

# Resumen de algoritmos para torneos de programación

Andrés Mejía

15 de abril de 2009

## Índice

<b>1. Plantilla</b>	<b>2</b>	<b>6. Geometría</b>	<b>13</b>
<b>2. Teoría de números</b>	<b>2</b>	6.1. Área de un polígono . . . . .	13
2.1. Big mod . . . . .	2	6.2. Centro de masa de un polígono . . . . .	13
2.2. Criba de Eratóstenes . . . . .	2	6.3. Convex hull: Graham Scan . . . . .	13
2.3. Divisores de un número . . . . .	3	6.4. Convex hull: Andrew's monotone chain . . . . .	14
<b>3. Combinatoria</b>	<b>3</b>	6.5. Mínima distancia entre un punto y un segmento . . . . .	15
3.1. Cuadro resumen . . . . .	3	6.6. Mínima distancia entre un punto y una recta . . . . .	15
3.2. Combinaciones, coeficientes binomiales, triángulo de Pascal . . . . .	3	6.7. Determinar si un polígono es convexo . . . . .	15
3.3. Permutaciones con elementos indistinguibles . . . . .	4	6.8. Determinar si un punto está dentro de un polígono convexo . . . . .	16
3.4. Desordenes, desarreglos o permutaciones completas . . . . .	4	6.9. Determinar si un punto está dentro de un polígono cualquiera . . . . .	16
<b>4. Grafos</b>	<b>4</b>	6.10. Intersección de dos rectas . . . . .	17
4.1. Algoritmo de Dijkstra . . . . .	4	6.11. Intersección de dos segmentos de recta . . . . .	18
4.2. Minimum spanning tree: Algoritmo de Prim . . . . .	5	<b>7. Estructuras de datos</b>	<b>18</b>
4.3. Minimum spanning tree: Algoritmo de Kruskal + Union-Find . . . . .	5	7.1. Árboles de Fenwick ó Binary indexed trees . . . . .	18
4.4. Algoritmo de Floyd-Warshall . . . . .	6	7.2. Segment tree . . . . .	19
4.5. Algoritmo de Bellman-Ford . . . . .	6	<b>8. Misceláneo</b>	<b>20</b>
4.6. Puntos de articulación . . . . .	7	8.1. El <i>parser</i> más rápido del mundo . . . . .	20
4.7. Máximo flujo: Método de Ford-Fulkerson, algoritmo de Edmonds-Karp . . . . .	8	8.2. Checklist para corregir un Wrong Answer . . . . .	21
4.8. Máximo flujo para grafos dispersos usando Ford-Fulkerson . . . . .	9	<b>9. Java</b>	<b>21</b>
4.9. Máximo flujo para grafos dispersos usando algoritmo de Dinic . . . . .	10	9.1. Entrada desde entrada estándar . . . . .	21
4.10. Componentes fuertemente conexas: Algoritmo de Tarjan . . . . .	10	9.2. Entrada desde archivo . . . . .	22
4.11. 2-Satisfiability . . . . .	11	9.3. Mapas y sets . . . . .	22
<b>5. Programación dinámica</b>	<b>11</b>	9.4. Colas de prioridad . . . . .	23
5.1. Longest common subsequence . . . . .	11	<b>10. C++</b>	<b>24</b>
5.2. Partición de troncos . . . . .	11	10.1. Entrada desde archivo . . . . .	24
		10.2. Strings con caracteres especiales . . . . .	24

## 1. Plantilla

```
using namespace std;
#include <algorithm>
#include <iostream>
#include <iterator>
#include <sstream>
#include <fstream>
#include <cassert>
#include <climits>
#include <cstdlib>
#include <cstring>
#include <string>
#include <cstdio>
#include <vector>
#include <cmath>
#include <queue>
#include <deque>
#include <stack>
#include <list>
#include <map>
#include <set>

template <class T> string toStr(const T &x)
{ stringstream s; s << x; return s.str(); }
template <class T> int toInt(const T &x)
{ stringstream s; s << x; int r; s >> r; return r; }

#define For(i, a, b) for (int i=(a); i<(b); ++i)
#define foreach(x, v) for (typeof (v).begin() x = (v).begin(); \
                           x != (v).end(); ++x)
#define D(x) cout << #x " = " << (x) << endl

const double EPS = 1e-9;
int cmp(double x, double y = 0, double tol = EPS){
    return( x <= y + tol) ? (x + tol < y) ? -1 : 0 : 1;
}

int main(){

    return 0;
}
```

## 2. Teoría de números

### 2.1. Big mod

```
//retorna (b^p)mod(m)
// 0 <= b,p <= 2147483647
// 1 <= m <= 46340
int bigmod(int b, int p, int m){
    int mask = 1;
    int pow2 = b % m;
    int r = 1;
    while (mask){
        if (p & mask) r = (r * pow2) % m;
        pow2 = (pow2 * pow2) % m;
        mask <<= 1;
    }
    return r;
}

// Si se cambian los int por long longs los
// valores de entrada deben cumplir:
// 0 <= b,p <= 9223372036854775807
// 1 <= m <= 3037000499
// Si se cambian por unsigned long longs:
// 0 <= b,p <= 18446744073709551615
// 1 <= m <= 4294967295
```

### 2.2. Criba de Eratóstenes

#### Field-testing:

- *SPOJ* - 2912 - Super Primes
- *Live Archive* - 3639 - Prime Path

Marca los números primos en un arreglo. Algunos tiempos de ejecución:

SIZE	Tiempo (s)
100000	0.003
1000000	0.060
10000000	0.620
100000000	7.650

```

const int SIZE = 1000000;

//criba[i] = false si i es primo
bool criba[SIZE+1];

void buildCriba(){
    memset(criba, false, sizeof(criba));

    criba[0] = criba[1] = true;
    for (int i=4; i<=SIZE; i += 2){
        criba[i] = true;
    }
    for (int i=3; i*i<=SIZE; i += 2){
        if (!criba[i]){
            for (int j=i*i; j<=SIZE; j += i){
                criba[j] = true;
            }
        }
    }
}

```

### 2.3. Divisores de un número

Imprime todos los divisores de un número (en desorden) en  $O(\sqrt{n})$ . Hasta 4294967295 (máximo *unsigned int*) responde instantáneamente. Se puede forzar un poco más usando *unsigned long long* pero más allá de  $10^{12}$  empieza a responder muy lento.

```

for (int i=1; i*i<=n; i++) {
    if (n%i == 0) {
        cout << i << endl;
        if (i*i<n) cout << (n/i) << endl;
    }
}

```

## 3. Combinatoria

### 3.1. Cuadro resumen

Fórmulas para combinaciones y permutaciones:

<i>Tipo</i>	<i>¿Se permite la repetición?</i>	<i>Fórmula</i>
<i>r</i> -permutaciones	No	$\frac{n!}{(n-r)!}$
<i>r</i> -combinaciones	No	$\frac{n!}{r!(n-r)!}$
<i>r</i> -permutaciones	Sí	$n^r$
<i>r</i> -combinaciones	Sí	$\frac{(n+r-1)!}{r!(n-1)!}$

Tomado de *Matemática discreta y sus aplicaciones*, Kenneth Rosen, 5<sup>ta</sup> edición, McGraw-Hill, página 315.

