AC2++ ICPC Team Notebook

Contents

1 Templates

1.1 Plantilla C++

```cpp
#include <bits/stdc++.h>
using namespace std;
// Pura Gente del Coach Moy
using ll = long long;
using pi = pair<int, int>;
using vi = vector<int>;

#define fi first
#define se second
#define pb push_back
#define SZ(x) ((int)(x).size())
#define ALL(x) begin(x), end(x)
#define FOR(i, a, b) for (int i = (int)a; i < (int)b; ++i)
#define ROF(i, a, b) \
  for (int i = (int)a - 1; i >= (int)b; --i)
#define ENDL '\n'

signed main() {
  ios_base::sync_with_stdio(0);
  cin.tie(nullptr);

  return 0;
}
```

1.2 Plantilla Python

```python
import sys
import math
import bisect
from sys import stdin, stdout
from math import gcd, floor, sqrt, log
from collections import defaultdict as dd
from bisect import bisect_left as bl, bisect_right as br

sys.setrecursionlimit(100000000)


def inp():
    return int(input())


def strng():
    return input().strip()


def jn(x, l):
    return x.join(map(str, l))


def strl():
    return list(input().strip())


def mul():
    return map(int, input().strip().split())


def mulf():
    return map(float, input().strip().split())


def seq():
    return list(map(int, input().strip().split()))


def ceil(x):
    return int(x) if (x == int(x)) else int(x) + 1


def ceildiv(x, d):
    return x // d if (x % d == 0) else x // d + 1


def flush():
    return stdout.flush()


def stdstr():
    return stdin.readline()


def stdint():
    return int(stdin.readline())


def stdpr(x):
    return stdout.write(str(x))


mod = 1000000007
```

1.3 Plantilla C++ Max

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

using ll = long long;
using ull = unsigned long long;

using pi = pair<int, int>;
using pl = pair<ll, ll>;
using pd = pair<double, double>;

using vi = vector<int>;
using vb = vector<bool>;
using vl = vector<ll>;
using vd = vector<double>;
using vs = vector<string>;
using vpi = vector<pi>;
using vpl = vector<pl>;
using vpd = vector<pd>;

// pairs
#define mp make_pair
#define fi first
#define se second

// vectors
#define sz(x) int((x).size())
#define bg(x) begin(x)
#define all(x) bg(x), end(x)
#define rall(x) x.rbegin(), x.rend()
#define ins insert
#define ft front()
#define bk back()
#define pb push_back
#define eb emplace_back
#define lb lower_bound
#define ub upper_bound
#define tcT template <class T
tcT > int lwb(vector<T> &a, const T &b) {
  return int(lb(all(a), b) - bg(a));
}

// loops
#define FOR(i, a, b) for (int i = (a); i < (b); ++i)
#define F0R(i, a) FOR(i, 0, a)
#define ROF(i, a, b) for (int i = (a)-1; i >= (b); --i)
#define R0F(i, a) ROF(i, a, 0)

#define ENDL '\n'
#define LSOne(S) ((S) & -(S))
#define MSET(arr, val) memset(arr, val, sizeof arr)

const int MOD = 1e9 + 7;
const int MAXN = 1e5 + 5;
const int INF = 1e9;
const ll LLINF = 1e18;
const int dx[4] = {1, 0, -1, 0},
          dy[4] = {
              0, 1, 0,
              -1};  // abajo, derecha, arriba, izquierda

template <class T>
using pqg = priority_queue<T, vector<T>, greater<T>>;

int main() {
  ios_base::sync_with_stdio(0);
  cin.tie(nullptr);

  return 0;
}
```

2 Data Structures

2.1 Fenwick Tree

```
/**
 * Descripcion: arbol binario indexado, util para consultas
 * en donde es posible hacer inclusion-exclusion, suma,
 * multiplicacion, etc.
 * Tiempo: O(log n)
 */

struct FT {
  vector<ll> s;
  FT(int n) : s(n) {}
  void update(int pos, ll dif) {  // a[pos] += dif
    for (; pos < SZ(s); pos |= pos + 1) s[pos] += dif;
  }
  ll query(int pos) {  // sum of values in [0, pos)
    ll res = 0;
    for (; pos > 0; pos &= pos - 1) res += s[pos - 1];
    return res;
  }
  int lower_bound(
      ll sum) {  // min pos st sum of [0, pos] >= sum
    // Returns n if no sum is >= sum, or -1 if empty sum is.
    if (sum <= 0) return -1;
    int pos = 0;
    for (int pw = 1 << 25; pw; pw >>= 1)
      if (pos + pw <= SZ(s) && s[pos + pw - 1] < sum)
        pos += pw, sum -= s[pos - 1];
    return pos;
  }
};
```

2.2 Fenwick Tree 2D

```
/**
 * Descripcion: arbol binario indexado 2D, util para
 * consultas en un espacio 2D como una matriz
 * Tiempo:
 * Construir el BIT: O(NM log(N)*log(M))
 * Consultas y Actualizaciones: O(log(N)*log(M))
 */

int ft[MAX + 1][MAX + 1];
void upd(int i0, int j0, int v) {
  for (int i = i0 + 1; i <= MAX; i += i & -i)
    for (int j = j0 + 1; j <= MAX; j += j & -j)
      ft[i][j] += v;
}
int get(int i0, int j0) {
  int r = 0;
  for (int i = i0; i; i -= i & -i)
    for (int j = j0; j; j -= j & -j) r += ft[i][j];
  return r;
}
int get_sum(int i0, int j0, int i1, int j1) {
  return get(i1, j1) - get(i1, j0) - get(i0, j1) +
         get(i0, j0);
}
```

2.3 DSU RollBack

```
/**
 * Descripcion: Estructura de conjuntos disjuntos con la
 * capacidad de regresar a estados anteriores.
 * Si no es necesario, ignorar st, time() y rollback().
 *
 * Uso: int t = uf.time(); ...; uf.rollback(t)
 *
 * Tiempo: O(log n)
 */

struct RollbackDSU {
  vector<int> e;
  vector<pair<int, int>> st;
  void init(int n) { e = vi(n, -1); }
  int size(int x) { return -e[get(x)]; }
  int get(int x) { return e[x] < 0 ? x : e[x] = get(e[x]); }
  int time() { return st.size(); }
  void rollback(int t) {
    for (int i = time(); i-- > t;)
      e[st[i].first] = st[i].second;
    st.resize(t);
  }
  bool join(int a, int b) {
    a = get(a), b = get(b);
    if (a == b) return false;
    if (e[a] > e[b]) swap(a, b);
    st.push_back({a, e[a]});
    st.push_back({b, e[b]});
    e[a] += e[b];
    e[b] = a;
    return true;
  }
};
```

2.4 Order Statistics Tree

```
/**
 * Descripcion: es una variante del BST, que ademas soporta
 * 2 operaciones extra ademas de insercion, busqueda y
 * eliminacion: Select(i) - find_by_order: encontrar el
 * i-esimo elemento (0-indexado) del conjunto ordenado de
 * los elementos, retorna un iterador. Rank(x) -
 * order_of_key: numero de elementos estrictamente menores a
 * x
 * Uso: oset<int> OST Funciona como un set, por lo que
 * nativamente no soporta elementos repetidos. Si se
 * necesitan repetidos, pero no eliminar valores, cambiar la
 * funcion comparadora por less_equal<T>. Si se necesitan
 * repetidos y tambien la eliminacion, agregar una dimension
 * a T en en donde el ultimo parametro sea el diferenciador
 * (por ejemplo, si estamos con enteros, utilizar un pair
 * donde el second sea unico). Modificar el primer y tercer
 * parametro (tipo y funcion comparadora), si se necesita un
 * mapa, en lugar de null_type, escribir el tipo a mapear.
 *
 * Tiempo: O(log n)
 */
#include <bits/extc++.h>
using namespace __gnu_pbds;

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

2.5 Sparse Table

```
/**
 * Descripcion: util para consultas min/max en rango para
 * arreglos inmutables, ST[k][i] = min/max(A[i]...A[i + 2^k
 * - 1]);
 * Tiempo: O(n log n) en construccion y O(1) por
 * query
 */

template <class T>
struct SparseTable {
  vector<vector<T>> jmp;
  void init(const vector<T>& V) {
    if (SZ(jmp)) jmp.clear();
    jmp.emplace_back(V);
    for (int pw = 1, k = 1; pw * 2 <= SZ(V); pw *= 2, ++k) {
      jmp.emplace_back(SZ(V) - pw * 2 + 1);
      FOR(j, 0, SZ(jmp[k]))
      jmp[k][j] = min(jmp[k - 1][j], jmp[k - 1][j + pw]);
    }
  }
  T query(int l, int r) {  // [a, b)
    int dep = 31 - __builtin_clz(r - l);
    return min(jmp[dep][l], jmp[dep][r - (1 << dep)]);
  }
};
```

2.6 Segment Tree

```
/**
 * Descripcion: arbol de segmentos, bastante poderoso para
 * realizar consultas de rango y actualizaciones de punto,
 * se puede utilizar cualquier operacion conmutativa, es
 * decir, aquella en donde el orden de evaluacion no
 * importe: suma, multiplicacion, XOR, OR, AND, MIN, MAX,
 * etc.
 * Tiempo: O(n log n) en construccion y O(log n) por
 * consulta
 */
#define NEUT 0
#define oper(a, b) (a + b)
template <class T>
class SegmentTree {
 private:
  vector<T> ST;
  int len;

 public:
  SegmentTree(int len) : len(len), ST(len * 2) {}
  SegmentTree(vector<T>& v) : SegmentTree(v.size()) {
    for (int i = 0; i < len; i++) set(i, v[i]);
  }

  void set(int ind, T val) {
    ind += len;
    ST[ind] = val;
    for (; ind > 1; ind /= 2)
      ST[ind / 2] = oper(ST[ind], ST[ind ^ 1]);
  }

  // [start, end]
  T query(int start, int end) {
    end++;
    T ans = NEUT;
    for (start += len, end += len; start < end;
         start /= 2, end /= 2) {
      if (start % 2 == 1) {
        ans = oper(ans, ST[start++]);
      }
      if (end % 2 == 1) {
        ans = oper(ans, ST[--end]);
      }
    }
    return ans;
  }
};
```

2.7 Lazy Segment Tree

```
/**
 * Descripcion: arbol de segmentos, bastante poderoso para
 * realizar consultas de rango y actualizaciones de punto,
 * se puede utilizar cualquier operacion conmutativa, es
 * decir, aquella en donde el orden de evaluacion no
 * importe: suma, multiplicacion, XOR, OR, AND, MIN, MAX,
 * etc.
```

```
 * Tiempo: O(n log n) en construccion y O(log n) por
 * consulta
 */
#define NEUT 0
#define oper(a, b) (a + b)
template <class T>
class SegmentTree {
 private:
  vector<T> ST;
  int len;

 public:
  SegmentTree(int len) : len(len), ST(len * 2) {}
  SegmentTree(vector<T>& v) : SegmentTree(v.size()) {
    for (int i = 0; i < len; i++) set(i, v[i]);
  }

  void set(int ind, T val) {
    ind += len;
    ST[ind] = val;
    for (; ind > 1; ind /= 2)
      ST[ind / 2] = oper(ST[ind], ST[ind ^ 1]);
  }

  // [start, end]
  T query(int start, int end) {
    end++;
    T ans = NEUT;
    for (start += len, end += len; start < end;
         start /= 2, end /= 2) {
      if (start % 2 == 1) {
        ans = oper(ans, ST[start++]);
      }
      if (end % 2 == 1) {
        ans = oper(ans, ST[--end]);
      }
    }
    return ans;
  }
};
```

2.8 Sparse Segment Tree

```
/**
 * Descripcion: arbol de segmentos, bastante poderoso para
 * realizar consultas de rango y actualizaciones de punto,
 * se puede utilizar cualquier operacion conmutativa, es
 * decir, aquella en donde el orden de evaluacion no
 * importe: suma, multiplicacion, XOR, OR, AND, MIN, MAX,
 * etc.
 * Tiempo: O(n log n) en construccion y O(log n) por
 * consulta
 */
#define NEUT 0
#define oper(a, b) (a + b)
template <class T>
class SegmentTree {
 private:
  vector<T> ST;
  int len;

 public:
  SegmentTree(int len) : len(len), ST(len * 2) {}
  SegmentTree(vector<T>& v) : SegmentTree(v.size()) {
    for (int i = 0; i < len; i++) set(i, v[i]);
  }

  void set(int ind, T val) {
    ind += len;
    ST[ind] = val;
    for (; ind > 1; ind /= 2)
      ST[ind / 2] = oper(ST[ind], ST[ind ^ 1]);
  }

  // [start, end]
  T query(int start, int end) {
    end++;
    T ans = NEUT;
    for (start += len, end += len; start < end;
         start /= 2, end /= 2) {
      if (start % 2 == 1) {
        ans = oper(ans, ST[start++]);
      }
      if (end % 2 == 1) {
        ans = oper(ans, ST[--end]);
      }
    }
    return ans;
  }
};
```

2.9 Sparse Lazy Propagation

```
/**
 * Descripcion: arbol de segmentos, bastante poderoso para
 * realizar consultas de rango y actualizaciones de punto,
 * se puede utilizar cualquier operacion conmutativa, es
 * decir, aquella en donde el orden de evaluacion no
 * importe: suma, multiplicacion, XOR, OR, AND, MIN, MAX,
 * etc.
 * Tiempo: O(n log n) en construccion y O(log n) por
 * consulta
 */
#define NEUT 0
#define oper(a, b) (a + b)
template <class T>
class SegmentTree {
 private:
  vector<T> ST;
  int len;

 public:
  SegmentTree(int len) : len(len), ST(len * 2) {}
  SegmentTree(vector<T>& v) : SegmentTree(v.size()) {
    for (int i = 0; i < len; i++) set(i, v[i]);
  }

  void set(int ind, T val) {
    ind += len;
    ST[ind] = val;
    for (; ind > 1; ind /= 2)
      ST[ind / 2] = oper(ST[ind], ST[ind ^ 1]);
  }

  // [start, end]
  T query(int start, int end) {
    end++;
    T ans = NEUT;
    for (start += len, end += len; start < end;
         start /= 2, end /= 2) {
      if (start % 2 == 1) {
        ans = oper(ans, ST[start++]);
      }
      if (end % 2 == 1) {
        ans = oper(ans, ST[--end]);
      }
    }
    return ans;
  }
};
```

2.10 Persistent Segment Tree

```
/**
 * Descripcion: arbol de segmentos, bastante poderoso para
 * realizar consultas de rango y actualizaciones de punto,
 * se puede utilizar cualquier operacion conmutativa, es
 * decir, aquella en donde el orden de evaluacion no
 * importe: suma, multiplicacion, XOR, OR, AND, MIN, MAX,
 * etc.
 * Tiempo: O(n log n) en construccion y O(log n) por
 * consulta
 */
#define NEUT 0
#define oper(a, b) (a + b)
template <class T>
class SegmentTree {
 private:
  vector<T> ST;
  int len;

 public:
  SegmentTree(int len) : len(len), ST(len * 2) {}
  SegmentTree(vector<T>& v) : SegmentTree(v.size()) {
    for (int i = 0; i < len; i++) set(i, v[i]);
  }

  void set(int ind, T val) {
    ind += len;
    ST[ind] = val;
    for (; ind > 1; ind /= 2)
      ST[ind / 2] = oper(ST[ind], ST[ind ^ 1]);
  }

  // [start, end]
  T query(int start, int end) {
    end++;
    T ans = NEUT;
    for (start += len, end += len; start < end;
         start /= 2, end /= 2) {
      if (start % 2 == 1) {
        ans = oper(ans, ST[start++]);
      }
      if (end % 2 == 1) {
        ans = oper(ans, ST[--end]);
      }
    }
    return ans;
  }
};
```

2.11 Persistent Lazy Segment Tree

```
/**
 * Descripcion: arbol de segmentos, bastante poderoso para
 * realizar consultas de rango y actualizaciones de punto,
 * se puede utilizar cualquier operacion conmutativa, es
 * decir, aquella en donde el orden de evaluacion no
 * importe: suma, multiplicacion, XOR, OR, AND, MIN, MAX,
 * etc.
 * Tiempo: O(n log n) en construccion y O(log n) por
 * consulta
 */
#define NEUT 0
#define oper(a, b) (a + b)
template <class T>
class SegmentTree {
 private:
  vector<T> ST;
  int len;

 public:
  SegmentTree(int len) : len(len), ST(len * 2) {}
  SegmentTree(vector<T>& v) : SegmentTree(v.size()) {
    for (int i = 0; i < len; i++) set(i, v[i]);
  }

  void set(int ind, T val) {
    ind += len;
    ST[ind] = val;
    for (; ind > 1; ind /= 2)
      ST[ind / 2] = oper(ST[ind], ST[ind ^ 1]);
```

```
    }

    // [start, end]
    T query(int start, int end) {
      end++;
      T ans = NEUT;
      for (start += len, end += len; start < end;
           start /= 2, end /= 2) {
        if (start % 2 == 1) {
          ans = oper(ans, ST[start++]);
        }
        if (end % 2 == 1) {
          ans = oper(ans, ST[--end]);
        }
      }
      return ans;
    }
};
```

2.12 Iterative Segment Tree

```
/**
 * Descripcion: arbol de segmentos, bastante poderoso para
 * realizar consultas de rango y actualizaciones de punto,
 * se puede utilizar cualquier operacion conmutativa, es
 * decir, aquella en donde el orden de evaluacion no
 * importe: suma, multiplicacion, XOR, OR, AND, MIN, MAX,
 * etc.
 * Tiempo: O(n log n) en construccion y O(log n) por
 * consulta
 */
#define NEUT 0
#define oper(a, b) (a + b)
template <class T>
class SegmentTree {
 private:
  vector<T> ST;
  int len;

 public:
  SegmentTree(int len) : len(len), ST(len * 2) {}
  SegmentTree(vector<T>& v) : SegmentTree(v.size()) {
    for (int i = 0; i < len; i++) set(i, v[i]);
  }

  void set(int ind, T val) {
    ind += len;
    ST[ind] = val;
    for (; ind > 1; ind /= 2)
      ST[ind / 2] = oper(ST[ind], ST[ind ^ 1]);
  }

  // [start, end]
  T query(int start, int end) {
    end++;
    T ans = NEUT;
    for (start += len, end += len; start < end;
         start /= 2, end /= 2) {
      if (start % 2 == 1) {
        ans = oper(ans, ST[start++]);
      }
      if (end % 2 == 1) {
        ans = oper(ans, ST[--end]);
      }
    }
    return ans;
  }
};
```

2.13 Mo Queries

```
/*
 * Mos Algorithm
 * Descripcion: Es usado para responder consultas en
 * intervalos (L,R) de manera offline con base a un orden
 * especial basado en bloques moviendose de una consulta a
 * la siguiente anadiendo/removiendo puntos en el inicio o
 * el final.
 * Tiempo: O((N + Q) sqrt(Q))
 */

void add(int idx, int end) {
  ...
}  // add a[idx] (end = 0 or 1)
void del(int idx, int end) { ... }  // remove a[idx]
int calc(){...}  // compute current answer

vi mosAlgo(vector<pi> Q) {
  int L = 0, R = 0, blk = 350;  // ~N/sqrt(Q)
  vi s(SZ(Q)), res = s;
#define K(x) \
  pi(x.first / blk, x.second ^ -(x.first / blk & 1))
  iota(ALL(s), 0);
  sort(ALL(s),
       [&](int s, int t) { return K(Q[s]) < K(Q[t]); });
  for (int qi : s) {
    pi q = Q[qi];
    while (L > q.first) add(--L, 0);
    while (R < q.second) add(R++, 1);
    while (L < q.first) del(L++, 0);
    while (R > q.second) del(--R, 1);
    res[qi] = calc();
  }
  return res;
}
```

