

Khoảng cách giữa 2 điểm A và B trên mặt phẳng tọa độ là:

$$\sqrt{(x_A - x_B)^2 + (y_A - y_B)^2}$$

Với x_A, y_A, x_B, y_B là tọa độ của 2 điểm A và B trên mặt phẳng.

Tại đây thì trong C++ việc xử lý số thực nên được hạn chế nên chúng ta sẽ xét cả 2 điểm C và D có chung đường tròn với nhau hay không thông qua khoảng cách của chúng đến gốc tọa độ O và chúng ta sẽ lấy bình phương của cả hai để khử căn.

Tiếp theo là vấn đề lưu giá trị, vì là biến đổi xong thì bài này trở thành bài duyệt mảng đánh dấu nhưng chúng ta có thể thấy giá trị của $(x_A - x_B)^2 + (y_A - y_B)^2$ có thể lên đến 2×10^8 nên không thể sử dụng mảng bình thường mà phải sử dụng map hoặc unordered_map.

[Solution mẫu](#)