

Contents

| | | | | | |
|---|----|-------------------------------------|----|---------------------------------------|----|
| 1. Thi cử | 2 | 5. Đồ thị | 12 | 8.14. CirclePolygonIntersection | 25 |
| 1.1. Checklists | 2 | 5.1. HopcroftKarp | 12 | 8.15. InsidePolygon | 25 |
| 1.2. Advices | 2 | 5.2. GeneralMatching | 12 | 8.16. PolygonCenter | 25 |
| 1.3. compile | 2 | 5.3. PushRelabel | 13 | 8.17. PolygonArea | 25 |
| 2. Trick & Ghi chú | 2 | 5.4. Hungarian | 13 | 8.18. PolygonUnion | 25 |
| 2.1. Sequences | 2 | 5.5. Biconnected | 14 | 8.19. PointInsideHull | 26 |
| 2.1.1. Catalan | 2 | 5.6. EdgeColoring | 14 | 8.20. HullDiameter | 26 |
| 2.1.2. Lucas | 2 | 5.7. GomoryHu | 14 | | |
| 2.1.3. Number of Derangements | 2 | 5.8. MinCostMaxFlow | 15 | | |
| 2.1.4. Số Stirling loại 1 | 2 | 5.9. GlobalMinCut | 15 | | |
| 2.1.5. Số Stirling loại 2 | 2 | 5.10. DirectedMST | 16 | | |
| 2.2. Bổ đề Burnside | 2 | 5.11. 2SAT | 16 | | |
| 2.3. Super interpretation of kth powers | 2 | 6. Xâu | 17 | | |
| 2.4. Power technique | 2 | 6.1. Z | 17 | | |
| 2.5. Định lý Pick | 2 | 6.2. MinRotation | 17 | | |
| 2.6. Nhận xét | 3 | 6.3. Manacher | 17 | | |
| 3. Toán | 3 | 6.4. AhoCorasick | 17 | | |
| 3.1. MillerRabin | 3 | 6.5. SuffixArray | 18 | | |
| 3.2. Matrix | 3 | 6.6. PalindromeTree | 18 | | |
| 3.3. ModLog | 3 | 7. Khác | 19 | | |
| 3.4. ModSQRT | 3 | 7.1. LineContainer | 19 | | |
| 3.5. Factor | 3 | 7.2. Fraction | 19 | | |
| 3.6. CRT | 4 | 7.3. ContinuedFraction | 20 | | |
| 3.7. DivModSum | 4 | 7.4. 1D1D | 20 | | |
| 3.8. FFT | 4 | 7.5. SOSDP | 20 | | |
| 3.9. NTT | 5 | 7.6. Knuth | 21 | | |
| 3.10. FST | 5 | 7.7. HexGrid | 21 | | |
| 3.11. LinearRecurrence | 5 | 7.8. MaximalCliques | 21 | | |
| 3.12. BerlekampMassey | 5 | 7.9. MaximumClique | 21 | | |
| 3.13. Lagrange | 6 | 7.10. Frievalds | 22 | | |
| 3.14. Determinant | 6 | 7.11. XorBasis | 22 | | |
| 3.15. Gauss | 6 | 8. Hình | 22 | | |
| 3.16. GaussBinary | 6 | 8.1. Point | 22 | | |
| 3.17. Polynomial | 7 | 8.2. SideOf | 23 | | |
| 3.18. PolyRoots | 7 | 8.3. ClosestPair | 23 | | |
| 4. Cấu trúc dữ liệu | 7 | 8.4. ConvexHull | 23 | | |
| 4.1. DSURollback | 7 | 8.5. OnSegment | 23 | | |
| 4.2. PersistentIT | 7 | 8.6. LineDistance | 23 | | |
| 4.3. Splay | 8 | 8.7. LineIntersection | 24 | | |
| 4.4. Treap | 9 | 8.8. LineProjectionReflection | 24 | | |
| 4.5. LinkCutTree | 9 | 8.9. CircleLine | 24 | | |
| 4.6. LiChaoTree | 10 | 8.10. CircleIntersection | 24 | | |
| 4.7. WaveletTree | 11 | 8.11. CircleTangents | 24 | | |
| | | 8.12. Circumcircle | 24 | | |
| | | 8.13. MinimumEnclosingCircle | 24 | | |

1. Thi cử

1.1. Checklists

1. Wrong answer:
- ☐ Clear data structure sau mỗi test case chưa ?

☐ Thuật có đúng trong giới hạn input không ?

☐ Đọc lại đề

☐ Xét trường hợp biên chưa ?

☐ Hiểu đúng đề chưa ?

☐ Có biến nào chưa khởi tạo không ?

☐ Tràn số ?

☐ Nhầm biến (N với M, i với j) ?

☐ Có chắc thuật đúng không ?

☐ Có case nào không ngờ đến không ?

☐ Nếu dùng STL, các hàm STL có hoạt động như ý muốn không ?

☐ Debug bằng assert.

☐ Trao đổi với teammate / 2 người cùng code.

☐ Output format đúng chưa ?

☐ Đọc lại checklist.
2. Runtime error:
- ☐ Test trường hợp biên chưa ?

☐ Biến chưa khởi tạo ?

☐ Tràn mảng ?

☐ Fail assert nào đó ?

☐ Chia/mod cho 0 ?

☐ Đệ quy vô hạn ?

☐ Con trỏ hoặc iterator ?

☐ Dùng quá nhiều bộ nhớ ?

☐ Spam sub đề debug (e.g. remapped signals, see Various).
3. Time limit exceeded:
- ☐ Lặp vô hạn ?

☐ Độ phức tạp có đúng không ?

☐ Tối ưu mod ?

☐ Copy biến quá nhiều ?

☐ Thay vector, map thành array, unordered_map ? Thay int thành short ?
4. Memory limit exceeded:
- ☐ Tối đa cần bao nhiêu bộ nhớ ?

☐ Clear data structure sau mỗi test case chưa ?

1.2. Advices

- Nếu không sure, hãy thảo luận. Nếu kẹt, giải thích đề bài với teammate.

- Viết pseudocode trước khi code, không chỉ để tiết kiệm computer time, mà còn tự phân biện chính mình.
- Dùng debug code trên máy. In code và debug output rồi debug trên giấy.
- Nếu kẹt, hãy đi dạo hoặc đi vệ sinh. Có thể nghĩ ra gì đó đấy.
- Nếu bị WA liên tục, để tạm đấy và xem bài khác rồi quay lại.
- Đừng ngại viết lại hết code, thường chỉ mất khoảng 15 phút.
- Nếu có thể dễ sinh ra input lớn hoặc tricky test, hãy cố làm điều đó trước khi nộp.
- Làm xong bài nào thì ném và xoá mọi thứ liên quan đến nó (đề bài, giấy nháp, ...).
- Ghi lại xem ai đang làm bài nào.
- Cuối giờ, mọi người tập trung vào 1 bài thôi.

1.3. compile

1a75095604e27c00d685ed9709bed2f2bcbc7b04

```
g++ -fdiagnostics-color=always -std=gnu++20 -O2 -g -static -Wall -Wextra -Warith-conversion -Wlogical-op -Wshift-overflow=2 -Wduplicated-cond -Wcast-qual -Wcast-align -D_GLIBCXX_DEBUG -D_FORTIFY_SOURCE=2 -DLOCAL -fstack-protector
```

2. Trick & Ghi chú

2.1. Sequences

2.1.1. Catalan

$$C_n = \frac{1}{n+1} \binom{2n}{n}, C_{n+1} = \sum_{i=0}^n C_i C_{n-i}$$

2.1.2. Lucas

Let $n = n_k p^k + n_{k-1} p^{k-1} + \dots + n_0$ and $m = m_k p^k + m_{k-1} p^{k-1} + \dots + m_0$ in base p .

$$\binom{n}{m} = \prod_{i=0}^k \binom{n_i}{m_i} \bmod p$$

2.1.3. Number of Derangements

$d(n)$ là số hoán vị n phần tử mà không có i sao cho $p_i = i$.

$$d(n) = (n-1)(d(n-1) + d(n-2))$$

2.1.4. Số Stirling loại 1

Số hoán vị n phần tử có đúng k chu trình.

$$s(n, k) = s(n-1, k-1) + (n-1)s(n-1, k)$$

$$\sum_{k=0}^n s(n, k) x^k = x(x+1) \dots (x+n-1)$$

2.1.5. Số Stirling loại 2

Số cách chia n phần tử vào đúng k nhóm.

$$S(n, k) = kS(n-1, k) + S(n-1, k-1)$$

$$S(n, k) = \frac{1}{k!} \sum_{j=0}^k (-1)^{k-j} \binom{k}{j} j^n$$

2.2. Bổ đề Burnside

Đặt G là nhóm hữu hạn tác động lên tập X . Với mỗi $g \in G$, gọi X^g là tập các điểm bất định bởi g ($\{x \in X \mid g.x = x\}$). Số quỹ đạo có thể có là:

$$\left| \frac{X}{G} \right| = \frac{1}{|G|} \sum_{g \in G} |X^g|$$

2.3. Super interpretation of kth powers

The square of the size of a set is equal to the number of ordered pairs of elements in the set. So we iterate over pairs and for each we compute the contribution to the answer.

Similarly, the k -th power is equal to the number of sequences (tuples) of length k .

$$E(X^2) = E(\text{\#ordered pairs}), E(X^k) = E(\text{\#ordered tuples})$$

2.4. Power technique

If you want to maintain the sum of k -th powers, it might help to also maintain the sum of smaller powers. For example, if the sum of 0-th, 1-th and 2-nd powers is S_0, S_1 and S_2 , and we increase all elements by x , the new sums are $S_0, S_1 + S_0 x$ and $S_2 + 2xS_1 + x^2 S_0$.

2.5. Định lý Pick

Cho một đa giác có các điểm nguyên. Gọi i là số điểm nguyên nằm trong đa giác, và b là số điểm nguyên nằm trên cạnh. Diện tích của đa giác là: $A = i + \frac{b}{2} - 1$.

2.6. Nhận xét

- Trong đồ thị 2 phía, MIS = N - cặp ghép cực đại.
- Cho 2 xâu S, T . Số xâu phân biệt của $\text{prefix}(S) + \text{suffix}(T) = |S| * |T|$ - số kí tự giống nhau của S và T, không tính S_0 và T_n .

3. Toán

3.1. MillerRabin

Kiểm tra số nguyên tố nhanh, **chắc chắn** đúng trong unsigned long long.

2eb9ecdcf526df8fd0c83ec9108726de12deda30

```
bool isPrime(ull n) {
    if (n < 2 || n % 6 % 4 != 1) return (n | 1) == 3;
    ull A[] = {2, 325, 9375, 28178, 450775, 9780504, 1795265022},
        s = __builtin_ctzll(n - 1), d = n >> s;
    for (ull a : A) { // ^ count trailing zeroes
        ull p = modpow(a % n, d, n), i = s;
        while (p != 1 && p != n - 1 && a % n && i--) p = modmul(p, p, n);
        if (p != n - 1 && i != s) return 0;
    }
    return 1;
}
```

3.2. Matrix

Ma trận vuông, hỗ trợ nhân và lũy thừa.

```
Matrix<int> A(3);
A.d = {{{{1, 2, 3}}, {{4, 5, 6}}, {{7, 8, 9}}}};
vector<int> vec = {1, 2, 3};
vec = (A ^ N) * vec;
```

46b9a4917abf7d2ac0ae78fbf24a1a7ec2fec114

```
template <class T>
struct Matrix {
    typedef Matrix M;
    int N;
    vector<vector<T>>> d;
    Matrix(int n) : N(n), d(n, vector<T>(n, 0)) {}
```

```
M operator*(const M& m) const {
    M a(N);
    rep(i, 0, N) rep(j, 0, N) rep(k, 0, N) a.d[i][j]
    += d[i][k] * m.d[k][j];
    return a;
}

vector<T> operator*(const vector<T>& vec) const {
    vector<T> ret(N);
    rep(i, 0, N) rep(j, 0, N) ret[i] += d[i][j] *
    vec[j];
    return ret;
}

M operator^(ll p) const {
    assert(p >= 0);
    M a(N), b(*this);
    rep(i, 0, N) a.d[i][i] = 1;
    while (p) {
        if (p & 1) a = a * b;
        b = b * b;
        p >>= 1;
    }
    return a;
}
};
```

3.3. ModLog

Tìm $x > 0$ nhỏ nhất sao cho $a^x = b \bmod m$, hoặc -1 .
modLog(a,1,m) trả về order của a trong \mathbb{Z}_m^* . Độ phức tạp $O(\sqrt{m})$.

ffffb9e708726ed41367a22274d9153488a53e4f

```
ll modLog(ll a, ll b, ll m) {
    ll n = (ll)sqrt(m) + 1, e = 1, f = 1, j = 1;
    unordered_map<ll, ll> A;
    while (j <= n && (e = f = e * a % m) != b % m) A[e * b % m] = j++;
    if (e == b % m) return j;
    if (gcd(m, e) == gcd(m, b))
        rep(i, 2, n + 2) if (A.count(e = e * f % m))
            return n * i - A[e];
    return -1;
}
```

3.4. ModSQRT

Tìm căn bậc hai modulo p nguyên tố trong trung bình $O(\log p)$.