2.14 Line Container

```
/*
 * Line Container (Convex Hull Trick)
 * Descripcion: Contenedor donde puedes anadir lineas en
 * forma kx+m, y hacer consultas al valor maximo en un punto
 * x. Pro-Tip: Si se busca el valor minimo en un punto x,
 * anadir las lineas con pendiente K negativa (la consulta
 * se dara de forma negativa)
 * Tiempo: O(log n)
 */

struct Line {
  mutable ll k, m, p;
  bool operator<(const Line& o) const { return k < o.k; }
  bool operator<(ll x) const { return p < x; }
};

struct LineContainer : multiset<Line, less<>> {
  // (para doubles, usar inf = 1/.0, div(a,b) = a/b)
  static const ll inf = LLONG_MAX;
  ll div(ll a, ll b) {  // floored division
    return a / b - ((a ^ b) < 0 && a % b);
  }
  bool isect(iterator x, iterator y) {
    if (y == end()) return x->p = inf, 0;
    if (x->k == y->k)
      x->p = x->m > y->m ? inf : -inf;
    else
      x->p = div(y->m - x->m, x->k - y->k);
    return x->p >= y->p;
  }
  void add(ll k, ll m) {
    auto z = insert({k, m, 0}), y = z++, x = y;
    while (isect(y, z)) z = erase(z);
    if (x != begin() && isect(--x, y))
      isect(x, y = erase(y));
    while ((y = x) != begin() && (--x)->p >= y->p)
      isect(x, erase(y));
  }
  ll query(ll x) {
    assert(!empty());
    auto l = *lower_bound(x);
    return l.k * x + l.m;
  }
};
```

2.15 Li Chao Tree

```
/*
 * Descripcion: El Arbol de Li-Chao es una estructura de
 * datos utilizada en algoritmos de programacion dinamica y
 * geometrica para realizar consultas de maximo (o minimo)
 * en un conjunto de puntos en una linea (o un plano).
 * Tiempo :
 *   Construccion : O(N log N)
 *   Insercion y Consultas : O(log N)
 */

class LiChao {
  vector<ll> m, b;
  int n, sz;
  ll *x;
#define gx(i) (i < sz ? x[i] : x[sz - 1])
  void update(int t, int l, int r, ll nm, ll nb) {
    ll xl = nm * gx(l) + nb, xr = nm * gx(r) + nb;
    ll yl = m[t] * gx(l) + b[t], yr = m[t] * gx(r) + b[t];
    if (yl >= xl && yr >= xr) return;
    if (yl <= xl && yr <= xr) {
      m[t] = nm, b[t] = nb;
      return;
    }
    int mid = (l + r) / 2;
    update(t << 1, l, mid, nm, nb);
    update(1 + (t << 1), mid + 1, r, nm, nb);
  }

 public:
  LiChao(ll *st, ll *en) : x(st) {
    sz = int(en - st);
    for (n = 1; n < sz; n <<= 1)
      ;
    m.assign(2 * n, 0);
    b.assign(2 * n, -INF);
  }
  void insert_line(ll nm, ll nb) {
    update(1, 0, n - 1, nm, nb);
  }
  ll query(int i) {
    ll ans = -INF;
    for (int t = i + n; t; t >>= 1)
      ans = max(ans, m[t] * x[i] + b[t]);
    return ans;
  }
};
```

2.16 Dynamic Li Chao Tree

```
/*
 * Descripcion: El Arbol de Li-Chao es una estructura de
 * datos utilizada en algoritmos de programacion dinamica y
 * geometrica para realizar consultas de maximo (o minimo)
 * en un conjunto de puntos en una linea (o un plano).
 * Tiempo :
 *   Construccion : O(N log N)
 *   Insercion y Consultas : O(log N)
 * Alternativa, construcion dinamica mas eficiente.
 * **Cuidado con la memoria dinamica pude causar errores si
 * no se tiene cuidado.
 * **Recomendacion: No hacer declaraciones globales
 */

struct Line {
  ll m, c;
```

```cpp
  ll eval(int x) { return m * x + c; }
};
struct node {
  Line line;
  node* left = nullptr;
  node* right = nullptr;
  node(Line line) : line(line) {}
  void add_segment(Line nw, ll l, ll r, ll L, ll R) {
    if (l > r || r < L || l > R) return;
    ll m = (l + 1 == r ? l : (l + r) / 2);
    if (l >= L and r <= R) {
      bool lef = nw.eval(l) < line.eval(l);
      bool mid = nw.eval(m) < line.eval(m);
      if (mid) swap(line, nw);
      if (l == r) return;
      if (lef != mid) {
        if (left == nullptr)
          left = new node(nw);
        else
          left->add_segment(nw, l, m, L, R);
      } else {
        if (right == nullptr)
          right = new node(nw);
        else
          right->add_segment(nw, m + 1, r, L, R);
      }
      return;
    }
    if (max(l, L) <= min(m, R)) {
      if (left == nullptr) left = new node({0, inf});
      left->add_segment(nw, l, m, L, R);
    }
    if (max(m + 1, L) <= min(r, R)) {
      if (right == nullptr) right = new node({0, inf});
      right->add_segment(nw, m + 1, r, L, R);
    }
  }
  ll query_segment(ll x, ll l, ll r, ll L, ll R) {
    if (l > r || r < L || l > R) return inf;
    ll m = (l + 1 == r ? l : (l + r) / 2);
    if (l >= L and r <= R) {
      ll ans = line.eval(x);
      if (l < r) {
        if (x <= m && left != nullptr)
          ans =
              min(ans, left->query_segment(x, l, m, L, R));
        if (x > m && right != nullptr)
          ans = min(
              ans, right->query_segment(x, m + 1, r, L, R));
      }
      return ans;
    }
    ll ans = inf;
    if (max(l, L) <= min(m, R)) {
      if (left == nullptr) left = new node({0, inf});
      ans = min(ans, left->query_segment(x, l, m, L, R));
    }
    if (max(m + 1, L) <= min(r, R)) {
      if (right == nullptr) right = new node({0, inf});
      ans =
          min(ans, right->query_segment(x, m + 1, r, L, R));
    }
    return ans;
  }
};

struct LiChaoTree {  // the input values for lichaotree are
                     // boundaries of x values you can use
                     // to query with
  int L, R;
  node* root;
  LiChaoTree()
      : L(numeric_limits<int>::min() / 2),
        R(numeric_limits<int>::max() / 2),
        root(nullptr) {}
  LiChaoTree(int L, int R) : L(L), R(R) {
    root = new node({0, inf});
  }
  void add_line(Line line) {
    root->add_segment(line, L, R, L, R);
  }
  // y = mx + b: x in [l, r]
  void add_segment(Line line, int l, int r) {
    root->add_segment(line, L, R, l, r);
  }
  ll query(int x) {
    return root->query_segment(x, L, R, L, R);
  }
  ll query_segment(int x, int l, int r) {
    return root->query_segment(x, l, r, L, R);
  }
};
```

3 Math

3.1 Operaciones con Bits

```
/**
 * Descripcion: Algunas operaciones utiles con
 * desplazamiento de bits, si no trabajamos con numeros
 * enteros, usar 1LL o 1ULL, siendo la primer parte
 * operaciones nativas y la segunda del compilador GNU
 * (GCC), si no se trabaja con enteros, agregar ll al final
 * del nombre del metodo Tiempo por operacion: O(1)
 */

#define isOn(S, j) (S & (1 << j))
#define setBit(S, j) (S |= (1 << j))
#define clearBit(S, j) (S &= ~(1 << j))
#define toggleBit(S, j) (S ^= (1 << j))
#define lowBit(S) (S & (-S))
#define setAll(S, n) (S = (1 << n) - 1)
#define modulo(S, N) \
  ((S) & (N - 1))  // Siendo N potencia de 2
#define isOdd(S) (s & 1)
#define isPowerOfTwo(S) (!(S & (S - 1)))
#define nearestPowerOfTwo(S) (1 << lround(log2(S)))
#define turnOffLastBit(S) ((S) & (S - 1))
#define turnOnLastZero(S) ((S) | (S + 1))
#define turnOffInRange(S, i, j) \
  s &= (((~0) << (j + 1)) | ((1 << i) - 1));
#define turnOffLastConsecutiveBits(S) ((S) & (S + 1))
#define turnOnLastConsecutiveZeroes(S) ((S) | (S - 1))

#define countBitsOn(n) __builtin_popcount(x);
#define firstBitOn(n) __builtin_ffs(x);
#define countLeadingZeroes(n) __builtin_clz(n)
#define log2Floor(n) 31 - __builtin_clz(n)
#define countTrailingZeroes(n) __builtin_ctz(n)

/**
 * Descripcion: Si n <= 20 y manejamos subconjuntos, podemos
 * revisar cada uno de ellos representandolos como una
 * mascara de bits, en donde el i-esimo elemento es tomado
 * si el i-esimo bit esta encendido
 * Tiempo: O(2^n)
 */
int LIMIT = 1 << (n + 1);
for (int i = 0; i < LIMIT; i++) {
}
```

3.2 Catalan

```
catalan = [0 for i in range(150 + 5)]


def fcatalan(n):
    catalan[0] = 1
    catalan[1] = 1
    for i in range(2, n + 1):
        catalan[i] = 0
        for j in range(i):
            catalan[i] = catalan[i] + catalan[j] * catalan[i
                - j - 1]


fcatalan(151)
```

3.3 Combinaciones

```
/**
 * Descripcion: Utilizando el metodo de ModOperations.cpp,
 * calculamos de manera eficiente los inversos modulares de
 * x (arreglo inv) y de x! (arreglo invfact), para toda x <
 * MAXN, se utiliza el hecho de que comb(n, k) = (n!) / (k!
 * * (n - k)!)
 * Tiempo: O(MAXN) en el precalculo de inversos
 * modulares y O(1) por query.
 */
ll invfact[MAXN];
void precalc_invfact() {
  precalc_inv();
  invfact[1] = 1;
  for (int i = 2; i < MAXN; i++)
    invfact[i] = invfact[i - 1] * inv[i] % MOD;
}

ll comb(int n, int k) {
  if (n < k) return 0;
  return fact[n] * invfact[k] % MOD * invfact[n - k] % MOD;
}

/**
 * Descripcion: Se basa en el teorema de lucas, se puede
 * utilizar cuando tenemos una MAXN larga y un modulo m
 * relativamente chico.
 * Tiempo: O(m log_m(n))
 */
ll comb(int n, int k) {
  if (n < k || k < 0) return 0;
  if (n == k) return 1;
  return comb(n % MOD, k % MOD) * comb(n / MOD, k / MOD) %
         MOD;
}

/*
 * Descripcion: Se basa en el triangulo de pascal, vale la
 * pena su uso cuando no trabajamos con modulos (pues no
 * tenemos una mejor opcion), usa DP.
 * Tiempo: O(n^2)
 */
ll dp[MAXN][MAXN];
ll comb(int n, int k) {
  if (k > n || k < 0) return 0;
  if (n == k || k == 0) return 1;
  if (dp[n][k] != -1) return dp[n][k];
  return dp[n][k] = comb(n - 1, k) + comb(n - 1, k - 1);
}

void calc_comb() {
  FOR(i, 0, MAXN) {
    comb[i][0] = comb[i][i] = 1;
    FOR(j, 1, i)
    comb[i][j] = comb[i - 1][j] + comb[i - 1][j - 1];
  }
}
```

3.4 Algoritmo Ext. de Euclides

```
/**
 * Descripcion: Algoritmo extendido de Euclides, retorna
 * gcd(a, b) y encuentra dos enteros (x, y) tal que ax + by
 * = gcd(a, b), si solo necesitas el gcd, utiliza __gcd
 * (c++14 o anteriores) o gcd (c++17 en adelante) Si a y b
 * son coprimos, entonces x es el inverso de a mod b
 * Tiempo:
 * O(log n)
 */

ll euclid(ll a, ll b, ll &x, ll &y) {
  if (!b) {
    x = 1, y = 0;
    return a;
  }
  ll d = euclid(b, a % b, y, x);
  return y -= a / b * x, d;
}
```

3.5 FFT

```
/*
 * Descripcion: Este algoritmo permite multiplicar dos
 * polinomios de longitud n
 * Tiempo: O(n log n)
 */

typedef double ld;
const ld PI = acos(-1.0L);
const ld one = 1;

typedef complex<ld> C;
typedef vector<ld> vd;

void fft(vector<C> &a) {
  int n = SZ(a), L = 31 - __builtin_clz(n);
  static vector<complex<ld>> R(2, 1);
  static vector<C> rt(2, 1);  // (^ 10% faster if double)
  for (static int k = 2; k < n; k *= 2) {
    R.resize(n);
    rt.resize(n);
    auto x = polar(one, PI / k);
    FOR(i, k, 2 * k)
    rt[i] = R[i] = i & 1 ? R[i / 2] * x : R[i / 2];
  }
  vi rev(n);
  FOR(i, 0, n)
  rev[i] = (rev[i / 2] | (i & 1) << L) / 2;
  FOR(i, 0, n)
  if (i < rev[i]) swap(a[i], a[rev[i]]);
  for (int k = 1; k < n; k *= 2)
   for (int i = 0; i < n; i += 2 * k) FOR(j, 0, k) {
       // C z = rt[j+k] * a[i+j+k]; // (25% faster if
       // hand-rolled)  /// include-line
       auto x = (ld *)&rt[j + k],
            y = (ld *)&a[i + j + k];  /// exclude-line
       C z(x[0] * y[0] - x[1] * y[1],
           x[0] * y[1] + x[1] * y[0]);  /// exclude-line
       a[i + j + k] = a[i + j] - z;
       a[i + j] += z;
     }
}

typedef vector<ll> vl;

vl conv(const vl &a, const vl &b) {
  if (a.empty() || b.empty()) return {};
  vl res(SZ(a) + SZ(b) - 1);
  int L = 32 - __builtin_clz(SZ(res)), n = 1 << L;
  vector<C> in(n), out(n);
  copy(all(a), begin(in));
  FOR(i, 0, SZ(b))
  in[i].imag(b[i]);
  fft(in);
  for (C &x : in) x *= x;
  FOR(i, 0, n)
  out[i] = in[-i & (n - 1)] - conj(in[i]);
  fft(out);
  FOR(i, 0, SZ(res))
  res[i] = floor(imag(out[i]) / (4 * n) + 0.5);
  return res;
}

vl convMod(const vl &a, const vl &b, const int &M) {
  if (a.empty() || b.empty()) return {};
  vl res(SZ(a) + SZ(b) - 1);
  int B = 32 - __builtin_clz(SZ(res)), n = 1 << B,
      cut = int(sqrt(M));
  vector<C> L(n), R(n), outs(n), outl(n);
  FOR(i, 0, SZ(a))
  L[i] = C((int)a[i] / cut, (int)a[i] % cut);
  FOR(i, 0, SZ(b))
  R[i] = C((int)b[i] / cut, (int)b[i] % cut);
  fft(L), fft(R);
  FOR(i, 0, n) {
```

```
    int j = -i & (n - 1);
    outl[j] = (L[i] + conj(L[j])) * R[i] / (2.0 * n);
    outs[j] = (L[i] - conj(L[j])) * R[i] / (2.0 * n) / 1i;
  }
  fft(outl), fft(outs);
  FOR(i, 0, SZ(res)) {
    ll av = ll(real(outl[i]) + .5),
       cv = ll(imag(outs[i]) + .5);
    ll bv = ll(imag(outl[i]) + .5) + ll(real(outs[i]) + .5);
    res[i] = ((av % M * cut + bv) % M * cut + cv) % M;
  }
  return res;
}
```

3.6 Gauss

```
/*
 * Descripcion: Dado un sistema de N ecuaciones lineales con
 * M incognitas, determinar si existe solucion, infinitas
 * soluciones o en caso de que halla al menos una, encontrar
 * cualquiera de ellas.
 * Tiempo: O(n^3)
 */

int gauss(vector<vector<double>> &a, vector<double> &ans) {
  int n = SZ(a), m = SZ(a[0]) - 1;
  vi where(m, -1);
  for (int col = 0, row = 0; col < m && row < n; ++col) {
    int sel = row;
    FOR(i, row, n)
    if (abs(a[i][col]) > abs(a[sel][col])) sel = i;
    if (abs(a[sel][col]) < EPS) continue;

    FOR(i, col, m + 1)
    swap(a[sel][i], a[row][i]);
    where[col] = row;

    FOR(i, 0, n) {
      if (i != row) {
        double c = a[i][col] / a[row][col];
        for (int j = col; j <= m; ++j)
          a[i][j] -= a[row][j] * c;
      }
    }
    ++row;
  }

  ans.assign(m, 0);
  FOR(i, 0, m) {
    if (where[i] != -1)
      ans[i] = a[where[i]][m] / a[where[i]][i];
  }
  FOR(i, 0, n) {
    double sum = 0;
    FOR(j, 0, m)
    sum += ans[j] * a[i][j];
    if (abs(sum - a[i][m]) > EPS) return 0;
  }

  FOR(i, 0, m)
  if (where[i] == -1) return 1e9;  /// infinitas soluciones
  return 1;
}

// Gauss con MOD
// Nota: es necesario la funcion modInverse
// Si MOD = 2, se convierte en operacion XOR y se puede
// utilizar un bitset para construir la ecuacion (disminuye
// la complejidad)
ll gaussMod(vector<vi> &a, vi &ans) {
  ll n = SZ(a), m = SZ(a[0]) - 1;
  vi where(m, -1);
  for (ll col = 0, row = 0; col < m && row < n; ++col) {
    ll sel = row;
    FOR(i, row, n)
    if (abs(a[i][col]) > abs(a[sel][col])) sel = i;
    if (abs(a[sel][col]) <= EPS) continue;

    FOR(i, col, m + 1)
    swap(a[sel][i], a[row][i]);
    where[col] = row;

    FOR(i, 0, n) {
      if (i != row) {
        ll c =
          1LL * a[i][col] * modInverse(a[row][col]) % MOD;
        for (ll j = col; j <= m; ++j)
          a[i][j] = (MOD + a[i][j] -
                     (1LL * a[row][j] * c) % MOD) %
                    MOD;
      }
    }
    ++row;
  }

  ans.assign(m, 0);
  FOR(i, 0, m) {
    if (where[i] != -1)
      ans[i] = 1LL * a[where[i]][m] *
               modInverse(a[where[i]][i]) % MOD;
  }
  FOR(i, 0, n) {
    ll sum = 0;
    FOR(j, 0, m)
    sum = (sum + 1LL * ans[j] * a[i][j]) % MOD;
    if (abs(sum - a[i][m]) > EPS) return 0;
  }

  FOR(i, 0, m)
  if (where[i] == -1) return 1e9;  /// infinitas soluciones
  return 1;
}
```

3.7 Linear Diophantine

```
/**
 * Problema: Dado a, b y n. Encuentra 'x' y 'y' que
 * satisfagan la ecuacion ax + by = n. Imprimir cualquiera
 * de las 'x' y 'y' que la satisfagan.
 */

void solution(int a, int b, int n) {
  int x0, y0, g = euclid(a, b, x0, y0);
  if (n % g != 0) {
    cout << "No Solution Exists" << ENDL;
    return;
  }
  x0 *= n / g;
  y0 *= n / g;
  // single valid answer
  cout << "x = " << x0 << ", y = " << y0 << ENDL;

  // other valid answers can be obtained through...
  // x = x0 + k*(b/g)
  // y = y0 - k*(a/g)
  for (int k = -3; k <= 3; k++) {
    int x = x0 + k * (b / g);
    int y = y0 - k * (a / g);
    cout << "x = " << x << ", y = " << y << ENDL;
  }
}
```

