



Índice

1. Referencia	1	4.2. Manacher	14
2. Estructuras	2	4.3. KMP	14
2.1. Sparse Table	2	4.4. Trie	15
2.2. Segment Tree	2	4.5. Suffix Array (largo, nlogn)	15
2.3. Segment Tree (Iterative)	2	4.6. String Matching With Suffix Array	16
2.4. Segment Tree (Lazy)	3	4.7. LCP (Longest Common Prefix)	16
2.5. Segment Tree (Persistent)	3	4.8. Aho-Corasick	16
2.6. Sliding Window RMQ	4	4.9. Suffix Automaton	18
2.7. Fenwick Tree	4	4.10. Z Function	19
2.8. Fenwick Tree (Ranges)	4	4.11. Palindrome	20
2.9. Union Find	5	5. Geometría	20
2.10. Disjoint Intervals	5	5.1. Punto	20
2.11. Segment Tree (2D)	5	5.2. Orden radial de puntos	20
2.12. Big Int	6	5.3. Line	20
2.13. Modnum	7	5.4. Segment	21
2.14. Treap	8	5.5. Rectangle	21
2.14.1. Treap set	8	5.6. Polygon Area	21
2.14.2. Treap array	9	5.7. Circle	21
2.15. Convex Hull Trick	10	5.8. Point in Poly	22
2.16. Convex Hull Trick (Dynamic)	11	5.9. Point in Convex Poly log(n)	22
2.17. Gain-Cost Set	12	5.10. Convex Check CHECK	22
2.18. Set con índices	12	5.11. Convex Hull	23
3. Algoritmos varios	12	5.12. Cut Polygon	23
3.1. Longest Increasing Subsequence	12	5.13. Bresenham	23
3.2. Alpha-Beta pruning	12	5.14. Rotate Matrix	23
3.3. Mo's algorithm	13	5.15. Interseccion de Circulos en $n^3 \log(n)$	23
3.4. Parallel binary search	13	5.16. Cayley-Menger	24
4. Strings	13	5.17. Heron's formula	24
4.1. Hash	13	6. DP Opt	24
		6.1. Knuth	24
		6.2. Chull	25
		6.3. Divide & Conquer	25
		7. Matemática	26
		7.1. Teoría de números	26
		7.1.1. Funciones multiplicativas, función de Möbius	26
		7.1.2. Teorema de Wilson	26
		7.1.3. Pequeño teorema de Fermat	26
		7.1.4. Teorema de Euler	26
		7.2. Combinatoria	26
		7.2.1. Burnside's lemma	26

7.2.2. Combinatorios	26	8.10. Comp. Biconexas y Puentes	40
7.2.3. Lucas Theorem	26	8.11. LCA + Climb	41
7.2.4. Stirling	27	8.12. Heavy Light Decomposition	41
7.2.5. Bell	27	8.13. Centroid Decomposition	42
7.2.6. Eulerian	27	8.14. Euler Cycle	42
7.2.7. Catalan	27	8.15. Diametro árbol	43
7.3. Sumatorias conocidas	27	8.16. Chu-liu	43
7.4. Ec. Característica	27	8.17. Hungarian	44
7.5. Aritmetica Modular	27	8.18. Dynamic Conectivity	45
7.6. Exp. de Numeros Mod.	28	9. Flujo	46
7.7. Exp. de Matrices y Fibonacci en $\log(n)$	28	9.1. Trucazos generales	46
7.8. Matrices y determinante $O(n^3)$	28	9.2. Ford Fulkerson	46
7.9. Primos	28	9.3. Edmonds Karp	46
7.10. Factorizacion	29	9.4. Dinic	46
7.11. Divisores	29	9.5. Konig	48
7.12. Euler's Phi	30	9.6. Min-cost Max-flow	48
7.13. Phollard's Rho - Miller-Rabin	30	9.7. Flujo con demandas	49
7.14. GCD	31	10.Template	49
7.15. LCM	31	11.vimrc	49
7.16. Euclides extendido	31	12.misc	50
7.17. Inversos	31	13.Ayudamemoria	52
7.18. Ecuaciones diofánticas	31		
7.19. Teorema Chino del Resto	32		
7.20. Simpson	32		
7.21. Fraction	32		
7.22. Polinomio, Ruffini e interpolación de Lagrange	32		
7.23. Ec. Lineales	34		
7.24. FFT y NTT	34		
7.25. Programación lineal: Simplex	35		
7.26. Tablas y cotas (Primos, Divisores, Factoriales, etc)	36		
8. Grafos	37		
8.1. Teoremas y fórmulas	37		
8.1.1. Teorema de Pick	37		
8.1.2. Formula de Euler	37		
8.2. Dijkstra	37		
8.3. Bellman-Ford	38		
8.4. Floyd-Warshall	38		
8.5. Kruskal	38		
8.6. Prim	38		
8.7. 2-SAT + Tarjan SCC	38		
8.8. Kosaraju	39		
8.9. Articulation Points	40		

1. Referencia

Algoritmo	Parámetros	Función
sort, stable_sort	f, l	ordena el intervalo
nth_element	f, nth, l	<i>void</i> ordena el n-esimo, y particiona el resto
fill, fill_n	f, l / n, elem	<i>void</i> llena [f, l) o [f, f+n) con elem
lower_bound, upper_bound	f, l, elem	<i>it</i> al primer / ultimo donde se puede insertar elem para que quede ordenada
binary_search	f, l, elem	<i>bool</i> esta elem en [f, l)
copy	f, l, resul	hace $\text{resul} + i = f + i \forall i$
find, find_if, find_first_of	f, l, elem / pred / f2, l2	<i>it</i> encuentra $i \in [f, l)$ tq. $i = \text{elem}$, $\text{pred}(i)$, $i \in [f2, l2)$
count, count_if	f, l, elem/pred	cuenta elem, $\text{pred}(i)$
search	f, l, f2, l2	busca $[f2, l2) \in [f, l)$
replace, replace_if	f, l, old / pred, new	cambia old / $\text{pred}(i)$ por new
reverse	f, l	da vuelta
partition, stable_partition	f, l, pred	$\text{pred}(i)$ ad, $!\text{pred}(i)$ atras
min_element, max_element	f, l, [comp]	<i>it</i> min, max de [f, l]
lexicographical_compare	f1, l1, f2, l2	<i>bool</i> con $[f1, l1]_i [f2, l2]$
next/prev_permutation	f, l	deja en [f, l) la perm sig, ant
set_intersection, set_difference, set_union, set_symmetric_difference,	f1, l1, f2, l2, res	[res, ...) la op. de conj
push_heap, pop_heap, make_heap	f, l, e / e /	mete/saca e en heap [f, l), hace un heap de [f, l)
is_heap	f, l	<i>bool</i> es [f, l) un heap
accumulate	f, l, i, [op]	$T = \sum / \text{oper de } [f, l)$
inner_product	f1, l1, f2, i	$T = i + [f1, l1) \cdot [f2, \dots)$
partial_sum	f, l, r, [op]	$r + i = \sum / \text{oper de } [f, f+i) \forall i \in [f, l)$
__builtin_ffs	unsigned int	Pos. del primer 1 desde la derecha
__builtin_clz	unsigned int	Cant. de ceros desde la izquierda.
__builtin_ctz	unsigned int	Cant. de ceros desde la derecha.
__builtin_popcount	unsigned int	Cant. de 1's en x.
__builtin_parity	unsigned int	1 si x es par, 0 si es impar.
__builtin_XXXXXXll	unsigned ll	= pero para long long's.

2. Estructuras

2.1. Sparse Table

```

1 // The operation has to be associative and idempotent
2 #define lg(n) 31 - __builtin_clz(n)
3 typedef int T;
4 struct RMQ {
5     const static int K = 10; // 2^K > N
6     T t[K][1 << K];
7     T& operator[] (int p){ return t[0][p]; }
8     T get(int i, int j){ // O(1), [i, j)
9         int p = lg(j-i);
10        return min(t[p][i], t[p][j - (1 << p)]);
11    }
12    void build(int n){ // O(n log n)
13        for(p, lg(n)) for(x, n - (1 << p))
14            t[p + 1][x] = min(t[p][x], t[p][x + (1 << p)]);
15    }
16 } rmq;

```

2.2. Segment Tree

```

1 // Dado un arreglo y una operacion asociativa con neutro:
2 // get(i, j) opera sobre el rango [i, j).
3 typedef int node; // Tipo de los nodos
4 #define MAXN 100000
5 #define operacion(x, y) min(x, y)
6 const int neutro = INT_MAX;
7 struct RMQ {
8     int sz;
9     node t[4*MAXN];
10    node &operator [] (int p){ return t[sz + p]; }
11    void init(int n){ // O(n)
12        sz = 1 << (32 - __builtin_clz(n));
13        for(i, 2*sz) t[i] = neutro;
14    }
15    void updall(){ // O(n)
16        dforsn(i, 0, sz) t[i] = operacion(t[2*i], t[2*i + 1]);
17    }
18    node get(int i, int j){ return get(i, j, 1, 0, sz); }
19    node get(int i, int j, int n, int a, int b){ // O(lg n)
20        if(j <= a || i >= b) return neutro;

```

```

21     if(i <= a && b <= j) return t[n];
22     int c = (a + b)/2;
23     return operacion(get(i, j, 2*n, a, c), get(i, j, 2*n + 1, c, b));
24 }
25 void set(int p, node val){ // O(lg n)
26     for(p += sz; p > 0 && t[p] != val;){
27         t[p] = val, p /= 2;
28         val = operacion(t[p*2], t[p*2 + 1]);
29     }
30 }
31 } rmq;
32 // Uso:
33 cin >> n; rmq.init(n); forn(i, n) cin >> rmq[i]; rmq.updall();

```

2.3. Segment Tree (Iterative)

```

1 struct rmax {
2     int val;
3     rmax(int _val=-INF){ val=_val; } // Neutral elem = -INF
4     rmax operator+(const rmax &x){ return val > x.val ? *this : x; }
5 };
6
7 template <class T>
8 struct RMQ { // ops O(lg n), [0, n)
9     vector<T> t; int n;
10    T& operator[](int p){ return t[p+n]; }
11    RMQ(int sz){ n = sz, t.resize(2*n); }
12    void build(){ dforsn(i,1,n) t[i] = t[i<<1] + t[i<<1|1]; }
13    void set(int p, T v){
14        for(t[p += n] = v; p >= 1; p >>= 1) t[p] = t[p<<1] + t[p<<1|1];
15    }
16    T get(int l, int r){
17        T a,b;
18        for(l+=n, r+=n; l < r; l>>=1, r>>=1){
19            if(l&1) a = a + t[l++];
20            if(r&1) b = t[--r] + b;
21        }
22        return a+b;
23    }
24 };
25 // Use: RMQ<rmax> rmq(n); forn(i,n) cin >> rmq[i]; rmq.build();
26 // Method get: a and b will merge with the first and last element
    respectively

```

2.4. Segment Tree (Lazy)

```

1 // TODO: Las funciones pueden pasarse a traves de template. Quedara
    mejor sacar el struct tipo y reemplazar por todo en template?
2
3 const int N = 1e5, INF = 1e9;
4
5 struct TipoAlt {
6     int val;
7
8     TipoAlt(int _val=0) : val(_val) {}
9
10    static int neutro() { return 0; } // neutro alteracion
11    TipoAlt operator * (const int sz) {
12        return TipoAlt(val*sz);
13    }
14    TipoAlt& operator += (const TipoAlt &o) { val += o.val; return *this
        ; } // propaga alteracion, ejemplo suma
15 };
16
17 struct TipoNodo {
18     int val;
19
20    TipoNodo(int _val=0) : val(_val) {}
21
22    static int neutro() { return INF; } // neutro nodo
23    TipoNodo operator + (const TipoNodo &o) const { return min(val, o.
        val); } // operacion nodo, ejemplo min
24    TipoNodo& operator += (const TipoAlt &o) { val += o.val; return *
        this; } // aplica alteracion, ejemplo suma
25 };
26
27 // Dado un arreglo y una operacion asociativa con neutro:
28 // get(i, j) opera sobre el rango [i, j).
29 template <int N, class TNodo, class TAlt>
30 struct RMQ {
31     int sz;
32     TNodo t[4*N];
33     TAlt dirty[4*N];
34     TNodo &operator [](int p){ return t[sz + p]; }
35     void init(int n) { // O(n lg n)
36         sz = 1 << (32 - __builtin_clz(n));
37         forn(i, 2*sz) {