### 3.2. Combinaciones, coeficientes binomiales, triángulo de Pascal

Complejidad:  $O(n^2)$

$$\binom{n}{k} = \begin{cases} 1 & k = 0 \\ 1 & n = k \\ \binom{n-1}{k-1} + \binom{n-1}{k} & \text{en otro caso} \end{cases}$$

```

const int N = 30;
long long choose[N+1][N+1];
/* Binomial coefficients */
for (int i=0; i<=N; ++i) choose[i][0] = choose[i][i] = 1;
for (int i=1; i<=N; ++i)
    for (int j=1; j<i; ++j)
        choose[i][j] = choose[i-1][j-1] + choose[i-1][j];

```

**Nota:**  $\binom{n}{k}$  está indefinido en el código anterior si  $n > k$ . ¡La tabla puede estar llena con cualquier basura del compilador!

### 3.3. Permutaciones con elementos indistinguibles

El número de permutaciones diferentes de  $n$  objetos, donde hay  $n_1$  objetos indistinguibles de tipo 1,  $n_2$  objetos indistinguibles de tipo 2, ..., y  $n_k$  objetos indistinguibles de tipo  $k$ , es

$$\frac{n!}{n_1!n_2!\cdots n_k!}$$

**Ejemplo:** Con las letras de la palabra PROGRAMAR se pueden formar  $\frac{9!}{2! \cdot 3!} = 30240$  permutaciones diferentes.

### 3.4. Desordenes, desarreglos o permutaciones completas

Un desarreglo es una permutación donde ningún elemento  $i$  está en la posición  $i$ -ésima. Por ejemplo,  $4213$  es un desarreglo de 4 elementos pero  $3241$  no lo es porque el 2 aparece en la posición 2.

Sea  $D_n$  el número de desarreglos de  $n$  elementos, entonces:

$$D_n = \begin{cases} 1 & n = 0 \\ 0 & n = 1 \\ (n-1)(D_{n-1} + D_{n-2}) & n \geq 2 \end{cases}$$

Usando el principio de inclusión-exclusión, también se puede encontrar la fórmula

$$D_n = n! \left[ 1 - \frac{1}{1!} + \frac{1}{2!} - \frac{1}{3!} + \cdots + (-1)^n \frac{1}{n!} \right] = n! \sum_{i=0}^n \frac{(-1)^i}{i!}$$

## 4. Grafos

### 4.1. Algoritmo de Dijkstra

El peso de todas las aristas debe ser no negativo.

```
// //Complejidad: O(E log V)
// ;Si hay ciclos de peso negativo, el algoritmo se queda
// en un ciclo infinito!
// Usar Bellman-Ford en ese caso.
struct edge{
    int to, weight;
```

```
edge() {}
edge(int t, int w) : to(t), weight(w) {}
bool operator < (const edge &that) const {
    return weight > that.weight;
}
};

vector<edge> g[MAXNODES];
// g[i] es la lista de aristas salientes del nodo i. Cada una
// indica hacia que nodo va (to) y su peso (weight). Para
// aristas bidireccionales se deben crear 2 aristas dirigidas.

// encuentra el camino más corto entre s y todos los demás
// nodos.
int d[MAXNODES]; //d[i] = distancia más corta desde s hasta i
int p[MAXNODES]; //p[i] = predecesor de i en la ruta más corta
int dijkstra(int s, int n){
    //s = nodo inicial, n = número de nodos
    for (int i=0; i<n; ++i){
        d[i] = INT_MAX;
        p[i] = -1;
    }
    d[s] = 0;
    priority_queue<edge> q;
    q.push(edge(s, 0));
    while (!q.empty()){
        int node = q.top().to;
        int dist = q.top().weight;
        q.pop();

        if (dist > d[node]) continue;
        if (node == t){
            //dist es la distancia más corta hasta t.
            //Para reconstruir la ruta se pueden seguir
            //los p[i] hasta que sea -1.
            return dist;
        }

        for (int i=0; i<g[node].size(); ++i){
            int to = g[node][i].to;
            int w_extra = g[node][i].weight;
```

```

        if (dist + w_extra < d[to]){
            d[to] = dist + w_extra;
            p[to] = node;
            q.push(edge(to, d[to]));
        }
    }
}
return INT_MAX;
}

```

## 4.2. Minimum spanning tree: Algoritmo de Prim

```

//Complejidad:  $O(E \log V)$ 
//¡El grafo debe ser no digirido!
typedef string node;
typedef pair<double, node> edge;
//edge.first = peso de la arista, edge.second = nodo al que se
//dirige
typedef map<node, vector<edge> > graph;

double prim(const graph &g){
    double total = 0.0;
    priority_queue<edge, vector<edge>, greater<edge> > q;
    q.push(edge(0.0, g.begin()->first));
    set<node> visited;
    while (q.size()){
        node u = q.top().second;
        double w = q.top().first;
        q.pop(); //!!
        if (visited.count(u)) continue;
        visited.insert(u);
        total += w;
        vector<edge> &vecinos = g[u];
        for (int i=0; i<vecinos.size(); ++i){
            node v = vecinos[i].second;
            double w_extra = vecinos[i].first;
            if (visited.count(v) == 0){
                q.push(edge(w_extra, v));
            }
        }
    }
}

```

```

    }
}
return total; //suma de todas las aristas del MST
}

```

## 4.3. Minimum spanning tree: Algoritmo de Kruskal + Union-Find

```

//Complejidad:  $O(E \log V)$ 
struct edge{
    int start, end, weight;
    bool operator < (const edge &that) const {
        //Si se desea encontrar el árbol de recubrimiento de
        //máxima suma, cambiar el < por un >
        return weight < that.weight;
    }
};

////////// Empieza Union find //////////
//Complejidad:  $O(m \log n)$ , donde m es el número de operaciones
//y n es el número de objetos. En la práctica la complejidad
//es casi que  $O(m)$ .
int p[MAXNODES], rank[MAXNODES];
void make_set(int x){ p[x] = x, rank[x] = 0; }
void link(int x, int y){
    if (rank[x] > rank[y]) p[y] = x;
    else{ p[x] = y; if (rank[x] == rank[y]) rank[y]++; }
}
int find_set(int x){
    return x != p[x] ? p[x] = find_set(p[x]) : p[x];
}
void merge(int x, int y){ link(find_set(x), find_set(y)); }
////////// Termina Union find //////////

//e es un vector con todas las aristas del grafo ¡El grafo
//debe ser no digirido!
long long kruskal(const vector<edge> &e){
    long long total = 0;
    sort(e.begin(), e.end());
}

```

```

for (int i=0; i<=n; ++i){
    make_set(i);
}
for (int i=0; i<e.size(); ++i){
    int u = e[i].start, v = e[i].end, w = e[i].weight;
    if (find_set(u) != find_set(v)){
        total += w;
        merge(u, v);
    }
}
return total;
}

```

#### 4.4. Algoritmo de Floyd-Warshall

```

//Complejidad:  $O(V^3)$ 
//No funciona si hay ciclos de peso negativo
// g[i][j] = Distancia entre el nodo i y el j.
unsigned long long g[MAXNODES][MAXNODES];
void floyd(int n){
    //Llenar g antes
    for (int k=0; k<n; ++k){
        for (int i=0; i<n; ++i){
            for (int j=0; j<n; ++j){
                g[i][j] = min(g[i][j], g[i][k] + g[k][j]);
            }
        }
    }
    //Acá se cumple que g[i][j] = Longitud de la ruta más corta
    //de i a j.
}