3.8 Matrix

```
/**
 * Descripcion: estructura de matriz con algunas operaciones
 * basicas se suele utilizar para la multiplicacion y/o
 * exponenciacion de matrices Aplicaciones: Calcular el
 * n-esimo fibonacci en tiempo logaritmico, esto es posible
 * ya que para la matriz M = {{1, 1},{1, 0}}, se cumple que
 * M^n = {{F[n + 1], F[n]}, {F[n], F[n - 2]}} Dado un grafo,
 * su matriz de adyacencia M, y otra matriz P tal que P =
 * M^k, se puede demostrar que P[i][j] contiene la cantidad
 * de caminos de longitud k que inician en el i-esimo nodo y
 * terminan en el j-esimo.
 * Tiempo: O(n^3 * log p) para la
 * exponenciacion y O(n^3) para la multiplicacion
 */

template <typename T>
struct Matrix {
  using VVT = vector<vector<T>>;

  VVT M;
  int n, m;

  Matrix(VVT aux) : M(aux), n(M.size()), m(M[0].size()) {}

  Matrix operator*(Matrix& other) const {
    int k = other.M[0].size();
    VVT C(n, vector<T>(k, 0));
    FOR(i, 0, n)
    FOR(j, 0, k)
    FOR(l, 0, m)
    C[i][j] =
        (C[i][j] + M[i][l] * other.M[l][j] % MOD) % MOD;
    return Matrix(C);
  }

  Matrix operator^(ll p) const {
    assert(p >= 0);
    Matrix ret(VVT(n, vector<T>(n))), B(*this);
    FOR(i, 0, n)
    ret.M[i][i] = 1;

    while (p) {
      if (p & 1) ret = ret * B;
      p >>= 1;
      B = B * B;
    }
    return ret;
  }
};
```

3.9 Operaciones con MOD

```
/**
 * Descripcion : Calcula a * b mod m para
 * cualquier 0 <= a, b <= c <= 7.2 * 10^18
 *
 * Tiempo: O(1)
 */
using ull = unsigned long long;
ull modmul(ull a, ull b, ull m) {
  ll ret = a * b - m * ull(1.L / m * a * b);
  return ret + m * (ret < 0) - m * (ret >= (ll)m);
}

constexpr ll MOD = 1e9 + 7;
/**
 * Descripcion: Calcula a^b mod m, en O(log n)
 * Si hay riesgo de desbordamiento, multiplicar con modmul
 *
 * Tiempo: O(log b)
 */
ll modpow(ll a, ll b) {
  ll res = 1;
  a %= MOD;
  while (b) {
    if (b & 1) res = (res * a) % MOD;
    a = (a * a) % MOD;
    b >>= 1;
  }
```

```
  return res;
}

/**
 * Descripcion: Precalculo de modulos inversos para toda
 * x <= LIM. Se asume que LIM <= MOD y que MOD es primo
 *
 * Tiempo: O(LIM)
 */
constexpr LIM = 1e5 + 5;
ll inv[LIM + 1];
void precalc_inv() {
  inv[1] = 1;
  FOR(i, 2, LIM)
  inv[i] = MOD - (MOD / i) * inv[MOD % i] % MOD;
}

/**
 * Descripcion: Precalculo de un solo inverso, usa el primer
 * metodo si MOD es primo, y el segundo en caso contrario
 *
 * Tiempo: O(log MOD)
 */
ll modInverse(ll b) { return modpow(b, MOD - 2) % MOD; }
ll modInverse(ll a) {
  ll x, y, d = euclid(a, MOD, x, y);
  assert(d == 1);
  return (x + MOD) % MOD;
}
```

3.10 Numeros Primos

```
/**
 * Descripcion: Estos 2 algoritmos encuentran por medio de
 * la Criba de Eratostenes todos los numeros primos menor o
 * iguales a n, difieren por su estrategia y por consecuente
 * su complejidad temporal. Tiempo metodo #1: O(n log(log
 * n)) Tiempo metodo #2: O(n)
 */
ll sieve_size;
vl primes;
void sieve(int n) {
  vector<bool> is_prime(n + 1, 1);

  is_prime[0] = is_prime[1] = 0;
  for (ll p = 2; p <= n; p++) {
    if (is_prime[p]) {
      for (ll i = p * p; i <= n; i += p) is_prime[i] = 0;
      primes.push_back(p);
    }
  }
}
void sieve(int N) {
  vector<int> lp(N + 1);
  vector<int> pr;

  for (int i = 2; i <= N; ++i) {
    if (lp[i] == 0) {
      lp[i] = i;
      pr.push_back(i);
    }
    for (int j = 0; i * pr[j] <= N; ++j) {
      lp[i * pr[j]] = pr[j];
      if (pr[j] == lp[i]) {
        break;
      }
    }
  }
}

/*
 *Descripcion: Calcular todos los factores primos de N
 */
vi primeFactors(ll N) {
  vi factors;
  for (int i = 0;
       i < (int)primes.size() && primes[i] * primes[i] <= N;
       ++i)
    while (N % primes[i] == 0) {
      N /= primes[i];
      factors.push_back(primes[i]);
    }
  if (N != 1) factors.push_back(N);
  return factors;
}

/**
 * Descripcion: Calcula la funcion de Mobius
 * para todo entero menor o igual a n
 *
 * Tiempo: O(N)
 */
void preMobius(int N) {
  memset(check, false, sizeof(check));
  mu[1] = 1;
  int tot = 0;
  FOR(i, 2, N) {
    if (!check[i]) {  // i es primo
      prime[tot++] = i;
      mu[i] = -1;
    }
    FOR(j, 0, tot) {
      if (i * prime[j] > N) break;
      check[i * prime[j]] = true;
      if (i % prime[j] == 0) {
        mu[i * prime[j]] = 0;
        break;
      } else {
        mu[i * prime[j]] = -mu[i];
      }
    }
  }
}

// Primos menores a 1000:
//      2     3     5     7    11    13    17    19    23 29
//      31    37
//     41    43    47    53    59    61    67    71    73 79
//     83    89 97   101   103   107   109   113   127   131
//     137   139   149   151
//    157   163   167   173   179   181   191   193   197
//    199   211   223 227   229   233   239   241   251 257
//    263   269   271   277   281 283   293   307   311 313
//    317   331   337   347   349   353   359 367   373 379
//    383   389   397   401   409   419   421   431   433
//    439   443   449   457   461   463   467   479   487
//    491   499   503 509   521   523   541   547   557 563
//    569   571   577   587   593 599   601   607   613 617
//    619   631   641   643   647   653   659 661   673 677
//    683   691   701   709   719   727   733   739   743
//    751   757   761   769   773   787   797   809   811
//    821   823   827 829   839   853   857   859   863 877
//    881   883   887   907   911 919   929   937   941 947
//    953   967   971   977   983   991   997

// Otros primos:
//    El primo mas grande menor que 10 es 7.
//    El primo mas grande menor que 100 es 97.
//    El primo mas grande menor que 1000 es 997.
//    El primo mas grande menor que 10000 es 9973.
//    El primo mas grande menor que 100000 es 99991.
//    El primo mas grande menor que 1000000 es 999983.
//    El primo mas grande menor que 10000000 es 9999991.
//    El primo mas grande menor que 100000000 es 99999989.
//    El primo mas grande menor que 1000000000 es 999999937.
//    El primo mas grande menor que 10000000000 es
//    9999999967. El primo mas grande menor que 100000000000
//    es 99999999977. El primo mas grande menor que
//    1000000000000 es 999999999989. El primo mas grande
//    menor que 10000000000000 es 9999999999971. El primo
//    mas grande menor que 100000000000000 es
//    99999999999973. El primo mas grande menor que
//    1000000000000000 es 999999999999989. El primo mas
//    grande menor que 10000000000000000 es
//    9999999999999937. El primo mas grande menor que
//    100000000000000000 es 99999999999999997. El primo mas
//    grande menor que 1000000000000000000 es
//    999999999999999989.
```

3.11 Simpson

```
/*
 * Descripcion: Calcula el valor de una integral definida
 *
 * Tiempo: O(pasos)
 */

const int N =
    1000 *
    1000;  // numero de pasos (entre mas grande mas preciso)

double simpson_integration(double a, double b) {
  double h = (b - a) / N;
  double s = f(a) + f(b);
  for (int i = 1; i <= N - 1; ++i) {
    double x = a + h * i;
    s += f(x) * ((i & 1) ? 4 : 2);
  }
  s *= h / 3;
  return s;
}
```

4 Strings

4.1 Aho-Corasick

```cpp
/*
 * Descripcion: Este algoritmo te permite buscar rapidamente
 * multiples patrones en un texto
 * Tiempo: O(mk)
 */

// Utilizar esta implementacion cuando las letras permitidas
// sean pocas
struct AhoCorasick {
  enum { alpha = 26, first = 'a' };  // change this!
  struct Node {
    // (nmatches is optional)
    int back, next[alpha], start = -1, end = -1,
                           nmatches = 0;
    Node(int v) { memset(next, v, sizeof(next)); }
  };
  vector<Node> N;
  vi backp;
  void insert(string& s, int j) {
    assert(!s.empty());
    int n = 0;
    for (char c : s) {
      int& m = N[n].next[c - first];
      if (m == -1) {
        n = m = SZ(N);
        N.emplace_back(-1);
      } else
        n = m;
    }
    if (N[n].end == -1) N[n].start = j;
    backp.push_back(N[n].end);
    N[n].end = j;
    N[n].nmatches++;
  }
  // O(sum|pat| * C)
  AhoCorasick(vector<string>& pat) : N(1, -1) {
    FOR(i, 0, SZ(pat))
    insert(pat[i], i);
    N[0].back = SZ(N);
    N.emplace_back(0);

    queue<int> q;
    for (q.push(0); !q.empty(); q.pop()) {
      int n = q.front(), prev = N[n].back;
      FOR(i, 0, alpha) {
        int &ed = N[n].next[i], y = N[prev].next[i];
        if (ed == -1)
          ed = y;
        else {
          N[ed].back = y;
          (N[ed].end == -1 ? N[ed].end
                           : backp[N[ed].start]) = N[y].end;
          N[ed].nmatches += N[y].nmatches;
          q.push(ed);
        }
      }
    }
  }

  // O(|word|)
  vi find(string word) {
    int n = 0;
    vi res;  // ll count = 0;
    for (char c : word) {
      n = N[n].next[c - first];
      res.push_back(N[n].end);
      // count += N[n].nmatches;
    }
    return res;
  }
  vector<vi> findAll(vector<string>& pat, string word) {
    vi r = find(word);
    vector<vi> res(SZ(word));
    FOR(i, 0, SZ(word)) {
      int ind = r[i];
      while (ind != -1) {
        res[i - SZ(pat[ind]) + 1].push_back(ind);
        ind = backp[ind];
      }
    }
    return res;
  }
};

class Aho {
  struct Vertex {
    unordered_map<char, int> children;
    bool leaf;
    int parent, suffixLink, wordID, endWordLink;
    char parentChar;

    Vertex() {
      children.clear();
      leaf = false;
      parent = suffixLink = wordID = endWordLink = -1;
    }
  };

 private:
  vector<Vertex*> Trie;
  vector<int> wordsLength;
  int size, root;

  void calcSuffixLink(int vertex) {
    // Procesar root
    if (vertex == root) {
      Trie[vertex]->suffixLink = root;
      Trie[vertex]->endWordLink = root;
      return;
    }
    // Procesamiento de hijos de la raiz
    if (Trie[vertex]->parent == root) {
      Trie[vertex]->suffixLink = root;
      if (Trie[vertex]->leaf) {
        Trie[vertex]->endWordLink = vertex;
      } else {
        Trie[vertex]->endWordLink =
            Trie[Trie[vertex]->suffixLink]->endWordLink;
      }
      return;
    }

    // Para calcular el suffix link del vertice actual,
    // necesitamos el suffix link del padre del vertice y el
    // personaje que nos movio al vertice actual.
    int curBetterVertex =
        Trie[Trie[vertex]->parent]->suffixLink;
    char chVertex = Trie[vertex]->parentChar;
    while (true) {
      if (Trie[curBetterVertex]->children.count(chVertex)) {
        Trie[vertex]->suffixLink =
            Trie[curBetterVertex]->children[chVertex];
        break;
      }
      if (curBetterVertex == root) {
        Trie[vertex]->suffixLink = root;
        break;
      }
      curBetterVertex = Trie[curBetterVertex]->suffixLink;
    }

    if (Trie[vertex]->leaf) {
      Trie[vertex]->endWordLink = vertex;
    } else {
      Trie[vertex]->endWordLink =
          Trie[Trie[vertex]->suffixLink]->endWordLink;
    }
  }

 public:
  Aho() {
    size = root = 0;
    Trie.pb(new Vertex());
    size++;
  }

  void addString(string s, int wordID) {
    int curVertex = root;
    FOR(i, 0, s.length()) {  // Iteracion sobre los
                             // caracteres de la cadena
      char c = s[i];
      if (!Trie[curVertex]->children.count(c)) {
        Trie.pb(new Vertex());
        Trie[size]->suffixLink = -1;
        Trie[size]->parent = curVertex;
        Trie[size]->parentChar = c;
        Trie[curVertex]->children[c] = size;
        size++;
      }
      curVertex = Trie[curVertex]
                      ->children[c];  // Mover al nuevo
                                      // vertice en el trie
    }
    // Marcar el final de la palabra y almacene su ID
    Trie[curVertex]->leaf = true;
    Trie[curVertex]->wordID = wordID;
    wordsLength.pb(s.length());
  }

  void prepareAho() {
    queue<int> vertexQueue;
    vertexQueue.push(root);
    while (!vertexQueue.empty()) {
      int curVertex = vertexQueue.front();
      vertexQueue.pop();
      calcSuffixLink(curVertex);
      for (auto key : Trie[curVertex]->children) {
        vertexQueue.push(key.second);
      }
    }
  }

  int processString(string text) {
    int currentState = root;
    int result = 0;
    FOR(j, 0, text.length()) {
      while (true) {
        if (Trie[currentState]->children.count(text[j])) {
          currentState =
              Trie[currentState]->children[text[j]];
          break;
        }
        if (currentState == root) break;
        currentState = Trie[currentState]->suffixLink;
      }
      int checkState = currentState;
      // Tratar de encontrar todas las palabras posibles de
      // este prefijo
      while (true) {
        checkState = Trie[checkState]->endWordLink;

        // Si estamos en el vertice raiz, no hay mas
        // coincidencias
        if (checkState == root) break;

        result++;
        int indexOfMatch =
            j + 1 - wordsLength[Trie[checkState]->wordID];

        // Tratando de encontrar todos los patrones
        // combinados de menor longitud
        checkState = Trie[checkState]->suffixLink;
      }
    }
    return result;
  }
};

int main() {
  ios_base::sync_with_stdio(0);
  cin.tie(nullptr);
```

```cpp
  vector<string> patterns = {"abc", "bcd", "abcd"};
  string text = "abcd";
  Aho ahoAlg;
  FOR(i, 0, patterns.size()) {
    ahoAlg.addString(patterns[i], i);
  }
  ahoAlg.prepareAho();
  cout << ahoAlg.processString(text) << ENDL;

  return 0;
}
```

4.2 Dynamic Aho-Corasick

```cpp
/*
 * Descripcion: Si tenemos N cadenas en el diccionario,
 * mantenga log(N) Aho Corasick automatas. El i-esimo
 * automata contiene las primeras 2^k cadenas no incluidas
 * en el automatas anteriores. Por ejemplo, si tenemos N =
 * 19, necesitamos 3 automatas: {s[1]...s[16]},
 * {s[17]...s[18]} y {s[19]}. Para responder a la consulta,
 * podemos atravesar los automatas logN. utilizando la
 * cadena de consulta dada. Para manejar la insercion,
 * primero construya un automata usando una sola cadena y
 * luego Si bien hay dos automatas con el mismo numero de
 * cadenas, los fusionamos mediante un nuevo automata usando
 * fuerza bruta. Para manejar la eliminacion, simplemente
 * insertamos un valor -1 para almacenar en los puntos
 * finales de cada cadena agregada.
 * Tiempo:
 * O(m*log(numero_de_inserciones))
 */

class AhoCorasick {
 public:
  struct Node {
    map<char, int> ch;
    vector<int> accept;
    int link = -1;
    int cnt = 0;

    Node() = default;
  };

  vector<Node> states;
  map<int, int> accept_state;

  explicit AhoCorasick() : states(1) {}

  void insert(const string& s, int id = -1) {
    int i = 0;
    for (char c : s) {
      if (!states[i].ch.count(c)) {
        states[i].ch[c] = states.size();
        states.emplace_back();
      }
      i = states[i].ch[c];
    }
    ++states[i].cnt;
    states[i].accept.push_back(id);
    accept_state[id] = i;
  }

  void clear() {
    states.clear();
    states.emplace_back();
  }

  int get_next(int i, char c) const {
    while (i != -1 && !states[i].ch.count(c))
      i = states[i].link;
    return i != -1 ? states[i].ch.at(c) : 0;
  }

  void build() {
    queue<int> que;
    que.push(0);
    while (!que.empty()) {
      int i = que.front();
      que.pop();

      for (auto [c, j] : states[i].ch) {
        states[j].link = get_next(states[i].link, c);
        states[j].cnt += states[states[j].link].cnt;

        auto& a = states[j].accept;
        auto& b = states[states[j].link].accept;
        vector<int> accept;
        set_union(a.begin(), a.end(), b.begin(), b.end(),
                  back_inserter(accept));
        a = accept;

        que.push(j);
      }
    }
  }

  long long count(const string& str) const {
    long long ret = 0;
    int i = 0;
    for (auto c : str) {
      i = get_next(i, c);
      ret += states[i].cnt;
    }
    return ret;
  }

  // list of (id, index)
  vector<pair<int, int>> match(const string& str) const {
    vector<pair<int, int>> ret;
    int i = 0;
    for (int k = 0; k < (int)str.size(); ++k) {
      char c = str[k];
      i = get_next(i, c);
      for (auto id : states[i].accept) {
        ret.emplace_back(id, k);
      }
    }
    return ret;
  }
};

class DynamicAhoCorasick {
  vector<vector<string>> dict;
  vector<AhoCorasick> ac;

 public:
  void insert(const string& s) {
    int k = 0;
    while (k < (int)dict.size() && !dict[k].empty()) ++k;
    if (k == (int)dict.size()) {
      dict.emplace_back();
      ac.emplace_back();
    }

    dict[k].push_back(s);
    ac[k].insert(s);

    for (int i = 0; i < k; ++i) {
      for (auto& t : dict[i]) {
        ac[k].insert(t);
      }
      dict[k].insert(dict[k].end(), dict[i].begin(),
                     dict[i].end());
      ac[i].clear();
      dict[i].clear();
    }

    ac[k].build();
  }

  long long count(const string& str) const {
    long long ret = 0;
    for (int i = 0; i < (int)ac.size(); ++i)
      ret += ac[i].count(str);
    return ret;
  }
};
```

4.3 Hashing

```cpp
/*
 * Hashing
 * Descripcion: El objetivo es convertir una cadena en un
 * numero entero para poder comparar cadenas en O(1)
 * Tiempo:
 * O(|s|)
 */

const int MX = 3e5 + 2;  // Tamano maximo del string S

inline int add(int a, int b, const int &mod) {
  return a + b >= mod ? a + b - mod : a + b;
}
inline int sbt(int a, int b, const int &mod) {
  return a - b < 0 ? a - b + mod : a - b;
}
inline int mul(int a, int b, const int &mod) {
  return 1ll * a * b % mod;
}

const int X[] = {257, 359};
const int MOD[] = {(int)1e9 + 7, (int)1e9 + 9};
vector<int> xpow[2];

struct hashing {
  vector<int> h[2];

  hashing(string &s) {
    int n = s.size();
    for (int j = 0; j < 2; ++j) {
      h[j].resize(n + 1);
      for (int i = 1; i <= n; ++i) {
        h[j][i] = add(mul(h[j][i - 1], X[j], MOD[j]),
                      s[i - 1], MOD[j]);
      }
    }
  }
  // Hash del substring en el rango [i, j)
  ll value(int l, int r) {
    int a =
        sbt(h[0][r], mul(h[0][l], xpow[0][r - l], MOD[0]),
            MOD[0]);
    int b =
        sbt(h[1][r], mul(h[1][l], xpow[1][r - l], MOD[1]),
            MOD[1]);
    return (ll(a) << 32) + b;
  }
};

// Llamar la funcion antes del hashing
void calc_xpow(int mxlen = MX) {
  for (int j = 0; j < 2; ++j) {
    xpow[j].resize(mxlen + 1, 1);
    for (int i = 1; i <= mxlen; ++i) {
      xpow[j][i] = mul(xpow[j][i - 1], X[j], MOD[j]);
    }
  }
}
```