```

```

38         t[i] = TNode::neutro();
39         dirty[i] = TAlt::neutro();
40     }
41 }
42 void push(int n, int a, int b){ // Propaga el dirty a sus hijos
43     if (dirty[n].val != TAlt::neutro().val){
44         t[n] += dirty[n]*(b - a); // Altera el nodo
45         if (n < sz){
46             dirty[2*n] += dirty[n];
47             dirty[2*n + 1] += dirty[n];
48         }
49         dirty[n] = TAlt::neutro();
50     }
51 }
52 TNode get(int i, int j, int n, int a, int b){ // O(lg n)
53     if (j <= a || i >= b) return TNode::neutro();
54     push(n, a, b); // Corrige el valor antes de usarlo
55     if (i <= a && b <= j) return t[n];
56     int c = (a + b)/2;
57     return get(i, j, 2*n, a, c) + get(i, j, 2*n + 1, c, b);
58 }
59 TNode get(int i, int j){ return get(i, j, 1, 0, sz); }
60 // Altera los valores en [i, j] con una alteracion de val
61 void modify(TAlt val, int i, int j, int n, int a, int b){ // O(lg n)
62     push(n, a, b);
63     if (j <= a || i >= b) return;
64     if (i <= a && b <= j) {
65         dirty[n] += val;
66         push(n, a, b);
67         return;
68     }
69     int c = (a + b)/2;
70     modify(val, i, j, 2*n, a, c); modify(val, i, j, 2*n + 1, c, b);
71     t[n] = t[2*n] + t[2*n + 1];
72 }
73 void modify(TAlt val, int i, int j){ modify(val, i, j, 1, 0, sz); }
74 };
75
76 RMQ<N, TipoNode, TipoAlt> rmq;

```

2.5. Segment Tree (Persistent)

```

1 typedef int tipo;

```

```

2 tipo oper(const tipo &a, const tipo &b){
3     return a + b;
4 }
5 struct node {
6     tipo v; node *l, *r;
7     node(tipo v):v(v), l(NULL), r(NULL) {}
8     node(node *l, node *r) : l(l), r(r){
9         if(!l) v = r->v;
10        else if(!r) v = l->v;
11        else v = oper(l->v, r->v);
12    }
13 };
14 node *build (tipo *a, int tl, int tr) { // modificar para tomar tipo a
15     if(tl + 1 == tr) return new node(a[tl]);
16     int tm = (tl + tr) >> 1;
17     return new node(build(a, tl, tm), build(a, tm, tr));
18 }
19 node *upd(int pos, int new_val, node *t, int tl, int tr){
20     if(tl + 1 == tr) return new node(new_val);
21     int tm = (tl + tr) >> 1;
22     if(pos < tm) return new node(upd(pos, new_val, t->l, tl, tm), t->r);
23     else return new node(t->l, upd(pos, new_val, t->r, tm, tr));
24 }
25 tipo get(int l, int r, node *t, int tl, int tr){
26     if(l == tl && tr == r) return t->v;
27     int tm = (tl + tr) >> 1;
28     if(r <= tm) return get(l, r, t->l, tl, tm);
29     else if(l >= tm) return get(l, r, t->r, tm, tr);
30     return oper(get(l, tm, t->l, tl, tm), get(tm, r, t->r, tm, tr));
31 }

```

2.6. Sliding Window RMQ

```

1 // Para max pasar less y -INF
2 template <class T, class Compare, T INF>
3 struct RMQ {
4     deque<T> d; queue<T> q;
5     void push(T v) {
6         while (!d.empty() && Compare()(d.back(), v)) d.pop_back();
7         d.pb(v), q.push(v);
8     }
9     void pop() {
10        if (!d.empty() && d.front()==q.front()) d.pop_front();

```

```

11     q.pop();
12 }
13 T getMax() { return d.empty() ? INF : d.front(); }
14 int size() { return si(q); }
15 };
16 RMQ<ll, less<ll>, -INF> rmq;

```

2.7. Fenwick Tree

```

1 // Para 2D: tratar cada columna como un Fenwick Tree,
2 // agregando un for anidado en cada operacion.
3 // Truco para 2D: si los elementos no se repiten,
4 // se puede usar un ordered set para memoria  $O(n \log^2 n)$ 
5 typedef ll tipo;
6 struct Fenwick {
7     static const int sz = (1 << 18) + 1;
8     tipo t[sz];
9     void adjust(int p, tipo v){ // p en [1, sz),  $O(\lg n)$ 
10         for(int i = p; i < sz; i += (i & -i)) t[i] += v;
11     }
12     tipo sum(int p){ // Suma acumulada en [1, p],  $O(\lg n)$ 
13         tipo s = 0;
14         for(int i = p; i; i -= (i & -i)) s += t[i];
15         return s;
16     }
17     tipo sum(int a, int b){ return sum(b) - sum(a - 1); }
18     int lower_bound(tipo v) { // Menor x con suma acumulada  $\geq v$ ,  $O(\lg n)$ 
19         int x = 0, d = sz-1;
20         if(v > t[d]) return sz;
21         for(; d >= 1; if(t[x|d] < v) x |= d);
22         return x+1;
23     }
24 };

```

2.8. Fenwick Tree (Ranges)

```

1 // Point update, range query:
2 typedef ll T;
3 struct BIT { // ops  $O(\lg n)$ , [0, N)
4     T d[N+1];
5     void add(int i, T x) { for (++i; i <= N; i += i&-i) d[i] += x; }
6     T sum(int i) { T r = 0; for (; i; i -= i&-i) r += d[i]; return r; }
7     T sum(int l, int r) { return sum(r) - sum(l); }

```

```

8 } rmq;
9
10 // Range update, point query:
11 typedef ll T;
12 struct BIT { // ops  $O(\lg n)$ , [0, N)
13     T d[N+1];
14     void add(int l, int r, T x) { _add(l, x), _add(r-1, -x); }
15     void _add(int i, T x) { for (++i; i <= N; i += i&-i) d[i] += x; }
16     T sum(int i) { T r = 0; for (++i; i; i -= i&-i) r += d[i]; return r; }
17 } rmq;
18
19 // Range update, range query:
20 typedef ll T;
21 struct BIT { // ops  $O(\lg n)$ , [0, N)
22     T m[N+1], a[N+1];
23     void add(int l, int r, T x) {
24         _add(l, x, -x*1), _add(r-1, -x, x*r);
25     }
26     void _add(int i, T x, T y) {
27         for (++i; i <= N; i += i&-i) m[i] += x, a[i] += y;
28     }
29     T sum(int i){
30         T x = 0, y = 0, s = i;
31         for (; i; i -= i&-i) x += m[i], y += a[i];
32         return x*s + y;
33     }
34     T sum(int l, int r) { return sum(r) - sum(l); }
35 } rmq;

```

2.9. Union Find

```

1 struct UF {
2     vi par, sz;
3     UF(int n): par(n), sz(n, 1) { iota(all(par), 0); }
4     int find(int u) { return par[u] == u ? u : par[u] = find(par[u]); }
5     bool connected(int u, int v) { return find(u) == find(v); }
6     bool join(int u, int v) {
7         if (connected(u, v)) return false;
8         u = find(u), v = find(v);
9         if (sz[u] < sz[v]) par[u] = v, sz[v] += sz[u];
10        else par[v] = u, sz[u] += sz[v];
11        return true;

```

```

12     }
13 };

```

2.10. Disjoint Intervals

```

1 // Guarda intervalos como [first, second]
2 // En caso de colision, los une en un solo intervalo
3 bool operator <(const pii &a, const pii &b){ return a.first < b.first; }
4 struct disjoint_intervals {
5     set<pii> segs;
6     void insert(pii v){ // O(lg n)
7         if(v.second - v.first == 0.0) return; // Cuidado!
8         set<pii>::iterator it, at;
9         at = it = segs.lower_bound(v);
10        if(at != segs.begin() && (--at)->second >= v.first){
11            v.first = at->first;
12            --it;
13        }
14        for(; it!=segs.end() && it->first <= v.second; segs.erase(it++))
15            v.second = max(v.second, it->second);
16        segs.insert(v);
17    }
18 };

```

2.11. Segment Tree (2D)

```

1 struct RMQ2D { // n filas, m columnas
2     int sz;
3     RMQ t[4*MAXN]; // t[i][j] = i fila, j columna
4     RMQ &operator [](int p){ return t[sz/2 + p]; }
5     void init(int n, int m){ // O(n*m)
6         sz = 1 << (32 - __builtin_clz(n));
7         forn(i, 2*sz) t[i].init(m);
8     }
9     void set(int i, int j, tipo val){ // O(lg(m)*lg(n))
10        for(i += sz; i > 0;){
11            t[i].set(j, val);
12            i /= 2;
13            val = operacion(t[i*2][j], t[i*2 + 1][j]);
14        }
15    }
16    tipo get(int i1, int j1, int i2, int j2){
17        return get(i1, j1, i2, j2, 1, 0, sz);
18    }

```

```

19 // O(lg(m)*lg(n)), rangos cerrado abierto
20 int get(int i1, int j1, int i2, int j2, int n, int a, int b){
21     if(i2 <= a || i1 >= b) return 0;
22     if(i1 <= a && b <= i2) return t[n].get(j1, j2);
23     int c = (a + b)/2;
24     return operacion(get(i1, j1, i2, j2, 2*n, a, c),
25                     get(i1, j1, i2, j2, 2*n + 1, c, b));
26 }
27 } rmq;
28 // Ejemplo para inicializar una matriz de n filas por m columnas
29 RMQ2D rmq; rmq.init(n, m);
30 forn(i, n) forn(j, m){
31     int v; cin >> v; rmq.set(i, j, v);
32 }

```

2.12. Big Int

```

1 #define BASE 10
2 #define LMAX 1000
3 int pad(int x){
4     x--; int c = 0;
5     while(x) x /= 10, c++;
6     return c;
7 }
8 const int PAD = pad(BASE);
9 struct bint {
10     int l;
11     ll n[LMAX];
12     bint(ll x = 0){
13         l = 1;
14         forn(i, LMAX){
15             if(x) l = i+1;
16             n[i] = x % BASE;
17             x /= BASE;
18         }
19     }
20     bint(string x){
21         int sz = si(x);
22         l = (sz-1)/PAD + 1;
23         fill(n, n+LMAX, 0);
24         ll r = 1;
25         forn(i, sz){
26             if(i % PAD == 0) r = 1;

```

```

27         n[i/PAD] += r*(x[sz-1-i]-'0');
28         r *= 10;
29     }
30 }
31 void out() const {
32     cout << n[l-1] << setfill('0');
33     dfor(n, l-1) cout << setw(PAD) << n[i];
34 }
35 void invar(){
36     fill(n+1, n+LMAX, 0);
37     while(l > 1 && !n[l-1]) l--;
38 }
39 };
40 bint operator+(const bint &a, const bint &b){
41     bint c;
42     c.l = max(a.l, b.l);
43     ll q = 0;
44     for(n, c.l){
45         q += a.n[i] + b.n[i];
46         c.n[i] = q % BASE;
47         q /= BASE;
48     }
49     if(q) c.n[c.l++] = q;
50     c.invar();
51     return c;
52 }
53 pair<bint, bool> lresta(const bint &a, const bint &b){ // c = a - b
54     bint c;
55     c.l = max(a.l, b.l);
56     ll q = 0;
57     for(n, c.l){
58         q += a.n[i] - b.n[i];
59         c.n[i] = (q + BASE) % BASE;
60         q = (q + BASE)/BASE - 1;
61     }
62     c.invar();
63     return {c, !q};
64 }
65 bint &operator --(bint &a, const bint &b){ return a = lresta(a, b).fst;
66 }
67 bint operator -(const bint &a, const bint &b){ return lresta(a, b).fst;
68 }
69 bool operator <(const bint &a, const bint &b){ return !lresta(a, b).snd;