```

#### 4.5. Algoritmo de Bellman-Ford

Si no hay ciclos de coste negativo, encuentra la distancia más corta entre un nodo y todos los demás. Si sí hay, permite saberlo.  
El coste de las aristas sí puede ser negativo (*Debería*, si no es así se puede usar Dijkstra o Floyd).

```

//Complejidad:  $O(V \cdot E)$ 

const int oo = 1000000000;
struct edge{
    int v, w; edge(){} edge(int v, int w) : v(v), w(w) {}
};
vector<edge> g[MAXNODES];

int d[MAXNODES];
int p[MAXNODES];
// Retorna falso si hay un ciclo de costo negativo alcanzable
// desde s. Si retorna verdadero, entonces d[i] contiene la
// distancia más corta para ir de s a i. Si se quiere
// determinar la existencia de un costo negativo que no
// necesariamente sea alcanzable desde s, se crea un nuevo
// nodo A y nuevo nodo B. Para todo nodo original u se crean
// las aristas dirigidas (A, u) con peso 1 y (u, B) con peso
// 1. Luego se corre el algoritmo de Bellman-Ford iniciando en
// A.
bool bellman(int s, int n){
    for (int i=0; i<n; ++i){
        d[i] = oo;
        p[i] = -1;
    }

    d[s] = 0;
    for (int i=0, changed = true; i<n-1 && changed; ++i){
        changed = false;
        for (int u=0; u<n; ++u){
            for (int k=0; k<g[u].size(); ++k){
                int v = g[u][k].v, w = g[u][k].w;
                if (d[u] + w < d[v]){
                    d[v] = d[u] + w;
                    p[v] = u;
                    changed = true;
                }
            }
        }
    }

    for (int u=0; u<n; ++u){

```

```

for (int k=0; k<g[u].size(); ++k){
    int v = g[u][k].v, w = g[u][k].w;
    if (d[u] + w < d[v]){
        //Negative weight cycle!

        //Finding the actual negative cycle. If not needed
        //return false immediately.
        vector<bool> seen(n, false);
        deque<int> cycle;
        int cur = v;
        for (; !seen[cur]; cur = p[cur]){
            seen[cur] = true;
            cycle.push_front(cur);
        }
        cycle.push_front(cur);
        //there's a negative cycle that goes from
        //cycle.front() until it reaches itself again
        printf("Negative weight cycle reachable from s:\n");
        int i = 0;
        do{
            printf("%d ", cycle[i]);
            i++;
        }while(cycle[i] != cycle[0]);
        printf("\n");
        // Negative weight cycle found

        return false;
    }
}
return true;
}

```

#### 4.6. Puntos de articulación

// Complejidad:  $O(E + V)$

```

typedef string node;
typedef map<node, vector<node> > graph;
typedef char color;

```

```

const color WHITE = 0, GRAY = 1, BLACK = 2;
graph g;
map<node, color> colors;
map<node, int> d, low;

set<node> cameras; //contendrá los puntos de articulación
int timeCount;

// Uso: Para cada nodo u:
// colors[u] = WHITE, g[u] = Aristas salientes de u.
// Funciona para grafos no dirigidos.

void dfs(node v, bool isRoot = true){
    colors[v] = GRAY;
    d[v] = low[v] = ++timeCount;
    const vector<node> &neighbors = g[v];
    int count = 0;
    for (int i=0; i<neighbors.size(); ++i){
        if (colors[neighbors[i]] == WHITE){
            //(v, neighbors[i]) is a tree edge
            dfs(neighbors[i], false);
            if (!isRoot && low[neighbors[i]] >= d[v]){
                //current node is an articulation point
                cameras.insert(v);
            }
            low[v] = min(low[v], low[neighbors[i]]);
            ++count;
        }else{ //(v, neighbors[i]) is a back edge
            low[v] = min(low[v], d[neighbors[i]]);
        }
    }
    if (isRoot && count > 1){
        //Is root and has two neighbors in the DFS-tree
        cameras.insert(v);
    }
    colors[v] = BLACK;
}

```

#### 4.7. Máximo flujo: Método de Ford-Fulkerson, algoritmo de Edmonds-Karp

El algoritmo de Edmonds-Karp es una modificación al método de Ford-Fulkerson. Este último utiliza DFS para hallar un camino de aumentación, pero la sugerencia de Edmonds-Karp es utilizar BFS que lo hace más eficiente en algunos grafos.

```
/*
    cap[i][j] = Capacidad de la arista (i, j).
    prev[i] = Predecesor del nodo i en un camino de aumentación.
*/
int cap[MAXN+1][MAXN+1], prev[MAXN+1];

vector<int> g[MAXN+1]; //Vecinos de cada nodo.
inline void link(int u, int v, int c)
{ cap[u][v] = c; g[u].push_back(v), g[v].push_back(u); }
/*
    Notar que link crea las aristas (u, v) && (v, u) en el grafo
    g. Esto es necesario porque el algoritmo de Edmonds-Karp
    necesita mirar el "back-edge" (j, i) que se crea al bombear
    flujo a través de (i, j). Sin embargo, no modifica
    cap[v][u], porque se asume que el grafo es dirigido. Si es
    no-dirigido, hacer cap[u][v] = cap[v][u] = c.
*/

/*
    Método 1:

    Mantener la red residual, donde residual[i][j] = cuánto
    flujo extra puedo inyectar a través de la arista (i, j).

    Si empujo k unidades de i a j, entonces residual[i][j] -= k
    y residual[j][i] += k (Puedo "desempujar" las k unidades de
    j a i).

    Se puede modificar para que no utilice extra memoria en la
    tabla residual, sino que modifique directamente la tabla
    cap.
*/
```

```
int residual[MAXN+1][MAXN+1];
int fordFulkerson(int n, int s, int t){
    memcpy(residual, cap, sizeof cap);

    int ans = 0;
    while (true){
        fill(prev, prev+n, -1);
        queue<int> q;
        q.push(s);
        while (q.size() && prev[t] == -1){
            int u = q.front();
            q.pop();
            vector<int> &out = g[u];
            for (int k = 0, m = out.size(); k<m; ++k){
                int v = out[k];
                if (v != s && prev[v] == -1 && residual[u][v] > 0)
                    prev[v] = u, q.push(v);
            }
        }

        if (prev[t] == -1) break;

        int bottleneck = INT_MAX;
        for (int v = t, u = prev[v]; u != -1; v = u, u = prev[v]){
            bottleneck = min(bottleneck, residual[u][v]);
        }
        for (int v = t, u = prev[v]; u != -1; v = u, u = prev[v]){
            residual[u][v] -= bottleneck;
            residual[v][u] += bottleneck;
        }
        ans += bottleneck;
    }
    return ans;
}

/*
    Método 2:

    Mantener la red de flujos, donde flow[i][j] = Flujo que,
```



err, fluye de i a j. Notar que flow[i][j] puede ser negativo. Si esto pasa, es lo equivalente a decir que i "absorbe" flujo de j, o lo que es lo mismo, que hay flujo positivo de j a i.

En cualquier momento se cumple la propiedad de skew symmetry, es decir, flow[i][j] = -flow[j][i]. El flujo neto de i a j es entonces flow[i][j].

