introdução.md 17/05/2019

Introdução

Template

```
#include <bits/stdc++.h>
using namespace std;
#define DEBUG true
#define coutd if(DEBUG) cout
#define debugf if(DEBUG) printf
#define ff first
#define ss second
#define len(x) int(x.size())
#define all(x) x.begin(), x.end()
#define pb push_back
using ll = long long;
using ii = pair<int, int>;
using vi = vector<int>;
const double PI = acos(-1);
const double EPS = 1e-9;
int main(){
    ios_base::sync_with_stdio(⊙);
}
```

matematica.md 17/05/2019

Matemática

Vetor de primos até N

```
const int MAX = 50000; // Números primos até MAX
vector<int> primes(){
    bitset<MAX> sieve;
   vector<int> ps;
                           // Todos são "potencialmente" primos
    sieve.set();
   sieve[1] = false; // 1 não é primo
    for (int i = 2; i \le MAX; ++i){
        if (sieve[i]){
            // i é primo
            ps.push_back(i);
            for (int j = 2 * i; j \le N; j += i)
                sieve[j] = false;
        }
    }
    return ps;
}
```

Major Divisor Comum

Dados dois inteiros a e b, o maior divisor comum (MDC) de a e b (notamos d = (a, b) é o inteiro não-negativo d tal que d divide a e d divide b; se c divide a e c divide b, então c divide d.

```
long long gdc(long long a, long long b){
  long long rest;
  do{
    rest = a%b;
    a=b;
    b=rest;
}while(rest!=0);
return a;
}
```

Complexidade O(log a +log b)

matematica.md 17/05/2019

Menor Múltiplo Comum

Sejam a e b dois inteiros. O menor múltiplo comum (MMC) de a e b (notamos m = [a,b]) é o inteiro m tal que a divide m e b divide m:

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

Complexidade O(log a + log b)

Veja que, na implementação acima, a divisão é feita antes do produto: esta ordem pode evitar overflow em alguns casos.

Número de Divisores

A fatoração de um número n também permite computar o número de divisores deste número: basta fazer o produto de todos os expoentes da fatoração, somados cada um de uma unidade. Veja o código abaixo.

```
long long number_of_divisors(long long n)
{
    long long res = 0;

    for (long long i=1; i*i <= n; ++i)
        {
        if (n%i == 0)
            res += (i == n/i ? 1 : 2);
     }

    return res;
}</pre>
```

Complexidade O(sqrt n)

Estrutura de dados

Fenwick Tree

Resolve queries do tipo RSQ de 1 a n (1-indexed) em O(log n).

A arvore é contruida inicialmente zerada e para relizar a inserção dos itens deve ser feita a soma ao indice i do valor x

```
template <typename T>
class BITree {
private:
    vector<T> ts;
    size_t N;
    int LSB(int n) { return n&(-n); }
    T RSQ(int i){
        T sum = 0;
        while(i>=1){}
            sum+=ts[i];
            i-=LSB(i);
        return sum;
    }
public:
    BITree(size_t n) : ts(n+1, 0), N(n) {};
    T RSQ(int i, int j){
        return RSQ(j) - RSQ(i-1);
    }
    void add(size_t i, const T& x){
        if(i==0) return;
        while(i<=N){</pre>
            ts[i]+=x;
            i+=LSB(i);
        }
    }
};
```

Fenwick Tree bidimensional

```
template<typename T>
class BITree2D{
private:
    size_t rows;
    size_t columns;
    vector<vector<T>> ft;
    int LSB(T n) { return n&(-n); }
    T RSQ(int y, int x){
        T sum = 0;
        for(int i=y; i>0; i-=LSB(i))
            for(int j=x; j>0; j-=LSB(j))
                sum+=ft[i][j];
        return sum;
    }
public:
    BITree2D(size_t y, size_t x) : ft(y+1, vector < T > (x+1, 0)), rows(y),
columns(x) {}
    // Y e X sao as coordenadas do ponto superior
    // x e y sao as coordenadas do ponto inferior
    // RSQ vai retornar a soma do quadrado formado pelos pontos
    T RSQ(int y, int x, int Y, int X){
        return RSQ(Y, X) - RSQ(Y, x-1) - RSQ(y-1, X) + RSQ(y-1, x-1);
    }
    void add(int y, int x, T v){
        for(int i=y; i<=rows; i+=LSB(i))</pre>
            for(int j=x; j<=columns; j+=LSB(j))</pre>
                ft[i][j] += v;
    }
};
```

Programação dinâmica

Knapsack

Problema clássico da mochila com pesos e valores dos itens, no código abaixo w é o peso que a pessoa pode carregar, wt é um array de pesos de tamanho n, val é um array de valores de tamanho n, e n é o tamanho dos arrays.

- A matriz do knapSack foi inicializada globalmente para poupar tempo de processamento inicializando os valores zerados
- Com esse código é necessário declarar os valores máximos que a matriz pode assumir como constantes

Geometria Computacional

Ponto

Todas as notações de double podem ser adaptadas a depender do problema

Classe Ponto

```
template<typename T>
struct Point{
    T x;
    T y;

bool operator <(const Point& a){
        return x==a.x ? y<a.y : x<a.x;
}
bool operator ==(const Point& a){
        return x==a.x && y=a.y;
}
double distance(Point a){
        return hypot(x-a.x, y-a.y);
}
};</pre>
```

Reta

A equação da reta mostrada abaixo se refere a ax+by+c=0

· Classe reta

```
template<typename T>
struct Line{
    T a;
    T b;
    T c;

    T fx(T x){
        return -(a*x+c)/b;
    }

    T fy(T y){
        return -(b*y*c)/a;
    }
};
```

Criação de uma reta a partir de dois pontos

```
Line new_line(Point p, Point q){
   Line ans;
   ans.a = p.y-q.y;
   ans.b = q.x-p.x;
   ans.c = p.x*p.y-q.x*p.y;

   return ans;
};
```

Círculo

· Classe círculo

As funções definidas abaixo se referem ao argo, corda, setor e segmento do círculo respectivamente.

```
const double PI = acos(-1);
struct Circle{
    double r;
    double x;
    double y;
    double arc(double ang){
        return ang*r;
    }
    double chord(double ang){
        return 2*PI*sin(ang/2);
    }
    double sector(double ang){
        return ang*r*r/2;
    }
    double segment(double ang){
        double s = sector(ang);
        double c = chord(ang);
        return sqrt((s-r)*(s-r)*(s-c));
    }
};
```