```

```

68 }
69 bool operator <=(const bint &a, const bint &b){ return lresta(b, a).snd;
70 }
71 bool operator ==(const bint &a, const bint &b){ return a <= b && b <= a;
72 }
73 bool operator !=(const bint &a, const bint &b){ return a < b || b < a; }
74 bint operator *(const bint &a, ll b){
75     bint c;
76     ll q = 0;
77     for(n, a.l){
78         q += a.n[i]*b;
79         c.n[i] = q % BASE;
80         q /= BASE;
81     }
82     c.l = a.l;
83     while(q){
84         c.n[c.l++] = q % BASE;
85         q /= BASE;
86     }
87     c.invar();
88     return c;
89 }
90 bint operator *(const bint &a, const bint &b){
91     bint c;
92     c.l = a.l+b.l;
93     fill(c.n, c.n+b.l, 0);
94     for(n, a.l){
95         ll q = 0;
96         for(m, b.l){
97             q += a.n[i]*b.n[j] + c.n[i+j];
98             c.n[i + j] = q % BASE;
99             q /= BASE;
100         }
101         c.n[i+b.l] = q;
102     }
103     c.invar();
104     return c;
105 }
106 pair<bint, ll> ldiv(const bint &a, ll b){ // c = a / b ; rm = a % b
107     bint c;
108     ll rm = 0;
109     dfor(n, a.l){
110         rm = rm*BASE + a.n[i];

```



```

108     c.n[i] = rm/b;
109     rm %= b;
110 }
111 c.l = a.l;
112 c.invar();
113 return {c,rm};
114 }
115 bint operator /(const bint &a, ll b){ return ldiv(a, b).fst; }
116 ll operator %(const bint &a, ll b){ return ldiv(a, b).snd; }
117 pair<bint,bint> ldiv(const bint &a, const bint &b){
118     bint c, rm = 0;
119     dforn(i,a.l){
120         if(rm.l == 1 && !rm.n[0]) rm.n[0] = a.n[i];
121         else {
122             dforn(j,rm.l) rm.n[j+1] = rm.n[j];
123             rm.n[0] = a.n[i], rm.l++;
124         }
125         ll q = rm.n[b.l]*BASE + rm.n[b.l-1];
126         ll u = q / (b.n[b.l-1] + 1);
127         ll v = q / b.n[b.l-1] + 1;
128         while(u < v-1){
129             ll m = (u + v)/2;
130             if(b*m <= rm) u = m;
131             else v = m;
132         }
133         c.n[i] = u, rm -= b*u;
134     }
135     c.l = a.l;
136     c.invar();
137     return {c,rm};
138 }
139 bint operator /(const bint &a, const bint &b){ return ldiv(a, b).fst; }
140 bint operator %(const bint &a, const bint &b){ return ldiv(a, b).snd; }
141 bint gcd(bint a, bint b){
142     while(b != bint(0)){
143         bint r = a % b;
144         a = b, b = r;
145     }
146     return a;
147 }

```

2.13. Modnum

```

1 struct num {
2     int a;
3     num(int _a = 0) : a(_a) {} // o tambien num(ll _a=0) : a((_a%M+M)%M)
4     {}
5     operator int(){ return a; }
6     num operator +(num b){ return a+b.a >= M ? a+b.a-M : a+b.a; }
7     num operator -(num b){ return a-b.a < 0 ? a-b.a+M : a-b.a; }
8     num operator *(num b){ return int((ll)a*b.a % M); }
9     num operator ^(ll e){
10         if(!e) return 1;
11         num q = (*this)^(e/2);
12         return e & 1 ? q*q*(*this) : q*q;
13     }
14     num operator ++(int x){ return a++; }
15 };
16 int norm(ll x){ return x < 0 ? int(x % M + M) : int(x % M); }
17 num inv(num x){ return x^(M-2); } // M must be prime
18 num operator /(num a, num b){ return a*inv(b); }
19 num neg(num x){ return x.a ? -x.a+M : 0; }
20 istream& operator >>(istream &i, num &x){ i >> x.a; return i; }
21 ostream& operator <<(ostream &o, const num &x){ o << x.a; return o; }
22 // Cast integral values to num in arithmetic expressions!

```

2.14. Treap

Definición: estructura de datos que combina los conceptos de *binary search tree* (para las claves) y *heap* (para las prioridades), y asigna las prioridades de forma aleatoria para asegurar una altura de $O(\log n)$ en promedio.

Operaciones básicas:

- *split*(T, X): separa al árbol T en 2 subárboles T_L y T_R tales que T_L contiene a todos los elementos con claves menores a X y T_R a los demás.
- *merge*(T_1, T_2): combina dos subárboles T_1 y T_2 y retorna un nuevo árbol, asume que las claves en T_1 son menores que las claves en T_2 .

Operaciones avanzadas:

- *insert*(T, X): inserta una nueva clave al árbol. Resulta trivial de implementar a partir de las anteriores: $(T_1, T_2) = \text{split}(T, X)$ y $T_3 = \text{merge}(\text{merge}(T_1, X), T_2)$.

2.14.1. Treap set

```

1 typedef int Key;
2 typedef struct node *pnode;

```

```

3 struct node {
4     Key key;
5     int prior, size;
6     pnode l, r;
7     node(Key key = 0): key(key), prior(rand()), size(1), l(0), r(0) {}
8     // usar rand piola
9 };
10 static int size(pnode p){ return p ? p->size : 0; }
11 void push(pnode p){
12     // modificar y propagar el dirty a los hijos aca (para lazy)
13 }
14 // Update function and size from children's Value
15 void pull(pnode p){ // recalcular valor del nodo aca (para rmq)
16     p->size = 1 + size(p->l) + size(p->r);
17 }
18 //junta dos sets
19 pnode merge(pnode l, pnode r){
20     if(!l || !r) return l ? l : r;
21     push(l), push(r);
22     pnode t;
23     if(l->prior < r->prior) l->r = merge(l->r, r), t = l;
24     else r->l = merge(l, r->l), t = r;
25
26     pull(t);
27     return t;
28 }
29 //parte el set en dos, l < key <= r
30 void split(pnode t, Key key, pnode &l, pnode &r){
31     if(!t) return void(l = r = 0);
32     push(t);
33
34     if(key <= t->key) split(t->l, key, l, t->l), r = t;
35     else split(t->r, key, t->r, r), l = t;
36
37     pull(t);
38 }
39 //junta dos sets, sin asunciones
40 pnode unite(pnode l, pnode r){
41     if(!l || !r) return l ? l : r;
42     push(l), push(r);
43     pnode t;
44 
```

```

45     if (l->prior > r->prior) swap(l, r);
46
47     pnode rl, rr;
48     split(r, l->key, rl, rr);
49     l->l = unite(l->l, rl);
50     l->r = unite(l->r, rr);
51
52     pull(l);
53     return l;
54 }
55
56 void erase(pnode &t, Key key){
57     if(!t) return;
58     push(t);
59
60     if(key == t->key) t = merge(t->l, t->r);
61     else if(key < t->key) erase(t->l, key);
62     else erase(t->r, key);
63
64     if(t) pull(t);
65 }
66
67 pnode find(pnode t, Key key){
68     if(!t) return 0;
69
70     if(key == t->key) return t;
71     if(key < t->key) return find(t->l, key);
72
73     return find(t->r, key);
74 }
75
76 ostream& operator<<(ostream &out, const pnode &t){
77     if(!t) return out;
78     return out << t->l << t->key << ' ' << t->r;
79 }
80
81 struct treap {
82     pnode root;
83     treap(pnode root = 0): root(root) {}
84     int size(){ return ::size(root); }
85     void insert(Key key){
86         pnode t1, t2; split(root, key, t1, t2);
87         t1 = ::merge(t1, new node(key));

```

```

88     root = ::merge(t1,t2);
89 }
90 void erase(Key key1, Key key2){
91     pnode t1, t2, t3;
92     split(root, key1, t1, t2);
93     split(t2, key2, t2, t3);
94     root = merge(t1, t3);
95 }
96 void erase(Key key){ ::erase(root, key); }
97 pnode find(Key key){ return ::find(root, key); }
98 Key &operator[](int pos){ return find(pos)->key; } //ojito
99 };
100 treap merge(treap a, treap b){ return treap(merge(a.root, b.root)); }

```

2.14.2. Treap array

Explicación treap implícito: permite insertar, borrar, hacer queries y updates (incluyendo reverse) en rangos en un arreglo. La idea es usar a los índices como claves, pero en vez de almacenarlos (sería difícil actualizar en ese caso), aprovechamos que la clave de un nodo es la cantidad de elementos menores a ese nodo (cuidado, no son solo los del subárbol izquierdo).

```

1  typedef pii Value; // pii(val, id)
2  typedef struct node *pnode;
3  struct node {
4      Value val, mini;
5      int dirty;
6      int prior, size;
7      pnode l, r, parent;
8      node(Value val):val(val), mini(val), dirty(0), prior(rand()), size
9          (1), l(0), r(0), parent(0) {} // usar rand piola
10 };
11 void push(pnode p){ // propagar dirty a los hijos (aca para lazy)
12     p->val.first += p->dirty;
13     p->mini.first += p->dirty;
14     if(p->l) p->l->dirty += p->dirty;
15     if(p->r) p->r->dirty += p->dirty;
16     p->dirty = 0;
17 }
18 static int size(pnode p){ return p ? p->size : 0; }
19 static Value mini(pnode p){ return p ? push(p), p->mini : pii(1e9, -1);
20     }
21 // Update function and size from children's Value

```

```

21 void pull(pnode p){ // recalcular valor del nodo aca (para rmq)
22     p->size = 1 + size(p->l) + size(p->r);
23     p->mini = min(min(p->val, mini(p->l)), mini(p->r)); //operacion del
24         rmq!
25     p->parent = 0;
26     if(p->l) p->l->parent = p;
27     if(p->r) p->r->parent = p;
28 }
29 //junta dos arreglos
30 pnode merge(pnode l, pnode r){
31     if(!l || !r) return l ? l : r;
32     push(l), push(r);
33     pnode t;
34
35     if(l->prior < r->prior) l->r=merge(l->r, r), t = l;
36     else r->l=merge(l, r->l), t = r;
37
38     pull(t);
39     return t;
40 }
41
42 //parte el arreglo en dos, si(l)==tam
43 void split(pnode t, int tam, pnode &l, pnode &r){
44     if(!t) return void(l = r = 0);
45     push(t);
46
47     if(tam <= size(t->l)) split(t->l, tam, l, t->l), r = t;
48     else split(t->r, tam - 1 - size(t->l), t->r, r), l = t;
49
50     pull(t);
51 }
52
53 pnode at(pnode t, int pos){
54     if(!t) exit(1);
55     push(t);
56
57     if(pos == size(t->l)) return t;
58     if(pos < size(t->l)) return at(t->l, pos);
59
60     return at(t->r, pos - 1 - size(t->l));
61 }
62 int getpos(pnode t){ // inversa de at

```

```

63     if(!t->parent) return size(t->l);
64
65     if(t == t->parent->l) return getpos(t->parent) - size(t->r) - 1;
66
67     return getpos(t->parent) + size(t->l) + 1;
68 }
69
70 void split(pnode t, int i, int j, pnode &l, pnode &m, pnode &r){
71     split(t, i, l, t), split(t, j-i, m, r);
72 }
73 Value get(pnode &p, int i, int j){ // like rmq
74     pnode l, m, r;
75
76     split(p, i, j, l, m, r);
77     Value ret = mini(m);
78     p = merge(l, merge(m, r));
79
80     return ret;
81 }
82
83 void print(const pnode &t){ // for debugging
84     if(!t) return;
85     push(t);
86     print(t->l);
87     cout << t->val.first << '␣';
88     print(t->r);
89 }