47e76766f1e399f1502e849ea1601b43b19f1afb

```
ll modsqrt(ll a, ll p) {
    a %= p;
    if (a < 0) a += p;
    if (a == 0) return 0;

    if (modpow(a, (p - 1) / 2, p) != 1) return -1;
    if (p % 4 == 3) return modpow(a, (p + 1) / 4, p);
    // a^(n+3)/8 or 2^(n+3)/8 * 2^(n-1)/4 works if p % 8 == 5
    ll s = p - 1, n = 2;
    int r = 0, m;
    while (s % 2 == 0) ++r, s /= 2;
    /// find a non-square mod p
    while (modpow(n, (p - 1) / 2, p) != p - 1) ++n;
    ll x = modpow(a, (s + 1) / 2, p);
    ll b = modpow(a, s, p), g = modpow(n, s, p);
    for (; r = m) {
        ll t = b;
        for (m = 0; m < r && t != 1; ++m) t = t * t % p;
        if (m == 0) return x;
        ll gs = modpow(g, 1LL << (r - m - 1), p);
        g = gs * gs % p;
        x = x * gs % p;
        b = b * g % p;
    }
}
```

3.5. Factor

Tìm một ước của n nhanh trong $O(\sqrt[3]{n} \log n)$. Phân tích đệ quy n thành thừa số nguyên tố.

60214e0b86312fd8d4fc0d71e025be3e2ae50f93

```
ull pollard(ull n) {
    ull x = 0, y = 0, t = 30, prd = 2, i = 1, q;
    auto f = [&](ull x) { return modmul(x, x, n) + i; };
    while (t++ % 40 || __gcd(prd, n) == 1) {
```

```

    if (x == y) x = ++i, y = f(x);
    if ((q = modmul(prd, max(x, y) - min(x, y), n)))
    prd = q;
    x = f(x), y = f(f(y));
}
return __gcd(prd, n);
}
vector<ull> factor(ull n) {
    if (n == 1) return {};
    if (isPrime(n)) return {n};
    ull x = pollard(n);
    auto l = factor(x), r = factor(n / x);
    l.insert(l.end(), all(r));
    return l;
}

```

3.6. CRT

Duy trì các phương trình đồng dư và nghiệm thoả mãn.

d3112764513407fd98d6c68a0694958916e257de

```

template <typename T>
struct CRT {
    T res;
    CRT() { res = 0, prd = 1; }
    // Add condition: res % p == r
    void add(T p, T r) {
        res += mul(r - res % p + p, euclid(prd, p).first
+ p, p) * prd;
        prd *= p;
        if (res >= prd) res -= prd;
    }

private:
    T prd;
    T mul(T a, T b, T p) {
        a %= p, b %= p;
        T q = (T)((long double)a * b / p);
        T r = a * b - q * p;
        while (r < 0) r += p;
        while (r >= p) r -= p;
        return r;
    }
}

```

```

}
pair<T, T> euclid(T a, T b) {
    if (!b) return make_pair(1, 0);
    pair<T, T> r = euclid(b, a % b);
    return make_pair(r.second, r.first - a / b *
r.second);
}
};

```

3.7. DivModSum

Tính $\sum_{i=0}^{n-1} \frac{a+ixd}{m}$ and $\sum_{i=0}^{n-1} (a + i \times d) \bmod m$

ee42208c983d82a9c5814a66248c56268a040a25

```

ll sumsq(ll to) { return to / 2 * ((to - 1) |
1); }
// ^ written in a weird way to deal with overflows
correctly

// sum( (a + d*i) / m ) for i in [0, n-1]
ll divsum(ll a, ll d, ll m, ll n) {
    ll res = d / m * sumsq(n) + a / m * n;
    d %= m, a %= m;
    if (!d) return res;
    ll to = (n * d + a) / m;
    return res + (n - 1) * to - divsum(m - 1 - a, m, d,
to);
}

// sum( (a + d*i) % m ) for i in [0, n-1]
ll modsum(ll a, ll d, ll m, ll n) {
    a = ((a % m) + m) % m, d = ((d % m) + m) % m;
    return n * a + d * sumsq(n) - m * divsum(a, d, m,
n);
}

```

3.8. FFT

FFT trên \mathbb{R}

05c01c07f8a483065a8a4152dea7ef44bdf9665f

```

#pragma once

typedef complex<double> C;

```

```

typedef vector<double> vd;
void fft(vector<C>& a) {
    int n = sz(a), L = 31 - __builtin_clz(n);
    static vector<complex<long double>> 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(1.0L, acos(-1.0L) / k);
        rep(i, k, 2 * k) rt[i] = R[i] = i & 1 ? R[i / 2]
* x : R[i / 2];
    }
    vi rev(n);
    rep(i, 0, n) rev[i] = (rev[i / 2] | (i & 1) << L) /
2;
    rep(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) rep(j, 0, k) {
            auto x = (double*)&rt[j + k],
                y = (double*)&a[i + j + k];
            C z(x[0] * y[0] - x[1] * y[1],
                x[0] * y[1] + x[1] * y[0]);
            a[i + j + k] = a[i + j] - z;
            a[i + j] += z;
        }
}

vd conv(const vd& a, const vd& b) {
    if (a.empty() || b.empty()) return {};
    vd 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));
    rep(i, 0, sz(b)) in[i].imag(b[i]);
    fft(in);
    for (C& x : in) x *= x;
    rep(i, 0, n) out[i] = in[-i & (n - 1)] -
conj(in[i]);
    fft(out);
    rep(i, 0, sz(res)) res[i] = imag(out[i]) / (4 * n);
    return res;
}

```

3.9. NTT

FFT modulo nguyên tố **bất kỳ** dựa trên FFT thực.

a9ef4e8c3357f7ea6d3c75b01614f1807f5dd509

```
#include "FFT.h"

typedef vector<ll> vl;
template <int M>
vl convMod(const vl &a, const vl &b) {
    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);
    rep(i, 0, sz(a)) L[i] = C((int)a[i] / cut,
    (int)a[i] % cut);
    rep(i, 0, sz(b)) R[i] = C((int)b[i] / cut,
    (int)b[i] % cut);
    fft(L), fft(R);
    rep(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);
    rep(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;
}
```

3.10. FST

Tính tích chập AND, OR, XOR.

2bfad7bfa10cdf356c32e62871272dd49d6775a6

```
template <typename T>
```

```
void FST(vector<T>& a, bool inv, string type) {
    for (int n = sz(a), step = 1; step < n; step *= 2)
    {
        for (int i = 0; i < n; i += 2 * step) rep(j, i, i
    + step) {
            T &u = a[j], &v = a[j + step];
            if (type == "and") tie(u, v) = inv ? tuple{v
    - u, u} : tuple{v, u + v};
            else if (type == "or") tie(u, v) = inv ?
    tuple{v, u - v} : tuple{u + v, u};
            else if (type == "xor") tie(u, v) = tuple{u +
    v, u - v};
        }
    }
    if (inv && type == "xor")
        for (T& x : a) x /= sz(a);
}
template <typename T>
vector<T> conv(vector<T> a, vector<T> b, string type)
{
    FST(a, 0, type);
    FST(b, 0, type);
    rep(i, 0, sz(a)) a[i] *= b[i];
    FST(a, 1, type);
    return a;
}
```

3.11. LinearRecurrence

Tìm số hạng thứ k của dãy truy hồi cấp n $S[i] = \sum S[i-j-1]tr[j]$ trong $O(n^2 \log k)$.

d281cfb3a45bec7e8d4c5ff04ae81f3852af4a26

```
// Usage: linearRec({0, 1}, {1, 1}, k) // k'th
Fibonacci number

typedef vector<ll> Poly;
ll linearRec(Poly S, Poly tr, ll k) {
    int n = sz(tr);

    auto combine = [&](Poly a, Poly b) {
        Poly res(n * 2 + 1);
        rep(i, 0, n + 1) rep(j, 0, n + 1) res[i + j] =
```

```
(res[i + j] + a[i] * b[j]) % mod;
    for (int i = 2 * n; i > n; --i)
        rep(j, 0, n) res[i - 1 - j] = (res[i - 1 - j] +
    res[i] * tr[j]) % mod;
    res.resize(n + 1);
    return res;
};

Poly pol(n + 1, e(pol));
pol[0] = e[1] = 1;

for (++k; k; k /= 2) {
    if (k % 2) pol = combine(pol, e);
    e = combine(e, e);
}

ll res = 0;
rep(i, 0, n) res = (res + pol[i + 1] * S[i]) % mod;
return res;
}
```

3.12. BerlekampMassey

Phục hồi một dãy truy hồi cấp n từ $2n$ số hạng đầu tiên trong $O(n^2)$.

e03b173c399a2de1f1e92b119873eedb8aedbfeb

```
vector<ll> berlekampMassey(vector<ll> s) {
    int n = sz(s), L = 0, m = 0;
    vector<ll> C(n), B(n), T;
    C[0] = B[0] = 1;

    ll b = 1;
    rep(i, 0, n) {
        ++m;
        ll d = s[i] % mod;
        rep(j, 1, L + 1) d = (d + C[j] * s[i - j]) % mod;
        if (!d) continue;
        T = C;
        ll coef = d * modpow(b, mod - 2) % mod;
        rep(j, m, n) C[j] = (C[j] - coef * B[j - m]) %
    mod;
```

```

    if (2 * L > i) continue;
    L = i + 1 - L;
    B = T;
    b = d;
    m = 0;
}

C.resize(L + 1);
C.erase(C.begin());
for (ll& x : C) x = (mod - x) % mod;
return C;
}

```

3.13. Lagrange

Tìm đa thức bậc $n - 1$ qua n điểm trong $O(n^2)$. Vẫn đúng trong trường modulo.

5d7b6df6b0ae7e7b34486d17db1050ad9975d3fa

```

typedef vector<double> vd;
vd interpolate(vd x, vd y, int n) {
    vd res(n), temp(n);
    rep(k, 0, n - 1) rep(i, k + 1, n) y[i] = (y[i] -
y[k]) / (x[i] - x[k]);
    double last = 0;
    temp[0] = 1;
    rep(k, 0, n) rep(i, 0, n) {
        res[i] += y[k] * temp[i];
        swap(last, temp[i]);
        temp[i] -= last * x[k];
    }
    return res;
}

```

3.14. Determinant

8029d44dbc38bf5c8f1979383d5c569066abae8

```

double det(vector<vector<double>>& a) {
    int n = sz(a);
    double res = 1;
    rep(i, 0, n) {
        int b = i;

```

```

        rep(j, i + 1, n) if (fabs(a[j][i]) > fabs(a[b]
[i])) b = j;
        if (i != b) swap(a[i], a[b]), res *= -1;
        res *= a[i][i];
        if (res == 0) return 0;
        rep(j, i + 1, n) {
            double v = a[j][i] / a[i][i];
            if (v != 0) rep(k, i + 1, n) a[j][k] -= v *
a[i][k];
        }
    }
    return res;
}

```

3.15. Gauss

Giải hệ phương trình tuyến tính trong $O(n^3)$.

cb758ec2cff84cffeaeac80fcfe0d3e030cf0cba

```

typedef vector<double> vd;
const double eps = 1e-12;

int solveLinear(vector<vd>& A, vd& b, vd& x) {
    int n = sz(A), m = sz(x), rank = 0, br, bc;
    if (n) assert(sz(A[0]) == m);
    vi col(m);
    iota(all(col), 0);

    rep(i, 0, n) {
        double v, bv = 0;
        rep(r, i, n) rep(c, i, m) if ((v = fabs(A[r][c]))
> bv) br = r, bc = c,
        bv = v;
        if (bv <= eps) {
            rep(j, i, n) if (fabs(b[j]) > eps) return -1;
            break;
        }
        swap(A[i], A[br]);
        swap(b[i], b[br]);
        swap(col[i], col[bc]);
        rep(j, 0, n) swap(A[j][i], A[j][bc]);
        bv = 1 / A[i][i];

