

Contents

1 Basic	1	4 String	3
1.1 Default Code	1	4.1 Hash	3
1.2 PBDS	1	4.2 Zvalue	3
1.3 int128 Input Output	1	4.3 Suffix Array	3
2 Math	1	5 Geometry	4
2.1 快速幂	1	5.1 Point	4
2.2 擴展歐幾里得	1	5.2 內積, 外積, 距離	4
3 Graph	1	5.3 向量應用	4
3.1 Dijkstra	1	5.4 Static Convex Hull	5
3.2 SPFA	2	5.5 外心, 最小覆蓋圓	5
3.3 Tarjan SCC	2	6 Data Structure	5
3.4 2SAT	2	6.1 Sparse Table	5
3.5 Max flow min cut	3	6.2 Segment Tree	5
		7 Dynamic Programing	6
		7.1 位元 dp	6

1 Basic

1.1 Default Code

```
#include <bits/stdc++.h>
#define int long long
// #pragma GCC target("popcnt")
// #pragma GCC optimize("O3")
using namespace std;

void solve() {

}

signed main() {
    ios_base::sync_with_stdio(false);
    cin.tie(nullptr);
    int tt = 1;
    cin >> tt;
    while (t--) {
        solve();
    }
    return 0;
}
```

1.2 PBDS

```
#include <bits/stdc++.h>
#include <ext/pb_ds/assoc_container.hpp>
using namespace __gnu_pbds;
using namespace std;

template
<class T> using Tree = tree<T, null_type, less<T>,
    rb_tree_tag, tree_order_statistics_node_update>;

/*
如果有 define int long long 記得拿掉
Tree<int> t 就跟 set<int> t 一樣, 有包好 template
rb_tree_tag 使用紅黑樹
第三個參數 less<T> 為由小到大, greater<T> 為由大到小
插入 t.insert(); 刪除 t.erase();
t.order_of_key
(k); 從前往後數 k 是第幾個 (0-base 且回傳 int 型別)
t.find_by_order(k);
從前往後數第 k 個元素 (0-base 且回傳 iterator 型別)
t.lower_bound
(); t.upper_bound(); 用起來一樣 回傳 iterator
可以用 Tree<pair<int, int>> T 來模擬 multiset
*/
```

1.3 int128 Input Output

```
// 抄 BBuf github 的

#include <bits/stdc++.h>
using namespace std;

void scan(__int128 &x) // 輸入
{
    x = 0;
    int f = 1;
    char ch;
    if((ch = getchar()) == '-') f = -f;

```

```
else x = x*10 + ch-'0';
while((ch = getchar()) >= '0' && ch <= '9')
    x = x*10 + ch-'0';
x *= f;
}

void print(__int128 x) // 輸出
{
    if(x < 0)
    {
        x = -x;
        putchar('-');
    }
    if(x > 9) print(x/10);
    putchar(x%10 + '0');
}

int main()
{
    __int128 a, b;
    scan(a);
    scan(b);
    print(a + b);
    puts("");
    print(a*b);
    return 0;
}
```

2 Math

2.1 快速幂

```
// 根據費馬小定
理, 若 a, p 互質, a^(p-2) 為 a 在 mod p 時的乘法逆元
int fast_pow(int a, int b, int mod)
{
    // a^b % mod
    int res = 1;
    while(b)
    {
        if(b & 1) res = (res * a) % mod;
        a = (a * a) % mod;
        b >>= 1;
    }
    return res;
}
```

2.2 擴展歐幾里得

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

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

pair<int, int> ext_gcd
(int a, int b) // 擴展歐幾里德 ax+by = gcd(a,b)
{
    if (b == 0)
        return {1, 0};
    if (a == 0)
        return {0, 1};
    int x, y;
    tie(x, y) = ext_gcd(b % a, a);
    return make_pair(y - b * x / a, x);
}
```

3 Graph

3.1 Dijkstra

```
// 傳入圖的 pair 為 {權重, 點}, 無限大預設 1e9 是情況改
#define pii pair<int, int>
vector<
    int> dijkstra(vector<vector<pii>> &graph, int src){
    int n = graph.size();
    vector<int> dis(n, 1e9);
    vector<bool> vis(n, false);
    priority_queue<pii, vector<pii>, greater<pii>> pq;
    pq.push({0, src});
    dis[src] = 0;

```