```

2.15. Convex Hull Trick

```

1 struct Line{tipo m,h;};
2 tipo inter(Line a, Line b){
3     tipo x=b.h-a.h, y=a.m-b.m;
4     return x/y+(x%y?((x>0)^(y>0)):0);//==ceil(x/y)
5 }
6 struct CHT {
7     vector<Line> c;
8     bool mx;
9     int pos;
10    CHT(bool mx=0):mx(mx),pos(0){} //mx=1 si las query devuelven el max
11    inline Line acc(int i){return c[c[0].m>c.back().m? i : si(c)-1-i];}
12    inline bool irre(Line x, Line y, Line z){

```

```

13     return c[0].m>z.m? inter(y, z) <= inter(x, y)
14         : inter(y, z) >= inter(x, y);
15 }
16 void add(tipo m, tipo h) { //0(1), los m tienen que entrar ordenados
17     if(mx) m*=-1, h*=-1;
18     Line l=(Line){m, h};
19     if(si(c) && m==c.back().m) { l.h=min(h, c.back().h), c.pop_back
20         (); if(pos) pos--; }
21     while(si(c)>=2 && irre(c[si(c)-2], c[si(c)-1], l)) { c.pop_back
22         (); if(pos) pos--; }
23     c.pb(l);
24 }
25 inline bool fbin(tipo x, int m) {return inter(acc(m), acc(m+1))>x;}
26 tipo eval(tipo x){
27     int n = si(c);
28     //query con x no ordenados 0(lgn)
29     int a=-1, b=n-1;
30     while(b-a>1) { int m = (a+b)/2;
31         if(fbin(x, m)) b=m;
32         else a=m;
33     }
34     return (acc(b).m*x+acc(b).h)*(mx?-1:1);
35     //query 0(1)
36     while(pos>0 && fbin(x, pos-1)) pos--;
37     while(pos<n-1 && !fbin(x, pos)) pos++;
38     return (acc(pos).m*x+acc(pos).h)*(mx?-1:1);
39 }
40 } ch;
41 struct CHTBruto {
42     vector<Line> c;
43     bool mx;
44     CHTBruto(bool mx=0):mx(mx){} //mx=si las query devuelven el max o el
45         min
46 void add(tipo m, tipo h) {
47     Line l=(Line){m, h};
48     c.pb(l);
49 }
50 tipo eval(tipo x){
51     tipo r=c[0].m*x+c[0].h;
52     forn(i, si(c)) if(mx) r=max(r, c[i].m*x+c[i].h);
53         else r=min(r, c[i].m*x+c[i].h);
54     return r;
55 }

```

```
53 } chb;
```

2.16. Convex Hull Trick (Dynamic)

```
1 struct Line {
2     tint m, b;
3     mutable multiset<Line>::iterator it;
4     const Line *succ(multiset<Line>::iterator it) const;
5     bool operator<(const Line& rhs) const {
6         if (rhs.b != is_query) return m < rhs.m;
7         const Line *s=succ(it);
8         if(!s) return 0;
9         tint x = rhs.m;
10        return b - s->b < (s->m - m) * x;
11    }
12 };
13 struct HullDynamic : public multiset<Line>{ // will maintain upper hull
14     for maximum
15     bool bad(iterator y) {
16         iterator z = next(y);
17         if (y == begin()) {
18             if (z == end()) return 0;
19             return y->m == z->m && y->b <= z->b;
20         }
21         iterator x = prev(y);
22         if (z == end()) return y->m == x->m && y->b <= x->b;
23         return (x->b - y->b)*(z->m - y->m) >= (y->b - z->b)*(y->m - x->m);
24     }
25     iterator next(iterator y){return ++y;}
26     iterator prev(iterator y){return --y;}
27     void insert_line(tint m, tint b) {
28         iterator y = insert((Line) { m, b });
29         y->it=y;
30         if (bad(y)) { erase(y); return; }
31         while (next(y) != end() && bad(next(y))) erase(next(y));
32         while (y != begin() && bad(prev(y))) erase(prev(y));
33     }
34     tint eval(tint x) {
35         Line l = *lower_bound((Line) { x, is_query });
36         return l.m * x + l.b;
37     }
38 }h;
```

```
38 const Line *Line::succ(multiset<Line>::iterator it) const{
39     return (++it==h.end())? NULL : &*it;}
```

2.17. Gain-Cost Set

```
1 //esta estructura mantiene pairs(beneficio, costo)
2 //de tal manera que en el set quedan ordenados
3 //por beneficio Y COSTO creciente. (va borrando los que no son optimos)
4 struct V{
5     int gain, cost;
6     bool operator<(const V &b)const{return gain<b.gain;}
7 };
8 set<V> s;
9 void add(V x){
10     set<V>::iterator p=s.lower_bound(x);//primer elemento mayor o igual
11     if(p!=s.end() && p->cost <= x.cost) return;//ya hay uno mejor
12     p=s.upper_bound(x);//primer elemento mayor
13     if(p!=s.begin()){//borro todos los peores (<=beneficio y >=costo)
14         --p;//ahora es ultimo elemento menor o igual
15         while(p->cost >= x.cost){
16             if(p==s.begin()){s.erase(p); break;}
17             s.erase(p--);
18         }
19     }
20     s.insert(x);
21 }
22 int get(int gain){//minimo costo de obtener tal ganancia
23     set<V>::iterator p=s.lower_bound((V){gain, 0});
24     return p==s.end()? INF : p->cost;}
```

2.18. Set con índices

```
1 #include <cassert>
2
3 #include <ext/pb_ds/assoc_container.hpp>
4 #include <ext/pb_ds/tree_policy.hpp>
5 using namespace __gnu_pbds;
6 typedef tree<int,null_type,less<int>,<key,mapped type, comparator
7     rb_tree_tag,tree_order_statistics_node_update> Set;
8 //find_by_order(i) devuelve iterador al i-esimo elemento
9 //order_of_key(k): devuelve la pos del lower bound de k
10 //Ej: 12, 100, 505, 1000, 10000.
11 //order_of_key(10) == 0, order_of_key(100) == 1,
12 //order_of_key(707) == 3, order_of_key(9999999) == 5
```

3. Algoritmos varios

3.1. Longest Increasing Subsequence

```

1 int lis(const vi &a) { // O(n lg n)
2     int n = si(a), INF = 2e9, r = 0;
3     vi v(n+1,INF); v[0] = -INF;
4     forn(i,n){
5         int j = int(upper_bound(all(v), a[i]) - v.begin());
6         if(v[j-1] < a[i] && a[i] < v[j]) v[j] = a[i], r = max(r,j);
7     }
8     return r;
9 }
-----
12
13 vi path;
14 int lis(const vi &a) { // O(n lg n)
15     int n = si(a), INF = 2e9, r = 0;
16     vi v(n+1,INF), id(n+1), p(n);
17     v[0] = -INF;
18
19     forn(i,n){
20         int j = int(upper_bound(all(v), a[i]) - v.begin());
21         if(v[j-1] < a[i] && a[i] < v[j])
22             v[j] = a[i], r = max(r,j), id[j] = i, p[i] = id[j-1];
23     }
24
25     path = vi(r); int c = id[r];
26     forn(i,r) path[r-i-1] = a[c], c = p[c];
27     return r;
28 }
```

3.2. Alpha-Beta pruning

```

1 ll alphabeta(State &s, bool player = true, int depth = 1e9, ll alpha = -
2     INF, ll beta = INF) { //player = true -> Maximiza
3     if(s.isFinal()) return s.score;
4     //~ if (!depth) return s.heuristic();
5     vector<State> children;
6     s.expand(player, children);
7     int n = children.size();
8     forn(i, n) {
```

```

8         ll v = alphabeta(children[i], !player, depth-1, alpha, beta);
9         if(!player) alpha = max(alpha, v);
10        else beta = min(beta, v);
11        if(beta <= alpha) break;
12    }
13    return !player ? alpha : beta;}

```

3.3. Mo's algorithm

```

1 const int Q = 2e5, SQ = 200;
2
3 struct Query { // [l, r)
4     int l,r,id;
5     bool operator<(const Query &q){
6         if(1/SQ != q.l/SQ) return l < q.l;
7         return l/SQ & 1 ? r < q.r : r > q.r;
8     }
9 } qs[Q];
10
11 int ans[Q],res,pl,pr; // ans[i] = ans to ith query
12
13 void mo(int m){ // O( (n+q) * sqrt(n) * (add() + remove()) )
14     forn(i,m) qs[i].id = i;
15     sort(qs, qs + m);
16     pl = 0, pr = 0, res = 0;
17     forn(i,m){
18         Query &q = qs[i];
19         while(pl > q.l) add(--pl);
20         while(pr < q.r) add(pr++);
21         while(pl < q.l) remove(pl++);
22         while(pr > q.r) remove(--pr);
23         ans[q.id] = res;
24     }
25 }
```

3.4. Parallel binary search

Descripción: permite reutilizar información cuando se necesitan realizar múltiples búsquedas binarias sobre la misma información.

Explicación algoritmo: imaginarse un árbol binario de rangos de búsqueda binaria $(lo, hi]$ y queries asignadas a cada nodo, que implican que esa query está en ese rango de la búsqueda binaria. El algoritmo aprovecha que para cada nivel del árbol las queries están ordenadas, y se puede procesar la información hasta el *mid* de cada query en orden, resultando en un tiempo de $O(N + Q_{nivel})$ por nivel (más un *log* extra por

ordenar).

Observación: se puede implementar de forma recursiva, dependiendo del problema. Esto puede mejorar la complejidad ya que se evita el ordenamiento.

```

1 using QueryInRange = tuple<int, int, int>;
2
3 void init(); // reset values to start
4 void add(int k); // work that is common to multiple queries
5 bool can(int q); // usual check
6
7 vi ans; // resize to q
8 void binary_search(int start, int end, vi query_ids) {
9     vector<QueryInRange> queries;
10    for (int id : query_ids) queries.pb(start, end, id);
11
12    while (!queries.empty()) {
13        vector<QueryInRange> next_queries;
14
15        int progress = 0;
16        init();
17
18        for (auto &query : queries) {
19            int lo, hi, id; tie(lo, hi, id) = query;
20            if (lo + 1 == hi) continue;
21
22            int mid = (lo + hi) / 2;
23            while (progress < mid) add(progress++);
24
25            if (can(id)) ans[id] = mid, next_queries.pb(lo, mid, id);
26            else next_queries.pb(mid, hi, id);
27        }
28
29        sort(all(next_queries));
30
31        queries = next_queries;
32    }
33 }
```

4. Strings

4.1. Hash

```

1 mt19937 rng;
2 struct basicHashing {
3     int mod,mul; vi h,pot;
4
5     bool prime(int n) {
6         for (int d = 2; d*d <= n; d++) if (n%d == 0) return false;
7         return true;
8     }
9
10    void randomize() {
11        rng.seed(chrono::steady_clock::now().time_since_epoch().count());
12        ;
13        mod = uniform_int_distribution<>(0, (int) 5e8)(rng) + int(1e9);
14        while (!prime(mod)) mod++;
15        mul = uniform_int_distribution<>(2,mod-2)(rng);
16    }
17    basicHashing() { randomize(); }
18
19    void process(const string &s) {
20        int n = si(s); h = vi(n+1), pot = vi(n+1);
21        h[0] = 0; forn(i,n) h[i+1] = int(( ll(h[i])*mul + s[i]) %mod);
22        pot[0] = 1; forn(i,n) pot[i+1] = int( ll(pot[i]) * mul %mod);
23    }
24
25    int hash(int i, int j) { // [ )
26        int res = int(h[j] - ll(h[i])*pot[j-i] %mod);
27        if (res < 0) res += mod;
28        return res;
29    }
30
31    int hash(const string &s) {
32        int res = 0;
33        for (char c : s) res = int(( ll(res)*mul + c) %mod);
34        return res;
35    }
36
37    int append(int a, int b, int szb){
38        return int(( ll(a)*pot[szb] + b) %mod);
39    }
40
41    };
42
43 struct hashing {
44     basicHashing h1,h2;
45     void process(const string &s){ h1.process(s), h2.process(s); }
46     pii hash(int i, int j){ return {h1.hash(i,j), h2.hash(i,j)}; }
47 }
```



```

43     pii hash(const string &s) { return {h1.hash(s), h2.hash(s)}; }
44     pii append(pii &a, pii &b, int szb){
45         return { h1.append(a.fst,b.fst,szb), h2.append(a.snd,b.snd,szb)
46             };
47     };

```

4.2. Manacher

Definición: permite calcular todas las substrings de una string s que son palíndromos de longitud impar (y par, ver *observación*). Para ello, mantiene un arreglo len tal que $len[i]$ almacena la longitud del palíndromo impar maximal con centro en i .