\*/

```
int flow[MAXN+1][MAXN+1];
int fordFulkerson(int n, int s, int t){
    //memset(flow, 0, sizeof flow);
    for (int i=0; i<n; ++i) fill(flow[i], flow[i]+n, 0);
    int ans = 0;
    while (true){
        fill(prev, prev+n, -1);
        queue<int> q;
        q.push(s);
        while (q.size() && prev[t] == -1){
            int u = q.front();
            q.pop();
            vector<int> &out = g[u];
            for (int k = 0, m = out.size(); k<m; ++k){
                int v = out[k];
                if (v != s && prev[v] == -1 && cap[u][v] > flow[u][v])
                    prev[v] = u, q.push(v);
            }
        }

        if (prev[t] == -1) break;

        int bottleneck = INT_MAX;
        for (int v = t, u = prev[v]; u != -1; v = u, u = prev[v]){
            bottleneck = min(bottleneck, cap[u][v] - flow[u][v]);
        }
        for (int v = t, u = prev[v]; u != -1; v = u, u = prev[v]){
            flow[u][v] += bottleneck;
            flow[v][u] = -flow[u][v];
        }
        ans += bottleneck;
    }
}
```

```
}
return ans;
}
```

.....

#### 4.8. Máximo flujo para grafos dispersos usando Ford-Fulkerson

```
////////// Maximum flow for sparse graphs //////////
////////// Complexity: O(V * E^2) //////////
```

/\*

Usage:

initialize\_max\_flow();

Create graph using add\_edge(u, v, c);

max\_flow(source, sink);

WARNING: The algorithm writes on the cap array. The capacity is not the same after having run the algorithm. If you need to run the algorithm several times on the same graph, backup the cap array.

\*/

```
const int MAXE = 50000; //Maximum number of edges
const int oo = INT_MAX / 4;
int cap[MAXE];
int first[MAXE];
int next[MAXE];
int adj[MAXE];
int current_edge;
```

/\*

Builds a directed edge (u, v) with capacity c.  
Note that actually two edges are added, the edge and its complementary edge for the backflow.

\*/

```
int add_edge(int u, int v, int c){
    adj[current_edge] = v;
    cap[current_edge] = c;
    next[current_edge] = first[u];
```

```

first[u] = current_edge++;

adj[current_edge] = u;
cap[current_edge] = 0;
next[current_edge] = first[v];
first[v] = current_edge++;
}

void initialize_max_flow(){
    current_edge = 0;
    memset(next, -1, sizeof next);
    memset(first, -1, sizeof first);
}

int q[MAXE];
int incr[MAXE];
int arrived_by[MAXE];
//arrived_by[i] = The last edge used to reach node i
int find_augmenting_path(int src, int snk){
    /*
        Make a BFS to find an augmenting path from the source to
        the sink. Then pump flow through this path, and return
        the amount that was pumped.
    */
    memset(arrived_by, -1, sizeof arrived_by);
    int h = 0, t = 0;
    q[t++] = src;
    arrived_by[src] = -2;
    incr[src] = oo;
    while (h < t && arrived_by[snk] == -1){ //BFS
        int u = q[h++];
        for (int e = first[u]; e != -1; e = next[e]){
            int v = adj[e];
            if (arrived_by[v] == -1 && cap[e] > 0){
                arrived_by[v] = e;
                incr[v] = min(incr[u], cap[e]);
                q[t++] = v;
            }
        }
    }
}

```

```

if (arrived_by[snk] == -1) return 0;

int cur = snk;
int neck = incr[snk];
while (cur != src){
    //Remove capacity from the edge used to reach node "cur"
    //Add capacity to the backedge
    cap[arrived_by[cur]] -= neck;
    cap[arrived_by[cur] ^ 1] += neck;
    //move backwards in the path
    cur = adj[arrived_by[cur] ^ 1];
}
return neck;
}

int max_flow(int src, int snk){
    int ans = 0, neck;
    while ((neck = find_augmenting_path(src, snk)) != 0){
        ans += neck;
    }
    return ans;
}

.....

4.9. Componentes fuertemente conexas: Algoritmo de Tarjan

/* Complexity: O(E + V)
   Tarjan's algorithm for finding strongly connected
   components.

   *d[i] = Discovery time of node i. (Initialize to -1)
   *low[i] = Lowest discovery time reachable from node
   i. (Doesn't need to be initialized)
   *scc[i] = Strongly connected component of node i. (Doesn't
   need to be initialized)
   *s = Stack used by the algorithm (Initialize to an empty
   stack)
   *stacked[i] = True if i was pushed into s. (Initialize to
   false)
   *ticks = Clock used for discovery times (Initialize to 0)

```

```

*current_scc = ID of the current_scc being discovered
(Initialize to 0)
*/
vector<int> g[MAXN];
int d[MAXN], low[MAXN], scc[MAXN];
bool stacked[MAXN];
stack<int> s;
int ticks, current_scc;
void tarjan(int u){
    d[u] = low[u] = ticks++;
    s.push(u);
    stacked[u] = true;
    const vector<int> &out = g[u];
    for (int k=0, m=out.size(); k<m; ++k){
        const int &v = out[k];
        if (d[v] == -1){
            tarjan(v);
            low[u] = min(low[u], low[v]);
        }else if (stacked[v]){
            low[u] = min(low[u], low[v]);
        }
    }
    if (d[u] == low[u]){
        int v;
        do{
            v = s.top();
            s.pop();
            stacked[v] = false;
            scc[v] = current_scc;
        }while (u != v);
        current_scc++;
    }
}

```

#### 4.10. 2-Satisfiability

Dada una ecuación lógica de conjunciones de disyunciones de 2 términos, se pretende decidir si existen valores de verdad que puedan asignarse a las variables para hacer cierta la ecuación.

Por ejemplo,  $(b_1 \vee \neg b_2) \wedge (b_2 \vee b_3) \wedge (\neg b_1 \vee \neg b_2)$  es verdadero cuando  $b_1$  y  $b_3$

son verdaderos y  $b_2$  es falso.

**Solución:** Se sabe que  $(p \rightarrow q) \leftrightarrow (\neg p \vee q)$ . Entonces se traduce cada disyunción en una implicación y se crea un grafo donde los nodos son cada variable y su negación. Cada implicación es una arista en este grafo. Existe solución si nunca se cumple que una variable y su negación están en la misma componenete fuertemente conexas (Se usa el algoritmo de Tarjan, 4.10).

## 5. Programación dinámica

### 5.1. Longest common subsequence

```

#define MAX(a,b) ((a>b)?(a):(b))
int dp[1001][1001];

int lcs(const string &s, const string &t){
    int m = s.size(), n = t.size();
    if (m == 0 || n == 0) return 0;
    for (int i=0; i<=m; ++i)
        dp[i][0] = 0;
    for (int j=1; j<=n; ++j)
        dp[0][j] = 0;
    for (int i=0; i<m; ++i)
        for (int j=0; j<n; ++j)
            if (s[i] == t[j])
                dp[i+1][j+1] = dp[i][j]+1;
            else
                dp[i+1][j+1] = MAX(dp[i+1][j], dp[i][j+1]);
    return dp[m][n];
}

```

### 5.2. Partición de troncos

Este problema es similar al problema de *Matrix Chain Multiplication*. Se tiene un tronco de longitud  $n$ , y  $m$  puntos de corte en el tronco. Se puede hacer un corte a la vez, cuyo costo es igual a la longitud del tronco. ¿Cuál es el mínimo costo para partir todo el tronco en pedacitos individuales?