```

```

        rep(j, i + 1, n) {
            double fac = A[j][i] * bv;
            b[j] -= fac * b[i];
            rep(k, i + 1, m) A[j][k] -= fac * A[i][k];
        }
        rank++;
    }

    x.assign(m, 0);
    for (int i = rank; i--;) {
        b[i] /= A[i][i];
        x[col[i]] = b[i];
        rep(j, 0, i) b[j] -= A[j][i] * b[i];
    }
    return rank; // (multiple solutions if rank < m)
}

```

3.16. GaussBinary

Giải hệ phương trình tuyến tính modulo 2 trong $O\left(\frac{n^3}{64}\right)$ sử dụng dynamic bitset.

aa7c362d3a8c81efce3480eed00cf364d61f7565

```

vector<bs> solve_linear(int n, int m, vector<bs>
A, bs b) {
    int rk = 0;
    rep(j, 0, m) {
        if (rk == n) break;
        rep(i, rk + 1, n) if (A[i][j]) {
            swap(A[rk], A[i]);
            if (b[rk] != b[i]) b[rk] = !b[rk], b[i] = !
b[i];
            break;
        }
        if (!A[rk][j]) continue;
        rep(i, 0, n) if (i != rk) {
            if (A[i][j]) {
                b[i] = b[i] ^ b[rk], A[i] = A[i] ^ A[rk];
            }
        }
        ++rk;
    }
    rep(i, rk, n) if (b[i]) return {};
}

```

```
vector<bs> res(1, bs(m));

vi pivot(m, -1);
int p = 0;
rep(i, 0, rk) {
    while (!A[i][p]) ++p;
    res[0][p] = b[i], pivot[p] = i;
}
rep(j, 0, m) if (pivot[j] == -1) {
    bs x(m);
    x[j] = 1;
    rep(k, 0, j) if (pivot[k] != -1 && A[pivot[k]]
[j]) x[k] = 1;
    res.eb(x);
}
return res;
}
```

3.17. Polynomial

Các phép toán trên đa thức, hàm divroot trả về kết quả phép chia đa thức cho $(x - r)$ và phần dư.

b786bc383ecbc92be148298b4df6e74786d43244

```
struct Poly {
    vector<double> a;
    double operator()(double x) const {
        double val = 0;
        for (int i = sz(a); i--;) (val *= x) += a[i];
        return val;
    }
    void diff() {
        rep(i, 1, sz(a)) a[i-1] = i*a[i];
        a.pop_back();
    }
    void divroot(double x0) {
        double b = a.back(), c; a.back() = 0;
        for(int i=sz(a)-1; i--;) c = a[i], a[i] =
a[i+1]*x0+b, b=c;
        a.pop_back();
    }
};
```

3.18. PolyRoots

Tìm nghiệm của đa thức

5fe46ac2cbe4a69f0c6bf77449ab322fe189a708

```
/**
 * Usage: polyRoots({{2,-3,1}},-1e9,1e9) // solve
x^2-3x+2 = 0
 * Time: O(n^2 \log(1/\epsilon))
 */

#include "Polynomial.h"

vector<double> polyRoots(Poly p, double xmin, double
xmax) {
    if (sz(p.a) == 2) {
        return {-p.a[0] / p.a[1]};
    }
    vector<double> ret;
    Poly der = p;
    der.diff();
    auto dr = polyRoots(der, xmin, xmax);
    dr.push_back(xmin - 1);
    dr.push_back(xmax + 1);
    sort(all(dr));
    rep(i, 0, sz(dr) - 1) {
        double l = dr[i], h = dr[i + 1];
        bool sign = p(l) > 0;
        if (sign ^ (p(h) > 0)) {
            rep(it, 0, 60) { // while (h - l > 1e-8)
                double m = (l + h) / 2, f = p(m);
                if ((f <= 0) ^ sign)
                    l = m;
                else
                    h = m;
            }
            ret.push_back((l + h) / 2);
        }
    }
    return ret;
}
```

4. Cấu trúc dữ liệu

4.1. DSURollback

6cb5a5d036ba8c317b2f3451ac76a96e57a41207

```
struct DSURollback {
    vi e;
    vector<pii> st;
    DSURollback(int n) : e(n, -1) {}
    int size(int x) { return -e[find(x)]; }
    int find(int x) { return e[x] < 0 ? x :
find(e[x]); }
    int time() { return sz(st); }
    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 = find(a), b = find(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;
    }
};
```

4.2. PersistentIT

a225131243a2ebc56a751ed74d766e3a51359aec

```
struct Node {
    int left, right; // ID of left child & right child
    long long ln; // Max value of node
    Node() {}
    Node(long long ln, int left, int right) : ln(ln),
left(left), right(right) {}
} it[11000111]; // Each node has a position in this
array, called ID
```

```

int nNode;

int ver[MN]; // ID of root in each version

// Update max value of a node
inline void refine(int cur) {
    it[cur].ln = max(it[it[cur].left].ln,
it[it[cur].right].ln);
}

// Update a range, and return new ID of node
int update(int l, int r, int u, int x, int oldId) {
    if (l == r) {
        ++nNode;
        it[nNode] = Node(x, 0, 0);
        return nNode;
    }

    int mid = (l + r) >> 1;
    int cur = ++nNode;

    if (u <= mid) {
        it[cur].left = update(l, mid, u, x,
it[oldId].left);
        it[cur].right = it[oldId].right;
        refine(cur);
    } else {
        it[cur].left = it[oldId].left;
        it[cur].right = update(mid + 1, r, u, x,
it[oldId].right);
        refine(cur);
    }

    return cur;
}

// Get max of range. Same as usual IT
int get(int nodeId, int l, int r, int u, int v) {
    if (v < l || r < u) return -1;
    if (u <= l && r <= v) return it[nodeId].ln;

    int mid = (l + r) >> 1;

```

```

        return max(get(it[nodeId].left, l, mid, u, v),
                    get(it[nodeId].right, mid + 1, r, u,
v));
    }

    // When update:
    ++nVer;
    ver[nVer] = update(1, n, u, x, ver[nVer - 1]);

    // When query:
    res = get(ver[t], 1, n, u, v);

```

4.3. Splay

Code Splay của anh Hạnh.

9ca1ba247a1a6746a37961990b6d14c987fa8f20

```

struct Node {
    Node *child[2], *parent;
    bool reverse;
    int value, size;
    long long sum;
};

Node *nil, *root;

void initTree() {
    nil = new Node();
    nil->child[0] = nil->child[1] = nil->parent = nil;
    nil->value = nil->size = nil->sum = 0;
    nil->reverse = false;
    root = nil;
}

void pushDown(Node *x) {
    if (x == nil) return;
    if (x->reverse) {
        swap(x->child[0], x->child[1]);
        x->child[0]->reverse = !x->child[0]->reverse;
        x->child[1]->reverse = !x->child[1]->reverse;
        x->reverse = false;
    }
}

```

```

}

void update(Node *x) {
    pushDown(x->child[0]);
    pushDown(x->child[1]);
    x->size = x->child[0]->size + x->child[1]->size + 1;
    x->sum = x->child[0]->sum + x->child[1]->sum + x->value;
}

void setLink(Node *x, Node *y, int d) {
    x->child[d] = y;
    y->parent = x;
}

int getDir(Node *x, Node *y) { return x->child[0] == y ? 0 : 1; }

void rotate(Node *x, int d) {
    Node *y = x->child[d], *z = x->parent;
    setLink(x, y->child[d ^ 1], d);
    setLink(y, x, d ^ 1);
    setLink(z, y, getDir(z, x));
    update(x);
    update(y);
}

void splay(Node *x) {
    while (x->parent != nil) {
        Node *y = x->parent, *z = y->parent;
        int dy = getDir(y, x), dz = getDir(z, y);
        if (z == nil)
            rotate(y, dy);
        else if (dy == dz)
            rotate(z, dz), rotate(y, dy);
        else
            rotate(y, dy), rotate(z, dz);
    }
}

Node *nodeAt(Node *x, int pos) {

```



```

while (pushDown(x), x->child[0]->size != pos)
    if (pos < x->child[0]->size)
        x = x->child[0];
    else
        pos -= x->child[0]->size + 1, x = x->child[1];
return splay(x), x;
}

void split(Node *x, int left, Node *&t1, Node *&t2) {
    if (left == 0)
        t1 = nil, t2 = x;
    else {
        t1 = nodeAt(x, left - 1);
        t2 = t1->child[1];
        t1->child[1] = t2->parent = nil;
        update(t1);
    }
}

Node *join(Node *x, Node *y) {
    if (x == nil) return y;
    x = nodeAt(x, x->size - 1);
    setLink(x, y, 1);
    update(x);
    return x;
}

```

4.4. Treap

Treap là BBST dễ code hơn Splay.

7d3944e4a0ef431be37241a4b9c885a991d31456

```

struct Node {
    Node *l = 0, *r = 0;
    int val, y, c = 1;
    Node(int val) : val(val), y(rand()) {}
    void recalc();
};

int cnt(Node* n) { return n ? n->c : 0; }
void Node::recalc() { c = cnt(l) + cnt(r) + 1; }

```

```

template <class F>
void each(Node* n, F f) {
    if (n) {
        each(n->l, f);
        f(n->val);
        each(n->r, f);
    }
}

pair<Node*, Node*> split(Node* n, int k) {
    if (!n) return {};
    if (cnt(n->l) >= k) { // "n->val >= k" for
        lower_bound(k)
        auto [L, R] = split(n->l, k);
        n->l = R;
        n->recalc();
        return {L, n};
    } else {
        auto [L, R] = split(n->r, k - cnt(n->l) - 1); //
        and just "k"
        n->r = L;
        n->recalc();
        return {n, R};
    }
}

Node* merge(Node* l, Node* r) {
    if (!l) return r;
    if (!r) return l;
    if (l->y > r->y) {
        l->r = merge(l->r, r);
        return l->recalc(), l;
    } else {
        r->l = merge(l, r->l);
        return r->recalc(), r;
    }
}

Node* ins(Node* t, Node* n, int pos) {
    auto [l, r] = split(t, pos);
    return merge(merge(l, n), r);
}

```

```

// Example application: move the range [l, r] to
index k
void move(Node*& t, int l, int r, int k) {
    Node *a, *b, *c;
    tie(a, b) = split(t, l);
    tie(b, c) = split(b, r - l);
    if (k <= l)
        t = merge(ins(a, b, k), c);
    else
        t = merge(a, ins(c, b, k - r));
}

```

4.5. LinkCutTree

c1555ecf61665fa332bddf8e75499f874908644e

```

#pragma once

struct Node { // Splay tree. Root's pp contains
    tree's parent.
    Node *p = 0, *pp = 0, *c[2];
    bool flip = 0;
    Node() {
        c[0] = c[1] = 0;
        fix();
    }
    void fix() {
        if (c[0]) c[0]->p = this;
        if (c[1]) c[1]->p = this;
        // (+ update sum of subtree elements etc. if
        wanted)
    }
    void pushFlip() {
        if (!flip) return;
        flip = 0;
        swap(c[0], c[1]);
        if (c[0]) c[0]->flip ^= 1;
        if (c[1]) c[1]->flip ^= 1;
    }
    int up() { return p ? p->c[1] == this : -1; }
    void rot(int i, int b) {
        int h = i ^ b;
    }
}

```

```

Node *x = c[i], *y = b == 2 ? x : x->c[h], *z =
b ? y : x;
if ((y->p = p)) p->c[up()] = y;
c[i] = z->c[i ^ 1];
if (b < 2) {
    x->c[h] = y->c[h ^ 1];
    y->c[h ^ 1] = x;
}
z->c[i ^ 1] = this;
fix();
x->fix();
y->fix();
if (p) p->fix();
swap(pp, y->pp);
}

void splay() { /// Splay this up to the root.
Always finishes without flip set.
    for (pushFlip(); p;) {
        if (p->p) p->p->pushFlip();
        p->pushFlip();
        pushFlip();
        int c1 = up(), c2 = p->up();
        if (c2 == -1)
            p->rot(c1, 2);
        else
            p->p->rot(c2, c1 != c2);
    }
}

Node* first() { /// Return the min element of the
subtree rooted at this,
                /// splayed to the top.
    pushFlip();
    return c[0] ? c[0]->first() : (splay(), this);
}
};

struct LinkCut {
    vector<Node> node;
    LinkCut(int N) : node(N) {}

    void link(int u, int v) { // add an edge (u, v)
        assert(!connected(u, v));