4.4 Dynamic Hashing

```cpp
/*
 * Hashing Dinamico
 * Descripcion: Convierte strings en hashes para compararlos
```

```
 * eficientemente
 * - Util para comparar strings o un substring de este
 * - Tambien puede cambiar un caracter del string
 * eficientemente
 * Uso:
 * - hash.get(inicio, fin); [inicio, fin)
 *   comparar dos string hash.get(l, f) == hash.get(l, f)
 * - set(posicion, caracter) indexado en 0
 *   Cambia el caracter de una posicion en el string
 * Aplicaciones:
 * - Checar si substrings de un string son palindromos
 *
 * Complejidad:
 * - Construccion O(n log(n))
 * - Query y update O(log(n))
 */

#include <bits/stdc++.h>
// Pura gente del coach moy
using namespace std;

typedef long long ll;
typedef pair<ll, ll> ii;

const ll MOD = 998244353;
const ii BASE = {1e9 + 7, 1e9 + 9};

ii operator+(const ii a, const ii b) {
  return {(a.first + b.first) % MOD,
          (a.second + b.second) % MOD};
}

ii operator+(const ii a, const ll b) {
  return {(a.first + b) % MOD, (a.second + b) % MOD};
}

ii operator-(const ii a, const ii b) {
  return {(MOD + a.first - b.first) % MOD,
          (MOD + a.second - b.second) % MOD};
}

ii operator*(const ii a, const ii b) {
  return {(a.first * b.first) % MOD,
          (a.second * b.second) % MOD};
}

ii operator*(const ii a, const ll b) {
  return {(a.first * b) % MOD, (a.second * b) % MOD};
}

inline ll modpow(ll x, ll p) {
  if (!p) return 1;
  return (modpow(x * x % MOD, p >> 1) * (p % 2 ? x : 1)) %
         MOD;
}

inline ll modinv(ll x) { return modpow(x, MOD - 2); }

struct Hash_Bit {
  int N;
  string S;
  vector<ii> fen, pp, ipp;

  Hash_Bit(string S_) {
    S = S_;
    N = S.size();
    fen.resize(N + 1);
    pp.resize(N);
    ipp.resize(N);
    pp[0] = ipp[0] = {1, 1};
    const ii ibase = {modinv(BASE.first),
                      modinv(BASE.second)};

    for (int i = 1; i < N; i++) {
      pp[i] = pp[i - 1] * BASE;
      ipp[i] = ipp[i - 1] * ibase;
    }

    for (int i = 0; i < N; i++) {
      update(i, S[i]);
    }
  }

  void update(int i, ll x) {
    ii p = pp[i] * x;
    for (++i; i <= N; i += i & -i) {
      fen[i] = fen[i] + p;
    }
  }

  ii query(int i) {
    ii ret = {0, 0};
    for (; i; i -= i & -i) {
      ret = (ret + fen[i]);
    }
    return ret;
  }

  void set(int idx, char c) {
    int d = (MOD + c - S[idx]) % MOD;
    S[idx] = c;
    update(idx, d);
  }

  ii get(int start, int end) {
    return (query(end) - query(start)) * ipp[start];
  }
};

int main() {
  string s;
  cin >> s;

  int sz = s.size();
  Hash_Bit hash(s);

  return 0;
}
```

4.5 KMP

```
/*
 * Descripcion: El prefix function para un string S es
 * definido como un arreglo phi donde phi[i] es la longitud
 * del prefijo propio de S mas largo de la subcadena S[0..i]
 * el cual tambien es sufijo de esta subcadena
 * Tiempo: O(|s|
 * + |pat|)
 */

vi PI(const string& s) {
  vi p(SZ(s));
  FOR(i, 1, SZ(s)) {
    int g = p[i - 1];
    while (g && s[i] != s[g]) g = p[g - 1];
    p[i] = g + (s[i] == s[g]);
  }
  return p;
}

// Concatena s + \0 + pat para encontrar las ocurrencias
vi KMP(const string& s, const string& pat) {
  vi phi = PI(pat + '\0' + s), res;
  FOR(i, SZ(phi) - SZ(s), SZ(phi))
  if (phi[i] == SZ(pat)) res.push_back(i - 2 * SZ(pat));
  return res;
}

// A partir del phi de patron busca las ocurrencias en s
int KMP(const string& s, const string& pat) {
  vi phi = PI(pat);
  int matches = 0;
  for (int i = 0, j = 0; i < SZ(s); ++i) {
    while (j > 0 && s[i] != pat[j]) j = phi[j - 1];
    if (s[i] == pat[j]) ++j;
    if (j == SZ(pat)) {
      matches++;
      j = phi[j - 1];
    }
  }
  return matches;
}

/*
 * Automaton KMP
 * El estado en el es el valor actual de la prefix function,
 * y la transicion de un estado a otro se realiza a traves
 * del siguiente caracter
 * Uso: aut[state][nextCharacter]
 *
 * Tiempo: O(|s|*C)
 */
// Automaton O(|s|*C)
vector<vector<int>> aut;
void compute_automaton(string s) {
  s += '#';
  int n = s.size();
  vector<int> phi = PI(s);
  aut.assign(n, vector<int>(26));
  FOR(i, 0, n) {
    FOR(c, 0, 26) {
      if (i > 0 && 'a' + c != s[i])
        aut[i][c] = aut[phi[i - 1]][c];
      else
        aut[i][c] = i + ('a' + c == s[i]);
    }
  }
}
```

4.6 Manacher

```
/*
 * Descripcion: longitud del palindromo mas grande centrado
 * en cada caracter de la cadena y entre cada par
 * consecutivo
 * Tiempo: O(n)
 */

vi manacher(string _S) {
  string S = char(64);
  for (char c : _S) S += c, S += char(35);
  S.back() = char(38);
  vi ans(SZ(S) - 1);
  int lo = 0, hi = 0;
  FOR(i, 1, SZ(S) - 1) {
    if (i != 1) ans[i] = min(hi - i, ans[hi - i + lo]);
    while (S[i - ans[i] - 1] == S[i + ans[i] + 1]) ++ans[i];
    if (i + ans[i] > hi) lo = i - ans[i], hi = i + ans[i];
  }
  ans.erase(begin(ans));
  FOR(i, 0, SZ(ans))
  if (i % 2 == ans[i] % 2) ++ans[i];
  return ans;
}
```

4.7 Suffix Array

```
/*
 * Descripcion: Un SuffixArray es un array ordenado de todos
 * los sufijos de un string
 * Tiempo: O(|S|) Aplicaciones:
 *  - Encontrar todas las ocurrencias de un substring P
 * dentro del string S - O(|P| log n)
 *  - Construir el longest common prefix-interval - O(n log
 * n)
 *  - Contar todos los substring diferentes en el string S -
 * O(n)
```

```cpp
 *  - Encontrar el substring mas largo entre dos strings S y
 * T - O(|S|+|T|)
 */

struct SuffixArray {
  vi SA, LCP;
  string S;
  int n;
  SuffixArray(string &s, int lim = 256)
      : S(s), n(SZ(s) + 1) {  // O(n log n)
    int k = 0, a, b;
    vi x(ALL(s) + 1), y(n), ws(max(n, lim)), rank(n);
    SA = LCP = y, iota(ALL(SA), 0);

    // Calcular SA
    for (int j = 0, p = 0; p < n;
         j = max(1, j * 2), lim = p) {
      p = j, iota(ALL(y), n - j);
      FOR(i, 0, n) {
        if (SA[i] >= j) y[p++] = SA[i] - j;
      }
      fill(ALL(ws), 0);
      FOR(i, 0, n) { ws[x[i]]++; }
      FOR(i, 1, lim) { ws[i] += ws[i - 1]; }
      for (int i = n; i--;) SA[--ws[x[y[i]]]] = y[i];
      swap(x, y), p = 1, x[SA[0]] = 0;
      FOR(i, 1, n) {
        a = SA[i - 1];
        b = SA[i],
        x[b] = (y[a] == y[b] && y[a + j] == y[b + j])
                   ? p - 1
                   : p++;
      }
    }

    // Calcular LCP (longest common prefix)
    FOR(i, 1, n) { rank[SA[i]] = i; }
    for (int i = 0, j; i < n - 1; LCP[rank[i++]] = k)
      for (k &&k--, j = SA[rank[i] - 1];
           s[i + k] == s[j + k]; k++)
        ;
  }

  /*
   * Retorna el lower_bound de la subcadena sub en el Suffix
   * Array
 * Tiempo: O(|sub| log n)
   */
  int lower(string &sub) {
    int l = 0, r = n - 1;
    while (l < r) {
      int mid = (l + r) / 2;
      int res = S.compare(SA[mid], SZ(sub), sub);
      (res >= 0) ? r = mid : l = mid + 1;
    }
    return l;
  }

  /*
   * Retorna el upper_bound de la subcadena sub en el Suffix
   * Array
 * Tiempo: O(|sub| log n)
   */
  int upper(string &sub) {
    int l = 0, r = n - 1;
    while (l < r) {
      int mid = (l + r) / 2;
      int res = S.compare(SA[mid], SZ(sub), sub);
      (res > 0) ? r = mid : l = mid + 1;
    }
    if (S.compare(SA[r], SZ(sub), sub) != 0) --r;
    return r;
  }

  /*
   * Busca si se encuentra la subcadena sub en el Suffix
   * Array
 * Tiempo: O(|sub| log n)
   */
  bool subStringSearch(string &sub) {
    int L = lower(sub);
    if (S.compare(SA[L], SZ(sub), sub) != 0) return 0;
    return 1;
  }

  /*
   * Cuenta la cantidad de ocurrencias de la subcadena sub
   * en el Suffix Array
 * Tiempo: O(|sub| log n)
   */
  int countSubString(string &sub) {
    return upper(sub) - lower(sub) + 1;
  }

  /*
   * Cuenta la cantidad de subcadenas distintas en el Suffix
   * Array
 * Tiempo: O(n)
   */
  ll countDistinctSubstring() {
    ll result = 0;
    FOR(i, 1, n) { result += ll(n - SA[i] - 1 - LCP[i]); }
    return result;
  }

  /*
   * Busca la subcadena mas grande que se encuentra en el
   * string T y S
 * Uso: Crear el SuffixArray con una cadena
   * de la concatenacion de T y S separado por un caracter
   * especial (T + '#' + S)
 * Tiempo: O(n)
   */
  string longestCommonSubstring(int lenS, int lenT) {
    int maximo = -1, indice = -1;
    FOR(i, 2, n) {
      if ((SA[i] > lenS && SA[i - 1] < lenS) ||
          (SA[i] < lenS && SA[i - 1] > lenS)) {
        if (LCP[i] > maximo) {
          maximo = LCP[i];
          indice = SA[i];
        }
      }
    }
    return S.substr(indice, maximo);
  }

  /*
   * A partir del Suffix Array se crea un Suffix Array
   * inverso donde la posicion i del string S devuelve la
   * posicion del sufijo S[i..n) en el Suffix Array
 * Tiempo:
   * O(n)
   */
  vi constructRSA() {
    vi RSA(n);
    FOR(i, 0, n) { RSA[SA[i]] = i; }
    return RSA;
  }
};
```

4.8 Suffix Automaton

```cpp
/*
 * Descripcion: Construye un automata finito que reconoce
 * todos los sufijos de una cadena. len corresponde a la
 * longitud maxima de una cadena en la clase de
 * equivalencia, pos corresponde a la primera posicion final
 * de dicha cadena, lnk corresponde al sufijo mas largo que
 * esta en una clase diferente. Los enlaces de sufijos
 * corresponden al arbol de sufijos de la cadena invertida
 *
 * Tiempo: O(n log sum)
 */

struct SuffixAutomaton {
  int N = 1;
  vi lnk{-1}, len{0}, pos{-1};  // suffix link,
  // max length of state, last pos of first occurrence of
  // state
  vector<map<char, int>> nex{1};
  vector<bool> isClone{0};
  // transitions, cloned -> not terminal state
  vector<vi> iLnk;          // inverse links
  int add(int p, char c) {  // ~p nonzero if p != -1
    auto getNex = [&]() {
      if (p == -1) return 0;
      int q = nex[p][c];
      if (len[p] + 1 == len[q]) return q;
      int clone = N++;
      lnk.pb(lnk[q]);
      lnk[q] = clone;
      len.pb(len[p] + 1), nex.pb(nex[q]), pos.pb(pos[q]),
          isClone.pb(1);
      for (; ~p && nex[p][c] == q; p = lnk[p])
        nex[p][c] = clone;
      return clone;
    };
    // if (nex[p].count(c)) return getNex();
    // ^ need if adding > 1 string
    int cur = N++;  // make new state
    lnk.emplace_back(), len.pb(len[p] + 1),
        nex.emplace_back(), pos.pb(pos[p] + 1),
        isClone.pb(0);
    for (; ~p && !nex[p].count(c); p = lnk[p])
      nex[p][c] = cur;
    int x = getNex();
    lnk[cur] = x;
    return cur;
  }
  void init(string s) {
    int p = 0;
    for (char x : s) p = add(p, x);
  }  /// add string to automaton
  // inverse links
  void genIlnk() {
    iLnk.resize(N);
    FOR(v, 1, N)
    iLnk[lnk[v]].pb(v);
  }
  // APPLICATIONS
  void getAllOccur(vi& oc, int v) {
    if (!isClone[v]) oc.pb(pos[v]);  // terminal position
    for (auto u : iLnk[v]) getAllOccur(oc, u);
  }
  vi allOccur(
      string s) {  // get all occurrences of s in automaton
    int cur = 0;
    for (char x : s) {
      if (!nex[cur].count(x)) return {};
      cur = nex[cur][x];
    }
    // convert end pos -> start pos
    vi oc;
    getAllOccur(oc, cur);
    for (auto t : oc) t += 1 - SZ(s);
    sort(ALL(oc));
    return oc;
  }
  vector<ll> distinct;
  ll getDistinct(int x) {
    // # distinct strings starting at state x
    if (distinct[x]) return distinct[x];
    distinct[x] = 1;
    for (auto y : nex[x])
      distinct[x] += getDistinct(y.second);
    return distinct[x];
  }
  ll numDistinct() {  // # distinct substrings including
                      // empty
    distinct.resize(N);
    return getDistinct(0);
  }
  ll numDistinct2() {  // assert(numDistinct()==numDistinct2
```

```
        ());
    ll ans = 1;
    FOR(i, 1, N)
    ans += len[i] - len[lnk[i]];
    return ans;
  }
};

SuffixAutomaton S;
vi sa;
string s;
void dfs(int x) {
  if (!S.isClone[x]) sa.pb(SZ(s) - 1 - S.pos[x]);
  vector<pair<char, int>> chr;
  for (auto t : S.iLnk[x])
    chr.pb({s[S.pos[t] - S.len[x]], t});
  sort(ALL(chr));
  for (auto t : chr) dfs(t.second);
}

int main() {
  reverse(ALL(s));
  S.init(s);
  S.genIlnk();
  dfs(0);
}

// Otra implementacion
struct state {
  int len, link;
  map<char, int> next;
};  // clear next!!
state st[100005];
int sz, last;
void sa_init() {
  last = st[0].len = 0;
  sz = 1;
  st[0].link = -1;
}
void sa_extend(char c) {
  int k = sz++, p;
  st[k].len = st[last].len + 1;
  for (p = last; p != -1 && !st[p].next.count(c);
       p = st[p].link)
    st[p].next[c] = k;
  if (p == -1)
    st[k].link = 0;
  else {
    int q = st[p].next[c];
    if (st[p].len + 1 == st[q].len)
      st[k].link = q;
    else {
      int w = sz++;
      st[w].len = st[p].len + 1;
      st[w].next = st[q].next;
      st[w].link = st[q].link;
      for (; p != -1 && st[p].next[c] == q; p = st[p].link)
        st[p].next[c] = w;
      st[q].link = st[k].link = w;
    }
  }
  last = k;
}
```

4.9 Suffix Tree

```
/**
 * Descripcion: Algoritmo de Ukkonen para arbol de sufijos.
 * El sufijo no unico mas largo de S tiene longitud
 * len[p]+lef despues de cada llamada a add. Cada iteracion
 * del bucle dentro de add esta cantidad disminuye en uno
 *
 * Tiempo: O(n log sum)
 */

struct SuffixTree {
  string s;
  int N = 0;
  vi pos, len, lnk;
  vector<map<char, int>> to;

  SuffixTree(string _s) {
    make(-1, 0);
    int p = 0, lef = 0;
    for (char c : _s) add(p, lef, c);
    add(p, lef, '$');
    s.pop_back();  // terminal char
  }

  int make(int POS, int LEN) {  // lnk[x] is meaningful when
    // x!=0 and len[x] != MOD
    pos.pb(POS);
    len.pb(LEN);
    lnk.pb(-1);
    to.emplace_back();
    return N++;
  }
  void add(int& p, int& lef, char c) {  // longest
    // non-unique suffix is at node p with lef extra chars
    s += c;
    ++lef;
    int lst = 0;
    for (; lef; p ? p = lnk[p]
                  : lef--) {  // if p != root then lnk[p]
      // must be defined
      while (lef > 1 && lef > len[to[p][s[SZ(s) - lef]]])
        p = to[p][s[SZ(s) - lef]], lef -= len[p];
      // traverse edges of suffix tree while you can
      char e = s[SZ(s) - lef];
      int& q = to[p][e];
      // next edge of suffix tree
      if (!q)
        q = make(SZ(s) - lef, MOD), lnk[lst] = p, lst = 0;
      // make new edge
      else {
        char t = s[pos[q] + lef - 1];
        if (t == c) {
          lnk[lst] = p;
          return;
        }  // suffix not unique
        int u = make(pos[q], lef - 1);
        // new node for current suffix-1, define its link
        to[u][c] = make(SZ(s) - 1, MOD);
        to[u][t] = q;
        // new, old nodes
        pos[q] += lef - 1;
        if (len[q] != MOD) len[q] -= lef - 1;
        q = u, lnk[lst] = u, lst = u;
      }
    }
  }

  int maxPre(
      string x) {  // max prefix of x which is substring
    for (int p = 0, ind = 0;;) {
      if (ind == SZ(x) || !to[p].count(x[ind])) return ind;
      p = to[p][x[ind]];
      FOR(i, 0, len[p]) {
        if (ind == SZ(x) || x[ind] != s[pos[p] + i])
          return ind;
        ind++;
      }
    }
  }
  vi sa;  // generate suffix array
  void genSa(int x = 0, int Len = 0) {
    if (!SZ(to[x]))
      sa.pb(pos[x] - Len);  // found terminal node
    else
      for (auto t : to[x]) genSa(t.second, Len + len[x]);
  }
};
```