**Ejemplo:** Se tiene un tronco de longitud 10. Los puntos de corte son 2, 4, y

7. El mínimo costo para partirlo es 20, y se obtiene así:

- Partir el tronco (0, 10) por 4. Vale 10 y quedan los troncos (0, 4) y (4, 10).
- Partir el tronco (0, 4) por 2. Vale 4 y quedan los troncos (0, 2), (2, 4) y (4, 10).
- No hay que partir el tronco (0, 2).
- No hay que partir el tronco (2, 4).
- Partir el tronco (4, 10) por 7. Vale 6 y quedan los troncos (4, 7) y (7, 10).
- No hay que partir el tronco (4, 7).
- No hay que partir el tronco (7, 10).
- El costo total es  $10 + 4 + 6 = 20$ .

El algoritmo es  $O(n^3)$ , pero optimizable a  $O(n^2)$  con una tabla adicional:

```
/*
  O(n^3)
  dp[i][j] = Mínimo costo de partir la cadena entre las
  particiones i e j, ambas incluidas.
*/
int dp[1005][1005];
int p[1005];

int cubic(){
  int n, m;
  while (scanf("%d %d", &n, &m)==2){
    p[0] = 0;
    for (int i=1; i<=m; ++i){
      scanf("%d", &p[i]);
    }
    p[m+1] = n;
    m += 2;

    for (int i=0; i<m; ++i){
      dp[i][i+1] = 0;
    }

    for (int i=m-2; i>=0; --i){
```

```
      for (int j=i+2; j<m; ++j){
        dp[i][j] = p[j]-p[i];
        int t = INT_MAX;
        for (int k=i+1; k<j; ++k){
          t = min(t, dp[i][k] + dp[k][j]);
        }
        dp[i][j] += t;
      }
    }

    printf("%d\n", dp[0][m-1]);
  }
  return 0;
}

/*
  O(n^2)

  dp[i][j] = Mínimo costo de partir la cadena entre las
  particiones i e j, ambas incluidas. pivot[i][j] = Índice de
  la partición que usé para lograr dp[i][j].
*/
int dp[1005][1005], pivot[1005][1005];
int p[1005];

int quadratic(){
  int n, m;
  while (scanf("%d %d", &n, &m)==2){
    p[0] = 0;
    for (int i=1; i<=m; ++i){
      scanf("%d", &p[i]);
    }
    p[m+1] = n;
    m += 2;

    for (int i=0; i<m-1; ++i){
      dp[i][i+1] = 0;
    }
    for (int i=0; i<m-2; ++i){
      dp[i][i+2] = p[i+2] - p[i];
```

```

    pivot[i][i+2] = i+1;
}

for (int d=3; d<m; ++d){ //d = longitud
    for (int j, i=0; (j = i + d) < m; ++i){
        dp[i][j] = p[j] - p[i];
        int t = INT_MAX, s;
        for (int k=pivot[i][j-1]; k<=pivot[i+1][j]; ++k){
            int x = dp[i][k] + dp[k][j];
            if (x < t) t = x, s = k;
        }
        dp[i][j] += t, pivot[i][j] = s;
    }
}

printf("%d\n", dp[0][m-1]);
}
return 0;
}

```

## 6. Geometría

### 6.1. Área de un polígono

Si  $P$  es un polígono simple (no se intersecta a sí mismo) su área está dada por:

$$A(P) = \frac{1}{2} \sum_{i=0}^{n-1} (x_i \cdot y_{i+1} - x_{i+1} \cdot y_i)$$

```

//P es un polígono ordenado anticlockwise.
//Si es clockwise, retorna el area negativa.
//Si no esta ordenado retorna pura mierda.
//P[0] != P[n-1]
double PolygonArea(const vector<point> &p){
    double r = 0.0;
    for (int i=0; i<p.size(); ++i){
        int j = (i+1) % p.size();

```

```

        r += p[i].x*p[j].y - p[j].x*p[i].y;
    }
    return r/2.0;
}

.....

```

### 6.2. Centro de masa de un polígono

Si  $P$  es un polígono simple (no se intersecta a sí mismo) su centro de masa está dado por:

$$\bar{C}_x = \frac{\iint_R x dA}{M} = \frac{1}{6M} \sum_{i=1}^n (y_{i+1} - y_i)(x_{i+1}^2 + x_{i+1} \cdot x_i + x_i^2)$$

$$\bar{C}_y = \frac{\iint_R y dA}{M} = \frac{1}{6M} \sum_{i=1}^n (x_i - x_{i+1})(y_{i+1}^2 + y_{i+1} \cdot y_i + y_i^2)$$

Donde  $M$  es el área del polígono.

Otra posible fórmula equivalente:

$$\bar{C}_x = \frac{1}{6A} \sum_{i=0}^{n-1} (x_i + x_{i+1})(x_i \cdot y_{i+1} - x_{i+1} \cdot y_i)$$

$$\bar{C}_y = \frac{1}{6A} \sum_{i=0}^{n-1} (y_i + y_{i+1})(x_i \cdot y_{i+1} - x_{i+1} \cdot y_i)$$

### 6.3. Convex hull: Graham Scan

*Complejidad:*  $O(n \log_2 n)$

```

//Graham scan: Complexity: O(n log n)
struct point{
    int x,y;
    point() {}
    point(int X, int Y) : x(X), y(Y) {}
};

point pivot;

inline int distsq(const point &a, const point &b){

```

```

    return (a.x - b.x)*(a.x - b.x) + (a.y - b.y)*(a.y - b.y);
}

inline double dist(const point &a, const point &b){
    return sqrt(distsqr(a, b));
}

//retorna > 0 si c esta a la izquierda del segmento AB
//retorna < 0 si c esta a la derecha del segmento AB
//retorna == 0 si c es colineal con el segmento AB
inline
int cross(const point &a, const point &b, const point &c){
    return (b.x-a.x)*(c.y-a.y) - (c.x-a.x)*(b.y-a.y);
}

//Self < that si esta a la derecha del segmento Pivot-That
bool angleCmp(const point &self, const point &that){
    int t = cross(pivot, that, self);
    if (t < 0) return true;
    if (t == 0){
        //Self < that si está más cerquita
        return (distsqr(pivot, self) < distsqr(pivot, that));
    }
    return false;
}

vector<point> graham(vector<point> p){
    //Metemos el más abajo más a la izquierda en la posición 0
    for (int i=1; i<p.size(); ++i){
        if (p[i].y < p[0].y ||
            (p[i].y == p[0].y && p[i].x < p[0].x))
            swap(p[0], p[i]);
    }

    pivot = p[0];
    sort(p.begin(), p.end(), angleCmp);

    //Ordenar por ángulo y eliminar repetidos.
    //Si varios puntos tienen el mismo angulo el más lejano
    //queda después en la lista
    vector<point> hull(p.begin(), p.begin()+3);

```

```

//Ahora sí!!!
for (int i=3; i<p.size(); ++i){
    while (hull.size() >= 2 &&
        cross(hull[hull.size()-2],
            hull[hull.size()-1],
            p[i]) <=0){
        hull.erase(hull.end() - 1);
    }
    hull.push_back(p[i]);
}
//hull contiene los puntos del convex hull ordenados
//anti-clockwise. No contiene ningún punto repetido. El
//primer punto no es el mismo que el último, i.e, la última
//arista va de hull[hull.size()-1] a hull[0]
return hull;
}
.....