```

```

        makeRoot(&node[u]);
        node[u].pp = &node[v];
    }

    void cut(int u, int v) { // remove an edge (u, v)
        Node *x = &node[u], *top = &node[v];
        makeRoot(top);
        x->splay();
        assert(top == (x->pp ? x->c[0]));
        if (x->pp)
            x->pp = 0;
        else {
            x->c[0] = top->p = 0;
            x->fix();
        }
    }

    bool connected(int u, int v) { // are u, v in the
same tree?
        Node* nu = access(&node[u])->first();
        return nu == access(&node[v])->first();
    }

    void makeRoot(Node* u) { /// Move u to root of
represented tree.
        access(u);
        u->splay();
        if (u->c[0]) {
            u->c[0]->p = 0;
            u->c[0]->flip ^= 1;
            u->c[0]->pp = u;
            u->c[0] = 0;
            u->fix();
        }
    }

    Node* access(Node* u) { /// Move u to root aux
tree. Return the root of the
                        /// root aux tree.
        u->splay();
        while (Node* pp = u->pp) {
            pp->splay();
            u->pp = 0;
            if (pp->c[1]) {
                pp->c[1]->p = 0;
                pp->c[1]->pp = pp;

```

```

    }
    pp->c[1] = u;
    pp->fix();
    u = pp;
}
return u;
}
};

```

4.6. LiChaoTree

2572c3173bfafb14edd183b58e6a7200e9bc7975

```

template <typename T, // for segment &
coordinates data types, e.g. long long>
    typename TM // for intermediate
computations, e.g. __int128_t
>
struct LiChao {
    LiChao(const vector<T>& _xs) : xs(_xs) {
        sort(xs.begin(), xs.end());
        xs.erase(unique(xs.begin(), xs.end()), xs.end());

        n = xs.size();
        head = 1;
        while (head < n) head <= 1;

        lines.assign(head * 2, {0, 0, -1, false});
        xyz.resize(head * 2);
        for (int i = 0; i < n; i++) {
            xyz[head + i] = {xs[i], xs[i], xs[i]};
        }
        for (int i = head - 1; i; i--) {
            int l = i * 2, r = i * 2 + 1;
            xyz[i] = {
                std::get<0>(xyz[l]),
                std::get<0>(xyz[r]),
                std::get<2>(xyz[r]),
            };
        }
    }

    void add_line(T a, T b, int idx = -1) {

```

```

    ql = 0, qr = n;
    if (ql >= qr) return;
    rec(1, 0, head, Line{a, b, idx, true});
}

void add_segment(T left, T right, T a, T b, int idx = -1) {
    ql = std::lower_bound(xs.begin(), xs.end(), left) - xs.begin();
    qr = std::lower_bound(xs.begin(), xs.end(), right) - xs.begin();
    if (ql >= qr) return;
    rec(1, 0, head, Line{a, b, idx, true});
}

struct Result {
    T line_a, line_b;
    int line_id;
    bool is_valid; // if false -> result is INFINITY
    TM minval;
};

Result get(T x) {
    int i = std::lower_bound(xs.begin(), xs.end(), x) - xs.begin();
    assert(i < n && xs[i] == x);
    return get(i, x);
}

// private:
int n, head;
vector<T> xs; // coordinates of all get queries

struct Line {
    T a, b; // a*x + b
    int id;
    bool is_valid;
    TM f(T x) const { return TM(a) * x + b; }
};
vector<Line> lines;

vector<tuple<T, T, T>> xyz; // <left, mid, right>

```

```

int ql, qr;
void rec(int i, int l, int r, Line new_line) {
    const int mid = (l + r) / 2;

    if (l >= qr || r <= ql) {
        return;
    } else if (ql <= l && r <= qr) {
        if (!lines[i].is_valid) {
            lines[i] = new_line;
            return;
        }

        auto [x, y, z] = xyz[i];
        bool upd_x = lines[i].f(x) > new_line.f(x);
        bool upd_y = lines[i].f(y) > new_line.f(y);
        bool upd_z = lines[i].f(z) > new_line.f(z);

        if (upd_x && upd_y && upd_z) {
            lines[i] = new_line;
            return;
        }

        if (upd_y && upd_z) {
            std::swap(lines[i], new_line);
            rec(i * 2, l, mid, new_line);
        } else if (upd_x && upd_y) {
            std::swap(lines[i], new_line);
            rec(i * 2 + 1, mid, r, new_line);
        } else if (upd_x) {
            rec(i * 2, l, mid, new_line);
        } else if (upd_z) {
            rec(i * 2 + 1, mid, r, new_line);
        } else {
            return;
        }
    } else {
        if (ql < mid) rec(i * 2, l, mid, new_line);
        if (qr > mid) rec(i * 2 + 1, mid, r, new_line);
    }
}

Result get(int i, T x) {
    i += head;

```

```

    Line res = lines[i];
    TM val = res.is_valid ? res.f(x) : 0;
    for (i /= 2; i; i /= 2) {
        if (!lines[i].is_valid) continue;
        TM tmp = lines[i].f(x);
        if (!res.is_valid || tmp < val) res = lines[i], val = tmp;
    }
    return {res.a, res.b, res.id, res.is_valid, val};
}
};

```

4.7. WaveletTree

131db3e74d22a430de52efa5e4c51a54c93e1d47

```

struct Node {
    Node *l = 0, *r = 0;
    int lo, hi;
    vi C; // C[i] = # of first i elements going left
    Node(const vi& A, int lo, int hi) : lo(lo), hi(hi), C(1, 0) {
        if (lo + 1 == hi) return;
        int mid = (lo + hi) / 2;
        vi L, R;
        for (int a : A) {
            C.push_back(C.back());
            if (a < mid)
                L.push_back(a), C.back()++;
            else
                R.push_back(a);
        }
        l = new Node(L, lo, mid), r = new Node(R, mid, hi);
    }

    // k'th (0-indexed) element in the sorted range [L, R)
    int quantile(int k, int L, int R) {
        if (lo + 1 == hi) return lo;
        int c = C[R] - C[L];
        if (k < c) return l->quantile(k, C[L], C[R]);
        return r->quantile(k - c, L - C[L], R - C[R]);
    }
}

```

```
// number of elements in range [0, R) equal to x
int rank(int x, int R) {
    if (lo + 1 == hi) return R;
    if (x < l->hi) return l->rank(x, C[R]);
    return r->rank(x, R - C[R]);
}

// number of elements x in range [L, R) st. a <= x < b
int rectangle(int a, int b, int L, int R) {
    if (a <= lo && hi <= b) return R - L;
    if (a >= hi || b <= lo) return 0;
    return l->rectangle(a, b, C[L], C[R]) +
        r->rectangle(a, b, L - C[L], R - C[R]);
}
};
```

5. Đồ thị

5.1. HopcroftKarp

Cặp ghép cực đại trên đồ thị 2 phía trong $O(E\sqrt{V})$.

Cách dùng: vi btoa(m, -1); hopcroftKarp(g, btoa);

610a392c1cf96e8326b327cf61df1933651061a0

```
bool dfs(int a, int L, vector<vi>& g, vi& btoa, vi& A, vi& B) {
    if (A[a] != L) return 0;
    A[a] = -1;
    for (int b : g[a])
        if (B[b] == L + 1) {
            B[b] = 0;
            if (btoa[b] == -1 || dfs(btoa[b], L + 1, g, btoa, A, B))
                return btoa[b] = a, 1;
        }
    return 0;
}

int hopcroftKarp(vector<vi>& g, vi& btoa) {
    int res = 0;
    vi A(g.size()), B(btoa.size()), cur, next;
```

```
for (;;) {
    fill(all(A), 0);
    fill(all(B), 0);
    /// Find the starting nodes for BFS (i.e. layer 0).
    cur.clear();
    for (int a : btoa)
        if (a != -1) A[a] = -1;
    rep(a, 0, sz(g)) if (A[a] == 0) cur.push_back(a);
    /// Find all layers using bfs.
    for (int lay = 1;; lay++) {
        bool islast = 0;
        next.clear();
        for (int a : cur)
            for (int b : g[a]) {
                if (btoa[b] == -1) {
                    B[b] = lay;
                    islast = 1;
                } else if (btoa[b] != a && !B[b]) {
                    B[b] = lay;
                    next.push_back(btoa[b]);
                }
            }
        if (islast) break;
        if (next.empty()) return res;
        for (int a : next) A[a] = lay;
        cur.swap(next);
    }
    /// Use DFS to scan for augmenting paths.
    rep(a, 0, sz(g)) res += dfs(a, 0, g, btoa, A, B);
}
```

5.2. GeneralMatching

Thuật toán Blossom tìm cặp ghép cực đại trên đồ thị thường trong $O(V^3)$. Đánh chỉ số từ 0.

16aae41c010ff85a2a86eb87872014c4992f5c81

```
struct GeneralMatching {
    int n;
    vector<int> match;
```

```
GeneralMatching(int n): n(n), match(n, -1), g(n),
timer(-1), label(n), parent(n), orig(n), aux(n, -1) {}

void add_edge(int u, int v) {
    g[u].push_back(v), g[v].push_back(u);
}

int get_match() {
    for (int i = 0; i < n; i++) if (match[i] == -1)
        bfs(i);
    int res = 0;
    for (int i = 0; i < n; i++) if (match[i] >= 0)
        +res;
    return res / 2;
}

private:
int lca(int x, int y) {
    for (timer++; swap(x, y)) {
        if (x == -1) continue;
        if (aux[x] == timer) return x;
        aux[x] = timer;
        x = (match[x] == -1 ? -1 :
orig[parent[match[x]]]);
    }
}

void blossom(int v, int w, int a) {
    while (orig[v] != a) {
        parent[v] = w;
        w = match[v];
        if (label[w] == 1) {
            label[w] = 0;
            q.push_back(w);
        }
        orig[v] = orig[w] = a;
        v = parent[w];
    }
}

void augment(int v) {
    while (v != -1) {
```

```

    int pv = parent[v], nv = match[pv];
    match[v] = pv;
    match[pv] = v;
    v = nv;
}
}

int bfs(int root) {
    fill(label.begin(), label.end(), -1);
    iota(orig.begin(), orig.end(), 0);
    q.clear();
    label[root] = 0;
    q.push_back(root);
    for (int i = 0; i < (int)q.size(); ++i) {
        int v = q[i];
        for (auto x : g[v]) {
            if (label[x] == -1) {
                label[x] = 1;
                parent[x] = v;
                if (match[x] == -1) {
                    augment(x);
                    return 1;
                }
                label[match[x]] = 0;
                q.push_back(match[x]);
            } else if (label[x] == 0 && orig[v] != orig[x]) {
                int a = lca(orig[v], orig[x]);
                blossom(x, v, a), blossom(v, x, a);
            }
        }
    }
    return 0;
}

private:
    vector<vector<int>> g;
    int timer;
    vector<int> label, parent, orig, aux, q;
};

```

5.3. PushRelabel

Thuận toán tìm luồng cực đại Push-relabel trong $O(V^2\sqrt{E})$ (nhanh hơn Dinic).

c4ee83426fdbcbff9d529f1271a5d170f205e76

```

struct PushRelabel {
    struct Edge {
        int dest, back;
        ll f, c;
    };
    vector<vector<Edge>> g;
    vector<ll> 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, ll cap, ll 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, ll 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;
    }

    ll calc(int s, int t) {
        int v = sz(g);
        H[s] = v;
        ec[t] = 1;
        vi co(2 * v);
        co[0] = v - 1;
        rep(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) // discharge u
        if (cur[u] == g[u].data() + sz(g[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)
                rep(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); }
};

```

5.4. Hungarian

66b084d4f7fcbf9779a3ffb16b8f44e38e618bb1

```

pair<int, vi> hungarian(const vector<vi> &a) {
    if (a.empty()) return {0, {}};
    int n = sz(a) + 1, m = sz(a[0]) + 1;
    vi u(n), v(m), p(m), ans(n - 1);
    rep(i, 1, n) {
        p[0] = i;
        int j0 = 0; // add "dummy" worker 0
        vi dist(m, INT_MAX), pre(m, -1);
        vector<bool> done(m + 1);
        do { // dijkstra
            done[j0] = true;
            int i0 = p[j0], j1, delta = INT_MAX;