```

while(!pq.empty()){
    auto [w, node] = pq.top();
    pq.pop();
    if(vis[node]) continue;
    vis[node] = true;
    for(auto [nw, nn]: graph[node]){
        if(w + nw < dis[nn]){
            dis[nn] = w + nw;
            pq.push({dis[nn], nn});
        }
    }
}
return dis;
}

```

3.2 SPFA

```

#define pii pair<int, int>
// {在 src 可到達
    的點中是否存在負環, 最短路徑}, arg 中 n 為點的數量
// arg 中 pair 裡的第一個值為權重, 第二個為點
pair<bool, vector<int>>
SPFA(vector<vector<pii>> &graph, int n, int src){
    vector<int> dis(n + 1, 1e9);
    vector<int> cnt(n + 1, 0);
    vector<bool> vis(n + 1, false);
    queue<int> q;
    vis[src] = true; q.push(src); dis[src] = 0;
    while(!q.empty()){
        auto node = q.front(); vis[node] = false; q.pop();
        for(auto [w, nn]: graph[node]){
            if(w + dis[node] < dis[nn]){
                dis[nn] = w + dis[node];
                if(!vis[nn]){
                    if(++cnt[nn] >= n) return {true, {}};
                    q.push(nn);
                    vis[nn] = true;
                }
            }
        }
    }
    return {false, dis};
}

```

3.3 Tarjan SCC

```

class tarjan{
    // 1-base
    int time = 1;
    int id = 1;
    stack<int> s;
    vector<int> low;
    vector<int> dfn;
    vector<bool> in_stack;
    void dfs(int node, vector<vector<int>> &graph){
        in_stack[node] = true;
        s.push(node);
        dfn[node] = low[node] = time++;
        for(auto &j : graph[node]){
            if(dfn[j] == 0){
                dfs(j, graph);
                // 看看往下有沒有辦法回到更上面的點
                low[node] = min(low[node], low[j]);
            }
            else if(in_stack[j]){
                low[node] = min(low[node], low[j]);
            }
        }
    }
    vector<int> t; // 儲存這個強連通分量
    if(dfn[node] == low[node]){
        while(s.top() != node){
            t.push_back(s.top());
            in_stack[s.top()] = false;
            scc_id[s.top()] = id;
            s.pop();
        }
        t.push_back(s.top());
        scc_id[s.top()] = id;
        in_stack[s.top()] = false;
        s.pop();
        id++;
    }
    if(!t.empty()) ans.push_back(t);
}
public:

```

```

vector<int> scc_id;
vector<vector<int>> ans;
// ans ans[i] 代表第 i 個強連通分量裡面包涵的點
// scc_id[i] 代表第 i 個點屬於第幾個強連通分量
vector
    <vector<int>> scc(vector<vector<int>> &graph){
        int num = graph.size();
        scc_id.resize(num, -1);
        dfn.resize(num, 0);
        low.resize(num, 0);
        in_stack.resize(num, false);
        for(int i = 1; i < num; i++){
            if(dfn[i] == 0) dfs(i, graph);
        }
        return ans;
    }
};

```

3.4 2SAT

```

// 用
    下面的 tarjan scc 算法來解 2 sat 問題, 若事件 a 發生時, 事件 b 必然發生, 我們須在 a -> b 建立一條有向
// 用
    cses 的 Giant Pizza 來舉例子, 給定 n 個人 m 個配料
    表, 每個人可以提兩個要求, 兩個要求至少要被滿足一個

// 3 5
// + 1 + 2
// - 1 + 3
// + 4 - 2

// 以這
    個例子來說, 第一個人要求要加 配料1 或者 配料2 其中
    一項, 第二個人要求不要 配料1 或者 要配料3 其中一項
// 試問能不能滿足所有人的要求, 我們可以把 要加
    配料 i 當作點 i, 不加配料 i 當作點 i + m(配料數量)
// 關於第一個人的要求 我們可以看成若不加 配
    料1 則必定要 配料2 以及 若不加 配料2 則必定要 配料1
// 關於第二個人要求 可看做加了 配料
    1 就必定要加 配料3 以及 不加 配料3 就必定不加 配料1