```

## 6.4. Convex hull: Andrew's monotone chain

*Complejidad:  $O(n \log_2 n)$*

```

// Convex Hull: Andrew's Monotone Chain Convex Hull
// Complexity:  $O(n \log n)$  (But lower constant than Graham Scan)

#include <algorithm>
#include <vector>
using namespace std;

typedef long long CoordType;

struct Point {
    CoordType x, y;
    bool operator <(const Point &p) const {
        return x < p.x || (x == p.x && y < p.y);
    }
};

// 2D cross product. Returns a positive value, if OAB makes a
// counter-clockwise turn, negative for clockwise turn, and zero
// if the points are collinear.

```

```

CoordType cross(const Point &O, const Point &A, const Point &B){
    return (A.x - O.x) * (B.y - O.y) - (A.y - O.y) * (B.x - O.x);
}

// Returns a list of points on the convex hull in
// counter-clockwise order. Note: the last point in the returned
// list is the same as the first one.
vector<Point> convexHull(vector<Point> P){
    int n = P.size(), k = 0;
    vector<Point> H(2*n);
    // Sort points lexicographically
    sort(P.begin(), P.end());
    // Build lower hull
    for (int i = 0; i < n; i++) {
        while (k >= 2 && cross(H[k-2], H[k-1], P[i]) <= 0) k--;
        H[k++] = P[i];
    }
    // Build upper hull
    for (int i = n-2, t = k+1; i >= 0; i--) {
        while (k >= t && cross(H[k-2], H[k-1], P[i]) <= 0) k--;
        H[k++] = P[i];
    }
    H.resize(k);
    return H;
}

```

## 6.5. Mínima distancia entre un punto y un segmento

```

/*
Returns the closest distance between point pnt and the segment
that goes from point a to b
Idea by:
http://local.wasp.uwa.edu.au/~pbourke/geometry/pointline/
*/
double distance_point_to_segment(const point &a, const point &b,
                                const point &pnt){
    double u =
        ((pnt.x - a.x)*(b.x - a.x) + (pnt.y - a.y)*(b.y - a.y))
        /distsqr(a, b);
    point intersection;

```

```

    intersection.x = a.x + u*(b.x - a.x);
    intersection.y = a.y + u*(b.y - a.y);
    if (u < 0.0 || u > 1.0){
        return min(dist(a, pnt), dist(b, pnt));
    }
    return dist(pnt, intersection);
}

```

## 6.6. Mínima distancia entre un punto y una recta

```

/*
Returns the closest distance between point pnt and the line
that passes through points a and b
Idea by:
http://local.wasp.uwa.edu.au/~pbourke/geometry/pointline/
*/
double distance_point_to_line(const point &a, const point &b,
                              const point &pnt){
    double u =
        ((pnt.x - a.x)*(b.x - a.x) + (pnt.y - a.y)*(b.y - a.y))
        /distsqr(a, b);
    point intersection;
    intersection.x = a.x + u*(b.x - a.x);
    intersection.y = a.y + u*(b.y - a.y);
    return dist(pnt, intersection);
}

```

## 6.7. Determinar si un polígono es convexo

```

/*
Returns positive if a-b-c make a left turn.
Returns negative if a-b-c make a right turn.
Returns 0.0 if a-b-c are colinear.
*/
double turn(const point &a, const point &b, const point &c){
    double z = (b.x - a.x)*(c.y - a.y) - (b.y - a.y)*(c.x - a.x);
    if (fabs(z) < 1e-9) return 0.0;
    return z;
}

```

```

}

/*
Returns true if polygon p is convex.
False if it's concave or it can't be determined
(For example, if all points are colinear we can't
make a choice).
*/
bool isConvexPolygon(const vector<point> &p){
    int mask = 0;
    int n = p.size();
    for (int i=0; i<n; ++i){
        int j=(i+1)%n;
        int k=(i+2)%n;
        double z = turn(p[i], p[j], p[k]);
        if (z < 0.0){
            mask |= 1;
        }else if (z > 0.0){
            mask |= 2;
        }
        if (mask == 3) return false;
    }
    return mask != 0;
}

```

## 6.8. Determinar si un punto está dentro de un polígono convexo

```

/*
Returns true if point a is inside convex polygon p. Note
that if point a lies on the border of p it is considered
outside.

We assume p is convex! The result is useless if p is
concave.
*/
bool insideConvexPolygon(const vector<point> &p,
                        const point &a){
    int mask = 0;
    int n = p.size();

```

```

for (int i=0; i<n; ++i){
    int j = (i+1)%n;
    double z = turn(p[i], p[j], a);
    if (z < 0.0){
        mask |= 1;
    }else if (z > 0.0){
        mask |= 2;
    }else if (z == 0.0) return false;
    if (mask == 3) return false;
}
return mask != 0;
}

```

## 6.9. Determinar si un punto está dentro de un polígono cualquiera

### Field-testing:

- *TopCoder* - SRM 187 - Division 2 Hard - PointInPolygon

```

//Point
//Choose one of these two:
struct P {
    double x, y; P(){}; P(double q, double w) : x(q), y(w){}
};
struct P {
    int x, y; P(){}; P(int q, int w) : x(q), y(w){}
};

// Polar angle
// Returns an angle in the range [0, 2*Pi) of a given Cartesian point.
// If the point is (0,0), -1.0 is returned.
// REQUIRES:
// include math.h
// define EPS 0.000000001, or your choice
// P has members x and y.
double polarAngle( P p )
{
    if(fabs(p.x) <= EPS && fabs(p.y) <= EPS) return -1.0;
    if(fabs(p.x) <= EPS) return (p.y > EPS ? 1.0 : 3.0) * acos(0);
    double theta = atan(1.0 * p.y / p.x);
    if(p.x > EPS) return(p.y >= -EPS ? theta : (4*acos(0) + theta));
    return(2 * acos( 0 ) + theta);
}

```



```

}

//Point inside polygon
// Returns true iff p is inside poly.
// PRE: The vertices of poly are ordered (either clockwise or
// counter-clockwise.
// POST: Modify code inside to handle the special case of "on
// an edge".
// REQUIRES:
// polarAngle()
// include math.h
// include vector
// define EPS 0.000000001, or your choice
bool pointInPoly( P p, vector< P > &poly )
{
    int n = poly.size();
    double ang = 0.0;
    for(int i = n - 1, j = 0; j < n; i = j++){
        P v( poly[i].x - p.x, poly[i].y - p.y );
        P w( poly[j].x - p.x, poly[j].y - p.y );
        double va = polarAngle(v);
        double wa = polarAngle(w);
        double xx = wa - va;
        if(va < -0.5 || wa < -0.5 || fabs(fabs(xx)-2*acos(0)) < EPS){
            // POINT IS ON THE EDGE
            assert( false );
            ang += 2 * acos( 0 );
            continue;
        }
        if( xx < -2 * acos( 0 ) ) ang += xx + 4 * acos( 0 );
        else if( xx > 2 * acos( 0 ) ) ang += xx - 4 * acos( 0 );
        else ang += xx;
    }
    return( ang * ang > 1.0 );
}

```

## 6.10. Intersección de dos rectas

```

/*
Finds the intersection between two lines (Not segments!
Infinite lines)
Line 1 passes through points (x0, y0) and (x1, y1).
Line 2 passes through points (x2, y2) and (x3, y3).