4.10 Trie

```
/*
 * Descripcion: Un trie es una estructura de datos de arbol
 * multidireccional que se utiliza para almacenar cadenas en
 * un alfabeto. La coincidencia de patrones se puede
 * realizar de manera eficiente usando trie
 * Tiempo: O(n)
 */

struct TrieNode {
  unordered_map<char, TrieNode *> children;
  bool isEndOfWord;
  int numPrefix;

  TrieNode() : isEndOfWord(false), numPrefix(0) {}
};

class Trie {
 private:
  TrieNode *root;

 public:
  Trie() { root = new TrieNode(); }

  void insert(string word) {
    TrieNode *curr = root;
    for (char c : word) {
      if (curr->children.find(c) == curr->children.end()) {
        curr->children[c] = new TrieNode();
      }
      curr = curr->children[c];
      curr->numPrefix++;
    }
    curr->isEndOfWord = true;
  }

  bool search(string word) {
    TrieNode *curr = root;
    for (char c : word) {
      if (curr->children.find(c) == curr->children.end()) {
        return false;
      }
      curr = curr->children[c];
    }
    return curr->isEndOfWord;
  }

  bool startsWith(string prefix) {
    TrieNode *curr = root;
    for (char c : prefix) {
      if (curr->children.find(c) == curr->children.end()) {
        return false;
      }
      curr = curr->children[c];
    }
    return true;
  }

  int countPrefix(string prefix) {
    TrieNode *curr = root;
    for (char c : prefix) {
      if (curr->children.find(c) == curr->children.end()) {
        return 0;
      }
      curr = curr->children[c];
    }
    return curr->numPrefix;
  }
};
```

4.11 Z-Algorithm

```
/*
 * Descripcion: La Z-function es un arreglo donde el
```

```
 * elemento i es igual al numero mas grande de caracteres
 * que empiezan desde la posicion i que coincide con el
 * prefijo de S, excepto Z[0] = 0. (abacaba -> 0010301)
 *
 * Tiempo: O(|S|)
 */
vi Z(const string& S) {
  vi z(SZ(S));
  int l = -1, r = -1;
  FOR(i, 1, SZ(S)) {
    z[i] = i >= r ? 0 : min(r - i, z[i - l]);
    while (i + z[i] < SZ(S) && S[i + z[i]] == S[z[i]])
      z[i]++;
    if (i + z[i] > r) l = i, r = i + z[i];
  }
  return z;
}
```

5 Dynamic Programming

5.1 2D Sum

```
/**
 * Descripcion: Calcula rapidamente la suma de una submatriz
 * dadas sus esquinas superior izquierda e inferior derecha
 * (no inclusiva)
 * Uso: SubMatrix<int> m(matrix); m.sum(0, 0,
 * 2, 2); // 4 elementos superiores
 * Tiempo: O(n * m) en
 * preprocesamiento y O(1) por query
 */
template <class T>
struct SubMatrix {
  vector<vector<T>> p;
  SubMatrix(vector<vector<T>>& v) {
    int R = sz(v), C = sz(v[0]);
    p.assign(R + 1, vector<T>(C + 1));
    FOR(r, 0, R)
    FOR(c, 0, C)
    p[r + 1][c + 1] =
        v[r][c] + p[r][c + 1] + p[r + 1][c] - p[r][c];
  }
  T sum(int u, int l, int d, int r) {
    return p[d][r] - p[d][l] - p[u][r] + p[u][l];
  }
};
```

5.2 Tecnica con Deque

```
/**
 * Descripcion: algoritmo que resuelve el problema de el
 * minimo o maximo valor de cada sub-array de longitud fija.
 * Enunciado:
 * Dado un arreglo de numeros A de longitud n y un numero k
 * <= n. Encuentra el minimo para cada sub-array contiguo de
 * longitud k. La estrategia se basa en el uso de una bicola
 * monotona, en donde en cada iteracion sacamos del final de
 * la bicola hasta que este vacia o nos encontremos con un
 * A[j] > A[i], luego agregamos i, manteniendose de manera
 * decreciente, si el frente se sale del rango, lo sacamos y
 * el nuevo frente seria el mayor en el rango (A[i]...A[i +
 * k - 1]). Este algoritmo gana fuerza cuando se generaliza
 * a mas dimensiones: digamos que queremos el mayor en una
 * sub-matriz dada, se puede precalcular el B para cada fila
 * y luego volvemos a correr el algoritmo sobre dichos
 * valores. Retorna un vector B, en donde B[i] = j, tal que
 * A[j] >= A[i], ..., A[i + k - 1]
 * Tiempo: O(n)
 */

vector<int> solve(vector<int>& A, int k) {
  vector<int> B(A.size() - k + 1);
  deque<int> dq;
  for (int i = 0; i < A.size(); i++) {
    while (!dq.empty() && A[dq.back()] <= A[i])
      dq.pop_back();
    dq.pb(i);
    if (dq.front() <= i - k) dq.pop_front();

    if (i + 1 >= k) B[i + 1 - k] = A[dq.front()];
  }
}
```

5.3 DP con digitos

```
/**
 * Descripcion: algoritmo que resuelve un problema de DP de
 * digitos. La DP de digitos se requiere cuando se trabaja
 * sobre cadenas (normalmente numeros) de una gran cantidad
 * de digitos y se requiere saber cuantos numeros en un
 * rango cumplen con cierta propiedad. Enunciado del
 * problema resuelto: Dada una cadena s que contiene numeros
 * y caracteres ? encontrar el minimo entero, tal que se
 * forme asignandole valores a los ? y ademas sea divisible
 * por D; si no existe, imprimir un *
 * Tiempo: O(n^2)
 */

string s;
int D;
stack<int> st;

bool dp[MAXN][MAXN];  // He pasado por aqui?
bool solve(int i, int residuo) {
  if (dp[i][residuo]) return false;
  if (i == s.length()) return residuo == 0;

  if (s[i] == '?') {
    for (int k = (i == 0); k <= 9; k++) {
      if (solve(i + 1, (residuo * 10 + k) % D)) {
        st.push(k);
        return true;
      }
    }
  } else {
    if (solve(i + 1, (residuo * 10 + (s[i] - '0')) % D)) {
      st.push(s[i] - '0');
      return true;
    }
  }
  dp[i][residuo] = true;
  return false;
}

int main() {
  cin >> s >> D;

  if (solve(0, 0)) {
    while (!st.empty()) {
      cout << st.top();
      st.pop();
    }
    cout << ENDL;
  } else
    cout << "*\n";

  return 0;
}
```

5.4 Knapsack

```
/**
 * Descripcion: algoritmo para resolver el problema de la
 * mochila: se cuenta con una coleccion de N objetos donde
 * cada uno tiene un peso y un valor asignado, y una mochila
 * con capacidad maxima C. Se necesita maximizar la suma de
 * valores que se puede lograr sin que se exceda C.
 * Tiempo:
 * O(NC)
 */

int peso[MAXN], valor[MAXN], dp[MAXN][MAXC];
int N, C;

int solve(int i, int c) {
  if (c < 0) return -INF;
  if (i == N) return 0;
  int &ans = dp[i][c];
  if (ans != -1) return ans;

  return dp[i][c] =
             max(solve(i + 1, c), opcion2,
                 valor[i] + solve(i + 1, c - peso[i]));
}
```

5.5 Longest Increasing Subsequence

```
/**
 * Descripcion: algoritmo para resolver el problema de la
 * subsecuencia creciente mas larga de un arreglo (LIS) a
 * partir de una estrategia de divide y venceras. Si no
 * es necesario recuperar la subsecuencia, ignorar p.
 *
 * Tiempo: O(n log n)
 */

int n, nums[MAX], L[MAX], L_id[MAX], p[MAX];

void print_LIS(int i) {  // backtracking routine
  if (p[i] == -1) {
    cout << A[i];
    return;
  }                   // base case
  print_LIS(p[i]);  // backtrack
  cout << nums[i];
}

int solve_LIS() {
  int lis_sz = 0, lis_end = 0;
  for (int i = 0; i < n; i++) {
    L[i] = L_id[i] = 0;
    p[i] = -1;
  }

  for (int i = 0; i < n; i++) {
    int pos = lower_bound(L, L + lis_sz, nums[i]) - L;
    L[pos] = nums[i];
    L_id[pos] = i;

    p[i] = pos ? L_id[pos - 1] : -1;

    if (pos == lis_sz) {
      lis_sz = pos + 1;
      lis_end = i;
    }
  }
  return lis_sz;
}
```

5.6 Monotonic Stack

```
/*
 * Descripcion: Usando la tecnica de la pila monotona para
 * calcular para cada indice, el elemento menor a la
 * izquierda
 * Tiempo: O(n)
 */

int main() {
  ios_base::sync_with_stdio(0);
  cin.tie(nullptr);

  int n = 12,
      heights[n] = {1, 8, 4, 9, 9, 10, 3, 2, 4, 8, 1, 13},
      leftSmaller[n];
  stack<int> st;
  FOR(i, 0, n) {
    while (!st.empty() && heights[st.top()] > heights[i])
      st.pop();
    if (st.empty())
      leftSmaller[i] = -1;
    else
      leftSmaller[i] = st.top();
    st.push(i);
  }
}
```

5.7 Travelling Salesman Problem

```
/**
 * Descripcion: algoritmo para resolver el problema del
 * viajero (TSP): consiste en encontrar un recorrido que
 * visite todos los vertices del grafo, sin repeticiones y
 * con el costo minimo. Este codigo resuelve una variante
 * del TSP donde se puede comenzar en cualquier vertice y no
 * necesita volver al inicial.
 * Tiempo: O(2^n * n)
 */

constexpr int MAX_NODES = 15;
int n, dist[MAX_NODES][MAX_NODES],
    dp[MAX_NODES][1 << (MAX_NODES + 1)];

int solve(int i, int mask) {
  if (mask == (1 << n) - 1) return 0;
  int &ans = dp[i][mask];
  if (ans != -1) return ans;

  ans = INF;
  for (int k = 0; k < n; k++)
    if ((mask & (1 << k)) == 0)
      ans =
          min(ans, solve(k, mask | (1 << k)) + dist[i][k]);
  return ans;
}

int solveTSP() {
  int ans = INF;
  for (int i = 0; i < n; i++)
    ans = min(ans, solve(i, (1 << (i))));
  return ans;
}
```

6 Graphs

6.1 2SAT

```
/**
 * Descripcion: sirve para la busqueda de componentes
 * fuertemente conexos (SCC) Un SCC se define de la
 * siguiente manera: si elegimos cualquier par de vertices u
 * y v en el SCC, podemos encontrar un camino de u a v y
 * viceversa Explicacion: La idea basica del algoritmo de
 * Tarjan es que los SCC forman subarboles en el arbol de
 * expansion de la DFS. Ademas de calcular tin(u) y low(u)
 * para cada vertice, anadimos el vertice u al final de una
 * pila y mantenemos la informacion de que vertices estan
 * siendo explorados, mediante vi vis. Solo los vertices que
 * estan marcados como vis (parte del SCC actual) pueden
 * actualizar low(u). Ahora, si tenemos el vertice u en este
 * arbol de expansion DFS con low(u) = tin(u), podemos
 * concluir que u es la raiz de un SCC y los miembros de
 * estos SCC se pueden identificar obteniendo el contenido
 * actual de la pila, hasta que volvamos a llegar al vertice
 * u. Retorna el vector de los SCC, donde SCC[i] es el
 * vector de los nodos del i-esimo SCC
 * Tiempo: O(V + E)
 */
vector<vi> tarjan(vector<vi>& g) {
  int n = SZ(g), timer = 0;
  vector<vi> scc;
  vi tin(n, -1), low(n, 0), vis(n, 0);
  stack<int> st;
  auto dfs = [&](auto self, int u) -> void {
    tin[u] = low[u] = timer++;
    st.push(u);
    vis[u] = 1;
    for (int v : g[u]) {
      if (tin[v] == -1) self(self, v);
      if (vis[v]) low[u] = min(low[u], low[v]);
    }
    if (low[u] == tin[u]) {
      scc.pb({});
      while (1) {
        int v = st.top();
        st.pop();
        vis[v] = 0;
        scc.back().pb(v);
        if (u == v) break;
      }
    }
  };
  FOR(i, 0, n) if (tin[i] == -1) dfs(dfs, i);
  return scc;
}
```

6.2 Bridges Detection

```
/**
 * Descripcion: sirve para la busqueda de componentes
 * fuertemente conexos (SCC) Un SCC se define de la
 * siguiente manera: si elegimos cualquier par de vertices u
 * y v en el SCC, podemos encontrar un camino de u a v y
 * viceversa Explicacion: La idea basica del algoritmo de
 * Tarjan es que los SCC forman subarboles en el arbol de
 * expansion de la DFS. Ademas de calcular tin(u) y low(u)
 * para cada vertice, anadimos el vertice u al final de una
 * pila y mantenemos la informacion de que vertices estan
 * siendo explorados, mediante vi vis. Solo los vertices que
 * estan marcados como vis (parte del SCC actual) pueden
 * actualizar low(u). Ahora, si tenemos el vertice u en este
 * arbol de expansion DFS con low(u) = tin(u), podemos
 * concluir que u es la raiz de un SCC y los miembros de
 * estos SCC se pueden identificar obteniendo el contenido
 * actual de la pila, hasta que volvamos a llegar al vertice
 * u. Retorna el vector de los SCC, donde SCC[i] es el
 * vector de los nodos del i-esimo SCC
 * Tiempo: O(V + E)
 */
vector<vi> tarjan(vector<vi>& g) {
  int n = SZ(g), timer = 0;
  vector<vi> scc;
  vi tin(n, -1), low(n, 0), vis(n, 0);
  stack<int> st;
  auto dfs = [&](auto self, int u) -> void {
    tin[u] = low[u] = timer++;
    st.push(u);
    vis[u] = 1;
    for (int v : g[u]) {
      if (tin[v] == -1) self(self, v);
      if (vis[v]) low[u] = min(low[u], low[v]);
    }
    if (low[u] == tin[u]) {
      scc.pb({});
      while (1) {
        int v = st.top();
        st.pop();
        vis[v] = 0;
        scc.back().pb(v);
        if (u == v) break;
      }
    }
  };
  FOR(i, 0, n) if (tin[i] == -1) dfs(dfs, i);
  return scc;
}
```

6.3 Kosaraju (SCC)

```
/**
 * Descripcion: sirve para la busqueda de componentes
 * fuertemente conexos (SCC) Un SCC se define de la
 * siguiente manera: si elegimos cualquier par de vertices u
 * y v en el SCC, podemos encontrar un camino de u a v y
 * viceversa Explicacion: La idea basica del algoritmo de
 * Tarjan es que los SCC forman subarboles en el arbol de
 * expansion de la DFS. Ademas de calcular tin(u) y low(u)
 * para cada vertice, anadimos el vertice u al final de una
 * pila y mantenemos la informacion de que vertices estan
 * siendo explorados, mediante vi vis. Solo los vertices que
 * estan marcados como vis (parte del SCC actual) pueden
 * actualizar low(u). Ahora, si tenemos el vertice u en este
 * arbol de expansion DFS con low(u) = tin(u), podemos
 * concluir que u es la raiz de un SCC y los miembros de
 * estos SCC se pueden identificar obteniendo el contenido
 * actual de la pila, hasta que volvamos a llegar al vertice
 * u. Retorna el vector de los SCC, donde SCC[i] es el
 * vector de los nodos del i-esimo SCC
 * Tiempo: O(V + E)
 */
vector<vi> tarjan(vector<vi>& g) {
  int n = SZ(g), timer = 0;
  vector<vi> scc;
  vi tin(n, -1), low(n, 0), vis(n, 0);
  stack<int> st;
  auto dfs = [&](auto self, int u) -> void {
    tin[u] = low[u] = timer++;
    st.push(u);
    vis[u] = 1;
    for (int v : g[u]) {
      if (tin[v] == -1) self(self, v);
      if (vis[v]) low[u] = min(low[u], low[v]);
    }
    if (low[u] == tin[u]) {
      scc.pb({});
      while (1) {
        int v = st.top();
        st.pop();
        vis[v] = 0;
        scc.back().pb(v);
        if (u == v) break;
      }
    }
  };
  FOR(i, 0, n) if (tin[i] == -1) dfs(dfs, i);
  return scc;
}
```

6.4 Tarjan (SCC)

```
/**
 * Descripcion: sirve para la busqueda de componentes
 * fuertemente conexos (SCC) Un SCC se define de la
 * siguiente manera: si elegimos cualquier par de vertices u
 * y v en el SCC, podemos encontrar un camino de u a v y
 * viceversa Explicacion: La idea basica del algoritmo de
 * Tarjan es que los SCC forman subarboles en el arbol de
 * expansion de la DFS. Ademas de calcular tin(u) y low(u)
 * para cada vertice, anadimos el vertice u al final de una
 * pila y mantenemos la informacion de que vertices estan
 * siendo explorados, mediante vi vis. Solo los vertices que
 * estan marcados como vis (parte del SCC actual) pueden
 * actualizar low(u). Ahora, si tenemos el vertice u en este
 * arbol de expansion DFS con low(u) = tin(u), podemos
 * concluir que u es la raiz de un SCC y los miembros de
 * estos SCC se pueden identificar obteniendo el contenido
 * actual de la pila, hasta que volvamos a llegar al vertice
 * u. Retorna el vector de los SCC, donde SCC[i] es el
 * vector de los nodos del i-esimo SCC
 * Tiempo: O(V + E)
 */
vector<vi> tarjan(vector<vi>& g) {
  int n = SZ(g), timer = 0;
  vector<vi> scc;
  vi tin(n, -1), low(n, 0), vis(n, 0);
  stack<int> st;
  auto dfs = [&](auto self, int u) -> void {
    tin[u] = low[u] = timer++;
    st.push(u);
    vis[u] = 1;
    for (int v : g[u]) {
      if (tin[v] == -1) self(self, v);
      if (vis[v]) low[u] = min(low[u], low[v]);
    }
    if (low[u] == tin[u]) {
      scc.pb({});
      while (1) {
        int v = st.top();
        st.pop();
        vis[v] = 0;
        scc.back().pb(v);
        if (u == v) break;
      }
    }
  };
  FOR(i, 0, n) if (tin[i] == -1) dfs(dfs, i);
  return scc;
}
```

6.5 General Matching

```
/**
 * Descripcion: Algoritmo simple para maximo emparejamiento
 * bipartito. el grafo g debe de ser una lista de los
 * vecinos de la particion izquierda y m el numero de nodos
 * en la particion derecha. Retorna (Numero de
 * emparejamientos, btoa[]) donde btoa[i] sera el
 * emparejamiento para el vertice i del lado derecho o -1 si
 * no lo tiene
 * Tiempo: O(VE)
 */
int kuhn(vector<vi>& g, int m) {
  vi vis, btoa(m, -1);
```

```
  auto dfs = [&](auto self, int j) -> bool {
    if (btoa[j] == -1) return 1;
    vis[j] = 1;
    int di = btoa[j];
    for (int e : g[di])
      if (!vis[e] && self(self, e)) {
        btoa[e] = di;
        return 1;
      }
    return 0;
  };
  FOR(i, 0, SZ(g)) {
    vis.assign(SZ(btoa), 0);
    for (int j : g[i])
      if (dfs(dfs, j)) {
        btoa[j] = i;
        break;
      }
  }
  return {SZ(btoa) - (int)count(ALL(btoa), -1), btoa};
}
```

6.6 Hopcroft Karp

```
/**
 * Descripcion: Algoritmo simple para maximo emparejamiento
 * bipartito. el grafo g debe de ser una lista de los
 * vecinos de la particion izquierda y m el numero de nodos
 * en la particion derecha. Retorna (Numero de
 * emparejamientos, btoa[]) donde btoa[i] sera el
 * emparejamiento para el vertice i del lado derecho o -1 si
 * no lo tiene
 * Tiempo: O(VE)
 */
int kuhn(vector<vi>& g, int m) {
  vi vis, btoa(m, -1);
  auto dfs = [&](auto self, int j) -> bool {
    if (btoa[j] == -1) return 1;
    vis[j] = 1;
    int di = btoa[j];
    for (int e : g[di])
      if (!vis[e] && self(self, e)) {
        btoa[e] = di;
        return 1;
      }
    return 0;
  };
  FOR(i, 0, SZ(g)) {
    vis.assign(SZ(btoa), 0);
    for (int j : g[i])
      if (dfs(dfs, j)) {
        btoa[j] = i;
        break;
      }
  }
  return {SZ(btoa) - (int)count(ALL(btoa), -1), btoa};
}
```