// 以這些條件建立有像圖, 並且
    找尋 scc, 若 i 以及 i + m 在同一個 scc 中代表無解
// 若要求解, 則若 i 的 scc_id
    小於 i + m 的 scc_id 則 i 為 true, 反之為 false
// tarjan 的模板在上面
cin >> n >> m;

vector<vector<int>> graph(m * 2 + 1);
function<int(int)> tr = [&](int x){
    if(x > m) return x - m;
    return x + m;
};

for(int i = 0; i < n; i++){
    char c1, c2;
    int a, b;
    cin >> c1 >> a >> c2 >> b;
    // a 代表 a 為真, m + a 代表 a 為假
    if(c1 == '-') a += m;
    if(c2 == '-') b += m;
    graph[tr(a)].push_back(b);
    graph[tr(b)].push_back(a);
}

tarjan t;
auto scc = t.scc(graph);

for(int i = 1; i <= m; i++){
    if(t.scc_id[i] == t.scc_id[tr(i)]){
        cout << "IMPOSSIBLE\n";
        return 0;
    }
}

for(int i = 1; i <= m; i++){
    if(t.scc_id[i] < t.scc_id[tr(i)]){
        cout << '+';
    }
    else cout << '-';
    cout << ' ';
}

```

```
cout << '\n';
```

3.5 Max flow min cut

```
#define int long long
```

```
// Edmonds-Karp Algorithm Time:  $O(VE^2)$  實際上會快一點
// 記得在 main 裡面 resize graph
// 最小割，找
// 到最少條的邊切除，使得從 src 到 end 的 maxflow 為 0
// 枚舉所有邊  $i \rightarrow j$ ，src 可
// 以到達 i 但無法到達 j，那這條邊為最小割裡的邊之一
```

```
class edge{
public:
    int next;
    int capacity;
    int rev;
    bool is_rev;
    edge(int _n, int _c, int _r, int _ir) :
        next(_n), capacity(_c), rev(_r), is_rev(_ir){};
};
```

```
vector<vector<edge>> graph;
```

```
void add_edge(int a, int b, int capacity){
    graph[a].push_back
        (edge(b, capacity, graph[b].size(), false));
    graph[b].
        push_back(edge(a, 0, graph[a].size() - 1, true));
}
```

```
int dfs(int now, int end
        , int flow, vector<pair<int, int>> &path, int idx){
    if(now == end) return flow;
    auto &e = graph[now][path[idx + 1].second];
    if(e.capacity > 0){
        auto ret = dfs(e.next
            , end, min(flow, e.capacity), path, idx + 1);
        if(ret > 0){
            e.capacity -= ret;
            graph[e.next][e.rev].capacity += ret;
            return ret;
        }
    }
    return 0;
}
```

```
vector<pair<int, int>> search_path(int start, int end){
    vector<pair<int, int>> ans;
    queue<int> q;
    vector
        <pair<int, int>> parent(graph.size(), {-1, -1});
    q.push(start);
    while(!q.empty()){
        int now = q.front();
        q.pop();
        for(int i = 0; i < (int)graph[now].size(); i++){
            auto &e = graph[now][i];
            if(e.
                capacity > 0 and parent[e.next].first == -1){
                parent[e.next] = {now, i};
                if(e.next == end) break;
                q.push(e.next);
            }
        }
    }
    if(parent[end].first == -1) return ans;
    int now = end;
    while(now != start){
        auto [node, idx] = parent[now];
        ans.emplace_back(node, idx);
        now = node;
    }
    ans.emplace_back(start, -1);
    reverse(ans.begin(), ans.end());
    return ans;
}
```

```
int maxflow(int start, int end, int node_num){
    int ans = 0;
    while(1){
        vector<bool> visited(node_num + 1, false);
        auto tmp = search_path(start, end);
        if(tmp.size() == 0) break;
    }
```

```
    auto flow = dfs(start, end, 1e9, tmp, 0);
    ans += flow;
}
return ans;
}
```

4 String

4.1 Hash