```

```

rep(j, 1, m) if (!done[j]) {
    auto cur = a[i0 - 1][j - 1] - u[i0] - v[j];
    if (cur < dist[j]) dist[j] = cur, pre[j] =
j0;
    if (dist[j] < delta) delta = dist[j], j1 = j;
}
rep(j, 0, m) {
    if (done[j])
        u[p[j]] += delta, v[j] -= delta;
    else
        dist[j] -= delta;
}
j0 = j1;
} while (p[j0]);
while (j0) { // update alternating path
    int j1 = pre[j0];
    p[j0] = p[j1], j0 = j1;
}
rep(j, 1, m) if (p[j]) ans[p[j] - 1] = j - 1;
return {-v[0], ans}; // min cost
}

```

5.5. Biconnected

Tìm tất cả thành phần song liên thông trong $O(E + V)$, và với mỗi thành phần chạy callback cho mỗi cạnh.

fff1340fa8f06533ec59e1ed24375f380766b0fa

```

/**
 * Usage:
 * int eid = 0; ed.resize(N);
 * for each edge (a,b) {
 *     ed[a].emplace_back(b, eid);
 *     ed[b].emplace_back(a, eid++); }
 * bicomps([&](const vi& edgelist) {...});
 */

vi num, st;
vector<vector<pii>> ed;
int Time;
template <class F>

```

```

int dfs(int at, int par, F& f) {
    int me = num[at] = ++Time, top = me;
    for (auto [y, e] : ed[at])
        if (e != par) {
            if (num[y]) {
                top = min(top, num[y]);
                if (num[y] < me) st.push_back(e);
            } else {
                int si = sz(st);
                int up = dfs(y, e, f);
                top = min(top, up);
                if (up == me) {
                    st.push_back(e);
                    f(vi(st.begin() + si, st.end()));
                    st.resize(si);
                } else if (up < me)
                    st.push_back(e);
                else { /* e is a bridge */
                }
            }
        }
    return top;
}

template <class F>
void bicomps(F f) {
    num.assign(sz(ed), 0);
    rep(i, 0, sz(ed)) if (!num[i]) dfs(i, -1, f);
}

```

5.6. EdgeColoring

Cho đồ thị N đỉnh có bậc lớn nhất D , tô $D + 1$ màu vào cạnh sao cho 2 cạnh kề nhau khác màu trong $O(NM)$.

0752155cf2ac481464a27c66840ac67b24b71bf2

```

vi edgeColoring(int N, vector<pii> eds) {
    vi cc(N + 1), ret(sz(eds)), fan(N), free(N), loc;
    for (pii e : eds) ++cc[e.first], ++cc[e.second];
    int u, v, ncols = *max_element(all(cc)) + 1;
    vector<vi> adj(N, vi(ncols, -1));
    for (pii e : eds) {

```

```

tie(u, v) = e;
fan[0] = v;
loc.assign(ncols, 0);
int at = u, end = u, d, c = free[u], ind = 0, i =
0;
while (d = free[v], !loc[d] && (v = adj[u][d]) !=
-1)
    loc[d] = ++ind, cc[ind] = d, fan[ind] = v;
cc[loc[d]] = c;
for (int cd = d; at != -1; cd ^= c ^ d, at =
adj[at][cd])
    swap(adj[at][cd], adj[end = at][cd ^ c ^ d]);
while (adj[fan[i]][d] != -1) {
    int left = fan[i], right = fan[++i], e = cc[i];
    adj[u][e] = left;
    adj[left][e] = u;
    adj[right][e] = -1;
    free[right] = e;
}
adj[u][d] = fan[i];
adj[fan[i]][d] = u;
for (int y : {fan[0], u, end})
    for (int& z = free[y] = 0; adj[y][z] != -1; z+
+);
}
rep(i, 0, sz(eds)) for (tie(u, v) = eds[i]; adj[u]
[ret[i]] != v; ++ ret[i];
return ret;
}

```

5.7. GomoryHu

Tính maxflow của từng cặp đỉnh trong $N - 1$ lần chạy luồng.

320aa07ce98d5a0fbda3dfb97af878ab2f72a4fa

```

typedef array<ll, 3> Edge;
vector<Edge> gomoryHu(int N, vector<Edge> ed) {
    vector<Edge> tree;
    vi par(N);
    rep(i, 1, N) {
        PushRelabel D(N); // Dinic also works
        for (Edge t : ed) D.addEdge(t[0], t[1], t[2],
t[2]);

```

```

    tree.push_back({i, par[i], D.calc(i, par[i])});
    rep(j, i + 1, N) if (par[j] == par[i] &&
D.leftOfMinCut(j)) par[j] = i;
    }
    return tree;
}

```

5.8. MinCostMaxFlow

Min-cost max-flow. If costs can be negative, call setpi before maxflow, not support negative cycle. To obtain the actual flow, look at positive values only.

Time: $O(FE \log(V))$ where F is max flow. $O(VE)$ for setpi.

1b7716e6d05c94352981b9ad66dd69fc4527f981

```

const ll INF = numeric_limits<ll>::max() / 4;

struct MCMF {
    struct edge {
        int from, to, rev;
        ll cap, cost, flow;
    };
    int N;
    vector<vector<edge>> ed;
    vi seen;
    vector<ll> dist, pi;
    vector<edge*> par;

    MCMF(int N) : N(N), ed(N), seen(N), dist(N), pi(N),
par(N) {}

    void addEdge(int from, int to, ll cap, ll cost) {
        if (from == to) return;
        ed[from].push_back(edge{from, to, sz(ed[to]),
cap, cost, 0});
        ed[to].push_back(edge{to, from, sz(ed[from]) - 1,
0, -cost, 0});
    }

    void path(int s) {
        fill(all(seen), 0);
        fill(all(dist), INF);
        dist[s] = 0;

```

```

        ll di;

        __gnu_pbds::priority_queue<pair<ll, int>> q;
        vector<decltype(q)::point_iterator> its(N);
        q.push({0, s});

        while (!q.empty()) {
            s = q.top().second;
            q.pop();
            seen[s] = 1;
            di = dist[s] + pi[s];
            for (edge& e : ed[s])
                if (!seen[e.to]) {
                    ll val = di - pi[e.to] + e.cost;
                    if (e.cap - e.flow > 0 && val < dist[e.to])
                        dist[e.to] = val;
                    par[e.to] = &e;
                    if (its[e.to] == q.end())
                        its[e.to] = q.push({-dist[e.to],
e.to});
                    else
                        q.modify(its[e.to], {-dist[e.to],
e.to});
                }
            }

            rep(i, 0, N) pi[i] = min(pi[i] + dist[i], INF);
        }

        pair<ll, ll> maxflow(int s, int t) {
            ll totflow = 0, totcost = 0;
            while (path(s), seen[t]) {
                ll fl = INF;
                for (edge* x = par[t]; x; x = par[x->from])
                    fl = min(fl, x->cap - x->flow);

                totflow += fl;
                for (edge* x = par[t]; x; x = par[x->from]) {
                    x->flow += fl;
                    ed[x->to][x->rev].flow -= fl;
                }

```

```

    }

    rep(i, 0, N) for (edge& e : ed[i]) totcost +=
e.cost * e.flow;
    return {totflow, totcost / 2};
}

// If some costs can be negative, call this before
maxflow:
void setpi(int s) { // (otherwise, leave this out)
    fill(all(pi), INF);
    pi[s] = 0;
    int it = N, ch = 1;
    ll v;
    while (ch-- && it--) {
        rep(i, 0, N) {
            if (pi[i] != INF)
                for (edge& e : ed[i])
                    if (e.cap)
                        if ((v = pi[i] + e.cost) < pi[e.to])
                            pi[e.to] = v, ch = 1;
        }
        assert(it >= 0); // negative cost cycle
    }
};

```

5.9. GlobalMinCut

Tìm lát cắt cực tiểu trong đồ thị vô hướng trong $O(V^3)$.

cfe985377a1321b9cc6dab70ad3227d903c3e8a9

```

pair<int, vi> globalMinCut(vector<vi> mat) {
    pair<int, vi> best = {INT_MAX, {}};
    int n = sz(mat);
    vector<vi> co(n);
    rep(i, 0, n) co[i] = {i};
    rep(ph, 1, n) {
        vi w = mat[0];
        size_t s = 0, t = 0;
        rep(it, 0, n - ph) { //  $O(V^2) \rightarrow O(E \log V)$ 
with prio. queue
            w[t] = INT_MIN;
            s = t, t = max_element(all(w)) - w.begin();

```

```

    rep(i, 0, n) w[i] += mat[t][i];
}
best = min(best, {w[t] - mat[t][t], co[t]});
co[s].insert(co[s].end(), all(co[t]));
rep(i, 0, n) mat[s][i] += mat[t][i];
rep(i, 0, n) mat[i][s] = mat[s][i];
mat[0][t] = INT_MIN;
}
return best;
}

```

5.10. DirectedMST

Tìm cây khung nhỏ nhất trong đồ thị có hướng trong $O(E \log V)$. Nếu không tồn tại in ra -1.

a33fb8225b19e9623d41d6d6f90f313122052303

```

#include "../ds/DSURollback.h"

struct Edge {
    int a, b;
    ll w;
};

struct Node { // lazy skew heap node
    Edge key;
    Node *l, *r;
    ll delta;
    void prop() {
        key.w += delta;
        if (l) l->delta += delta;
        if (r) r->delta += delta;
        delta = 0;
    }
    Edge top() {
        prop();
        return key;
    }
};

Node* merge(Node* a, Node* b) {
    if (!a || !b) return a ? b : a;
    a->prop(), b->prop();
    if (a->key.w > b->key.w) swap(a, b);
}

```

```

swap(a->l, (a->r = merge(b, a->r)));
return a;
}

void pop(Node*& a) {
    a->prop();
    a = merge(a->l, a->r);
}

pair<ll, vi> dmst(int n, int r, vector<Edge>& g) {
    RollbackUF uf(n);
    vector<Node*> heap(n);
    for (Edge e : g) heap[e.b] = merge(heap[e.b], new Node{e});
    ll res = 0;
    vi seen(n, -1), path(n), par(n);
    seen[r] = r;
    vector<Edge> Q(n, in(n, {-1, -1})), comp;
    deque<tuple<int, int, vector<Edge>>> cys;
    rep(s, 0, n) {
        int u = s, qi = 0, w;
        while (seen[u] < 0) {
            if (!heap[u]) return {-1, {}};
            Edge e = heap[u]->top();
            heap[u]->delta -= e.w, pop(heap[u]);
            Q[qi] = e, path[qi++] = u, seen[u] = s;
            res += e.w, u = uf.find(e.a);
            if (seen[u] == s) { // found cycle, contract
                Node* cyc = 0;
                int end = qi, time = uf.time();
                do cyc = merge(cyc, heap[w = path[--qi]]);
                while (uf.join(u, w));
                u = uf.find(u), heap[u] = cyc, seen[u] = -1;
                cys.push_front({u, time, {Q[qi],
                    &Q[end]}});
            }
        }
        rep(i, 0, qi) in[uf.find(Q[i].b)] = Q[i];
    }

    for (auto& [u, t, comp] : cys) { // restore sol
        optional
        uf.rollback(t);
    }
}

```

```

Edge inEdge = in[u];
for (auto& e : comp) in[uf.find(e.b)] = e;
in[uf.find(inEdge.b)] = inEdge;
}
rep(i, 0, n) par[i] = in[i].a;
return {res, par};
}

```

5.11. 2SAT

4748e79c9b975ac185f6bc12bb02feaaac5a7270

```

/**
 * Usage: TwoSat ts(number of boolean variables);
 * ts.either(0, ~3); // Var 0 is true or var 3 is false
 * ts.setValue(2); // Var 2 is true
 * ts.atMostOne({0,~1,2}); // <= 1 of vars 0, ~1 and 2 are true
 * ts.solve(); // Returns true iff it is solvable
 * ts.values[0..N-1] holds the assigned values to the vars
 */
struct TwoSat {
    int N;
    vector<vi> gr;
    vi values; // 0 = false, 1 = true

    TwoSat(int n = 0) : N(n), gr(2 * n) {}

    int addVar() { // (optional)
        gr.emplace_back();
        gr.emplace_back();
        return N++;
    }

    void either(int f, int j) {
        f = max(2 * f, -1 - 2 * f);
        j = max(2 * j, -1 - 2 * j);
        gr[f].push_back(j ^ 1);
        gr[j].push_back(f ^ 1);
    }

    void setValue(int x) { either(x, x); }
}