6.7 Hungaro

```
/**
 * Descripcion: Algoritmo simple para maximo emparejamiento
 * bipartito. el grafo g debe de ser una lista de los
 * vecinos de la particion izquierda y m el numero de nodos
 * en la particion derecha. Retorna (Numero de
 * emparejamientos, btoa[]) donde btoa[i] sera el
 * emparejamiento para el vertice i del lado derecho o -1 si
 * no lo tiene
 * Tiempo: O(VE)
 */
int kuhn(vector<vi>& g, int m) {
  vi vis, btoa(m, -1);
```

```
  auto dfs = [&](auto self, int j) -> bool {
    if (btoa[j] == -1) return 1;
    vis[j] = 1;
    int di = btoa[j];
    for (int e : g[di])
      if (!vis[e] && self(self, e)) {
        btoa[e] = di;
        return 1;
      }
    return 0;
  };
  FOR(i, 0, SZ(g)) {
    vis.assign(SZ(btoa), 0);
    for (int j : g[i])
      if (dfs(dfs, j)) {
        btoa[j] = i;
        break;
      }
  }
  return {SZ(btoa) - (int)count(ALL(btoa), -1), btoa};
}
```

6.8 Kuhn

```
/**
 * Descripcion: Algoritmo simple para maximo emparejamiento
 * bipartito. el grafo g debe de ser una lista de los
 * vecinos de la particion izquierda y m el numero de nodos
 * en la particion derecha. Retorna (Numero de
 * emparejamientos, btoa[]) donde btoa[i] sera el
 * emparejamiento para el vertice i del lado derecho o -1 si
 * no lo tiene
 * Tiempo: O(VE)
 */
int kuhn(vector<vi>& g, int m) {
  vi vis, btoa(m, -1);
  auto dfs = [&](auto self, int j) -> bool {
    if (btoa[j] == -1) return 1;
    vis[j] = 1;
    int di = btoa[j];
    for (int e : g[di])
      if (!vis[e] && self(self, e)) {
        btoa[e] = di;
        return 1;
      }
    return 0;
  };
  FOR(i, 0, SZ(g)) {
    vis.assign(SZ(btoa), 0);
    for (int j : g[i])
      if (dfs(dfs, j)) {
        btoa[j] = i;
        break;
      }
  }
  return {SZ(btoa) - (int)count(ALL(btoa), -1), btoa};
}
```

6.9 Kruskal (MST)

```
/**
 * Descripcion: tiene como principal funcion calcular la
 * suma del peso de las aristas del arbol minimo de
 * expansion (MST) de un grafo, la estrategia es ir
 * construyendo gradualmente el MST, se inicia con un nodo
 * arbitrario y se agregan sus aristas con nodos que no
 * hayan sido agregados con anterioridad y se va tomando la
 * de menor peso hasta completar el MST.
 * Tiempo: O(E log E)
 */
int prim(vector<vector<pi>>& g) {
  vector<bool> taken(SZ(g), 0);
```

```
  priority_queue<pi> pq;

  auto process = [&](int u) -> void {
    taken[u] = 1;
    for (auto& [v, w] : g[u])
      if (!taken[v]) pq.push({-w, v});
  };

  process(0);
  int totalWeight = 0, takenEdges = 0;
  while (!pq.empty() && takenEdges != SZ(g) - 1) {
    auto [w, u] = pq.top();
    pq.pop();

    if (taken[u]) continue;

    totalWeight -= w;
    process(u);
    ++takenEdges;
  }
  return totalWeight;
}
```

6.10 Prim (MST)

```
/**
 * Descripcion: tiene como principal funcion calcular la
 * suma del peso de las aristas del arbol minimo de
 * expansion (MST) de un grafo, la estrategia es ir
 * construyendo gradualmente el MST, se inicia con un nodo
 * arbitrario y se agregan sus aristas con nodos que no
 * hayan sido agregados con anterioridad y se va tomando la
 * de menor peso hasta completar el MST.
 * Tiempo: O(E log E)
 */
int prim(vector<vector<pi>>& g) {
  vector<bool> taken(SZ(g), 0);
  priority_queue<pi> pq;

  auto process = [&](int u) -> void {
    taken[u] = 1;
    for (auto& [v, w] : g[u])
      if (!taken[v]) pq.push({-w, v});
  };

  process(0);
  int totalWeight = 0, takenEdges = 0;
  while (!pq.empty() && takenEdges != SZ(g) - 1) {
    auto [w, u] = pq.top();
    pq.pop();

    if (taken[u]) continue;

    totalWeight -= w;
    process(u);
    ++takenEdges;
  }
  return totalWeight;
}
```

6.11 Dinic

```
/**
 * Descripcion: algoritmo push-relabel para calcular el
 * flujo maximo en un grafo, bastante rapido en la practica
 *
 * Tiempo: $O(V^2\sqrt E)$
 */

template <typename T>
struct PushRelabel {
  struct Edge {
```

```
    int dest, back;
    T f, c;
  };
  vector<vector<Edge>> g;
  vector<T> ec;
  vector<Edge*> cur;
  vector<vi> hs;
  vi H;
  PushRelabel(int n)
      : g(n), ec(n), cur(n), hs(2 * n), H(n) {}
  void addEdge(int s, int t, T cap, T rcap = 0) {
    if (s == t) return;
    g[s].push_back({t, SZ(g[t]), 0, cap});
    g[t].push_back({s, SZ(g[s]) - 1, 0, rcap});
  }
  void addFlow(Edge& e, T f) {
    Edge& back = g[e.dest][e.back];
    if (!ec[e.dest] && f) hs[H[e.dest]].push_back(e.dest);
    e.f += f;
    e.c -= f;
    ec[e.dest] += f;
    back.f -= f;
    back.c += f;
    ec[back.dest] -= f;
  }
  T calc(int s, int t) {
    int v = SZ(g);
    H[s] = v;
    ec[t] = 1;
    vi co(2 * v);
    co[0] = v - 1;
    FOR(i, 0, v) cur[i] = g[i].data();
    for (Edge& e : g[s]) addFlow(e, e.c);
    for (int hi = 0;;) {
      while (hs[hi].empty())
        if (!hi--) return -ec[s];
      int u = hs[hi].back();
      hs[hi].pop_back();
      while (ec[u] > 0)
        if (cur[u] ==
            g[u].data() + SZ(g[u])) {  // discharge u
          H[u] = 1e9;
          for (Edge& e : g[u])
            if (e.c && H[u] > H[e.dest] + 1)
              H[u] = H[e.dest] + 1, cur[u] = &e;
          if (++co[H[u]], !--co[hi] && hi < v)
            FOR(i, 0, v)
            if (hi < H[i] && H[i] < v)-- co[H[i]],
                H[i] = v + 1;
          hi = H[u];
        } else if (cur[u]->c && H[u] == H[cur[u]->dest] + 1)
          addFlow(*cur[u], min(ec[u], cur[u]->c));
        else
          ++cur[u];
    }
  }
  bool leftOfMinCut(int a) { return H[a] >= SZ(g); }
};
```

6.12 Johnson

```
/**
 * Descripcion: algoritmo push-relabel para calcular el
 * flujo maximo en un grafo, bastante rapido en la practica
 *
 * Tiempo: $O(V^2\sqrt E)$
 */

template <typename T>
struct PushRelabel {
  struct Edge {
    int dest, back;
    T f, c;
  };
  vector<vector<Edge>> g;
  vector<T> ec;
  vector<Edge*> cur;
  vector<vi> hs;
  vi H;
  PushRelabel(int n)
      : g(n), ec(n), cur(n), hs(2 * n), H(n) {}
  void addEdge(int s, int t, T cap, T rcap = 0) {
    if (s == t) return;
    g[s].push_back({t, SZ(g[t]), 0, cap});
    g[t].push_back({s, SZ(g[s]) - 1, 0, rcap});
  }
  void addFlow(Edge& e, T f) {
    Edge& back = g[e.dest][e.back];
    if (!ec[e.dest] && f) hs[H[e.dest]].push_back(e.dest);
    e.f += f;
    e.c -= f;
    ec[e.dest] += f;
    back.f -= f;
    back.c += f;
    ec[back.dest] -= f;
  }
  T calc(int s, int t) {
    int v = SZ(g);
    H[s] = v;
    ec[t] = 1;
    vi co(2 * v);
    co[0] = v - 1;
    FOR(i, 0, v) cur[i] = g[i].data();
    for (Edge& e : g[s]) addFlow(e, e.c);
    for (int hi = 0;;) {
      while (hs[hi].empty())
        if (!hi--) return -ec[s];
      int u = hs[hi].back();
      hs[hi].pop_back();
      while (ec[u] > 0)
        if (cur[u] ==
            g[u].data() + SZ(g[u])) {  // discharge u
          H[u] = 1e9;
          for (Edge& e : g[u])
            if (e.c && H[u] > H[e.dest] + 1)
              H[u] = H[e.dest] + 1, cur[u] = &e;
          if (++co[H[u]], !--co[hi] && hi < v)
            FOR(i, 0, v)
            if (hi < H[i] && H[i] < v)-- co[H[i]],
                H[i] = v + 1;
          hi = H[u];
        } else if (cur[u]->c && H[u] == H[cur[u]->dest] + 1)
          addFlow(*cur[u], min(ec[u], cur[u]->c));
        else
          ++cur[u];
    }
  }
  bool leftOfMinCut(int a) { return H[a] >= SZ(g); }
};
```

6.13 Min Cost Max Flow

```
/**
 * Descripcion: algoritmo push-relabel para calcular el
 * flujo maximo en un grafo, bastante rapido en la practica
 *
 * Tiempo: $O(V^2\sqrt E)$
 */

template <typename T>
struct PushRelabel {
  struct Edge {
    int dest, back;
    T f, c;
  };
  vector<vector<Edge>> g;
  vector<T> ec;
  vector<Edge*> cur;
  vector<vi> hs;
  vi H;
  PushRelabel(int n)
      : g(n), ec(n), cur(n), hs(2 * n), H(n) {}
  void addEdge(int s, int t, T cap, T rcap = 0) {
    if (s == t) return;
    g[s].push_back({t, SZ(g[t]), 0, cap});
    g[t].push_back({s, SZ(g[s]) - 1, 0, rcap});
  }
  void addFlow(Edge& e, T f) {
    Edge& back = g[e.dest][e.back];
    if (!ec[e.dest] && f) hs[H[e.dest]].push_back(e.dest);
    e.f += f;
    e.c -= f;
    ec[e.dest] += f;
    back.f -= f;
    back.c += f;
    ec[back.dest] -= f;
  }
  T calc(int s, int t) {
    int v = SZ(g);
    H[s] = v;
    ec[t] = 1;
    vi co(2 * v);
    co[0] = v - 1;
    FOR(i, 0, v) cur[i] = g[i].data();
    for (Edge& e : g[s]) addFlow(e, e.c);
    for (int hi = 0;;) {
      while (hs[hi].empty())
        if (!hi--) return -ec[s];
      int u = hs[hi].back();
      hs[hi].pop_back();
      while (ec[u] > 0)
        if (cur[u] ==
            g[u].data() + SZ(g[u])) {  // discharge u
          H[u] = 1e9;
          for (Edge& e : g[u])
            if (e.c && H[u] > H[e.dest] + 1)
              H[u] = H[e.dest] + 1, cur[u] = &e;
          if (++co[H[u]], !--co[hi] && hi < v)
            FOR(i, 0, v)
            if (hi < H[i] && H[i] < v)-- co[H[i]],
                H[i] = v + 1;
          hi = H[u];
        } else if (cur[u]->c && H[u] == H[cur[u]->dest] + 1)
          addFlow(*cur[u], min(ec[u], cur[u]->c));
        else
          ++cur[u];
    }
  }
  bool leftOfMinCut(int a) { return H[a] >= SZ(g); }
};
```

6.14 Push Relabel

```
/**
 * Descripcion: algoritmo push-relabel para calcular el
 * flujo maximo en un grafo, bastante rapido en la practica
 *
 * Tiempo: $O(V^2\sqrt E)$
 */

template <typename T>
struct PushRelabel {
  struct Edge {
    int dest, back;
    T f, c;
  };
  vector<vector<Edge>> g;
  vector<T> ec;
  vector<Edge*> cur;
  vector<vi> hs;
  vi H;
  PushRelabel(int n)
      : g(n), ec(n), cur(n), hs(2 * n), H(n) {}
  void addEdge(int s, int t, T cap, T rcap = 0) {
    if (s == t) return;
    g[s].push_back({t, SZ(g[t]), 0, cap});
    g[t].push_back({s, SZ(g[s]) - 1, 0, rcap});
  }
```

```
  void addFlow(Edge& e, T f) {
    Edge& back = g[e.dest][e.back];
    if (!ec[e.dest] && f) hs[H[e.dest]].push_back(e.dest);
    e.f += f;
    e.c -= f;
    ec[e.dest] += f;
    back.f -= f;
    back.c += f;
    ec[back.dest] -= f;
  }
  T calc(int s, int t) {
    int v = SZ(g);
    H[s] = v;
    ec[t] = 1;
    vi co(2 * v);
    co[0] = v - 1;
    FOR(i, 0, v) cur[i] = g[i].data();
    for (Edge& e : g[s]) addFlow(e, e.c);
    for (int hi = 0;;) {
      while (hs[hi].empty())
        if (!hi--) return -ec[s];
      int u = hs[hi].back();
      hs[hi].pop_back();
      while (ec[u] > 0)
        if (cur[u] ==
            g[u].data() + SZ(g[u])) {  // discharge u
          H[u] = 1e9;
          for (Edge& e : g[u])
            if (e.c && H[u] > H[e.dest] + 1)
              H[u] = H[e.dest] + 1, cur[u] = &e;
          if (++co[H[u]], !--co[hi] && hi < v)
            FOR(i, 0, v)
            if (hi < H[i] && H[i] < v)-- co[H[i]],
              H[i] = v + 1;
          hi = H[u];
        } else if (cur[u]->c && H[u] == H[cur[u]->dest] + 1)
          addFlow(*cur[u], min(ec[u], cur[u]->c));
        else
          ++cur[u];
    }
  }
  bool leftOfMinCut(int a) { return H[a] >= SZ(g); }
};
```

6.15 Bellman-Ford

```
/**
 * Descripcion: modifica la matriz de adyacencia
 * graph[n][n], tal que graph[i][j] pasa a indicar el costo
 * minimo para ir desde el nodo i al j, para cualquier (i,
 * j).
 * Tiempo: O(n^3)
 */
int graph[MAXN][MAXN];
int p[MAXN][MAXN];  // Guardar camino

void floydWarshall() {
  FOR(i, 0, N) {  // Inicializar el camino
    FOR(j, 0, N) { p[i][j] = i; }
  }

  FOR(k, 0, N) {
    FOR(i, 0, N) {
      FOR(j, 0, N) {
        if (graph[i][k] + graph[k][j] <
            graph[i][j])  // Solo utilizar si necesitas el
                          // camino
          p[i][j] = p[k][j];

        graph[i][j] =
            min(graph[i][j], graph[i][k] + graph[k][j]);
      }
    }
  }
}
```

```
void printPath(int i, int j) {
  if (i != j) printPath(i, p[i][j]);
  cout << j << " ";
}
```

6.16 Dijkstra

```
/**
 * Descripcion: modifica la matriz de adyacencia
 * graph[n][n], tal que graph[i][j] pasa a indicar el costo
 * minimo para ir desde el nodo i al j, para cualquier (i,
 * j).
 * Tiempo: O(n^3)
 */
int graph[MAXN][MAXN];
int p[MAXN][MAXN];  // Guardar camino

void floydWarshall() {
  FOR(i, 0, N) {  // Inicializar el camino
    FOR(j, 0, N) { p[i][j] = i; }
  }

  FOR(k, 0, N) {
    FOR(i, 0, N) {
      FOR(j, 0, N) {
        if (graph[i][k] + graph[k][j] <
            graph[i][j])  // Solo utilizar si necesitas el
                          // camino
          p[i][j] = p[k][j];

        graph[i][j] =
            min(graph[i][j], graph[i][k] + graph[k][j]);
      }
    }
  }
}

void printPath(int i, int j) {
  if (i != j) printPath(i, p[i][j]);
  cout << j << " ";
}
```

6.17 Floyd-Warshall

```
/**
 * Descripcion: modifica la matriz de adyacencia
 * graph[n][n], tal que graph[i][j] pasa a indicar el costo
 * minimo para ir desde el nodo i al j, para cualquier (i,
 * j).
 * Tiempo: O(n^3)
 */
int graph[MAXN][MAXN];
int p[MAXN][MAXN];  // Guardar camino

void floydWarshall() {
  FOR(i, 0, N) {  // Inicializar el camino
    FOR(j, 0, N) { p[i][j] = i; }
  }

  FOR(k, 0, N) {
    FOR(i, 0, N) {
      FOR(j, 0, N) {
        if (graph[i][k] + graph[k][j] <
            graph[i][j])  // Solo utilizar si necesitas el
                          // camino
          p[i][j] = p[k][j];

        graph[i][j] =
            min(graph[i][j], graph[i][k] + graph[k][j]);
      }
    }
  }
```

```
}

void printPath(int i, int j) {
  if (i != j) printPath(i, p[i][j]);
  cout << j << " ";
}
```

6.18 Binary Lifting LCA

```
/**
 * Descripcion: algoritmo para obtener el orden topologico
 * de un grafo dirigido, definido como el ordenamiento de
 * sus vertices tal que para cada arista (u, v), u este
 * antes que v en el ordenamiento. Si existen ciclos, dicho
 * ordenamiento no existe.
 *
 * Tiempo: O(V + E)
 */

int V;
vi graph[MAXN];
vi sorted_nodes;
bool visited[MAXN];

void dfs(int u) {
  visited[u] = true;
  for (auto v : graph[u])
    if (!visited[v]) dfs(v);
  sorted_nodes.push(u);
}

void toposort() {
  for (int i = 0; i < V; i++)
    if (!visited[i]) dfs(i);
  reverse(ALL(sorted_nodes));

  assert(sorted_nodes.size() == V);
}

void lexicographic_toposort() {
  priority_queue<int> q;
  for (int i = 0; i < V; i++)
    if (in_degree[i] == 0) q.push(-i);

  while (!q.empty()) {
    int u = -q.top();
    q.pop();
    sorted_nodes.push_back(u);
    for (int v : graph[u]) {
      in_degree[v]--;
      if (in_degree[v] == 0) q.push(-v);
    }
  }

  assert(sorted_nodes.size() == V);
}
```

6.19 Centroid Decomposition

```
/**
 * Descripcion: algoritmo para obtener el orden topologico
 * de un grafo dirigido, definido como el ordenamiento de
 * sus vertices tal que para cada arista (u, v), u este
 * antes que v en el ordenamiento. Si existen ciclos, dicho
 * ordenamiento no existe.
 *
 * Tiempo: O(V + E)
 */

int V;
vi graph[MAXN];
vi sorted_nodes;
```

```
bool visited[MAXN];

void dfs(int u) {
  visited[u] = true;
  for (auto v : graph[u])
    if (!visited[v]) dfs(v);
  sorted_nodes.push(u);
}

void toposort() {
  for (int i = 0; i < V; i++)
    if (!visited[i]) dfs(i);
  reverse(ALL(sorted_nodes));

  assert(sorted_nodes.size() == V);
}

void lexicographic_toposort() {
  priority_queue<int> q;
  for (int i = 0; i < V; i++)
    if (in_degree[i] == 0) q.push(-i);

  while (!q.empty()) {
    int u = -q.top();
    q.pop();
    sorted_nodes.push_back(u);
    for (int v : graph[u]) {
      in_degree[v]--;
      if (in_degree[v] == 0) q.push(-v);
    }
  }

  assert(sorted_nodes.size() == V);
}
```