```
vector<int> Pow(int num){
    int p = 1e9 + 7;
    vector<int> ans = {1};
    for(int i = 0; i < num; i++){
        ans.push_back(ans.back() * b % p);
    }
    return ans;
}
```

```
vector<int> Hash(string s){
    int p = 1e9 + 7;
    vector<int> ans = {0};
    for(char c:s){
        ans.push_back((ans.back() * b + c) % p);
    }
    return ans;
}
```

```
// 閉區間[l, r]
```

```
int query
    (vector<int> &vec, vector<int> &pow, int l, int r){
    int p = 1e9 + 7;
    int length = r - l + 1;
    return
        (vec[r + 1] - vec[l] * pow[length] % p + p) % p;
}
```

4.2 Zvalue

```
vector<int> z_func(string s1){
    int l = 0, r = 0, n = s1.size();
    vector<int> z(n, 0);
    for(int i = 1; i < n; i++){
        if(i
            <= r and z[i - l] < r - i + 1) z[i] = z[i - l];
        else{
            z[i] = max(z[i], r - i + 1);
            while(i + z
                [i] < n and s1[i + z[i]] == s1[z[i]]) z[i]++;
        }
        if(i + z[i] - 1 > r){
            l = i;
            r = i + z[i] - 1;
        }
    }
    return z;
}
```

4.3 Suffix Array

```
struct SuffixArray {
    int n; string s;
    vector<int> sa, rk, lc;
    // 想法 :
    // 排序過了，因此前綴長得像的會距離很近在差不多位置
    // n: 字串長度
    // sa: 後綴數組，sa[i] 表示第 i 小的後綴的起始位置
    // rk: 排名數組，rk[i] 表示從位置 i 開始的後綴的排名
    // lc: LCP 數組，
    // lc[i] 表示 sa[i] 和 sa[i + 1] 的最長公共前綴長度
    // 求 sa[i] 跟 sa[j] 的
    // LCP 長度 當  $i < j$  :  $\min(lc[i] \dots lc[j - 1])$ 
    SuffixArray(const string &s_) {
        s = s_; n = s.length();
        sa.resize(n);
        lc.resize(n - 1);
        rk.resize(n);
        iota(sa.begin(), sa.end(), 0);
        sort(sa.begin(), sa.end
            (), [&](int a, int b) { return s[a] < s[b]; });
        rk[sa[0]] = 0;
        for (int i = 1; i < n; ++i)
            rk[sa[i]]
                = rk[sa[i - 1]] + (s[sa[i]] != s[sa[i - 1]]);
        int k = 1;
```

```

vector<int> tmp, cnt(n);
tmp.reserve(n);
while (rk[sa[n - 1]] < n - 1) {
    tmp.clear();
    for (int i = 0; i < k; ++i)
        tmp.push_back(n - k + i);
    for (auto i : sa)
        if (i >= k)
            tmp.push_back(i - k);
    fill(cnt.begin(), cnt.end(), 0);
    for (int i = 0; i < n; ++i)
        ++cnt[rk[i]];
    for (int i = 1; i < n; ++i)
        cnt[i] += cnt[i - 1];
    for (int i = n - 1; i >= 0; --i)
        sa[--cnt[rk[tmp[i]]]] = tmp[i];
    swap(rk, tmp);
    rk[sa[0]] = 0;
    for (int i = 1; i < n; ++i)
        rk[sa[i]] = rk[sa[i - 1]] + (tmp[sa[i - 1]] < tmp[sa[i]] || sa[i - 1] + k == n || tmp[sa[i - 1] + k] < tmp[sa[i] + k]);
    k *= 2;
}
for (int i = 0, j = 0; i < n; ++i) {
    if (rk[i] == 0) {
        j = 0;
    } else {
        for (j -= j > 0; i + j < n && sa[rk[i] - 1] + j < n && s[i + j] == s[sa[rk[i] - 1] + j]; )
            ++j;
        lc[rk[i] - 1] = j;
    }
}
};

```

5 Geometry

5.1 Point