```



```

void atMostOne(const vi& li) { // (optional)
    if (sz(li) <= 1) return;
    int cur = ~li[0];
    rep(i, 2, sz(li)) {
        int next = addVar();
        either(cur, ~li[i]);
        either(cur, next);
        either(~li[i], next);
        cur = ~next;
    }
    either(cur, ~li[1]);
}

vi val, comp, z;
int time = 0;
int dfs(int i) {
    int low = val[i] = ++time, x;
    z.push_back(i);
    for (int e : gr[i])
        if (!comp[e]) low = min(low, val[e] ? dfs(e));
    if (low == val[i]) do {
        x = z.back();
        z.pop_back();
        comp[x] = low;
        if (values[x >> 1] == -1) values[x >> 1] = x
        & 1;
    } while (x != i);
    return val[i] = low;
}

bool solve() {
    values.assign(N, -1);
    val.assign(2 * N, 0);
    comp = val;
    rep(i, 0, 2 * N) if (!comp[i]) dfs(i);
    rep(i, 0, N) if (comp[2 * i] == comp[2 * i + 1])
return 0;
    return 1;
}
};

```

6. Xâu

6.1. Z

0bcbdb85c6162de1de1749777f670dcb716ab4b6

```

vi Z(const string& S) {
    vi z(sz(S));
    int l = -1, r = -1;
    rep(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;
}

```

6.2. MinRotation

Tìm cyclic shift của xâu có thứ tự từ điển nhỏ nhất trong $O(n)$.

a94de1e937596ff42f7d180178cee2ea1e74dbd9

```

int minRotation(string s) {
    int a = 0, N = sz(s);
    s += s;
    rep(b, 0, N) rep(k, 0, N) {
        if (a + k == b || s[a + k] < s[b + k]) {
            b += max(0, k - 1);
            break;
        }
        if (s[a + k] > s[b + k]) {
            a = b;
            break;
        }
    }
    return a;
}

```

6.3. Manacher

60a8155da7c95950abc5fdea389630d00d41874e

```
array<vi, 2> manacher(const string& s) {
```

```

    int n = sz(s);
    array<vi, 2> p = {vi(n + 1), vi(n)};
    rep(z, 0, 2) for (int i = 0, l = 0, r = 0; i < n;
i++) {
        int t = r - i + !z;
        if (i < r) p[z][i] = min(t, p[z][l + t]);
        int L = i - p[z][i], R = i + p[z][i] - !z;
        while (L >= 1 && R + 1 < n && s[L - 1] == s[R +
1]) p[z][i]++, L--, R++;
        if (R > r) l = L, r = R;
    }
    return p;
}

```

6.4. AhoCorasick

cd2cccd73211e69ed3702fd73994cf9241937361

```

struct aho_corasick {
    struct node {
        int suffix_link = -1, exit_link = -1, cnt = 0,
nxt[26];
        node() { fill(nxt, nxt + 26, -1); }
    };
    vector<node> g = {node()};
    void insert_string(const string &s) {
        int p = 0;
        for (char c : s) {
            if (g[p].nxt[c - 'a'] == -1) {
                g[p].nxt[c - 'a'] = g.size();
                g.emplace_back();
            }
            p = g[p].nxt[c - 'a'];
        }
        g[p].cnt++;
    }
    void build_automaton() {
        for (deque<int> q = {0}; q.size(); q.pop_front())
{
            int v = q.front(), suffix_link =
g[v].suffix_link;
            if (v)
                g[v].exit_link =

```

```

        g[suffix_link].cnt ? suffix_link :
g[suffix_link].exit_link;
        for (int i = 0; i < 26; i++) {
            int &nxt = g[v].nxt[i], nxt_sf = v ?
g[suffix_link].nxt[i] : 0;
            if (nxt == -1)
                nxt = nxt_sf;
            else {
                g[nxt].suffix_link = nxt_sf;
                q.push_back(nxt);
            }
        }
    }
}
};

```

6.5. SuffixArray

Suffix Array và LCP trong $O(n \log n)$.

6e0d51b81c34fbc4d673ae820a1805589d1dd

```

struct SuffixArray {
    vi sa, lcp;
    SuffixArray(string& s, int lim = 256) { // or
basic_string<int>
        int n = sz(s) + 1, k = 0, a, b;
        vi x(all(s)), y(n), ws(max(n, lim));
        x.push_back(0), sa = lcp = y, iota(all(sa), 0);
        for (int j = 0, p = 0; p < n; j = max(1, j * 2),
lim = p) {
            p = j, iota(all(y), n - j);
            rep(i, 0, n) if (sa[i] >= j) y[p++] = sa[i] -
j;
            fill(all(ws), 0);
            rep(i, 0, n) ws[x[i]]++;
            rep(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;
            rep(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++;
        }
        for (int i = 0, j; i < n - 1; lcp[x[i++]] = k)

```

```

        for (k &&k--, j = sa[x[i] - 1]; s[i + k] == s[j
+ k]; k++);
    }
};

```

6.6. PalindromeTree

Dựng Palindrome Tree biểu diễn tất cả các xâu con đối xứng của 1 xâu. Xâu độ dài N chỉ có tối đa N xâu con đối xứng phân biệt.

ff2867d14baaf6e4723573ac9569e7c46a8e78a1

```

template <int MAXC = 26>
struct PalindromicTree {
    PalindromicTree(const string& str) : _sz(str.size()
+ 5), next(_sz, vector<int>(MAXC, 0)), link(_sz, 0),
qlink(_sz, 0), cnt(_sz, 0), right_id(_sz, 0),
len(_sz, 0), s(_sz, 0) {
        init();
        for (int i = 0; i < (int)str.size(); ++i) {
            add(str[i], i);
        }
        count();
    }
    int _sz;

    // returns vector of (left, right, frequency)
    vector<tuple<int, int, int>> get_palindromes() {
        vector<tuple<int, int, int>> res;
        dfs(0, res);
        dfs(1, res);
        return res;
    }

    void dfs(int u, vector<tuple<int, int, int>>& res)
    {
        if (u > 1) { // u = 0 and u = 1 are two empty
nodes
            res.emplace_back(right_id[u] - len[u] + 1,
right_id[u], cnt[u]);
        }
        for (int i = 0; i < MAXC; ++i) {
            if (next[u][i]) dfs(next[u][i], res);

```

```

    }
}

int last, n, p;
vector<vector<int>> next, dlink;
vector<int> link, qlink, cnt, right_id, len, s;

int newnode(int l, int right) {
    len[p] = l;
    right_id[p] = right;
    return p++;
}

void init() {
    p = 0;
    newnode(0, -1), newnode(-1, -1);
    n = last = 0;
    s[n] = -1, link[0] = 1;
}

int getlink(int x) {
    while (s[n - len[x] - 1] != s[n]) {
        if (s[n - len[link[x]] - 1] == s[n])
            x = link[x];
        else
            x = qlink[x];
    }
    return x;
}

void add(char c, int right) {
    c -= 'a';
    s[++n] = c;
    int cur = getlink(last);
    if (!next[cur][(int)c]) {
        int now = newnode(len[cur] + 2, right);
        link[now] = next[getlink(link[cur])][(int)c];
        next[cur][(int)c] = now;
        if (s[n - len[link[now]]] == s[n -
len[link[link[now]]]]) {
            qlink[now] = qlink[link[now]];
        } else {
            qlink[now] = link[link[now]];
        }
    }
}

```

```

    last = next[cur][(int)c];
    cnt[last]++;
}
void count() {
    for (int i = p - 1; i >= 0; i--) {
        cnt[link[i]] += cnt[i];
    }
}
};

```

7. Khác

7.1. LineContainer

0bf19346f53a888659ab8d117e134f38d8d44d1c

```

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<>> {
    // (for doubles, use 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;
}
};

```

7.2. Fraction

Chặt nhị phân tìm phân số dương lớn thứ k với mẫu số không vượt quá n .

0994985cea07bd7964329fc6a91aa8b374af1e6f

```

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

#define rep(i, a, b) for (int i = a; i < (b); ++i)
#define all(x) begin(x), end(x)
#define sz(x) (int)(x).size()
typedef long long ll;
typedef pair<int, int> pii;
typedef vector<int> vi;
typedef unsigned long long ull;
typedef __int128_t i128;

struct Frac {
    i128 p, q;
};

i128 sumsq(ull to) { return i128(to) / 2 * ((to - 1) | 1); }

i128 divsum(ull to, ull c, ull k, ull m) {
    i128 res = k / m * sumsq(to) + c / m * to;
    k %= m;
    c %= m;
    if (!k) return res;
    i128 to2 = (to * k + c) / m;

```

```

    return res + (to - 1) * to2 - divsum(to2, m - 1 - c, m, k);
}

const i128 inf = 1e18 + 1;

i128 count(Frac f, ull n) { return divsum(n + 1, 0, f.p, f.q); }

void solve() {
    ull n, k;
    cin >> n >> k;

    vector<Frac> bound = {{0, 1}, {1, 0}};
    Frac cur = {1, 0};
    bool turn_left = false;
    while (true) {
        int i = sz(bound) - 1;
        i128 lo = 0, hi = inf;
        while (lo < hi) {
            i128 mid = (lo + hi + 1) >> 1;
            Frac f{bound[i - 1].p + bound[i].p * mid,
                bound[i - 1].q + bound[i].q * mid};
            if (f.q > n) {
                hi = mid - 1;
                continue;
            }
            if (turn_left) {
                if (count(f, n) >= k)
                    lo = mid;
            } else {
                hi = mid - 1;
            }
        }
        if (turn_left) {
            if (count(f, n) < k)
                lo = mid;
            else
                hi = mid - 1;
        }
        if (turn_left && lo == 0) break;
        Frac f{bound[i - 1].p + lo * bound[i].p, bound[i - 1].q + lo * bound[i].q};
    }
}

```

```

bound.emplace_back(f);
if (count(f, n) >= k) cur = f;
turn_left = !turn_left;
}
i128 cnt = count(cur, n);
i128 cnt_same = n / cur.q;
Frac ans = {cur.p * (k - (cnt - cnt_same)), cur.q *
(k - (cnt - cnt_same))};
cout << uint64_t(ans.p) << ' ' << uint64_t(ans.q)
<< '\n';
}

```

7.3. ContinuedFraction

Cho N và số thực $x > 0$, tính xấp xỉ hữu tỉ $\frac{p}{q}$ của x với $p, q \leq N$ trong $O(\log N)$. Đảm bảo $\left| \frac{p}{q} - x \right| < \frac{1}{q}$.

eaf82cd3a7c386d24d99160aa5b3fbf02d6d7e35

```

typedef double d; // for N ~ 1e7; long double for N ~ 1e9
pair<ll, ll> approximate(d x, ll N) {
    ll LP = 0, LQ = 1, P = 1, Q = 0, inf = LLONG_MAX;
    d y = x;
    for (;;) {
        ll lim = min(P ? (N - LP) / P : inf, Q ? (N - LQ) / Q : inf),
            a = (ll)floor(y), b = min(a, lim), NP = b * P + LP, NQ = b * Q + LQ;
        if (a > b) {
            // If b > a/2, we have a semi-convergent that gives us a
            // better approximation; if b = a/2, we *may* have one.
            // Return {P, Q} here for a more canonical approximation.
            return (abs(x - (d)NP / (d)NQ) < abs(x - (d)P / (d)Q)) ? make_pair(NP, NQ) :
                make_pair(P, Q);
        }
        if (abs(y = 1 / (y - (d)a)) > 3 * N) {
            return {NP, NQ};
        }
    }
}

```

```

LP = P;
P = NP;
LQ = Q;
Q = NQ;
}
}

```

7.4. 1D1D

Nếu hàm $w(i, j)$ thỏa mãn bất đẳng thức tứ giác: $w(a, c) + w(b, d) \leq w(a, d) + w(b, c)$ với mọi $a < b < c < d$, thì ta có thể tính hàm DP 1 chiều: $f(i) = \min_{0 \leq j < i} f(j) + w(j, i)$ trong $O(n \log n)$.