6.20 Euler Tour

```
/**
 * Descripcion: algoritmo para obtener el orden topologico
 * de un grafo dirigido, definido como el ordenamiento de
 * sus vertices tal que para cada arista (u, v), u este
 * antes que v en el ordenamiento. Si existen ciclos, dicho
 * ordenamiento no existe.
 *
 * Tiempo: O(V + E)
 */

int V;
vi graph[MAXN];
vi sorted_nodes;
bool visited[MAXN];

void dfs(int u) {
  visited[u] = true;
  for (auto v : graph[u])
    if (!visited[v]) dfs(v);
  sorted_nodes.push(u);
}

void toposort() {
  for (int i = 0; i < V; i++)
    if (!visited[i]) dfs(i);
  reverse(ALL(sorted_nodes));

  assert(sorted_nodes.size() == V);
}

void lexicographic_toposort() {
  priority_queue<int> q;
  for (int i = 0; i < V; i++)
    if (in_degree[i] == 0) q.push(-i);

  while (!q.empty()) {
    int u = -q.top();
    q.pop();
    sorted_nodes.push_back(u);
    for (int v : graph[u]) {
      in_degree[v]--;
      if (in_degree[v] == 0) q.push(-v);
    }
  }

  assert(sorted_nodes.size() == V);
}
```

6.21 Hierholzer

```
/**
 * Descripcion: algoritmo para obtener el orden topologico
 * de un grafo dirigido, definido como el ordenamiento de
 * sus vertices tal que para cada arista (u, v), u este
 * antes que v en el ordenamiento. Si existen ciclos, dicho
 * ordenamiento no existe.
 *
 * Tiempo: O(V + E)
 */

int V;
vi graph[MAXN];
vi sorted_nodes;
bool visited[MAXN];

void dfs(int u) {
  visited[u] = true;
  for (auto v : graph[u])
    if (!visited[v]) dfs(v);
  sorted_nodes.push(u);
}

void toposort() {
  for (int i = 0; i < V; i++)
    if (!visited[i]) dfs(i);
  reverse(ALL(sorted_nodes));

  assert(sorted_nodes.size() == V);
}

void lexicographic_toposort() {
  priority_queue<int> q;
  for (int i = 0; i < V; i++)
    if (in_degree[i] == 0) q.push(-i);

  while (!q.empty()) {
    int u = -q.top();
    q.pop();
    sorted_nodes.push_back(u);
    for (int v : graph[u]) {
      in_degree[v]--;
      if (in_degree[v] == 0) q.push(-v);
    }
  }

  assert(sorted_nodes.size() == V);
}
```

6.22 Heavy-Light Decomposition

```
/**
 * Descripcion: algoritmo para obtener el orden topologico
 * de un grafo dirigido, definido como el ordenamiento de
 * sus vertices tal que para cada arista (u, v), u este
 * antes que v en el ordenamiento. Si existen ciclos, dicho
 * ordenamiento no existe.
 *
 * Tiempo: O(V + E)
 */

int V;
vi graph[MAXN];
vi sorted_nodes;
bool visited[MAXN];

void dfs(int u) {
  visited[u] = true;
  for (auto v : graph[u])
    if (!visited[v]) dfs(v);
  sorted_nodes.push(u);
}

void toposort() {
  for (int i = 0; i < V; i++)
    if (!visited[i]) dfs(i);
  reverse(ALL(sorted_nodes));

  assert(sorted_nodes.size() == V);
}

void lexicographic_toposort() {
  priority_queue<int> q;
  for (int i = 0; i < V; i++)
    if (in_degree[i] == 0) q.push(-i);

  while (!q.empty()) {
    int u = -q.top();
    q.pop();
    sorted_nodes.push_back(u);
    for (int v : graph[u]) {
      in_degree[v]--;
      if (in_degree[v] == 0) q.push(-v);
    }
  }

  assert(sorted_nodes.size() == V);
}
```

6.23 Orden Topologico

```
/**
 * Descripcion: algoritmo para obtener el orden topologico
 * de un grafo dirigido, definido como el ordenamiento de
 * sus vertices tal que para cada arista (u, v), u este
 * antes que v en el ordenamiento. Si existen ciclos, dicho
 * ordenamiento no existe.
 *
 * Tiempo: O(V + E)
 */

int V;
vi graph[MAXN];
vi sorted_nodes;
bool visited[MAXN];

void dfs(int u) {
  visited[u] = true;
  for (auto v : graph[u])
    if (!visited[v]) dfs(v);
  sorted_nodes.push(u);
}

void toposort() {
  for (int i = 0; i < V; i++)
    if (!visited[i]) dfs(i);
  reverse(ALL(sorted_nodes));

  assert(sorted_nodes.size() == V);
}

void lexicographic_toposort() {
  priority_queue<int> q;
  for (int i = 0; i < V; i++)
    if (in_degree[i] == 0) q.push(-i);

  while (!q.empty()) {
```

```
      int u = -q.top();
      q.pop();
      sorted_nodes.push_back(u);
      for (int v : graph[u]) {
        in_degree[v]--;
        if (in_degree[v] == 0) q.push(-v);
      }
    }

    assert(sorted_nodes.size() == V);
  }
```

7 Geometry

7.1 Punto

```
constexpr double EPS =
    1e-9;  // 1e-9 es suficiente para problemas de precision
           // doble
constexpr double PI = acos(-1.0);

inline double DEG_to_RAD(double d) {
  return (d * PI / 180.0);
}
inline double RAD_to_DEG(double r) {
  return (r * 180.0 / PI);
}

typedef double T;

int sgn(T x) { return (T(0) < x) - (x < T(0)); }

struct Point {
  T x, y;

  // Operaciones Punto - Punto
  Point operator+(Point p) const {
    return {x + p.x, y + p.y};
  }
  Point operator-(Point p) const {
    return {x - p.x, y - p.y};
  }
  Point operator*(Point b) const {
    return {x * b.x - y * b.y, x * b.y + y * b.x};
  }

  // Operaciones Punto - Numero
  Point operator*(T d) const { return {x * d, y * d}; }
  Point operator/(T d) const {
    return {x / d, y / d};
  }  // Solo para punto flotante

  // Operaciones de comparacion para punto flotante
  bool operator<(Point p) const {
    return x < p.x - EPS ||
           (abs(x - p.x) <= EPS && y < p.y - EPS);
  }
  bool operator==(Point p) const {
    return abs(x - p.x) <= EPS && abs(y - p.y) <= EPS;
  }
  bool operator!=(Point p) const { return !(*this == p); }

  // Operaciones de comparacion para enteros
  bool operator<(Point p) const {
    return tie(x, y) < tie(p.x, p.y);
  }
  bool operator==(Point p) const {
    return tie(x, y) == tie(p.x, p.y);
  }

  T sq() { return x * x + y * y; }
  double norm() { return sqrt(sq()); }
  Point unit() { return *this / norm(); }

  // Operaciones generales:
  Point translate(Point v) { return *this + v; }
  Point scale(Point c, double factor) {
    return c + (*this - c) * factor;
  }
  Point rotate(double ang) {
    return {x * cos(ang) - y * sin(ang),
            x * sin(ang) + y * cos(ang)};
  }
  Point rot_around(double ang, Point c) {
    return c + (*this - c).rotate(ang);
  }
  Point perp() { return {-y, x}; }

  T dot(Point p) { return x * p.x + y * p.y; }
  T cross(Point p) const { return x * p.y - y * p.x; }
  T cross(Point a, Point b) const {
    return (a - *this).cross(b - *this);
  }
  double angle() const { return atan2(y, x); }

  friend ostream& operator<<(ostream& os, Point p) {
    return os << "(" << p.x << "," << p.y << ")";
  }
};

// Vector: p2-p1
double dist(Point p1, Point p2) {
  return hypot(p1.x - p2.x, p1.y - p2.y);
}
bool isPerp(Point v, Point w) { return v.dot(w) == 0; }
//-1 -> left / 0 -> collinear / +1 -> right
T orient(Point a, Point b, Point c) {
  return a.cross(b, c);
}
bool cw(Point a, Point b, Point c) {
  return orient(a, b, c) < EPS;
}
bool ccw(Point a, Point b, Point c) {
  return orient(a, b, c) > -EPS;
}

// ANGULOS
// Para c++17
double angle(Point v, Point w) {
  return acos(
      clamp(v.dot(w) / v.norm() / w.norm(), -1.0, 1.0));
}
// C++14 o menor
double angle(Point v, Point w) {
  double cosTheta = v.dot(w) / v.norm() / w.norm();
  return acos(max(-1.0, min(1.0, cosTheta)));
}
// angulo aob
double angle(Point o, Point a, Point b) {
  return angle(a - o, b - o);
}
double orientedAngle(Point o, Point a, Point b) {
  if (ccw(o, a, b))
    return angle(a - o, b - o);
  else
    return 2 * PI - angle(a - o, b - o);
}
bool inAngle(Point o, Point a, Point b, Point p) {
  assert(orient(o, a, b) != 0);
  if (cw(o, a, b)) swap(b, c);
  return ccw(o, a, p) && cw(o, c, p);
}
```

7.2 Linea

```
typedef ll T;
struct Line {
  Point v;
  T c;

  // De vector direccional v y offset c
  Line(Point v, T c) : v(v), c(c) {}

  // De la ecuacion ax+by=c
  Line(T a, T b, T c) : v({b, -a}), c(c) {}

  // De punto P a punto Q
  Line(Point p, Point q) : v(q - p), c(v.cross(p)) {}

  // 0 si se encuentra en la linea, > 0 arriba, < 0 abajo
  T side(Point p) { return v.cross(p) - c; }

  double dist(Point p) { return abs(side(p)) / v.norm(); }
  double sqDist(Point p) {
    return side(p) * side(p) / (double)v.sq();
  }  // si se trabaja con enteros
  Line perp(Point p) { return {p, p + v.perp()}; }
  Line translate(Point t) { return {v, c + v.cross(t)}; }
  Line shiftLeft(double dist) {
    return {v, c + dist * v.norm()};
  }

  Point proj(Point p) {
    return p - v.perp() * side(p) / v.sq();
  }  // Punto en linea mas cercano a P
  Point refl(Point p) {
    return p - v.perp() * 2 * side(p) / v.sq();
  }

  // Sirve para comparar si un punto A esta antes de B en
  // una linea
  bool cmpProj(Point p, Point q) {
    return v.dot(p) < v.dot(q);
  }
};

bool areParallel(Line l1, Line l2) {
  return (l1.v.cross(l2.v) == 0);
}
bool areIntersect(Line l1, Line l2, Point& p) {
  T d = l1.v.cross(l2.v);
  if (d == 0)
    return false;  // cambiar a epsilon si es double
  p = (l2.v * l1.c - l1.v * l2.c) / d;  // requiere double
  return true;
}

// Un angulo bisector de dos lineas es una linea que forma
// angulos iguales con l1 y l2
Line bisector(Line l1, Line l2, bool interior) {
  assert(l1.v.cross(l2.v) !=
         0);  // l1 y l2 no pueden ser paralelas
  double sign = interior ? 1 : -1;
  return {l2.v / l2.v.norm() + l1.v / l1.v.norm() * sign,
          l2.c / l2.v.norm() + l1.c / l1.v.norm() * sign};
}
```

7.3 Segmento

```
// Retorna si el Punto P se encuentra dentro del circulo
// entre A y B
bool inDisk(Point a, Point b, Point p) {
  return (a - p).dot(b - p) <= 0;
}

// Retorna si el punto P se encuentra en el segmento de
// puntos S a E
bool onSegment(Point a, Point b, Point p) {
  return a.cross(b, p) == 0 && inDisk(a, b, p);
}

// SEGMENTO - SEGMENTO INTERSECCION
bool properInter(Point a, Point b, Point c, Point d,
                 Point& p) {
  double oa = orient(c, d, a), ob = orient(c, d, b),
         oc = orient(a, b, c), od = orient(a, b, d);
  if (oa * ob < 0 && oc * od < 0) {
    p = (a * ob - b * oa) / (ob - oa);
    return true;
  }
  return false;
}
// Si existe un punto de interseccion unico entre los
// segmentos de linea que van de A a B y de C a D, se
// devuelve. Si no existe ningun punto de interseccion, se
// devuelve un vector vacio. Si existen infinitos, se
// devuelve un vector con 2 elementos, que contiene los
// puntos finales del segmento de linea comun.
vector<Point> segInter(Point a, Point b, Point c, Point d) {
  Point p;
```

```cpp
  if (properInter(a, b, c, d, p)) return {p};
  set<Point> s;
  if (onSegment(c, d, a)) s.insert(a);
  if (onSegment(c, d, b)) s.insert(b);
  if (onSegment(a, b, c)) s.insert(c);
  if (onSegment(a, b, d)) s.insert(d);
  return {ALL(s)};
}

// SEGMENTO - PUNTO DISTANCIA
double segPoint(Point a, Point b, Point p) {
  if (a != b) {
    Line l(a, b);
    if (l.cmpProj(a, p) && l.cmpProj(p, b))
      return l.dist(p);
  }
  return min((p - a).norm(), (p - b).norm());
}

// SEGMENTO - SEGMENTO DISTANCIA
double segSeg(Point a, Point b, Point c, Point d) {
  Point dummy;
  if (properInter(a, b, c, d, dummy)) return 0;
  return min({segPoint(a, b, c), segPoint(a, b, d),
              segPoint(c, d, a), segPoint(c, d, b)});
}
```

7.4 Circulo

```cpp
// Retorna el punto central del circulo que pasa por A,B,C
// Si se busca el radio solo sacar la distancia entre el
// centro y cualquier punto A,B,C
Point circumCenter(Point a, Point b, Point c) {
  b = b - a, c = c - a;
  assert(b.cross(c) !=
         0);  // no existe circunferencia colinear
  return a +
         (b * sq(c) - c * sq(b)).perp() / b.cross(c) / 2;
}

// Retorna el punto que se encuentra en el circulo dado el
// angulo
Point circlePoint(Point c, double r, double ang) {
  return Point{c.x + cos(ang) * r, c.y + sin(ang) * r};
}

// Retorna el numero de intersecciones de la linea l con el
// circulo (o,r) y los pone en out. Si solo hay una
// interseccion el par de out es igual
int circleLine(Point o, double r, Line l,
               pair<Point, Point> &out) {
  double h2 = r * r - l.sqDist(o);
  if (h2 >= 0) {
    Point p = l.proj(o);
    Point h = l.v * sqrt(h2) / l.v.norm();
    out = {p - h, p + h};
  }
  return 1 + sgn(h2);
}

// Retorna las intersecciones entre dos circulos. Funciona
// igual que la interseccion con una linea
int circleCircle(Point o1, double r1, Point o2, double r2,
                 pair<Point, Point> &out) {
  Point d = o2 - o1;
  double d2 = d.sq();
  if (d2 == 0) {
    assert(r1 != r2);  // los circulos son iguales
    return 0;
  }
  double pd = (d2 + r1 * r1 - r2 * r2) / 2;
  double h2 = r1 * r1 - pd * pd / d2;
  if (h2 >= 0) {
    Point p = o1 + d * pd / d2,
          h = d.perp() * sqrt(h2 / d2);
    out = {p - h, p + h};
  }
  return 1 + sgn(h2);
}

// Retorna un booleano indicando si los dos circulos
// intersectan o no
bool circleCircle(Point o1, double r1, Point o2,
                  double r2) {
  double dx = o1.x - o2.x, dy = o1.y - o2.y, rs = r1 + r2;
  return dx * dx + dy * dy <= rs * rs;
}

// Retorna el area de la interseccion de un circulo con
// un poligono ccw
// Tiempo O(n)
#define arg(p, q) atan2(p.cross(q), p.dot(q))
double circlePoly(Point c, double r, vector<Point> ps) {
  auto tri = [&](Point p,
                 Point q) {  // area de interseccion con cpq
    auto r2 = r * r / 2;
    Point d = q - p;
    auto a = d.dot(p) / d.sq(),
         b = (p.sq() - r * r) / d.sq();
    auto det = a * a - b;
    if (det <= 0) return arg(p, q) * r2;
    auto s = max(0., -a - sqrt(det)),
         t = min(1., -a + sqrt(det));
    if (t < 0 || 1 <= s) return arg(p, q) * r2;
    Point u = p + d * s, v = p + d * t;
    return arg(p, u) * r2 + u.cross(v) / 2 + arg(v, q) * r2;
  };
  auto sum = 0.0;
  FOR(i, 0, SZ(ps))
  sum += tri(ps[i] - c, ps[(i + 1) % SZ(ps)] - c);
  return sum;
}

// Retorna el numero de tangentes de tipo especifico (inner,
// outer)
// * Si hay 2 tangentes. Out se llena con 2 pares de puntos:
//   los pares de puntos de tangencia de cada circulo
//   (P1,P2)
// * Si solo hay 1 tangente, los circulo son tangentes en
// algun
//   punto P, out contiene P 4 veces y la linea tangente
//   puede ser encontrada como line(o1,p).perp(p)
// * Si hay 0 tangentes, no hace nada
// * Si los circulos son identicos, aborta
int tangents(Point o1, double r1, Point o2, double r2,
             bool inner, vector<pair<Point, Point>> &out) {
  if (inner) r2 = -r2;
  Point d = o2 - o1;
  double dr = r1 - r2, d2 = d.sq(), h2 = d2 - dr * dr;
  if (d2 == 0 || h2 < 0) {
    assert(h2 != 0);
    return 0;
  }
  for (double sign : {-1, 1}) {
    Point v = (d * dr + d.perp() * sqrt(h2) * sign) / d2;
    out.push_back({o1 + v * r1, o2 + v * r2});
  }
  return 1 + (h2 > 0);
}
```

