(self.x + other.x, self.y +
6.1. Trie
                                                      other.y)
                                                                                                                 def lt (self, other):
class TrieNode:
                                                                                                                     return other > self
   def init (self):
                                                          def mul (self, k):
       self.children = {}
                                                              return Pt(k * self.x, k * self.y)
```

def rot(self):

```
return Pt(-self.y, self.x) # Rotar 90
                                                      class Line:
                                                                                                                c1 = cross(l1.v, l1.p)
grados en sentido antihorario
                                                          def init (self, *args):
                                                                                                                c2 = cross(l2.v, l2.p)
                                                              if len(args) == 1: # Constructor con un
                                                                                                                if d == 0: # Líneas paralelas
                                                                                                                    return []
   def repr (self):
                                                      solo argumento (vector)
       return f"{self.x} {self.y}"
                                                                  self.p = Pt(0, 0) # Punto de referencia
                                                                                                                return [(l2.v * c1 - l1.v * c2) / d] # Punto de
                                                                                                            intersección
                                                      (origen)
# Funciones adicionales
                                                                  self.v = args[0]
                                                                                   # Vector director
                                                              elif len(args) == 2: # Constructor con dos
def dot(p, q):
                                                                                                            def proj(p, r):
                                                      argumentos (punto y vector)
   return p.x * q.x + p.y * q.y
                                                                                                                 return intersection(r, r.perp(p))[0] #
                                                                  self.p = args[0] # Punto de referencia
                                                                                                            Proyección de p sobre r
                                                                  self.v = args[1] # Vector director
def norma(p):
                                                              elif len(args) == 3: # Constructor con tres
   return math.sqrt(dot(p, p))
                                                                                                            def dist(p, q):
                                                      argumentos (ax + by + c = 0)
                                                                                                                 return norma(p - q) # Distancia entre dos
def angle(p, q):
                                                                  a, b, c = args
                                                                                                            puntos
   return math.acos(dot(p, q) / (norma(p) *
                                                                  if b == 0: # Si b es 0, la línea es
                                                      vertical
norma(q)))
                                                                                                            def dist line point(p, r):
                                                                      self.p = Pt(-c / a, 0)
                                                                                                                 return dist(p, proj(p, r)) # Distancia de un
                                                                  else: # Si no, la línea pasa por (0, -
                                                                                                            punto a una línea
def cross(p, q):
   return p.x * q.y - p.y * q.x
                                                      c/b)
                                                                      self.p = Pt(0, -c / b)
                                                                                                            def dist line line(r, s):
                                                                  self.v = Pt(b, -a) # Vector director
def collinear(a, b):
                                                                                                                if collinear(r.v, s.v): # Líneas paralelas
   return cross(a, b) == 0 # Ver si dos puntos son
                                                                                                                    return dist(r.p, s.p)
                                                                                                                 return 0 # Líneas que se intersectan
colineales
                                                          def in line(self, q):
                                                              return collinear(self.p - q, self.v) # Ver
                                                                                                            7.3. Clase Polígono
                                                      si q está en la línea
def orient(a, b, c):
   return cross(b - a, c - a)
                                                                                                             class Poly:
                                                          def __eq__(self, other):
                                                                                                                def init (self, pts=None):
                                                              return self.in_line(other.p) and
def orientS(a, b, c):
                                                                                                                    if pts is None:
   return (orient(a, b, c) > 0) - (orient(a, b, c)
                                                      collinear(self.v, other.v) # Ver si dos líneas son
                                                                                                                        self.pts = []
< 0) # Signo de la orientación
                                                      iguales
                                                                                                                    else:
                                                                                                                        self.pts = pts
def cw(a, b, c, in colli=False):
                                                          def ne (self, other):
   o = orientS(a, b, c)
                                                              return not (self == other) # Ver si dos
                                                                                                                 def perim(self):
                                                    líneas son diferentes
   return o < 0 or (in colli and o == 0) # Sentido
                                                                                                                    result = 0
horario