```

template<typename T>
class point{
public:
    T x;
    T y;
    point(){}
    point(T _x, T _y){
        x = _x;
        y = _y;
    }
    point<T> operator+(const point<T> &a);
    point<T> operator-(const point<T> &a);
    point<T> operator/(const point<T> &a);
    point<T> operator/(T a);
    point<T> operator*(const T &a);
    bool operator<(const point<T> &a);
};

template<typename T>
point<T> point<T>::operator+(const point<T> &a){
    return point<T>(x + a.x, y + a.y);
}

template<typename T>
point<T> point<T>::operator-(const point<T> &a){
    return point<T>(x - a.x, y - a.y);
}

template<typename T>
point<T> point<T>::operator/(const point<T> &a){
    return point<T>(x / a.x, y / a.y);
}

template<typename T>
point<T> point<T>::operator/(T a){
    return point<T>(x / a, y / a);
}

template<typename T>
point<T> point<T>::operator*(const T &a){
    return point<T>(x * a, y * a);
}

template<typename T>
bool point<T>::operator<(const point<T> &a){

```

```

    if(x != a.x) return x < a.x;
    return y < a.y;
}

```

5.2 內積, 外積, 距離

```

template<typename T>
T dot(const point<T> &a, const point<T> &b){
    return a.x * b.x + a.y * b.y;
}

template<typename T>
T cross(const point<T> &a, const point<T> &b){
    return a.x * b.y - a.y * b.x;
}

template<typename T>
T len(point<T> p){
    return sqrt(dot(p, p));
}

```

5.3 向量應用

```

template<typename T>
bool collinearity
(point<T> p1, point<T> p2, point<T> p3){
    //檢查三點是否共線
    return cross(p2 - p1, p2 - p3) == 0;
}

template<typename T>
bool inLine(point<T> a, point<T> b, point<T> p){
    //檢查 p 點是否在ab線段
    return collinearity
        (a, b, p) && dot(a - p, b - p) <= 0;
}

template<typename T>
bool intersect
(point<T> a, point<T> b, point<T> c, point<T> d){
    //ab線段跟cd線段是否相交
    return (cross(b - a, c - a) * \
        cross(b - a, d - a) < 0 && \
        cross(d - c, a - c) * \
        cross(d - c, b - c) < 0) \
        || inLine(a, b, c) || \
        inLine(a, b, d) || inLine(c, d, a) \
        || inLine(c, d, b);
}

template<typename T>
point<T> intersection
(point<T> a, point<T> b, point<T> c, point<T> d){
    //ab線段跟cd線段相交的點
    assert(intersect(a, b, c, d));
    return a + (b - a) * cross(a - c, d - c) / cross(d - c, b - a);
}

template<typename T>
bool inPolygon(vector<point<T>> polygon, point<T> p){
    //判斷點
    //p 是否在多邊形polygon裡, vector裡的點要連續填對
    for(int i = 0; i < polygon.size(); i++)
        if(cross(p - polygon[i], \
            polygon[(i - 1 + polygon.size()) % \
                polygon.size()] - polygon[i]) * \
            cross(p - polygon[i], \
                polygon[(i + 1) % polygon.size()] - polygon[i]) > 0)
            return false;
    return true;
}

template<typename T>
T triangleArea(point<T> a, point<T> b, point<T> c){
    //三角形頂點, 求面積
    return abs(cross(b - a, c - a)) / 2;
}

template<typename T, typename F, typename S>
long double triangleArea_Herons_formula(T a, F b, S c){
    //三角形頂點, 求面積(給邊長)
    auto p = (a + b + c) / 2;
    return sqrt(p * (p - a) * (p - b) * (p - c));
}

```

```

}

template<typename T>
T area(vector<point<T>> &p){
    //多邊形頂點，求面積
    T ans = 0;
    for(int i = 0; i < p.size(); i++){
        ans += cross(p[i], p[(i + 1) % p.size()]);
    }
    return ans / 2 > 0 ? ans / 2 : -ans / 2;
}

```

5.4 Static Convex Hull