Explicación algoritmo: muy similar al algoritmo para calcular la función Z . Mantiene el palíndromo que termina más a la derecha entre todos los palíndromos ya detectados. Para calcular $len[i]$, utiliza la información ya calculada si i está dentro de $[l, r]$, y luego corre el algoritmo trivial.

Observación: para calcular los palíndromos de longitud par, basta con utilizar el mismo algoritmo con la cadena $s_0\#s_1\#\dots\#s_{n-1}$.

```

1  vi pal_array(string s)
2  {
3      int n = si(s);
4      s = "@" + s + "$";
5
6      vi len(n + 1);
7      int l = 1, r = 1;
8
9      forsn(i, 1, n+1) {
10         len[i] = min(r - i, len[l + (r - i)]);
11
12         while (s[i - len[i]] == s[i + len[i]]) len[i]++;
13
14         if (i + len[i] > r) l = i - len[i], r = i + len[i];
15     }
16
17     len.erase(begin(len));
18     return len;
19 }

```

4.3. KMP

```

1  // pref[i] = max borde de s[0..i] = failure function al intentar
   matchear con s[i+1]

```

```

2  vi prefix_function(string &s) {
3      int n = si(s); vi pi(n);
4      forsn(i, 1, n) {
5          int j = pi[i-1];
6          while (j > 0 && s[i] != s[j]) j = pi[j-1];
7          if (s[i] == s[j]) j++;
8          pi[i] = j;
9      }
10     return pi;
11 }
12
13 vi find_occurrences(string &s, string &t) { //apariciones de t en s
14     vi pre = prefix_function(t), res;
15     int n = si(s), m = si(t), j = 0;
16     forn(i, n) {
17         while (j > 0 && s[i] != t[j]) j = pre[j-1];
18         if (s[i] == t[j]) j++;
19         if (j == m) {
20             res.pb(i-j+1);
21             j = pre[j-1];
22         }
23     }
24     return res;
25 }
26
27 // aut[i][c] = (next o failure function) al intentar matchear s[i] con c
28 void compute_automaton(string s, vector<vi>& aut) {
29     s += '#'; // separador!
30     int n = si(s);
31     vi pi = prefix_function(s);
32     aut.assign(n, vi(26));
33
34     forn(i, n) forn(c, 26)
35         if (i > 0 && 'a' + c != s[i])
36             aut[i][c] = aut[pi[i-1]][c];
37         else
38             aut[i][c] = i + ('a' + c == s[i]);
39 }

```

4.4. Trie

```

1  struct trie {
2      int p = 0, w = 0;

```



```

3  map<char,trie*> c;
4  trie(){
5  void add(const string &s){
6      trie *x = this;
7      forn(i,si(s)){
8          if(!x->c.count(s[i])) x->c[s[i]] = new trie();
9          x = x->c[s[i]];
10         x->p++;
11     }
12     x->w++;
13 }
14 int find(const string &s){
15     trie *x = this;
16     forn(i,si(s)){
17         if(x->c.count(s[i])) x = x->c[s[i]];
18         else return 0;
19     }
20     return x->w;
21 }
22 void erase(const string &s){
23     trie *x = this, *y;
24     forn(i,si(s)){
25         if(x->c.count(s[i])) y = x->c[s[i]], y->p--;
26         else return;
27         if(!y->p){
28             x->c.erase(s[i]);
29             return;
30         }
31         x = y;
32     }
33     x->w--;
34 }
35 void print(string tab = "") {
36     for(auto &i : c) {
37         cerr << tab << i.fst << endl;
38         i.snd->print(tab + "--");
39     }
40 }
41 };

```

4.5. Suffix Array (largo, nlogn)

```
1 | const int MAXN = 1e3+10;
```

```

2  #define rBOUND(x) (x<n? r[x] : 0)
3  //sa will hold the suffixes in order.
4  int sa[MAXN], r[MAXN], n;
5  string s; //input string, n=si(s)
6
7  int f[MAXN], tmpsa[MAXN];
8  void countingSort(int k){
9      fill(f, f+MAXN, 0);
10     forn(i, n) f[rBOUND(i+k)]++;
11     int sum=0;
12     forn(i, max(255, n)){
13         int t=f[i]; f[i]=sum; sum+=t;}
14     forn(i, n)
15         tmpsa[f[rBOUND(sa[i]+k)]++] = sa[i];
16     memcpy(sa, tmpsa, sizeof(sa));
17 }
18 void constructsa(){//O(n log n)
19     n=si(s);
20     forn(i, n) sa[i]=i, r[i]=s[i];
21     for(int k=1; k<n; k<=1){
22         countingSort(k), countingSort(0);
23         int rank, tmpr[MAXN];
24         tmpr[sa[0]]=rank=0;
25         forsn(i, 1, n)
26             tmpr[sa[i]]=(r[sa[i]]==r[sa[i-1]] && r[sa[i]+k]==r[sa[i-1]+k])?
27                 rank : ++rank;
28         memcpy(r, tmpr, sizeof(r));
29         if(r[sa[n-1]]==n-1) break;
30     }
31 }
32 void print(){//for debug
33     forn(i,n){
34         cout << i << '␣';
35         s.substr(sa[i], s.find( '$', sa[i])-sa[i]) << endl;
36     }
37 }
38 //returns (lowerbound, upperbound) of the search

```

4.6. String Matching With Suffix Array

```

1  //returns (lowerbound, upperbound) of the search
2  pii stringMatching(string P){ //O(si(P)lgn)

```

```

3  int lo=0, hi=n-1, mid=lo;
4  while(lo<hi){
5      mid=(lo+hi)/2;
6      int res=s.compare(sa[mid], si(P), P);
7      if(res>=0) hi=mid;
8      else lo=mid+1;
9  }
10 if(s.compare(sa[lo], si(P), P)!=0) return pii(-1, -1);
11 pii ans; ans.first=lo;
12 lo=0, hi=n-1, mid;
13 while(lo<hi){
14     mid=(lo+hi)/2;
15     int res=s.compare(sa[mid], si(P), P);
16     if(res>0) hi=mid;
17     else lo=mid+1;
18 }
19 if(s.compare(sa[hi], si(P), P)!=0) hi--;
20 // para verdadero upperbound sumar 1
21 ans.second=hi;
22 return ans;

```

4.7. LCP (Longest Common Prefix)

```

1  //Calculates the LCP between consecutives suffixes in the Suffix Array.
2  //LCP[i] is the length of the LCP between sa[i] and sa[i-1]
3  int LCP[MAXN], phi[MAXN], PLCP[MAXN];
4  void computeLCP(){//O(n)
5      phi[sa[0]]=-1;
6      forsn(i,1,n) phi[sa[i]]=sa[i-1];
7      int L=0;
8      forn(i,n){
9          if (phi[i]==-1) {PLCP[i]=0; continue;}
10         while (s[i+L]==s[phi[i]+L]) L++;
11         PLCP[i]=L;
12         L=max(L-1, 0);
13     }
14     forn(i,n) LCP[i]=PLCP[sa[i]];

```

4.8. Aho-Corasick

Definición El automáta Aho-Corasick es un autómata A que reconoce un conjunto de cadenas S .

Conceptos importantes

- Cada nodo del autómata se asocia con (al menos) un prefijo de una cadena en S .
- Un *suffix link* para un vértice p es un arco que apunta al sufijo propio más largo de la cadena correspondiente al vértice p .
- Estando en un estado p que corresponde a una palabra t , se pueden definir arcos de dos tipos:
 - Transiciones tipo trie: dado un caracter c tal que $t+c$ pertenece al autómata, el arco apunta a $t+c$.
 - Transiciones tipo suffix link: dado un caracter c tal que $t+c$ no pertenece al autómata, el arco apunta al máximo sufijo propio de $t+c$ que pertenece al árbol.
- Implementación:
 - Cada nodo mantiene:
 - Un indicador de la cantidad de cadenas que terminan en ese nodo: *terminal*.
 - El padre p y el caracter desde el que transicionó pch .
 - Las transiciones tipo trie en *next*.
 - El suffix link en *link*.
 - Todas las transiciones (tipo trie y tipo suffix link) en *go*.
 - El algoritmo se divide en:
 - *add_string*: agrega una cadena s al autómata.
 - *go*: calcula el nodo destino de la transición (v, ch) .
 - *get_link*: calcula el suffix link de la cadena correspondiente al nodo v .

Problemas clásicos

- Encontrar todas las cadenas de un conjunto en un texto: mantener *exit link* (nodo terminal más cercano alcanzable mediante suffix links), recorrer autómata con el texto como entrada y transicionar por exit links para encontrar matches.
- Cadena lexicográficamente mínima de longitud len que no matchea ninguna cadena de un conjunto S : DFS sobre autómata para encontrar camino de longitud L evitando entrar en nodos terminales.
- Mínima cadena que contiene todas las cadenas de un conjunto S : BFS sobre autómata manteniendo máscara de cadenas matcheadas (y máscara de terminales, incluyendo alcanzables por suffix link, en cada nodo). **Recordatorio importante:** un nodo solo mantiene los matches para la cadena completa. Para mantener todos los matches (incluyendo sufijos) estando en un nodo v , hay que usar la información que propagan los suffix links.

- Cadena lexicográficamente mínima de longitud len que contiene k cadenas de un conjunto S : DFS sobre grafo (v, len, cnt) .

```

1  const int K = 26;
2
3  // si el alfabeto es muy grande, adaptar usando map para next y go
4  // es posible almacenar los indices de las palabras en terminal usando
   vector<int>
5  struct Vertex {
6      int next[K];
7      int terminal = 0;
8      int p = -1;
9      char pch;
10     int link = -1;
11     int go[K];
12
13     Vertex(int p=-1, char ch='$') : p(p), pch(ch) {
14         fill(begin(next), end(next), -1);
15         fill(begin(go), end(go), -1);
16     }
17 };
18
19 vector<Vertex> t;
20
21 void aho_init() { // INICIALIZAR!
22     t.clear(); t.pb(Vertex());
23 }
24
25 void add_string(string const& s) {
26     int v = 0;
27     for (char ch : s) {
28         int c = ch - 'a';
29         if (t[v].next[c] == -1) {
30             t[v].next[c] = si(t);
31             t.pb(v, ch);
32         }
33         v = t[v].next[c];
34     }
35     t[v].terminal++;
36 }
37
38 int go(int v, char ch);
39

```

```

40 int get_link(int v) {
41     if (t[v].link == -1) {
42         if (v == 0 || t[v].p == 0)
43             t[v].link = 0;
44         else
45             t[v].link = go(get_link(t[v].p), t[v].pch);
46     }
47     return t[v].link;
48 }
49
50 int go(int v, char ch) {
51     int c = ch - 'a';
52     if (t[v].go[c] == -1) {
53         if (t[v].next[c] != -1)
54             t[v].go[c] = t[v].next[c];
55         else
56             t[v].go[c] = v == 0 ? 0 : go(get_link(v), ch);
57     }
58     return t[v].go[c];
59 }

```

4.9. Suffix Automaton

Definición Un suffix automaton A es un autómata minimal que reconoce los sufijos de una cadena s .