6938c81a24fdb2d4f056c71e0bb44fe7eda4aef9

```

struct item {
    int l, r, p;
};

const int N = 1e5 + 3;
int n;
long long f[N];

long long w(int j, int i) {
    // một hàm cost bất kì thỏa mãn
    // bất đẳng thức tứ giác
}

void solve() {
    deque<item> dq;
    dq.push_back({1, n, 0});
    for (int i = 1; i <= n; ++i) {
        f[i] = f[dq.front().p] + w(dq.front().p, i);
        // deque chỉ lưu giá trị từ h[i + 1]
        // tới h[n]
        ++dq.front().l;

        // nếu l > r, ta loại đoạn này khỏi deque
        if (dq.front().l > dq.front().r) {
            dq.pop_front();
        }
    }
}

```

```

while (!dq.empty()) {
    auto [l, r, p] = dq.back();
    if (f[i] + w(i, l) < f[p] + w(p, l)) {
        dq.pop_back();
        // p không còn là giá trị của
        // h[l], h[l + 1], ..., h[r]
        // lúc này, h[l]=h[l+1]=...=h[r]=i.
    } else
        break;
}

if (dq.empty()) {
    dq.push_back({i + 1, n, i});
    // h[i+1]=h[i+2]=...=h[n]=i
} else {
    // tìm nhị phân vị trí pos nhỏ nhất
    // thỏa mãn h[pos] = i
    auto& [l, r, p] = dq.back();
    int low = l, high = r;
    int pos = r + 1, mid;
    while (low <= high) {
        mid = (low + high) / 2;
        if (f[i] + w(i, mid) < f[p] + w(p, mid)) {
            pos = mid, high = mid - 1;
        } else {
            low = mid + 1;
        }
    }

    // cập nhật đoạn (l,r,p) thành (l,pos-1,p)
    r = pos - 1;
    if (pos <= n) {
        dq.push_back({pos, n, i});
        // h[pos]=h[pos+1]=...=h[n]=i
    }
}
}

```

7.5. SOSDP

383519226c1d190b1b184200b99cbf50d60750e5

```
for (int i = 0; i < (1 << N); ++i) F[i] = A[i];
for (int i = 0; i < N; ++i)
    for (int mask = 0; mask < (1 << N); ++mask) {
        if (mask & (1 << i)) F[mask] += F[mask ^ (1 << i)];
    }
```

7.6. Knuth

Nếu hàm $w(i, j)$ thoả mãn bất đẳng thức tứ giác: $w(a, c) + w(b, d) \leq w(a, d) + w(b, c)$ với mọi $a < b < c < d$, thì ta có thể tính hàm DP: $f(i, j) = \min_{i \leq k < j} f(i, k) + f(k + 1, j) + w(j, i)$ trong $O(n^2)$.

c44c6384d73ef356e9c06132b74b703672bd94e0

```
auto C = [&](int i, int j) {
    ... // Implement cost function C.
};

for (int i = 0; i < N; i++) {
    opt[i][i] = i;
    ... // Initialize dp[i][i] according to the problem
}

for (int i = N - 2; i >= 0; i--) {
    for (int j = i + 1; j < N; j++) {
        int mn = INT_MAX;
        int cost = C(i, j);
        for (int k = opt[i][j - 1]; k <= min(j - 1, opt[i + 1][j]); k++) {
            if (mn >= dp[i][k] + dp[k + 1][j] + cost) {
                opt[i][j] = k;
                mn = dp[i][k] + dp[k + 1][j] + cost;
            }
        }
        dp[i][j] = mn;
    }
}

return dp[0][N - 1];
```

7.7. HexGrid

be9e28a70c8fca5d9b3d6ea053ac1c1d069488f7

```
int roundCount(int round) { return (6 * round); }
int roundSum(int round) { return (6 * round * (round + 1) / 2); }
int findRound(int n) {
    int res = 1;
    while (roundSum(res) < n) res++;
    return (res);
}
pair<int, int> cord(int n) {
    if (n == 0) return (make_pair(0, 0));
    int c = findRound(n);
    int prev = roundSum(c - 1);
    if (n <= prev + c) return (make_pair(c, n - prev));
    if (n <= prev + 2 * c) return (make_pair(prev + 2 * c - n, c));
    if (n <= prev + 3 * c) return (make_pair(prev + 2 * c - n, prev + 3 * c - n));
    if (n <= prev + 4 * c) return (make_pair(-c, prev + 3 * c - n));
    if (n <= prev + 5 * c) return (make_pair(n - prev - 5 * c, -c));
    return (make_pair(n - prev - 5 * c, n - prev - 6 * c));
}
bool inRound(int x, int y, int c) {
    if (0 <= y && y <= c && x == c) return (true);
    if (0 <= x && x <= c && y == c) return (true);
    if (0 <= y && y <= c && y - x == c) return (true);
    if (-c <= y && y <= 0 && x == -c) return (true);
    if (-c <= x && x <= 0 && y == -c) return (true);
    if (0 <= x && x <= c && x - y == c) return (true);
    return (false);
}
int findRound(int x, int y) {
    int res = 1;
    while (!inRound(x, y, res)) res++;
    return (res);
}
int number(int x, int y) {
    if (x == 0 && y == 0) return (0);
```

```
int c = findRound(x, y);
int prev = roundSum(c - 1);
if (1 <= y && y <= c && x == c) return (prev + y);
if (0 <= x && x <= c && y == c) return (prev + 2 * c - x);
if (0 <= y && y <= c && y - x == c) return (prev + 2 * c - x);
if (-c <= y && y <= 0 && x == -c) return (prev + 3 * c - y);
if (-c <= x && x <= 0 && y == -c) return (prev + 5 * c + x);
return (prev + 5 * c + x);
}
```

7.8. MaximalCliques

Chạy một hàm nào đó duyệt qua tất cả các clique của một đồ thị trong $O(3^{\frac{n}{3}})$.

1990ae21afd91156b2932eee2fed7dbe4ddec61a

```
// Usage: cliques(g, [&](const bs &clique)
{ callback }, ~bs(n), bs(n), bs(n));

template <class F>
void cliques(vector<bs>& eds, F f, bs P, bs X, bs R)
{
    f(R);
    if (!P.any() && !X.any()) return;
    // if only need to find all maximal cliques
    // auto q = (P | X).find_first();
    // auto cand = P & ~eds[q];
    rep(i, 0, sz(eds)) if (P[i]) {
        R[i] = 1;
        cliques(eds, f, P & eds[i], X & eds[i], R);
        R[i] = P[i] = 0, X[i] = 1;
    }
}
```

7.9. MaximumClique

Tìm nhanh một clique lớn nhất. Dùng để giải Maximum Independent Set bằng cách tính maximum clique của phần bù.

a6dbd2ddf2ddcdd0e2c8768c3721b48c47a5d46e

```

struct Maxclique {
    double limit = 0.025, pk = 0;
    struct Vertex {
        int i, d = 0;
    };
    typedef vector<Vertex> vv;
    vector<bs> e;
    vv V;
    vector<vi> C;
    vi qmax, q, S, old; // qmax = vertices in maximum
    clique, q = current clique
    void init(vv& r) {
        for (auto& v : r) v.d = 0;
        for (auto& v : r)
            for (auto j : r) v.d += e[v.i][j.i];
        sort(all(r), [](auto a, auto b) { return a.d >
b.d; });
        int mxD = r[0].d;
        rep(i, 0, sz(r)) r[i].d = min(i, mxD) + 1;
    }
    void expand(vv& R, int lev = 1) {
        S[lev] += S[lev - 1] - old[lev];
        old[lev] = S[lev - 1];
        while (sz(R)) {
            if (sz(q) + R.back().d <= sz(qmax)) return;
            q.push_back(R.back().i);
            vv T;
            for (auto v : R)
                if (e[R.back().i][v.i]) T.push_back({v.i});
            if (sz(T)) {
                if (S[lev]++ / ++pk < limit) init(T);
                int j = 0, mxk = 1, mnk = max(sz(qmax) -
sz(q) + 1, 1);
                C[1].clear(), C[2].clear();
                for (auto v : T) {
                    int k = 1;
                    auto f = [&](int i) { return e[v.i][i]; };
                    while (any_of(all(C[k]), f)) k++;
                    if (k > mxk) mxk = k, C[mxk + 1].clear();
                    if (k < mnk) T[j++].i = v.i;
                    C[k].push_back(v.i);
                }
            }
        }
    }
}

```

```

        if (j > 0) T[j - 1].d = 0;
        rep(k, mnk, mxk + 1) for (int i : C[k])
            T[j].i = i, T[j++].d = k;
        expand(T, lev + 1);
    } else if (sz(q) > sz(qmax))
        qmax = q;
        q.pop_back(), R.pop_back();
    }
}
vi maxClique() {
    init(V), expand(V);
    return qmax;
}
Maxclique(vector<bs> conn) : e(conn), C(sz(e) + 1),
S(sz(C)), old(S) {
    rep(i, 0, sz(e)) V.push_back({i});
}
};

```

7.10. Frievalds

Kiểm tra xác suất tích ma trận $AB = C$ trong $O(Tn^2)$. Xác suất sai là 2^{-T} .

5dbb5e27e2d81b01403eca85230b8a80554f2a96

```

int Freivalds(Mat a, Mat b, Mat c) {
    int n = a.n, iteration = 40;
    Mat zero(n, 1), r(n, 1);
    while (iteration--) {
        for (int i = 0; i < n; i++) r.a[i][0] = rnd() %
2;
        Mat ans = (a * (b * r)) - (c * r);
        if (ans != zero) return 0;
    }
    return 1;
}

```

7.11. XorBasis

bb4077c14e165aede275772f28789160f5f42473

```

template <typename T = int, int B = 31>
struct Basis {

```

```

    T a[B];
    Basis() { memset(a, 0, sizeof a); }
    void insert(T x) { // insert x to the basis
        for (int i = B - 1; i >= 0; i--) {
            if (x >> i & 1) {
                if (a[i])
                    x ^= a[i];
                else {
                    a[i] = x;
                    break;
                }
            }
        }
    }
    bool can(T x) { // can x be represent using the
    basis
        for (int i = B - 1; i >= 0; i--) {
            x = min(x, x ^ a[i]);
        }
        return x == 0;
    }
    T max_xor(T ans = 0) { // maximum xor combination
    in the basis
        for (int i = B - 1; i >= 0; i--) {
            ans = max(ans, ans ^ a[i]);
        }
        return ans;
    }
};

```

8. Hình

Các thuật toán hình có đa giác, nếu không chú thích gì, thì hoạt động với mọi loại đa giác (lồi, lõm, tự cắt).

8.1. Point

7a8b9b90e9fb255937ef17d8be749806d47df102

```

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

```

```

struct Point {
    typedef Point P;
    T x, y;
    explicit Point(T x = 0, T y = 0) : x(x), y(y) {}
    bool operator<(P p) const { return tie(x, y) <
    tie(p.x, p.y); }
    bool operator==(P p) const { return tie(x, y) ==
    tie(p.x, p.y); }
    P operator+(P p) const { return P(x + p.x, y +
    p.y); }
    P operator-(P p) const { return P(x - p.x, y -
    p.y); }
    P operator*(T d) const { return P(x * d, y * d); }
    P operator/(T d) const { return P(x / d, y / d); }
    T dot(P p) const { return x * p.x + y * p.y; }
    T cross(P p) const { return x * p.y - y * p.x; }
    T cross(P a, P b) const { return (a -
    *this).cross(b - *this); }
    T dist2() const { return x * x + y * y; }
    long double dist() const { return sqrt((long
    double)dist2()); }
    // angle to x-axis in interval [-pi, pi]
    long double angle() const { return atan2l(y, x); }
    P unit() const { return *this / dist(); } // makes
    dist()=1
    P perp() const { return P(-y, x); } //
    rotates +90 degrees
    P normal() const { return perp().unit(); }
    // returns point rotated 'a' radians ccw around the
    origin
    P rotate(double a) const {
        return P(x * cos(a) - y * sin(a), x * sin(a) + y
    * cos(a));
    }
    friend ostream& operator<<(ostream& os, P p) {
        return os << "(" << p.x << ", " << p.y << ")";
    }
};

```

8.2. SideOf

8f9a69e0ce50e1a02d9aa50b645e39e833a98f54

```
#include "Point.h"
```

h

```

template <class P>
int sideOf(P s, P e, P p) {
    return sgn(s.cross(e, p));
}

template <class P>
int sideOf(const P& s, const P& e, const P& p, double
eps) {
    auto a = (e - s).cross(p - s);
    double l = (e - s).dist() * eps;
    return (a > l) - (a < -l);
}

```

8.3. ClosestPair

f56eff6b8fad4f5ade09c6f056b7b8412b3bd9b0

```

#include "Point.h"

typedef Point<ll> P;
pair<P, P> closest(vector<P> v) {
    assert(sz(v) > 1);
    set<P> S;
    sort(all(v), [](P a, P b) { return a.y < b.y; });
    pair<ll, pair<P, P>> ret{LLONG_MAX, {P(), P()}};
    int j = 0;
    for (P p : v) {
        P 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, {(p -
        p).dist2(), {*lo, p}});
        S.insert(p);
    }
    return ret.second;
}

```

8.4. ConvexHull

Trả về bao lồi của tập điểm theo CCW. Nếu muốn tính cả điểm nằm trên biên, sửa <= thành <.