```

// 需要使
// 用前一個向量模板的 point，需要 operator - 以及 <
// 需要前面向量模板的 cross

template<typename T>
vector<point<T>> getConvexHull(vector<point<T>> &pnts){
    sort(pnts.begin(), pnts.end());
    auto cmp = [&](point<T> a, point<T> b)
    { return a.x == b.y && a.x == b.y; };
    pnts.erase(unique(
        (pnts.begin(), pnts.end(), cmp), pnts.end()));
    if(pnts.size() <= 1) return pnts;
    vector<point<T>> hull;
    for(int i = 0; i < 2; i++){
        int t = hull.size();
        for(point<T> pnt : pnts){
            while(hull.size() - t >= 2 &&
                cross(hull.back() - hull[hull.size() - 2],
                    pnt - hull[hull.size() - 2]) < 0)
                // <= 0 或者 < 0 要看點有沒有在邊上
                hull.pop_back();
            hull.push_back(pnt);
        }
        hull.pop_back();
        reverse(pnts.begin(), pnts.end());
    }
    return hull;
}

```

5.5 外心, 最小覆蓋圓

```

int sign(double a)
{
    // 小於 eps
    // 回傳 0，否則正回傳 1，負回傳 -1 應付浮點數誤差用
    const double eps = 1e-10;
    return fabs(a) < eps ? 0 : a > 0 ? 1 : -1;
}

// 輸入三個點求外心
template<typename T>
point<T> findCircumcenter(point<T> A, point<T> B, point<T> C, const T eps = 1e-10){
    point<T> AB = B - A;
    point<T> AC = C - A;
    T AB_len_sq = AB.x * AB.x + AB.y * AB.y;
    T AC_len_sq = AC.x * AC.x + AC.y * AC.y;
    T D = AB.x * AC.y - AB.y * AC.x;
    // 若三點接近共線
    assert(fabs(D) < eps);
    // 外心的座標
    T circumcenterX = A.x + (
        AC.y * AB_len_sq - AB.y * AC_len_sq) / (2 * D);
    T circumcenterY = A.y + (
        AB.x * AC_len_sq - AC.x * AB_len_sq) / (2 * D);
    return point<T>(circumcenterX, circumcenterY);
}

template<typename T>
pair<T, point<T>> MinCircleCover(vector<point<T>> &p) {
    // 引入前面的 len 跟 point
    // 回傳最小覆蓋圓{半徑, 中心}
    random_shuffle(p.begin(), p.end());
    int n = p.size();
    point<T> c = p[0]; T r = 0;
    for(int i=1; i<n; i++){
        if(sign(len(c-p[i]) - r) > 0) { // 不在圓內
            c = p[i], r = 0;
            for(int j=0; j<i; j++){
                if(sign(len(c-p[j]) - r) > 0) {
                    c = (p[i]+p[j])/2.0;

```

```

                r = len(c-p[i]);
                for(int k=0; k<j; k++){
                    if(sign(len(c-p[k]) - r) > 0) {
                        c = findCircumcenter(
                            p[i], p[j], p[k]);
                        r = len(c-p[i]);
                    }
                }
            }
        }
    }
    return make_pair(r, c);
}

```

6 Data Structure

6.1 Sparse Table

```

class Sparse_Table{
    // 0-base
    // 要改成找最大把min換成max就好
private:
public:
    int spt[500005][22][2];
    Sparse_Table(vector<int> &ar){
        int n = ar.size();
        for(int i = 0; i < n; i++){
            spt[i][0][0] = ar[i];
            // spt[i][0][1] = ar[i];
        }
        for(int j = 1; (1 <= j) <= n; j++){
            for(int i = 0; (i + (1 <= j) - 1) < n; i++){
                spt[i][j][0] = min(spt[i + (1 <= j) - 1][j - 1][0],
                    spt[i][j - 1][0]);
                // spt[i][j][1] = max(spt[i + (1 <= j) - 1][j - 1][1],
                    // spt[i][j - 1][1]);
            }
        }
    }
    int query_min(int l, int r)
    {
        if(l > r) return INT_MAX;
        int j = (int)lg(r - l + 1);
        ///j = 31 - __builtin_clz(r - l + 1);
        return min(
            (spt[l][j][0], spt[r - (1 <= j) + 1][j][0]);
    }
    int query_max(int l, int r)
    {
        if(l > r) return INT_MAX;
        int j = (int)lg(r - l + 1);
        ///j = 31 - __builtin_clz(r - l + 1);
        return max(
            (spt[l][j][1], spt[r - (1 <= j) + 1][j][1]);
    }
};

```

6.2 Segment Tree