Conceptos importantes

- A reconoce a una cadena s si comenzando desde el nodo inicial llegamos a un terminal.
- Dada una subcadena t de s , definimos $endpos(t)$ como el conjunto de las posiciones en s en las que terminan las apariciones de t .
- Dos subcadenas u y v de s son *equivalentes* si recorrer el autómata con u y con v nos lleva al mismo nodo. Esto es equivalente a $endpos(u) = endpos(v)$. Los nodos del autómata se corresponden al conjunto de cadenas de las *clases de equivalencia* bajo la relación anterior.
- Las cadenas en una clase de equivalencia son sufijos de la cadena de mayor tamaño de la clase, y forman un intervalo contiguo de tamaños. El *suffix link* nos lleva al primer sufijo que no pertenece a esta clase.
- *Suffix tree* implícito (de s'): el suffix link saliente de un nodo nos lleva al padre en el suffix tree de s' y los suffix links entrantes de un nodo provienen de los hijos del suffix tree de s' .

Algoritmo para construcción

- Agregamos un caracter a la vez. Sea c el caracter a agregar.
- Sea $last$ el estado que corresponde a la cadena entera antes de agregar a c .
- Creamos un nuevo estado cur , que corresponde a la cadena luego de agregar a c .
- Agregamos transiciones a través de c a los sufijos de la cadena (recorriendo suffix links a partir de $last$), hasta encontrar un estado de un sufijo que ya tenga una transición con c .
 - Si no encontramos un estado, el suffix link de cur es t_0 .
 - Si la transición lleva a un estado q que representa una cadena con un solo caracter más, el suffix link de cur es q .
 - Si no, es necesario dividir el estado q , ya que debemos usarlo como suffix link pero tiene sufijos extra. Después de esto hace falta actualizar los estados que tenían transiciones a q .

Problemas clásicos

- Determinar si w es subcadena de s : simplemente correr el autómata.
- Determinar si w es sufijo de s : correr el autómata y ver si caemos en un terminal.
- Contar cantidad de subcadenas distintas de s : esto es igual a la cantidad de caminos en el autómata y se calcula mediante una DP.
- Contar cantidad de apariciones de w en s : correr autómata con w . Llamemos u al nodo en el que terminamos, la cantidad de apariciones es la cantidad de caminos en A que comienzan en u y llegan a un terminal.
- Encontrar dónde aparece w por primera vez en s : correr autómata con w . Llamemos u al nodo en el que terminamos, esto equivale a calcular el camino más largo del autómata a partir del nodo u . Otra solución: mantener $firstpos(v)$, la primera aparición de una subcadena en la cadena (se actualiza cuando se crea un nuevo nodo y cuando se clonan nodos).
- Encontrar las posiciones de todas las apariciones de w en s : encontrar el nodo u que corresponde a w , armar el *suffix tree* (mantener los suffix links invertidos), encontrar todos los nodos en el subárbol con raíz en u , cada nodo corresponde a por lo menos una aparición y cada aparición corresponde a un nodo y su clon (utilizar $firstpos(v)$ para saber la posición, saltar nodos clonados; o bien agregar un $\$$ al comienzo de la cadena y encontrar todas las hojas, la posición es la longitud).

- Subcadena común más larga de un conjunto de cadenas: dadas k cadenas S_i , elegimos k separadores distintos entre sí D_i , formamos $T = S_1 + D_1 + \dots + S_k + D_k$ y construimos el autómata de esa cadena. Saber si una subcadena pertenece a una cadena S_i en particular corresponde a verificar que existe un camino a D_i sin pasar por los demás separadores. Si calculamos para cada nodo a qué separadores puede llegar, la respuesta es la máxima de las cadenas más largas de las clases correspondientes a estados v que puede llegar a todos los separadores.

```

1 struct state {
2     int len, link;
3     map<char,int> next;
4     state() { }
5 };
6 const int MAXLEN = 1e5+10;
7 state st[MAXLEN*2];
8 int sz, last;
9 void sa_init() {
10     for(i,sz) st[i].next.clear();
11     sz = last = 0;
12     st[0].len = 0;
13     st[0].link = -1;
14     ++sz;
15 }
16 // Es un DAG de una sola fuente y una sola hoja
17 // cantidad de endpos = cantidad de apariciones = cantidad de caminos de
18 // la clase al nodo terminal
19 // cantidad de miembros de la clase = st[v].len-st[st[v].link].len (v>0)
20 // = caminos del inicio a la clase
21 // El arbol de los suffix links es el suffix tree de la cadena invertida
22 // La string de la arista link(v)->v son los caracteres que difieren
23 void sa_extend (char c) {
24     int cur = sz++;
25     st[cur].len = st[last].len + 1;
26     // en cur agregamos la posicion que estamos extendiendo
27     // podria agregar tambien un identificador de las cadenas a las cuales
28     // pertenece (si hay varias)
29     int p;
30     for (p=last; p!=-1 && !st[p].next.count(c); p=st[p].link) // modificar
31         esta linea para hacer separadores unicos entre varias cadenas (c
32         =='$')
33     st[p].next[c] = cur;
34     if (p == -1)
35         st[cur].link = 0;

```

```

30 else {
31     int q = st[p].next[c];
32     if (st[p].len + 1 == st[q].len)
33         st[cur].link = q;
34     else {
35         int clone = sz++;
36         st[clone].len = st[p].len + 1;
37         st[clone].next = st[q].next;
38         st[clone].link = st[q].link;
39         for (; p!=-1 && st[p].next.count(c) && st[p].next[c]==q; p=st[p].
            link)
40             st[p].next[c] = clone;
41         st[q].link = st[cur].link = clone;
42     }
43 }
44 last = cur;
45 }

```

4.10. Z Function

Definición La función Z para una string s de longitud n es un arreglo a de la misma longitud tal que $a[i]$ es la *máxima cantidad de caracteres* comenzando desde la posición i que coinciden con los primeros caracteres de s . Es decir, es el *máximo prefijo común*.

Observación $z[0]$ no está bien definido, pero se asume igual a 0.

Algoritmo La idea es mantener el máximo *match* (es decir, el segmento $[l, r]$ con máximo r tal que se sabe que $s[0..r-l] = s[l..r]$).

Siendo i el índice actual (del que queremos calcular la función Z), el algoritmo se divide en dos casos:

- $i > r$: la posición está fuera de lo que hemos procesado. Se corre el *algoritmo trivial*.
- $i \leq r$: la posición está dentro del *match actual*, por lo que se puede utilizar como aproximación inicial $z[i] = \min(r-i+1, z[i-l])$, y luego correr el *algoritmo trivial*.

Problemas clásicos

- Buscar una subcadena: concatenamos p con t (utilizando un separador). Hay una aparición si la función Z matcheó tantos caracteres como la longitud de p .

```

1 int z[N]; // z[i] = i==0 ? 0 : max k tq s[0,k) match with s[i,i+k)
2 void z_function(string &s, int z[]) {
3     int n = si(s);
4     forn(i,n) z[i]=0;

```

```

5     for (int i = 1, l = 0, r = 0; i < n; ++i) {
6         if (i <= r) z[i] = min (r - i + 1, z[i - l]);
7         while (i + z[i] < n && s[z[i]] == s[i + z[i]]) ++z[i];
8         if (i + z[i] - 1 > r) l = i, r = i + z[i] - 1;
9     }
10 }

```

4.11. Palindrome

```

1 bool palindrome(ll x){
2     string s = to_string(x); int n = si(s);
3     forn(i,n/2) if(s[i] != s[n-i-1]) return 0;
4     return 1;
5 }

```

5. Geometría

5.1. Punto

```

1 const double EPS = 1e-9;
2 struct pto {
3     double x, y;
4     pto(double x=0, double y=0) : x(x),y(y) {}
5     pto operator+(pto a) { return pto(x + a.x, y + a.y); }
6     pto operator-(pto a) { return pto(x - a.x, y - a.y); }
7     pto operator+(double a) { return pto(x + a, y + a); }
8     pto operator*(double a) { return pto(x*a, y*a); }
9     pto operator/(double a) { return pto(x/a, y/a); }
10    double norm() { return sqrt(x*x + y*y); }
11    double norm2() { return x*x + y*y; }
12    // Dot product:
13    double operator*(pto a){ return x*a.x + y*a.y; }
14    // Magnitude of the cross product (if a is less than 180 CW from b, a^
        b > 0):
15    double operator^(pto a) { return x*a.y - y*a.x; }
16    // Returns true if this point is at the left side of line qr:
17    bool left(pto q, pto r) { return ((q - *this) ^ (r - *this)) > 0; }
18    bool operator<(const pto &a) const {
19        return x < a.x - EPS || (abs(x - a.x) < EPS && y < a.y - EPS);
20    }
21    bool operator==(pto a) {
22        return abs(x - a.x) < EPS && abs(y - a.y) < EPS;

```

```

23     }
24 };
25 double dist(pto a, pto b) { return (b-a).norm(); }
26 double dist2(pto a, pto b) { return (b-a).norm2(); }
27 typedef pto vec;
28 double angle(pto a, pto o, pto b){ // [-pi, pi]
29     pto oa = a-o, ob = b-o;
30     return atan2(oa^ob, oa*ob);
31 }
32 // Rotate around the origin:
33 pto rotateCCW90(pto p) { return pto(-p.y, p.x); }
34 pto rotateCW90(pto p) { return pto(p.y, -p.x); }
35 pto rotateCCW(pto p, double t){ // rads
36     return pto(p.x*cos(t) - p.y*sin(t), p.x*sin(t) + p.y*cos(t));
37 }

```

5.2. Orden radial de puntos

```

1 // Absolute order around point r
2 struct RadialOrder {
3     pto r;
4     RadialOrder(pto _r) : r(_r) {}
5     int cuad(const pto &a) const {
6         if(a.x > 0 && a.y >= 0) return 0;
7         if(a.x <= 0 && a.y > 0) return 1;
8         if(a.x < 0 && a.y <= 0) return 2;
9         if(a.x >= 0 && a.y < 0) return 3;
10        return -1;
11    }
12    bool comp(const pto &p1, const pto &p2) const {
13        int c1 = cuad(p1), c2 = cuad(p2);
14        if (c1 == c2) return (p1 ^ p2) > 0;
15        else return c1 < c2;
16    }
17    bool operator()(const pto &p1, const pto &p2) const {
18        return comp(p1 - r, p2 - r);
19    }
20 };

```

5.3. Line

```

1 int sgn(ll x){return x<0? -1 : !!x;}
2 struct line{
3     line() {}

```

```

4     double a,b,c; //Ax+By=C
5     //pto MUST store float coordinates!
6     line(double a, double b, double c):a(a),b(b),c(c){}
7     line(pto p, pto q): a(q.y-p.y), b(p.x-q.x), c(a*p.x+b*p.y) {}
8     int side(pto p){return sgn(l1(a) * p.x + l1(b) * p.y - c);}
9 };
10 bool parallels(line l1, line l2){return abs(l1.a*l2.b-l2.a*l1.b)<EPS;}
11 pto inter(line l1, line l2){//intersection
12     double det=l1.a*l2.b-l2.a*l1.b;
13     if(abs(det)<EPS) return pto(INF, INF); //parallels
14     return pto(l2.b*l1.c-l1.b*l2.c, l1.a*l2.c-l2.a*l1.c)/det;
15 }

```

5.4. Segment

```

1 struct segm {
2     pto s, f;
3     segm(pto s, pto f) : s(s), f(f) {}
4     pto closest(pto p) { // use for dist to point
5         double l2 = dist2(s, f);
6         if (l2 == 0.) return s;
7         double t = ((p-s) * (f-s)) / l2;
8         if (t < 0.) return s; // don't write if its a line
9         else if (t > 1.) return f; // don't write if its a line
10        return s + ((f-s) * t);
11    }
12    bool inside(pto p) { return abs(dist(s, p) + dist(p, f) - dist(s, f)
13        ) < EPS; }
14 };
15 // Note: if the segments are collinear it only returns a point of
16 // intersection
17 pto inter(segm &s1, segm &s2){
18     if (s1.inside(s2.s)) return s2.s; // if they are collinear
19     if (s1.inside(s2.f)) return s2.f; // if they are collinear
20     pto r = inter(line(s1.s, s1.f), line(s2.s, s2.f));
21     if (s1.inside(r) && s2.inside(r)) return r;
22     return pto(INF, INF);
23 }