7.5 Poligono

```cpp
// Retorna el area de un triangulo
double areaTriangle(Point a, Point b, Point c) {
  return abs((b - a).cross(c - a)) / 2.0;
}

// Retorna si el punto esta dentro del triangulo
bool pointInTriangle(Point a, Point b, Point c, Point p) {
  T s1 = abs(a.cross(b, c));
  T s2 = abs(p.cross(a, b)) + abs(p.cross(b, c)) +
         abs(p.cross(c, a));
  return s1 == s2;
}

// Retorna el area del poligono
double areaPolygon(vector<Point> p) {
  double area = 0.0;
  int n = SZ(p);
  FOR(i, 0, n) { area += p[i].cross(p[(i + 1) % n]); }
  return abs(area) / 2.0;
}

// Retorna si el poligono es convexo
bool isConvex(vector<Point> p) {
  bool hasPos = false, hasNeg = false;
  for (int i = 0, n = SZ(p); i < n; i++) {
    int o = orient(p[i], p[(i + 1) % n], p[(i + 2) % n]);
    if (o > 0) hasPos = true;
    if (o < 0) hasNeg = true;
  }
  return !(hasPos && hasNeg);
}

// Retorna 1/0/-1 si el punto p esta dentro/sobre/fuera de
// cualquier poligono P concavo/convexo
//
 * Tiempo: O(n)
int inPolygon(vector<Point> poly, Point p) {
  int n = SZ(poly), ans = 0;
  FOR(i, 0, n) {
    Point p1 = poly[i], p2 = poly[(i + 1) % n];
    if (p1.y > p2.y) swap(p1, p2);
    if (onSegment(p1, p2, p)) return 0;
    ans ^=
        (p1.y <= p.y && p.y < p2.y && p.cross(p1, p2) > 0);
  }
  return ans ? -1 : 1;
}

// Retorna el centroide del poligono
Point polygonCenter(vector<Point>& v) {
  Point res{0, 0};
  double A = 0;
  for (int i = 0, j = SZ(v) - 1; i < SZ(v); j = i++) {
    res = res + (v[i] + v[j]) * v[j].cross(v[i]);
    A += v[j].cross(v[i]);
  }
  return res / A / 3;
}

// Determina si un punto P se encuentra dentro de un
// poligono convexo ordenado en ccw y sin puntos colineares
// (Convex hull) Tiempo O(log n)
bool inPolygonCH(vector<Point>& l, Point p,
                 bool strict = true) {
  int a = 1, b = SZ(l) - 1, r = !strict;
  if (SZ(l) < 3) return r && onSegment(l[0], l.back(), p);
  if (orient(l[0], l[a], l[b]) > 0) swap(a, b);
  if (orient(l[0], l[a], p) >= r ||
      orient(l[0], l[b], p) <= -r)
    return false;
  while (abs(a - b) > 1) {
    int c = (a + b) / 2;
    (orient(l[0], l[c], p) > 0 ? b : a) = c;
  }
  return sgn(l[a].cross(l[b], p)) < r;
}

// Retorna los dos puntos con mayor distancia en un poligono
// convexo ordenado en ccw y sin puntos colineares (Convex
// hull) Tiempo O(n)
array<Point, 2> hullDiameter(vector<Point> S) {
  int n = SZ(S), j = n < 2 ? 0 : 1;
  pair<ll, array<Point, 2>> res({0, {S[0], S[0]}});
  FOR(i, 0, j) {
    for (;; j = (j + 1) % n) {
      res = max(res, {(S[i] - S[j]).sq(), {S[i], S[j]}});
```

```cpp
      if ((S[(j + 1) % n] - S[j]).cross(S[i + 1] - S[i]) >=
          0)
        break;
    }
  }
  return res.second;
}

// Retorna el poligono que se encuentra a la izquierda de la
// linea que va de s a e despues del corte
vector<Point> polygonCut(vector<Point>& poly, Point s,
                         Point e) {
  vector<Point> res;
  FOR(i, 0, SZ(poly)) {
    Point cur = poly[i],
          prev = i ? poly[i - 1] : poly.back();
    bool side = s.cross(e, cur) < 0;
    if (side != (s.cross(e, prev) < 0)) {
      Point p;
      areIntersect(Line(s, e), Line(cur, prev), p);
      res.push_back(p);
    }
    if (side) res.push_back(cur);
  }
  return res;
}
```

7.6 Polar Sort

```cpp
/*
 * Descripcion: ordena los puntos segun el angulo.
 * Comienza a partir de la izquierda en contra de las
 * manecillas
 */

int half(Point p) {
  return p.y > 0 || (p.y == 0 && p.x < 0);
}

// Pro-tip: si los puntos se encuentran en la misma
// direccion son considerados iguales, entonces se ordenaran
// arbitrariamente. Si se busca un desempate, se puede usar
// la magnitud sq(v)
void polarSort(vector<Point> &v) {
  sort(ALL(v), [](Point v, Point w) {
    return make_tuple(half(v), 0) <
           make_tuple(half(w), v.cross(w));
  });
}

void polarSortAround(Point o, vector<Point> &v) {
  sort(ALL(v), [](Point v, Point w) {
    return make_tuple(half(v - o), 0) <
           make_tuple(half(w - o), (v - o).cross(w - o));
  });
}

// Si se quiere modificar que el primer angulo del polar
// sort sea el vector v utilizar esta implementacion
Point v = {/* el que sea menos (0,0) */};
bool half(Point p) {
  return v.cross(p) < 0 ||
         (v.cross(p) == 0 && v.dot(p) < 0);
}
```

7.7 Half Plane

```cpp
/*
 * Descripcion: Dado un conjunto de semiplanos calcula la
 * interseccion de estos representandolos en un poligono
 * convexo. Donde cada punto dentro del poligono esta dentro
 * de todos los semiplanos
 * - Cada semiplano apunta en su region izquierda
 * - Se asume que no hay semiplanos paralelos
 *
 * Tiempo: O(N Log N)
 */

const long double EPS = 1e-9, INF = 1e9;

struct Point {
  long double x, y;
  explicit Point(long double x = 0, long double y = 0)
      : x(x), y(y) {}

  friend Point operator+(const Point& p, const Point& q) {
    return Point(p.x + q.x, p.y + q.y);
  }
  friend Point operator-(const Point& p, const Point& q) {
    return Point(p.x - q.x, p.y - q.y);
  }
  friend Point operator*(const Point& p,
                         const long double& k) {
    return Point(p.x * k, p.y * k);
  }
  friend long double dot(const Point& p, const Point& q) {
    return p.x * q.x + p.y * q.y;
  }
  friend long double cross(const Point& p, const Point& q) {
    return p.x * q.y - p.y * q.x;
  }
};

struct Halfplane {
  //  'p' Es un punto que pasa por la linea del semiplano
  //   'pq' es el vector de direccion de la linea
  Point p, pq;
  long double angle;

  Halfplane() {}
  Halfplane(const Point& a, const Point& b)
      : p(a), pq(b - a) {
    angle = atan2l(pq.y, pq.x);
  }

  // Checa si el punto 'r' esta fuera del semiplano
  // Cada semiplano permite la region de la Izquierda de la
  // linea.
  bool out(const Point& r) {
    return cross(pq, r - p) < -EPS;
  }

  // Ordenados por angulo polar
  bool operator<(const Halfplane& e) const {
    return angle < e.angle;
  }

  // Punto de interseccion de las lineas de dos semiplanos.
  // Se asume que nunca son paralelas las lineas.
  friend Point inter(const Halfplane& s,
                     const Halfplane& t) {
    long double alpha =
        cross((t.p - s.p), t.pq) / cross(s.pq, t.pq);
    return s.p + (s.pq * alpha);
  }
};

vector<Point> hp_intersect(vector<Halfplane>& H) {
  Point box[4] = {// Caja limitadora en orden CCW
                  Point(INF, INF), Point(-INF, INF),
                  Point(-INF, -INF), Point(INF, -INF)};

  for (int i = 0; i < 4;
       i++) {  // Anade la caja limitadora a los semiplanos.
    Halfplane aux(box[i], box[(i + 1) % 4]);
    H.push_back(aux);
  }

  sort(H.begin(), H.end());
  deque<Halfplane> dq;
  int len = 0;
  for (int i = 0; i < int(H.size()); i++) {
    // Remover del final de la deque mientras el ultimo
    // semiplano es redundante
    while (len > 1 &&
           H[i].out(inter(dq[len - 1], dq[len - 2]))) {
      dq.pop_back();
      --len;
    }
    // Remover del inicio de la deque mientras el primer
    // semiplano es redundante
    while (len > 1 && H[i].out(inter(dq[0], dq[1]))) {
      dq.pop_front();
      --len;
    }
    // Caso especial: Semiplanos Paralelos
    if (len > 0 &&
        fabsl(cross(H[i].pq, dq[len - 1].pq)) < EPS) {
      // Semiplanos opuestos paralelos que terminaron siendo
      // comparados entre si.
      if (dot(H[i].pq, dq[len - 1].pq) < 0.0)
        return vector<Point>();

      // Misma direccion de semiplano: Mantener solo el
      // semiplano mas a la izquierda.
      if (H[i].out(dq[len - 1].p)) {
        dq.pop_back();
        --len;
      } else
        continue;
    }

    // Anadir nuevo semiplano
    dq.push_back(H[i]);
    ++len;
  }

  // Limpieza final: Verifica los semiplanos del inicio
  // contra los de la parte final y viceversa.
  while (len > 2 &&
         dq[0].out(inter(dq[len - 1], dq[len - 2]))) {
    dq.pop_back();
    --len;
  }

  while (len > 2 && dq[len - 1].out(inter(dq[0], dq[1]))) {
    dq.pop_front();
    --len;
  }

  // Aqui se puede retornar un vector vacio si no hay
  // interseccion.
  if (len < 3) return vector<Point>();

  // Reconstruir el poligono convexo de los semiplanos
  // restantes.
  vector<Point> ret(len);
  for (int i = 0; i + 1 < len; i++) {
    ret[i] = inter(dq[i], dq[i + 1]);
  }
  ret.back() = inter(dq[len - 1], dq[0]);
  return ret;
}
```

7.8 Fracciones

```cpp
/**
 * Descripcion: estructura para manejar fracciones, es util
 * cuando necesitamos gran precision y solo usamos
 * fracciones
 * Tiempo: O(1)
 */
struct Frac {
  int a, b;

  Frac() {}
```

```
  Frac(int _a, int _b) {
    assert(_b > 0);
    if ((_a < 0 && _b < 0) || (_a > 0 && _b < 0)) {
      _a = -_a;
      _b = -_b;
    }
    int GCD = gcd(abs(_a), abs(_b));
    a = _a / GCD;
    b = _b / GCD;
  }

  Frac operator*(Frac f) const {
    return Frac(a * f.a, b * f.b);
  }
  Frac operator/(Frac f) const {
    return (*this) * Frac(f.b, f.a);
  }
  Frac operator+(Frac f) const {
    return Frac(a * f.b + b * f.a, b * f.b);
  }
  Frac operator-(Frac f) const {
    return Frac(a * f.b - b * f.a, b * f.b);
  }
  bool operator<(Frac& other) const {
    return a * other.b < other.a * b;
  }
  bool operator==(Frac& other) const {
    return a == other.a && b == other.b;
  }
  bool operator!=(Frac& other) const {
    return !(*this == other);
  }
};
```

7.9 Convex Hull

```
/**
 * Descripcion: encuentra la envolvente convexa de un
 * conjunto de puntos dados. Una envolvente convexa es la
 * minima region convexa que contiene a todos los puntos del
 * conjunto.
 * Tiempo: O(n log n)
 */

vector<Point> convexHull(vector<Point> pts) {
  if (SZ(pts) <= 1) return pts;
  sort(ALL(pts));
  vector<Point> h(SZ(pts) + 1);
  int s = 0, t = 0;
  for (int it = 2; it--; s = --t, reverse(ALL(pts)))
    for (Point p : pts) {
      while (t >= s + 2 && h[t - 2].cross(h[t - 1], p) <= 0)
        t--;  // quitar = si se incluye colineares
      h[t++] = p;
    }
  return {h.begin(),
          h.begin() + t - (t == 2 && h[0] == h[1])};
}
```

7.10 Puntos mas cercanos

```
/*
 * Descripcion: Dado un arreglo de N puntos en el plano,
 * encontrar el par de puntos con la menor distancia entre
 * ellos Utilizar con long long de preferencia
 * Tiempo: O(n
 * log n)
 */

typedef Point P;
pair<Point, Point> closest(vector<Point> &v) {
  set<Point> S;
  sort(ALL(v), [](Point a, Point b) { return a.y < b.y; });
  pair<ll, pair<Point, Point>> ret{LLONG_MAX,
                                   {P{0, 0}, P{0, 0}}};
  int j = 0;
  for (Point p : v) {
    Point d{1 + (ll)sqrt(ret.first), 0};
    while (v[j].y <= p.y - d.x) S.erase(v[j++]);
    auto lo = S.lower_bound(p - d),
         hi = S.upper_bound(p + d);
    for (; lo != hi; ++lo)
      ret = min(ret, {(*lo - p).sq(), {*lo, p}});
    S.insert(p);
  }
  return ret.second;
}
```

7.11 Punto 3D

```
struct Point {
  double x, y, z;
  Point() {}
  Point(double xx, double yy, double zz) {
    x = xx, y = yy, z = zz;
  }
  /// scalar operators
  Point operator*(double f) {
    return Point(x * f, y * f, z * f);
  }
  Point operator/(double f) {
    return Point(x / f, y / f, z / f);
  }
  /// p3 operators
  Point operator-(Point p) {
    return Point(x - p.x, y - p.y, z - p.z);
  }
  Point operator+(Point p) {
    return Point(x + p.x, y + p.y, z + p.z);
  }
  Point operator%(Point p) {
    return Point(y * p.z - z * p.y, z * p.x - x * p.z,
                 x * p.y - y * p.x);
  }  /// (|p||q|sin(ang))* normal
  double operator|(Point p) {
    return x * p.x + y * p.y + z * p.z;
  }
  /// Comparators
  bool operator==(Point p) {
    return tie(x, y, z) == tie(p.x, p.y, p.z);
  }
  bool operator!=(Point p) { return !operator==(p); }
  bool operator<(Point p) {
    return tie(x, y, z) < tie(p.x, p.y, p.z);
  }
};
Point zero = Point(0, 0, 0);

/// BASICS
double sq(Point p) { return p | p; }
double abs(Point p) { return sqrt(sq(p)); }
Point unit(Point p) { return p / abs(p); }

/// ANGLES
double angle(Point p, Point q) {  ///[0, pi]
  double co = (p | q) / abs(p) / abs(q);
  return acos(max(-1.0, min(1.0, co)));
}
double small_angle(Point p, Point q) {  ///[0, pi/2]
  return acos(min(abs(p | q) / abs(p) / abs(q), 1.0))
}

/// 3D - ORIENT
double orient(Point p, Point q, Point r, Point s) {
  return (q - p) % (r - p) | (s - p);
}
bool coplanar(Point p, Point q, Point r, Point s) {
  return abs(orient(p, q, r, s)) < eps;
}
bool skew(
    Point p, Point q, Point r,
    Point s) {  /// skew := neither intersecting/parallel
  return abs(orient(p, q, r, s)) > eps;  /// lines: PQ, RS
}
double orient_norm(
    Point p, Point q, Point r,
    Point n) {  /// n := normal to a given plane PI
  retrurn(q - p) % (r - p) |
      n;  /// equivalent to 2D cross on PI (of ortogonal
          /// proj)
}
```

8 Extras

8.1 Busquedas

```cpp
/**
 * Descripcion: encuentra un valor entre un rango de numeros
 * Busqueda Binaria: divide el intervalo en 2 hasta
 * encontrar el valor minimo correcto Busqueda ternaria:
 * divide el intervalo en 3 para buscar el minimo/maximo de
 * una funcion
 * Tiempo: O(log n)
 */

int binary_search(int l, int r) {
  while (r - l > 1) {
    int m = (l + r) / 2;
    if (f(m)) {
      r = m;
    } else {
      l = m;
    }
  }
  return l;
}

double ternary_search(double l, double r) {
  while (r - l > EPS) {
    double m1 = l + (r - l) / 3;
    double m2 = r - (r - l) / 3;
    double f1 = f(m1);
    double f2 = f(m2);
    if (f1 < f2)  // Maximo de f(x)
      l = m1;
    else
      r = m2;
  }
  return f(l);
}
```

8.2 Fechas

```cpp
/**
 * Descripcion: rutinas para realizar calculos sobre fechas,
 * en estas rutinas, los meses son expresados como enteros
 * desde el 1 al 12, los dias como enteros desde el 1 al 31,
 * y los anios como enteros de 4 digitos.
 */
string dayOfWeek[] = {"Mon", "Tue", "Wed", "Thu",
                      "Fri", "Sat", "Sun"};

// Convierte fecha Gregoriana a entero (fecha Juliana)
int dateToInt(int m, int d, int y) {
  return 1461 * (y + 4800 + (m - 14) / 12) / 4 +
         367 * (m - 2 - (m - 14) / 12 * 12) / 12 -
         3 * ((y + 4900 + (m - 14) / 12) / 100) / 4 + d -
         32075;
}

// Convierte entero (fecha Juliana) a Gregoriana: M/D/Y
void intToDate(int jd, int &m, int &d, int &y) {
  int x, n, i, j;

  x = jd + 68569;
  n = 4 * x / 146097;
  x -= (146097 * n + 3) / 4;
  i = (4000 * (x + 1)) / 1461001;
  x -= 1461 * i / 4 - 31;
  j = 80 * x / 2447;
  d = x - 2447 * j / 80;
  x = j / 11;
  m = j + 2 - 12 * x;
  y = 100 * (n - 49) + i + x;
}

// Convierte entero (fecha Juliana) a dia de la semana
string intToDay(int jd) { return dayOfWeek[jd % 7]; }

int main() {
  int jd = dateToInt(3, 24, 2004);
  int m, d, y;
  intToDate(jd, m, d, y);
  string day = intToDay(jd);

  // Salida esperada:
  // 2453089
  // 3/24/2004
  // Wed
  cout << jd << endl
       << m << "/" << d << "/" << y << endl
       << day << endl;
}
```

8.3 HashPair

```cpp
/**
 * Descripcion: funciones hash utiles, ya que
 * std::unordered_map no las provee nativamente, es
 * recomendable usar la segunda cuando se trate de un
 * pair<int, int>
 */

struct hash_pair {
  template <class T1, class T2>
  size_t operator()(const pair<T1, T2>& p) const {
    auto hash1 = hash<T1>{}(p.first);
    auto hash2 = hash<T2>{}(p.second);

    if (hash1 != hash2) {
      return hash1 ^ hash2;
    }
    return hash1;
  }
};
unordered_map<pair<int, int>, bool, hash_pair> um;
struct HASH {
  size_t operator()(const pair<int, int>& x) const {
    return (size_t)x.first * 37U + (size_t)x.second;
  }
};
unordered_map<pair<int, int>, int, HASH> xy;
```

8.4 int128

```cpp
__int128 read() {
  __int128 x = 0, f = 1;
  char ch = getchar();
  while (ch < '0' || ch > '9') {
    if (ch == '-') f = -1;
    ch = getchar();
  }
  while (ch >= '0' && ch <= '9') {
    x = x * 10 + ch - '0';
    ch = getchar();
  }
  return x * f;
}

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

8.5 Trucos

```cpp
// Descripcion: algunas funciones/atajos utiles para c++

// Imprimir una cantidad especifica de digitos
// despues del punto decimal en este caso 5
cout.setf(ios::fixed);
cout << setprecision(5);
cout << 100.0 / 7.0 << '\n';
cout.unsetf(ios::fixed);

// Imprimir el numero con su decimal y el cero a su derecha
// Salida -> 100.50, si fuese 100.0, la salida seria ->
// 100.00
cout.setf(ios::showpoint);
cout << 100.5 << '\n';
cout.unsetf(ios::showpoint);

// Imprime un '+' antes de un valor positivo
cout.setf(ios::showpos);
cout << 100 << ' ' << -100 << '\n';
cout.unsetf(ios::showpos);

// Imprime valores decimales en hexadecimales
cout << hex << 100 << " " << 1000 << " " << 10000 << dec
     << endl;

// Redondea el valor dado al entero mas cercano
round(5.5);

// piso(a / b)
cout << a / b;

// techo(a / b)
cout << (a + b - 1) / b;

// Llena la estructura con el valor (unicamente puede ser -1
// o 0)
memset(estructura, valor, sizeof estrutura);

// Llena el arreglo/vector x, con value en cada posicion.
fill(begin(x), end(x), value);

// True si encuentra el valor, false si no
binary_search(begin(x), end(x), value);

// Retorna un iterador que apunta a un elemento mayor o
// igual a value
lower_bound(begin(x), end(x), value);

// Retorna un iterador que apunta a un elemento MAYOR a
// value
upper_bound(begin(x), end(x), value);

// Retorna un pair de iteradores, donde first es el
// lower_bound y second el upper_bound
equal_range(begin(x), end(x), value);

// True si esta ordenado x, false si no.
is_sorted(begin(x), end(x));

// Ordena de forma que si hay 2 cincos, el primer cinco
// estara acomodado antes del segundo, tras ser ordenado
stable_sort(begin(x), end(x));

// Retorna un iterador apuntando al menor elemento en el
// rango dado (cambiar a max si se desea el mayor), es
// posible pasarle un comparador.
min_element(begin(x), end(x));
```