7b5f9d1d3fbb6699919548d0f1ba766c44dc7bb

```

#include "Point.h"

typedef Point<ll> P;
vector<P> convexHull(vector<P> pts) {
    if (sz(pts) <= 1) return pts;
    sort(all(pts));
    vector<P> h(sz(pts) + 1);
    int s = 0, t = 0;
    for (int it = 2; it--; s = --t, reverse(all(pts)))
        for (P p : pts) {
            while (t >= s + 2 && h[t - 2].cross(h[t - 1],
            p) <= 0) t--;
            h[t++] = p;
        }
    return {h.begin(), h.begin() + t - (t == 2 && h[0]
    == h[1])};
}

```

8.5. OnSegment

39f81dfb53029fd399f27654f53e6ab6bde8afe7

```

#include "Point.h"

template <class P>
bool onSegment(P s, P e, P p) {
    return p.cross(s, e) == 0 && (s - p).dot(e - p) <=
    0;
}

```

8.6. LineDistance

2ad9621914e3c18999a0ba826d4d76e4750da56a

```

#include "Point.h"

template <class P>
double lineDist(const P& a, const P& b, const P& p) {
    return (double)(b - a).cross(p - a) / (b -
    a).dist();
}

```

8.7. LineIntersection

049058ca2a2d17242efd476cb4c399c64134f9bf

```
#include "Point.h"

template <class P>
pair<int, P> lineInter(P s1, P e1, P s2, P e2) {
    auto d = (e1 - s1).cross(e2 - s2);
    if (d == 0) // if parallel
        return {-(s1.cross(e1, s2) == 0), P(0, 0)};
    auto p = s2.cross(e1, e2), q = s2.cross(e2, s1);
    return {1, (s1 * p + e1 * q) / d};
}
```

8.8. LineProjectionReflection

Trả về chân đường vuông góc/điểm đối xứng (tuỳ vào refl=false/true) của điểm p qua đường ab. Các điểm phải là số thực, cần thận tràn số.

d5b4092c4fcbaa5d62950a161454cedf6d6b452e

```
#include "Point.h"

template <class P>
P lineProj(P a, P b, P p, bool refl = false) {
    P v = b - a;
    return p - v.perp() * (1 + refl) * v.cross(p - a) /
        v.dist2();
}
```

8.9. CircleLine

225c5931b5a373b28d0be058d5d76f266d124711

```
#include "Point.h"

template <class P>
vector<P> circleLine(P c, double r, P a, P b) {
    P ab = b - a, p = a + ab * (c - a).dot(ab) /
        ab.dist2();
    double s = a.cross(b, c), h2 = r * r - s * s /
        ab.dist2();
    if (h2 < 0) return {};
```

```
    if (h2 == 0) return {p};
    P h = ab.unit() * sqrt(h2);
    return {p - h, p + h};
}
```

8.10. CircleIntersection

62466e2bd2bee05f0929394e86b2e43aa0eb4e92

```
#include "Point.h"

typedef Point<double> P;
bool circleInter(P a, P b, double r1, double r2,
    pair<P, P>* out) {
    if (a == b) {
        assert(r1 != r2);
        return false;
    }
    P vec = b - a;
    double d2 = vec.dist2(), sum = r1 + r2, dif = r1 -
        r2,
        p = (d2 + r1 * r1 - r2 * r2) / (d2 * 2), h2
        = r1 * r1 - p * p * d2;
    if (sum * sum < d2 || dif * dif > d2) return false;
    P mid = a + vec * p, per = vec.perp() *
        sqrt(fmax(0, h2) / d2);
    *out = {mid + per, mid - per};
    return true;
}
```

8.11. CircleTangents

Tìm các tiếp tuyến ngoài của hai hình tròn, hoặc các tiếp tuyến trong nếu r2 âm.

- Có thể trả về 0, 1 hoặc 2 tiếp tuyến:
- 0 nếu một hình tròn chứa (hoặc chồng lên nhau, trong trường hợp nội tiếp, hoặc nếu hai hình tròn giống hệt nhau) hình tròn kia.
- 1 nếu hai hình tròn tiếp xúc với nhau (trong trường hợp này first = second và đường tiếp tuyến vuông góc với đường nối giữa tâm).
- first và second tương ứng cho biết các điểm tiếp xúc tại hình tròn 1 và hình tròn 2.
- Để tìm các tiếp tuyến của một hình tròn với một điểm, hãy đặt r2 = 0.

c01097fb6087f5e081535bdf12c5f2d20ea7ecf2

```
#include "Point.h"

template <class P>
vector<pair<P, P>> tangents(P c1, double r1, P c2,
    double r2) {
    P d = c2 - c1;
    double dr = r1 - r2, d2 = d.dist2(), h2 = d2 - dr *
        dr;
    if (d2 == 0 || h2 < 0) return {};
    vector<pair<P, P>> out;
    for (double sign : {-1, 1}) {
        P v = (d * dr + d.perp() * sqrt(h2) * sign) / d2;
        out.push_back({c1 + v * r1, c2 + v * r2});
    }
    if (h2 == 0) out.pop_back();
    return out;
}
```

8.12. Circumcircle

8b80d9f50f2dcf0e82ff4314013fa36ea97dfbe4

```
#include "Point.h"

typedef Point<double> P;
double ccRadius(const P& A, const P& B, const P& C) {
    return (B - A).dist() * (C - B).dist() * (A -
        C).dist() /
        abs((B - A).cross(C - A)) / 2;
}
P ccCenter(const P& A, const P& B, const P& C) {
    P b = C - A, c = B - A;
    return A + (b * c.dist2() - c * b.dist2()).perp() /
        b.cross(c) / 2;
}
```

8.13. MinimumEnclosingCircle

d58919a5e8b7ce25b06cd1a6c0f41d5b74a38e79

```
#include "Circumcircle.h"
```



```

pair<P, double> mec(vector<P> ps) {
    shuffle(all(ps), mt19937(time(0)));
    P o = ps[0];
    double r = 0, EPS = 1 + 1e-8;
    rep(i, 0, sz(ps)) if ((o - ps[i]).dist() > r * EPS)
    {
        o = ps[i], r = 0;
        rep(j, 0, i) if ((o - ps[j]).dist() > r * EPS) {
            o = (ps[i] + ps[j]) / 2;
            r = (o - ps[i]).dist();
            rep(k, 0, j) if ((o - ps[k]).dist() > r * EPS)
            {
                o = ccCenter(ps[i], ps[j], ps[k]);
                r = (o - ps[i]).dist();
            }
        }
    }
    return {o, r};
}

```

8.14. CirclePolygonIntersection

Trả về diện tích phần giao của đường tròn với đa giác trong $O(n)$

9e05b00b7a1cc4971e59e90b49e1615800e87b7a

```

#include "Point.h"

typedef Point<double> P;
#define arg(p, q) atan2(p.cross(q), p.dot(q))
double circlePoly(P c, double r, vector<P> ps) {
    auto tri = [&](P p, P q) {
        auto r2 = r * r / 2;
        P d = q - p;
        auto a = d.dot(p) / d.dist2(), b = (p.dist2() - r
        * r) / d.dist2();
        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;
        P 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;
rep(i, 0, sz(ps)) sum += tri(ps[i] - c, ps[(i + 1)
% sz(ps)] - c);
return sum;
}

```

8.15. InsidePolygon

39ab95bb1fb99e96b28ace050ec715c809f39b89

```

#include "OnSegment.h"
#include "Point.h"
#include "SegmentDistance.h"

template <class P>
bool inPolygon(vector<P> &p, P a, bool strict = true)
{
    int cnt = 0, n = sz(p);
    rep(i, 0, n) {
        P q = p[(i + 1) % n];
        if (onSegment(p[i], q, a)) return !strict;
        // or: if (segDist(p[i], q, a) <= eps) return !
        strict;
        cnt ^= ((a.y < p[i].y) - (a.y < q.y)) *
        a.cross(p[i], q) > 0;
    }
    return cnt;
}

```

8.16. PolygonCenter

5d55b721080e924b2f5e979cc6509ccb879f36a

```

#include "Point.h"

typedef Point<double> P;
P polygonCenter(const vector<P>& v) {
    P 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;
}

```

8.17. PolygonArea

Trả về 2 lần diện tích có dấu của đa giác.

12f0d39f96ca49f3bd949d3a48c01ad4373e2f35

```

#include "Point.h"

template <class T>
T polygonArea2(vector<Point<T>&& v) {
    T a = v.back().cross(v[0]);
    rep(i, 0, sz(v) - 1) a += v[i].cross(v[i + 1]);
    return a;
}

```

8.18. PolygonUnion

Trả về diện tích giao nhau của n đa giác trong $O(N^2)$ với N là tổng số điểm

8b806aeec1f3150fe37619b6cfbcbff7aeb05f2b

```

#include "Point.h"
#include "sideOf.h"

typedef Point<double> P;
double rat(P a, P b) { return sgn(b.x) ? a.x / b.x :
a.y / b.y; }
double polyUnion(vector<vector<P>>& poly) {
    double ret = 0;
    rep(i, 0, sz(poly)) rep(v, 0, sz(poly[i])) {
        P A = poly[i][v], B = poly[i][(v + 1) %
        sz(poly[i])];
        vector<pair<double, int>> segs = {{0, 0}, {1,
        0}};
        rep(j, 0, sz(poly)) if (i != j) {
            rep(u, 0, sz(poly[j])) {
                P C = poly[j][u], D = poly[j][(u + 1) %
                sz(poly[j])];
                int sc = sideOf(A, B, C), sd = sideOf(A, B,
                D);
            }
        }
    }
}

```

```

        if (sc != sd) {
            double sa = C.cross(D, A), sb = C.cross(D, B);
            if (min(sc, sd) < 0) segs.emplace_back(sa / (sa - sb), sgn(sc - sd));
            } else if (!sc && !sd && j < i && sgn((B - A).dot(D - C)) > 0) {
                segs.emplace_back(rat(C - A, B - A), 1);
                segs.emplace_back(rat(D - A, B - A), -1);
            }
        }
    }
}

sort(all(segs));
for (auto& s : segs) s.first = min(max(s.first, 0.0), 1.0);
double sum = 0;
int cnt = segs[0].second;
rep(j, 1, sz(segs)) {
    if (!cnt) sum += segs[j].first - segs[j - 1].first;
    cnt += segs[j].second;
}
ret += A.cross(B) * sum;
}
return ret / 2;
}

```

8.19. PointInsideHull

d699375731ee4c54a0339a2301aebf644cca6495

```

#include "OnSegment.h"
#include "Point.h"
#include "SideOf.h"

typedef Point<ll> P;

bool inHull(const vector<P>& l, P 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 (sideOf(l[0], l[a], l[b]) > 0) swap(a, b);
}

```

```

    if (sideOf(l[0], l[a], p) >= r || sideOf(l[0], l[b], p) <= -r) return false;
    while (abs(a - b) > 1) {
        int c = (a + b) / 2;
        (sideOf(l[0], l[c], p) > 0 ? b : a) = c;
    }
    return sgn(l[a].cross(l[b], p)) < r;
}

```

8.20. HullDiameter

f9305bfaa3e76780de803783f6f1a833c09350fc

```

#include "Point.h"
typedef Point<ll> P;
array<P, 2> hullDiameter(vector<P> S) {
    int n = sz(S), j = n < 2 ? 0 : 1;
    pair<ll, array<P, 2>> res({0, {S[0], S[0]}});
    rep(i, 0, j) for (;;) j = (j + 1) % n {
        res = max(res, {(S[i] - S[j]).dist2(), {S[i], S[j]}});
        if ((S[(j + 1) % n] - S[j]).cross(S[i + 1] - S[i]) >= 0) break;
    }
    return res.second;
}

```