```

5.5. Rectangle

```

1 struct rect { pto lw, up; }; // lower-left and upper-right corners
2 // Returns if there's an intersection and stores it in r

```

```

3 bool inter(rect a, rect b, rect &r){
4   r.lw = pto(max(a.lw.x, b.lw.x), max(a.lw.y, b.lw.y));
5   r.up = pto(min(a.up.x, b.up.x), min(a.up.y, b.up.y));
6   // check case when only a edge is common
7   return r.lw.x < r.up.x && r.lw.y < r.up.y;
8 }

```

5.6. Polygon Area

```

1 double area(vector<pto> &p) { // 0(n)
2   double area = 0; int n = si(p);
3   forn(i, n) area += p[i] ^ p[(i+1) %n];
4   // if points are in CW order then area is negative
5   return abs(area) / 2;
6 }
7 // Area ellipse = M_PI*a*b where a and b are the semi axis lengths
8 // Area triangle = sqrt(s*(s-a)(s-b)(s-c)) where s = (a+b+c)/2

```

5.7. Circle

```

1 vec perp(vec v){return vec(-v.y, v.x);}
2 line bisector(pto x, pto y){
3   line l=line(x, y); pto m=(x+y)/2;
4   return line(-l.b, l.a, -l.b*m.x+l.a*m.y);
5 }
6 struct Circle{
7   pto o;
8   double r;
9   Circle(pto x, pto y, pto z){
10    o=inter(bisector(x, y), bisector(y, z));
11    r=dist(o, x);
12  }
13  pair<pto, pto> ptosTang(pto p){
14    pto m=(p+o)/2;
15    tipo d=dist(o, m);
16    tipo a=r*r/(2*d);
17    tipo h=sqrt(r*r-a*a);
18    pto m2=o+(m-o)*a/d;
19    vec per=perp(m-o)/d;
20    return make_pair(m2-per*h, m2+per*h);
21  }
22 };
23 //finds the center of the circle containing p1 and p2 with radius r
24 //as there may be two solutions swap p1, p2 to get the other

```

```

25 bool circle2PtsRad(pto p1, pto p2, double r, pto &c){
26   double d2=(p1-p2).norm2(), det=r*r/d2-0.25;
27   if(det<0) return false;
28   c=(p1+p2)/2+perp(p2-p1)*sqrt(det);
29   return true;
30 }
31 #define sqr(a) ((a)*(a))
32 #define feq(a,b) (fabs((a)-(b))<EPS)
33 pair<tipo, tipo> ecCuad(tipo a, tipo b, tipo c){//a*x*x+b*x+c=0
34   tipo dx = sqrt(b*b-4.0*a*c);
35   return make_pair((-b + dx)/(2.0*a), (-b - dx)/(2.0*a));
36 }
37 pair<pto, pto> interCL(Circle c, line l){
38   bool sw=false;
39   if((sw=feq(0,l.b))){
40     swap(l.a, l.b);
41     swap(c.o.x, c.o.y);
42   }
43   pair<tipo, tipo> rc = ecCuad(
44     sqr(l.a)+sqr(l.b),
45     2.0*l.a*l.b*c.o.y-2.0*(sqr(l.b)*c.o.x+l.c*l.a),
46     sqr(l.b)*(sqr(c.o.x)+sqr(c.o.y)-sqr(c.r))+sqr(l.c)-2.0*l.c*l.b*c.o.y
47   );
48   pair<pto, pto> p( pto(rc.first, (l.c - l.a * rc.first) / l.b),
49     pto(rc.second, (l.c - l.a * rc.second) / l.b) );
50   if(sw){
51     swap(p.first.x, p.first.y);
52     swap(p.second.x, p.second.y);
53   }
54   return p;
55 }
56 pair<pto, pto> interCC(Circle c1, Circle c2){
57   line l;
58   l.a = c1.o.x-c2.o.x;
59   l.b = c1.o.y-c2.o.y;
60   l.c = (sqr(c2.r)-sqr(c1.r)+sqr(c1.o.x)-sqr(c2.o.x)+sqr(c1.o.y)
61     -sqr(c2.o.y))/2.0;
62   return interCL(c1, l);
63 }

```

5.8. Point in Poly

```

1 //checks if v is inside of P, using ray casting

```



```

2 //works with convex and concave.
3 //excludes boundaries, handle it separately using segment.inside()
4 bool inPolygon(pto v, vector<pto>& P) {
5     bool c = 0;
6     forn(i, si(P)){
7         int j = (i+1) % si(P);
8         if((P[j].y > v.y) != (P[i].y > v.y) && (v.x < (P[i].x - P[j].x) * (v
          .y - P[j].y) / (P[i].y - P[j].y) + P[j].x)) c = !c;
9     }
10    return c;
11 }

```

5.9. Point in Convex Poly log(n)

```

1 void normalize(vector<pto> &pt){ //delete collinear points first!
2     //this makes it clockwise:
3     if(pt[2].left(pt[0], pt[1])) reverse(pt.begin(), pt.end());
4     int n=si(pt), pi=0;
5     forn(i, n)
6         if(pt[i].x<pt[pi].x || (pt[i].x==pt[pi].x && pt[i].y<pt[pi].y))
7             pi=i;
8     vector<pto> shift(n); //puts pi as first point
9     forn(i, n) shift[i]=pt[(pi+i)%n];
10    pt.swap(shift);
11 }
12 bool inPolygon(pto p, const vector<pto> &pt){
13     //call normalize first!
14     if(p.left(pt[0], pt[1]) || p.left(pt[si(pt)-1], pt[0])) return 0;
15     int a=1, b=si(pt)-1;
16     while(b-a>1){
17         int c=(a+b)/2;
18         if(!p.left(pt[0], pt[c])) a=c;
19         else b=c;
20     }
21     return !p.left(pt[a], pt[a+1]);
22 }

```

5.10. Convex Check CHECK

```

1 bool isConvex(vi &p) { //O(N), delete collinear points!
2     int n = sz(p);
3     if (n < 3) return false;
4     bool isLeft = p[0].left(p[1], p[2]);
5     forsn(i, 1, n)

```

```

6         if (p[i].left(p[(i+1) % n], p[(i+2) % n]) != isLeft)
7             return false;
8         return true;
9     }

```

5.11. Convex Hull

```

1 // Stores convex hull of P in S in CCW order
2 // Left must return >= -EPS to delete collinear points!
3 void hull(vector<pto>& P, vector<pto> &S){
4     S.clear(), sort(all(P)); // first x, then y
5     forn(i, si(P)) { // lower hull
6         while (si(S) >= 2 && S[si(S)-1].left(S[si(S)-2], P[i])) S.pop_back()
7             ;
8         S.pb(P[i]);
9     }
10    S.pop_back();
11    int k = si(S);
12    dforn(i, si(P)) { // upper hull
13        while (si(S) >= k+2 && S[si(S)-1].left(S[si(S)-2], P[i])) S.pop_back()
14            ();
15        S.pb(P[i]);
16    }
17    S.pop_back();
18 }

```

5.12. Cut Polygon

```

1 //cuts polygon Q along the line ab
2 //stores the left side (swap a, b for the right one) in P
3 void cutPolygon(pto a, pto b, vector<pto> Q, vector<pto> &P){
4     P.clear();
5     forn(i, sz(Q)){
6         double left1=(b-a)^(Q[i]-a), left2=(b-a)^(Q[(i+1)%sz(Q)]-a);
7         if(left1>=0) P.pb(Q[i]);
8         if(left1*left2<0)
9             P.pb(inter(line(Q[i], Q[(i+1)%sz(Q)]), line(a, b)));
10    }
11 }

```

5.13. Bresenham

```

1 //plot a line approximation in a 2d map
2 void bresenham(pto a, pto b){

```



```

3   pto d=b-a; d.x=abs(d.x), d.y=abs(d.y);
4   pto s(a.x<b.x? 1: -1, a.y<b.y? 1: -1);
5   int err=d.x-d.y;
6   while(1){
7       m[a.x][a.y]=1;//plot
8       if(a==b) break;
9       int e2=err;
10      if(e2 >= 0) err-=2*d.y, a.x+=s.x;
11      if(e2 <= 0) err+= 2*d.x, a.y+= s.y;
12  }
13 }

```

5.14. Rotate Matrix

```

1 //rotates matrix t 90 degrees clockwise
2 //using auxiliary matrix t2(faster)
3 void rotate(){
4     forn(x, n) forn(y, n)
5         t2[n-y-1][x]=t[x][y];
6     memcpy(t, t2, sizeof(t));
7 }

```

5.15. Interseccion de Circulos en $n^3 \log(n)$

```

1 struct event {
2     double x; int t;
3     event(double xx, int tt) : x(xx), t(tt) {}
4     bool operator <(const event &o) const { return x < o.x; }
5 };
6 typedef vector<Circle> VC;
7 typedef vector<event> VE;
8 int n;
9 double cuenta(VE &v, double A, double B) {
10     sort(v.begin(), v.end());
11     double res = 0.0, lx = ((v.empty())?0.0:v[0].x);
12     int contador = 0;
13     forn(i, sz(v)) {
14         //interseccion de todos (contador == n), union de todos (
15         //conjunto de puntos cubierto por exacta k Circulos (contador ==
16         //k)
17         if (contador == n) res += v[i].x - lx;
18         contador += v[i].t, lx = v[i].x;
19     }
20 }

```

```

19     return res;
20 }
21 // Primitiva de sqrt(r*r - x*x) como funcion double de una variable x.
22 inline double primitiva(double x, double r) {
23     if (x >= r) return r*r*M_PI/4.0;
24     if (x <= -r) return -r*r*M_PI/4.0;
25     double raiz = sqrt(r*r-x*x);
26     return 0.5 * (x * raiz + r*r*atan(x/raiz));
27 }
28 double interCircle(VC &v) {
29     vector<double> p; p.reserve(v.size() * (v.size() + 2));
30     forn(i, sz(v)) p.push_back(v[i].c.x + v[i].r), p.push_back(v[i].c.x
31     - v[i].r);
32     forn(i, sz(v)) forn(j, i) {
33         Circle &a = v[i], b = v[j];
34         double d = (a.c - b.c).norm();
35         if (fabs(a.r - b.r) < d && d < a.r + b.r) {
36             double alfa = acos((sqr(a.r) + sqr(d) - sqr(b.r)) / (2.0 * d
37             * a.r));
38             pto vec = (b.c - a.c) * (a.r / d);
39             p.pb((a.c + rotate(vec, alfa)).x), p.pb((a.c + rotate(vec, -
40             alfa)).x);
41         }
42     }
43     sort(p.begin(), p.end());
44     double res = 0.0;
45     forn(i, sz(p)-1) {
46         const double A = p[i], B = p[i+1];
47         VE ve; ve.reserve(2 * v.size());
48         forn(j, sz(v)) {
49             const Circle &c = v[j];
50             double arco = primitiva(B-c.c.x, c.r) - primitiva(A-c.c.x, c.r
51             );
52             double base = c.c.y * (B-A);
53             ve.push_back(event(base + arco, -1));
54             ve.push_back(event(base - arco, 1));
55         }
56         res += cuenta(ve, A, B);
57     }
58     return res;
59 }

```

5.16. Cayley-Menger

Permite calcular el volumen de un simplex (triángulo en k dimensiones) mediante el cálculo de una determinante.

```

1 double d[5][5];
2
3 double sqr(double x) { return x*x; }
4
5 double init_cayley_menger() { // en los demas d[i][j] va la longitud del
    lado del vertice i al vertice j
6     for (int i = 0; i < 4; i++) d[i][4] = d[4][i] = 1;
7 }
8 double cayley_menger(vector<int> idx) { // idx = indices de vertices,
    por ej {0, 1, 2, 3} en 3d
9     idx.push_back(4);
10    int n = (int) idx.size();
11
12    Mat mat(n, n);
13    forn(i,n) forn(j,n) mat[i][j] = sqr(d[idx[i]][idx[j]]);
14
15    double ans = mat.determinant();
16    forn(i,n-2) ans /= -2*(i+1)*(i+1);
17    return sqrt(-ans);
18 }
```

5.17. Heron's formula

It states that the area of a triangle whose sides have lengths a , b , and c is $A = \sqrt{s(s-a)(s-b)(s-c)}$, where s is the semiperimeter of the triangle; that is,

$$s = \frac{a+b+c}{2}.$$

6. DP Opt

Observaciones:

$A[i][j]$ el menor k que logra la solución óptima. En Knuth y D&C la idea es aprovechar los rangos determinados por este arreglo.