```

// #define int long long

// 要改最大或者最小值線段樹需改 build 跟 queryRange
// 0-base 注意
template<typename T>
class segment_tree {
private:
    vector<T> tree, lazy;
    int size;
    void build(
        (vector<T> &save, int node, int start, int end) {
        if (start == end) tree[node] = save[start];
        else {
            int mid = (start + end) / 2;
            build(save, 2 * node, start, mid);
            build(save, 2 * node + 1, mid + 1, end);
            tree[node] = tree[2 * node] + tree[2 * node + 1];
        }
    }
    void updateRange(int node,
        , int start, int end, int l, int r, T delta) {
        if (lazy[node] != 0) {
            tree[node] += (end - start + 1) * lazy[node];
            if (start != end) {
                lazy[2 * node] += lazy[node];
                lazy[2 * node + 1] += lazy[node];
            }

```

```

    }
    lazy[node] = 0;
}
if (start > end or start > r or end < l) return;
if (start >= l and end <= r) {
    tree[node] += (end - start + 1) * delta;
    if (start != end) {
        lazy[2 * node] += delta;
        lazy[2 * node + 1] += delta;
    }
    return;
}
int mid = (start + end) / 2;
updateRange(2 * node, start, mid, l, r, delta);
updateRange(2 * node + 1, mid + 1, end, l, r, delta);
tree[node] = tree[2 * node] + tree[2 * node + 1];
}
T queryRange(int node, int start, int end, int l, int r) {
    if (lazy[node] != 0) {
        tree[node] += (end - start + 1) * lazy[node];
        if (start != end) {
            lazy[2 * node] += lazy[node];
            lazy[2 * node + 1] += lazy[node];
        }
        lazy[node] = 0;
    }
    if (start > end or start > r or end < l) {
        // return numeric_limits<T>::max(); // 找區間最小值用這行
        // return numeric_limits<T>::min(); // 找區間最大值用這行
        return 0; // 區間和
    }
    if (start >= l and end <= r) return tree[node];
    int mid = (start + end) / 2;
    T p1 = queryRange(2 * node, start, mid, l, r);
    T p2 = queryRange(2 * node + 1, mid + 1, end, l, r);
    return p1 + p2;
}
void updateNode(int node, int start, int end, int idx, T delta) {
    if (start == end) tree[node] += delta;
    else {
        int mid = (start + end) / 2;
        if (start <= idx and idx <= mid)
            updateNode(2 * node, start, mid, idx, delta);
        else
            updateNode(2 * node + 1, mid + 1, end, idx, delta);
        tree[node] = tree[2 * node] + tree[2 * node + 1];
    }
}

public:
    void build(vector<T> &save, int l, int r) {
        int n = size = save.size();
        tree.resize(4 * n);
        lazy.resize(4 * n);
        build(save, 1, l, r);
    }
    void modify_scope(int l, int r, T delta) {
        updateRange(1, 0, size - 1, l, r, delta);
    }
    void modify_node(int idx, T delta) {
        updateNode(1, 0, size - 1, idx, delta);
    }
    T query(int l, int r) {
        return queryRange(1, 0, size - 1, l, r);
    }
};

signed main()
{
    int n, q;
    cin >> n >> q;
    vector<int> save(n, 0);
    for(int i = 0; i < n; i++){
        cin >> save[i];
    }
    segment_tree<int> s;
    // init [0, n - 1]
    s.build(save, 0, n - 1);
    // modify [a, b] add c

```

```

s.modify_scope(a, b, c);
// query [a, b]
s.query(a, b)
}

```

7 Dynamic Programming

7.1 位元 dp

```

// 檢查第 n 位是否為 1
if(a & (1 << n))

// 強制將第 n 位變成 1
a |= (1 << n)

// 強制將第 n 位變成 0
a &= ~(1 << n)

// 將第 n 位反轉 (1 變 0, 0 變 1)
a ^= (1 << n)

// 第 0 ~ n - 1 位 全部都是 1
(1 << n) - 1

// 兩個集合的聯集
S = a | b

// 兩個集合的交集
S = a & b

```