```

```

Handles the case when the 2 lines are the same (infinite
intersections),
parallel (no intersection) or only one intersection.
*/
void line_line_intersection(double x0, double y0,
                           double x1, double y1,
                           double x2, double y2,
                           double x3, double y3){

#ifdef EPS
#define EPS 1e-9
#endif

    double t0 = (y3-y2)*(x0-x2)-(x3-x2)*(y0-y2);
    double t1 = (x1-x0)*(y2-y0)-(y1-y0)*(x2-x0);
    double det = (y1-y0)*(x3-x2)-(y3-y2)*(x1-x0);
    if (fabs(det) < EPS){
        //parallel
        if (fabs(t0) < EPS || fabs(t1) < EPS){
            //same line
            printf("LINE\n");
        }else{
            //just parallel
            printf("NONE\n");
        }
    }else{
        t0 /= det;
        t1 /= det;
        double x = x0 + t0*(x1-x0);
        double y = y0 + t0*(y1-y0);
        //intersection is point (x, y)
        printf("POINT %.2lf %.2lf\n", x, y);
    }
}

```

## 6.11. Intersección de dos segmentos de recta

```

/*
Returns true if point (x, y) lies inside (or in the border)
of box defined by points (x0, y0) and (x1, y1).
*/
bool point_in_box(double x, double y,
                  double x0, double y0,
                  double x1, double y1){

```



```

long long query(int where){
    long long sum = v[0];
    for (where++; where > 0; where -= where & -where){
        sum += v[where];
    }
    return sum;
}

long long query(int from, int to){
    return query(to) - query(from-1);
}

};

.....

```

## 7.2. Segment tree

```

class SegmentTree{
public:
    vector<int> arr, tree;
    int n;

    SegmentTree(){}
    SegmentTree(const vector<int> &arr) : arr(arr) {
        initialize();
    }

    //must be called after assigning a new arr.
    void initialize(){
        n = arr.size();
        tree.resize(4*n + 1);
        initialize(0, 0, n-1);
    }

    int query(int query_left, int query_right) const{
        return query(0, 0, n-1, query_left, query_right);
    }

    void update(int where, int what){
        update(0, 0, n-1, where, what);
    }

private:
    int initialize(int node, int node_left, int node_right);

```

```

    int query(int node, int node_left, int node_right,
              int query_left, int query_right) const;
    void update(int node, int node_left, int node_right,
               int where, int what);
};

int SegmentTree::initialize(int node,
                           int node_left, int node_right){
    if (node_left == node_right){
        tree[node] = node_left;
        return tree[node];
    }
    int half = (node_left + node_right) / 2;
    int ans_left = initialize(2*node+1, node_left, half);
    int ans_right = initialize(2*node+2, half+1, node_right);

    if (arr[ans_left] <= arr[ans_right]){
        tree[node] = ans_left;
    }else{
        tree[node] = ans_right;
    }
    return tree[node];
}

int SegmentTree::query(int node, int node_left, int node_right,
                      int query_left, int query_right) const{
    if (node_right < query_left || query_right < node_left)
        return -1;
    if (query_left <= node_left && node_right <= query_right)
        return tree[node];

    int half = (node_left + node_right) / 2;
    int ans_left = query(2*node+1, node_left, half,
                       query_left, query_right);
    int ans_right = query(2*node+2, half+1, node_right,
                       query_left, query_right);

    if (ans_left == -1) return ans_right;
    if (ans_right == -1) return ans_left;

    return (arr[ans_left] <= arr[ans_right] ? ans_left : ans_right);
}

void SegmentTree::update(int node, int node_left, int node_right,
                        int where, int what){

```

```

if (where < node_left || node_right < where) return;
if (node_left == where && where == node_right){
    arr[where] = what;
    tree[node] = where;
    return;
}
int half = (node_left + node_right) / 2;
if (where <= half){
    update(2*node+1, node_left, half, where, what);
}else{
    update(2*node+2, half+1, node_right, where, what);
}
if (arr[tree[2*node+1]] <= arr[tree[2*node+2]]){
    tree[node] = tree[2*node+1];
}else{
    tree[node] = tree[2*node+2];
}
}
}

```

## 8. Misceláneo

### 8.1. El *parser* más rápido del mundo

- Cada no-terminal: un método
- Cada lado derecho:
  - invocar los métodos de los no-terminales o
  - Cada terminal: invocar proceso *match*
- Alternativas en una producción: se hace un *if*

No funciona con gramáticas recursivas por izquierda ó en las que en algún momento haya varias posibles escogencias que empiezan por el mismo caracter (En ambos casos la gramática se puede factorizar).

**Ejemplo:** Para la gramática:

$$A \longrightarrow (A)A$$

$$A \longrightarrow \epsilon$$

//A -> (A)A | Epsilon

```
#include <iostream>
```

```

#include <string>

using namespace std;

bool ok;
char sgte;
int i;
string s;

bool match(char c){
    if (sgte != c){
        ok = false;
    }
    sgte = s[++i];
}

void A(){
    if (sgte == '('){
        match('(');
        A(); match(')'); A();
    }else if (sgte == '$' || sgte == ')'){
        //nada
    }else{
        ok = false;
    }
}

int main(){
    while(getline(cin, s) && s != ""){
        ok = true;
        s += '$';
        sgte = s[(i = 0)];
        A();
        if (i < s.length()-1) ok = false; //No consumi toda la cadena
        if (ok){
            cout << "Accepted\n";
        }else{
            cout << "Not accepted\n";
        }
    }
}

```

## 8.2. Checklist para corregir un Wrong Answer

Consideraciones que podrían ser causa de un Wrong Answer:

- Overflow.
- El programa termina anticipadamente por la condición en el ciclo de lectura. Por ejemplo, se tiene `while (cin >> n >> k && n && k)` y un caso válido de entrada es `n = 1` y `k = 0`.
- El grafo no es conexo.
- Puede haber varias aristas entre el mismo par de nodos.
- Las aristas pueden tener costos negativos.
- El grafo tiene un sólo nodo.
- La cadena puede ser vacía.
- Las líneas pueden tener espacios en blanco al principio o al final (Cuidado al usar `getline` o `fgets`).
- El arreglo no se limpia entre caso y caso.
- Estás imprimiendo una línea en blanco con un espacio (`printf(" \n")` en vez de `printf("\n")` ó `puts(" ")` en vez de `puts("")`).
- La rana se puede quedar quieta.

## 9. Java

### 9.1. Entrada desde entrada estándar

Este primer método es muy fácil pero es mucho más ineficiente porque utiliza `Scanner` en vez de `BufferedReader`:

```
import java.io.*;
import java.util.*;

class Main{
    public static void main(String[] args){
        Scanner sc = new Scanner(System.in);
        while (sc.hasNextLine()){
            String s= sc.nextLine();
            System.out.println("Leí: " + s);
        }
    }
}
```

Este segundo es más rápido:

```
import java.util.*;
import java.io.*;
import java.math.*;

class Main {
    public static void main(String[] args) throws IOException {
        BufferedReader reader =
            new BufferedReader(new InputStreamReader(System.in));
        String line = reader.readLine();
        StringTokenizer tokenizer = new StringTokenizer(line);
        int N = Integer.valueOf(tokenizer.nextToken());
        while (N-- > 0){
            String a, b;
            a = reader.readLine();
            b = reader.readLine();

            int A = a.length(), B = b.length();
            if (B > A){
                System.out.println("0");
            }else{
                BigInteger dp[] [] = new BigInteger[2][A];
                /*
                 dp[i][j] = cantidad de maneras diferentes
                 en que puedo distribuir las primeras i
                 letras de la subsecuencia (b) terminando
                 en la letra j de la secuencia original (a)
                */

                if (a.charAt(0) == b.charAt(0)){
                    dp[0][0] = BigInteger.ONE;
                }else{
                    dp[0][0] = BigInteger.ZERO;
                }
                for (int j=1; j<A; ++j){
                    dp[0][j] = dp[0][j-1];
                    if (a.charAt(j) == b.charAt(0)){
                        dp[0][j] = dp[0][j].add(BigInteger.ONE);
                    }
                }

                for (int i=1; i<B; ++i){
                    dp[i%2][0] = BigInteger.ZERO;
                    for (int j=1; j<A; ++j){
                        dp[i%2][j] = dp[i%2][j-1];
                        if (a.charAt(j) == b.charAt(i)){