                                                                                                                    n = len(self.pts)
                                                          def perp(self, b):
                                                                                                                    for i in range(n):
def ccw(a, b, c, in colli=False):
                                                              return Line(b, self.v.rot()) # Linea
                                                                                                                        result += dist(self.pts[i], self.pts[(i
   o = orientS(a, b, c)
                                                      perpendicular que pasa por b
                                                                                                            + 1) % n1)
   return o > 0 or (in colli and o == 0) # Sentido
                                                                                                                     return result
antihorario
                                                          def repr (self):
                                                              return f"Line(p={self.p}, v={self.v})"
                                                                                                                 def isConvex(self):
def collinear three(a, b, c):
                                                                                                                    hasPos = False
   return orient(a, b, c) == 0 # Ver si tres
                                                      # Funciones adicionales
                                                                                                                    hasNeg = False
puntos están alineados
                                                      def intersection(l1, l2):
                                                                                                                    n = len(self.pts)
                                                          if 11 == 12:
                                                                                                                    for i in range(n):
7.2. Clase Linea
                                                              raise ValueError("intersection() son la
                                                                                                                        o = orientS(self.pts[i], self.pts[(i +
                                                      misma línea") # Líneas iguales
import math
                                                                                                            1) % n], self.pts[(i + 2) % n])
                                                          d = cross(l1.v, l2.v) # Determinante
```

if 0 > 0:

```
hasPos = True
                                                        point) > 0:
            if 0 < 0:
                                                                        b = c
                                                                                                                # Teorema de Pick
                hasNeg = True
                                                                    else:
                                                                                                                def pick(I, B):
                                                                                                                    return I - 1 + B * 0.5
        return not (hasPos and hasNeg)
                                                                        a = c
                                                                return orientS(self.pts[a], self.pts[b],
                                                        point) < 0 or (not strict)</pre>
   def area(self):
        result = 0
        n = len(self.pts)
                                                            def convex hull(self, in colli=False):
        for i in range(n):
                                                                if not self.pts:
            result += cross(self.pts[i], self.pts[(i
                                                                    return
                                                                p0 = min(self.pts)
+ 1) % n])
        return abs(result) / 2
                                                                # Función de comparación para ordenar los
   def inPol(self, point):
                                                        puntos
       if not self.pts:
                                                                def compare(a, b):
            return False
                                                                    o = orientS(p0, a, b)
                                                                    if 0 < 0:
        sum angle = 0
        n = len(self.pts)
                                                                        return -1
        for i in range(n):
                                                                    elif o > 0:
            if point == self.pts[i] or point ==
                                                                        return 1
self.pts[(i + 1) % n]:
                                                                    else:
                return True
                                                                        return -1 if dist(p0, a) < dist(p0,
            sum_angle += angle(self.pts[i] - point,
                                                        b) else 1
self.pts[(i + 1) % n] - point) * (
               2 * ccw(point, self.pts[i],
                                                                # Ordenar los puntos usando la función de
self.pts[(i + 1) % n], False) - 1
                                                        comparación
           )
                                                                self.pts.sort(key=cmp to key(compare))
        return eq(abs(sum angle), 2 * math.pi)
                                                                if in_colli:
   def inConvex(self, point, strict=True):
                                                                    i = len(self.pts) - 1
        a = 1
                                                                    while i > 0 and collinear(p0,
        b = len(self.pts) - 1
                                                        self.pts[i], self.pts[-1]):
        if orientS(self.pts[0], self.pts[a],
                                                                        i -= 1
self.pts[b]) > 0:
                                                                    self.pts = self.pts[:i + 1] + self.pts[i
            a, b = b, a
                                                        + 1: [[::-1]
        if (
            orientS(self.pts[0], self.pts[a], point)
                                                                st = []
> 0
                                                                for p in self.pts:
            or orientS(self.pts[0], self.pts[b],
                                                                    while len(st) > 1 and not cw(st[-2],
point) < 0
                                                        st[-1], p, in colli):
            or (strict and (orientS(self.pts[0],
                                                                        st.pop()
self.pts[a], point) == 0 or orientS(self.pts[0],
                                                                    st.append(p)
self.pts[b], point) == 0))
       ):
                                                                if not in colli and len(st) == 2 and st[0]
                                                        == st[1]:
            return False
       while abs(a - b) > 1:
                                                                    st.pop()
            c = (a + b) // 2
            if orientS(self.pts[0], self.pts[c],
                                                                self.pts = st
```