```

```

        dp[i%2][j] = dp[i%2][j].add(dp[(i+1)%2][j-1]);
    }
}
}
System.out.println(dp[(B-1)%2][A-1].toString());
}
}
}
}
}

```

## 9.2. Entrada desde archivo

```

import java.io.*;
import java.util.*;
public class BooleanTree {
    public static void main(String[] args) throws FileNotFoundException {
        System.setIn(new FileInputStream("tree.in"));
        System.setOut(new PrintStream("tree.out"));
        Scanner reader = new Scanner(System.in);
        N = reader.nextInt();
        for (int c = 1; c <= N; ++c) {
            int res = 100;
            if (res < 1000)
                System.out.println("Case #" + c + ": " + res);
            else
                System.out.println("Case #" + c + ": IMPOSSIBLE");
        }
    }
}

```

## 9.3. Mapas y sets

Programa de ejemplo:

```

import java.util.*;

public class Ejemplo {
    public static void main(String[] args){
        /*
         * Mapas
         * Tanto el HashMap como el TreeMap funcionan,
         * pero tienen diferentes detalles

```

```

         * y difieren en algunos métodos (Ver API).
        */
        System.out.println("Maps");
        //TreeMap<String, Integer> m = new TreeMap<String, Integer>();
        HashMap<String, Integer> m = new HashMap<String, Integer>();
        m.put("Hola", new Integer(465));
        System.out.println("m.size() = " + m.size());

        if (m.containsKey("Hola")){
            System.out.println(m.get("Hola"));
        }

        System.out.println(m.get("Objeto inexistente"));

        /*
         * Sets
         * La misma diferencia entre TreeSet y HashSet.
        */
        System.out.println("\nSets");
        /*
         * *OJO: El HashSet no está en orden, el TreeSet sí.
        */
        //HashSet<Integer> s = new HashSet<Integer>();
        TreeSet<Integer> s = new TreeSet<Integer>();
        s.add(3576);
        s.add(new Integer("54"));
        s.add(new Integer(1000000007));

        if (s.contains(54)){
            System.out.println("54 presente.");
        }

        if (s.isEmpty() == false){
            System.out.println("s.size() = " + s.size());
            Iterator<Integer> i = s.iterator();
            while (i.hasNext()){
                System.out.println(i.next());
                i.remove();
            }
            System.out.println("s.size() = " + s.size());
        }
    }
}

```

.....  
La salida de este programa es:

```
Maps
m.size() = 1
465
null

Sets
54 presente.
s.size() = 3
54
3576
1000000007
s.size() = 0
```

Si quiere usarse una clase propia como llave del mapa o como elemento del set, la clase debe implementar algunos métodos especiales: Si va a usarse un TreeMap ó TreeSet hay que implementar los métodos `compareTo` y `equals` de la interfaz `Comparable` como en la sección 9.4. Si va a usarse un HashMap ó HashSet hay más complicaciones.

**Sugerencia:** Inventar una manera de codificar y decodificar la clase en una String o un Integer y meter esa representación en el mapa o set: esas clases ya tienen los métodos implementados.

## 9.4. Colas de prioridad

Hay que implementar unos métodos. Veamos un ejemplo:

```
import java.util.*;

class Item implements Comparable<Item>{
    int destino, peso;

    Item(int destino, int peso){
        this.peso = peso;
        this.destino = destino;
    }
    /*
    * Implementamos toda la javazofia.
```

```
    */
    public int compareTo(Item otro){
        // Return < 0 si this < otro
        // Return 0 si this == otro
        // Return > 0 si this > otro
        /* Un nodo es menor que otro si tiene menos peso */
        return peso - otro.peso;
    }
    public boolean equals(Object otro){
        if (otro instanceof Item){
            Item ese = (Item)otro;
            return destino == ese.destino && peso == ese.peso;
        }
        return false;
    }
    public String toString(){
        return "peso = " + peso + ", destino = " + destino;
    }
}

class Ejemplo {
    public static void main(String[] args) {
        PriorityQueue<Item> q = new PriorityQueue<Item>();
        q.add(new Item(12, 0));
        q.add(new Item(4, 1876));
        q.add(new Item(13, 0));
        q.add(new Item(8, 0));
        q.add(new Item(7, 3));
        while (!q.isEmpty()){
            System.out.println(q.poll());
        }
    }
}
```

.....  
La salida de este programa es:

```

peso = 0, destino = 12
peso = 0, destino = 8
peso = 0, destino = 13
peso = 3, destino = 7
peso = 1876, destino = 4

```

Vemos que la función de comparación que definimos no tiene en cuenta destino, por eso no desempata cuando dos Items tienen el mismo peso si no que escoge cualquiera de manera arbitraria.

## 10. C++

### 10.1. Entrada desde archivo

```

#include <iostream>
#include <fstream>

using namespace std;

int _main(){
    freopen("entrada.in", "r", stdin);
    freopen("entrada.out", "w", stdout);

    string s;
    while (cin >> s){
        cout << "Leí " << s << endl;
    }
    return 0;
}

int main(){
    ifstream fin("entrada.in");
    ofstream fout("entrada.out");

    string s;
    while (fin >> s){
        fout << "Leí " << s << endl;
    }
    return 0;
}

```

### 10.2. Strings con caracteres especiales

```

.....

#include <iostream>
#include <cassert>
#include <stdio.h>
#include <assert.h>
#include <wchar.h>
#include <wctype.h>
#include <locale.h>

using namespace std;

int main(){
    assert(setlocale(LC_ALL, "en_US.UTF-8") != NULL);
    wchar_t c;

    wstring s;
    while (getline(wcin, s)){
        wcout << L"Leí : " << s << endl;
        for (int i=0; i<s.size(); ++i){
            c = s[i];
            wprintf(L"%lc %lc\n", tolower(s[i]), towupper(s[i]));
        }
    }

    return 0;
}

```

.....

*Nota:* Como alternativa a la función getline, se pueden utilizar las funciones fgetws y fputws, y más adelante swscanf y wprintf:

```

#include <iostream>
#include <cassert>
#include <stdio.h>
#include <assert.h>
#include <wchar.h>
#include <wctype.h>

```



```

#include <locale.h>
using namespace std;
int main(){
    assert(setlocale(LC_ALL, "en_US.UTF-8") != NULL);
    wchar_t in_buf[512], out_buf[512];
    swprintf(out_buf, 512,
        L"¿Podrías escribir un número?, Por ejemplo %d. "
        "¡Gracias, pingüino español!\n", 3);
    fputws(out_buf, stdout);
    fgetws(in_buf, 512, stdin);
    int n;
    swscanf(in_buf, L"%d", &n);
    swprintf(out_buf, 512,
        L"Escribiste %d, yo escribo ¿ÔÏàÚÑ~\n", n);
    fputws(out_buf, stdout);
    return 0;
}

```

.....