6.1. Knuth

Problema de ejemplo: dado un palito de longitud l , con n puntos en los que se puede cortar, determinar el costo mínimo para partir el palito en $n+1$ palitos unitarios (la DP se puede adaptar a k agregando un parámetro extra), donde hay un costo fijo

por partir el rango i, j que cumple la condición suficiente. Una función de costos que cumple es la distancia entre los extremos $j-i$. El problema clásico de esta pinta es el del ABB óptimo.

Recurrencia original: $dp[i][j] = \min_{i < k < j} dp[i][k] + dp[k][j] + C[i][j]$ o bien $dp[i][j] = \min_{k < j} dp[i-1][k] + C[k][j]$

Condición suficiente: $A[i, j-1] \leq A[i, j] \leq A[i+1, j]$

Es decir, si saco un elemento a derecha el óptimo se mueve a izquierda o se mantiene, y si saco un elemento a izquierda el óptimo se mueve a derecha o se mantiene.

Complejidad original: $O(n^3)$

Complejidad optimizada: $O(n^2)$

Solución: iteramos por el tamaño len del subarreglo (creciente), y para cada extremo izquierdo l , determinamos el extremo derecho $r = l + len$ e iteramos por los k entre $A[l][r-1]$ y $A[l+1][r]$, actualizando la solución del estado actual.

```

1 int cost(int l, int r); // Implementar
2
3 // Intervalos: cerrado, cerrado.
4 // Modificar tipos, comparador y neutro (INF). Revisar caso base (i, i
    +1).
5 const ll INF = 1e18;
6 ll knuth(int n) {
7     vector<vi> opt(n, vi(n));
8     vector<vll> dp(n, vll(n));
9
10    // Casos base
11    forn(i, n-2) dp[i][i+2] = cost(i, i+2), opt[i][i+2] = i+1;
12
13    // Casos recursivos
14    forsn(len, 3, n+1) {
15        forn(l, n-len) {
16            int r = l+len;
17
18            dp[l][r] = INF;
19            forsn(k, opt[l][r-1], opt[l+1][r]+1) {
20                ll val = dp[l][k] + dp[k][r] + cost(l, r);
21                if (val < dp[l][r]) {
22                    dp[l][r] = val;
23                    opt[l][r] = k;
24                }
25            }
26        }
27    }
28 }
```

```

29 |     return dp[0][n-1];
30 | }

```

6.2. Chull

Problema de ejemplo:

Recurrencia original:

Condición suficiente:

Complejidad original:

Complejidad optimizada:

Solución:

6.3. Divide & Conquer

Problema de ejemplo: dado un arreglo de n números con valores a_1, a_1, \dots, a_n , dividirlo en k subarreglos, tal que la suma de los cuadrados del peso total de cada subarreglo es mínimo.

Recurrencia original: $dp[i][j] = \min_{k < j} dp[i-1][k] + C[k][j]$

Condición suficiente: $A[i][j] \leq A[i][j+1]$ o (normalmente más fácil de probar) $C[a][d] + C[b][c] \geq C[a][c] + C[b][d]$, con $a < b < c < d$.

La segunda condición suficiente es la intuición de que no conviene que los intervalos se contengan.

Complejidad original: $O(kn^2)$

Complejidad optimizada: $O(kn \log(n))$

Solución: la idea es, para un i determinado, partir el rango $[j_{left}, j_{right})$ al que pertenecen los j que queremos calcular a la mitad, determinar el óptimo y utilizarlo como límite para calcular los demás. Para implementar esto de forma sencilla, se suele utilizar la función recursiva $dp(i, j_{left}, j_{right}, opt_{left}, opt_{right})$ que se encarga de, una vez fijado el punto medio m del rango $[j_{left}, j_{right})$ iterar por los k en $[j_{left}, j_{right})$ para determinar el óptimo opt para m , y continuar calculando $dp(i, j_{left}, m, opt_{left}, opt)$ y $dp(i, m, j_{right}, opt, opt_{right})$.

```

1 | // Modificar: tipos, operacion (max, min), neutro (INF), funcion de
  | costo.
2 | const ll INF = 1e18;
3 |
4 | ll cost(int i, int j); // Implementar. Costo en rango [i, j).
5 |
6 | vector<ll> dp_before, dp_cur;
7 | // compute dp_cur[l, r)
8 | void compute(int l, int r, int optl, int optr)
9 | {
10 |     if (l == r) return;

```

```

11 | int mid = (l + r) / 2;
12 | pair<ll, int> best = {INF, -1};
13 |
14 | forsn(k, optl, min(mid, optr))
15 |     best = min(best, {dp_before[k] + cost(k, mid), k});
16 |
17 | dp_cur[mid] = best.first;
18 | int opt = best.second;
19 |
20 | compute(l, mid, optl, opt + 1);
21 | compute(mid + 1, r, opt, optr);
22 | }
23 |
24 | ll dc_opt(int n, int k) {
25 |     dp_before.assign(n+1, INF); dp_before[0] = 0;
26 |     dp_cur.resize(n+1); // Cuidado, dp_cur[0] = 0. No molesta porque no
  | se elige.
27 |
28 | while (k--) {
29 |     compute(1, n+1, 0, n); // Parametros tal que por lo menos 1 en
  | cada subarreglo.
30 |     dp_before = dp_cur;
31 | }
32 |
33 | return dp_cur[n];
34 | }

```

7. Matemática

7.1. Teoría de números

7.1.1. Funciones multiplicativas, función de Möbius

Una función $f(n)$ es **multiplicativa** si para cada par de enteros coprimos p y q se cumple que $f(pq) = f(p)f(q)$.

Si la función $f(n)$ es multiplicativa, puede evaluarse en un valor arbitrario conociendo los valores de la función en sus factores primos: $f(n) = f(p_1^{r_1})f(p_2^{r_2}) \dots f(p_k^{r_k})$.

La **función de Möbius** se define como:

$$\mu(n) = \begin{cases} 0 & d^2 \mid n, \\ 1 & n = 1, \\ (-1)^k & n = p_1 p_2 \dots p_k. \end{cases}$$

7.1.2. Teorema de Wilson

$(p-1)! \equiv -1 \pmod{p}$ Siendo p primo.

7.1.3. Pequeño teorema de Fermat

$a^p \equiv a \pmod{p}$ Siendo p primo.

7.1.4. Teorema de Euler

$a^{\varphi(n)} \equiv 1 \pmod{n}$

7.2. Combinatoria**7.2.1. Burnside's lemma**

Sea G un grupo que actúa en un conjunto X . Para cada g en G , sea X^g el conjunto de elementos en X que son invariantes respecto a g , entonces el número de órbitas $|X/G|$ es:

$$|X/G| = \frac{1}{|G|} \sum_{g \in G} |X^g|.$$

Por ejemplo, si el grupo G consiste de las operaciones de rotación, el conjunto X son los posibles coloreos de un tablero, entonces el número de órbitas $|X/G|$ es el número de posibles coloreos de un tablero salvo rotaciones.

7.2.2. Combinatorios

$$\binom{n}{k} = \frac{n!}{k!(n-k)!}$$

```

1 | int MAXC = 1e3+1, C[MAXC][MAXC];
2 | forn(i,MAXC){ // C[n][k] = C(n, k)
3 |     C[i][0] = C[i][i] = 1;
4 |     forsn(k,1,i) C[i][k] = add(C[i-1][k],C[i-1][k-1]);
5 | }
```

7.2.3. Lucas Theorem

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

where $m = m_k p^k + m_{k-1} p^{k-1} + \dots + m_1 p + m_0$,

and $n = n_k p^k + n_{k-1} p^{k-1} + \dots + n_1 p + n_0$

$\binom{m}{n} = 0$ if $m < n$.

```

1 | ll lucas(ll n, ll k, int p){ // Calcula C(n,k) %p teniendo C[p][p]
   |     precalculado, p primo
2 |     ll ans = 1;
3 |     while(n + k){ ans = (ans * C[n%p][k%p]) %p; n/=p; k/=p; }
4 |     return ans;
5 | }
```

7.2.4. Stirling

$\left\{ \begin{smallmatrix} n \\ k \end{smallmatrix} \right\}$ = cantidad de formas de particionar un conjunto de n elementos en m subconjuntos no vacíos.

$$\left\{ \begin{smallmatrix} n+1 \\ k \end{smallmatrix} \right\} = k \left\{ \begin{smallmatrix} n \\ k \end{smallmatrix} \right\} + \left\{ \begin{smallmatrix} n \\ k-1 \end{smallmatrix} \right\}$$

for $k > 0$ with initial conditions

$$\left\{ \begin{smallmatrix} 0 \\ 0 \end{smallmatrix} \right\} = 1 \quad \text{and} \quad \left\{ \begin{smallmatrix} n \\ 0 \end{smallmatrix} \right\} = \left\{ \begin{smallmatrix} 0 \\ n \end{smallmatrix} \right\} = 0 \text{ for } n > 0.$$

```

1 | int MAXS = 1e3+1, S[MAXS][MAXS];
2 | void stirling(){
3 |     S[0][0] = 1;
4 |     forsn(i,1,N) S[i][0] = S[0][i] = 0;
5 |     forsn(i,1,N) forsn(j,1,N)
6 |         S[i][j] = add(mul(S[i-1][j],j),S[i-1][j-1]);
7 | }
```

7.2.5. Bell

B_n = cantidad de formas de particionar un conjunto de n elementos en subconjuntos no vacíos.

$$B_0 = B_1 = 1$$

$$B_{n+1} = \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} B_k.$$

$$B_n = \sum_{k=0}^n \left\{ \begin{smallmatrix} n \\ k \end{smallmatrix} \right\}.$$

```

1 | int bell[MAXC+1][MAXC+1];
2 | ll bell(int n){
3 |     bell[0] = 1;
4 |     forsn(i,1,n+1) forsn(k,0,i)
5 |         bell[i] = add(bell[i],mul(C[i-1][k],bell[k]));
6 | }
```

7.2.6. Eulerian

$A_{n,m}$ = cantidad de permutaciones de 1 a n con m ascensos (m elementos mayores que el anterior).

$$A(n, m) = (n - m)A(n - 1, m - 1) + (m + 1)A(n - 1, m).$$

7.2.7. Catalan

C_n = cantidad de árboles binarios de n+1 hojas, en los que cada nodo tiene cero o dos hijos.

$$C_n = \binom{2n}{n} - \binom{2n}{n-1} \quad \text{con } n \geq 1.$$

$$C_0 = 1 \quad \text{y} \quad C_{n+1} = \sum_{i=0}^n C_i C_{n-i} \quad \text{con } n \geq 0.$$

7.3. Sumatorias conocidas

$$\begin{aligned} \sum_{i=0}^n \binom{n}{i} &= 2^n \\ \sum_{i=0}^n i \binom{n}{i} &= n * 2^{n-1} \\ \sum_{i=m}^n i &= \frac{n(n+1)}{2} - \frac{m(m-1)}{2} = \frac{(n+1-m)(n+m)}{2} \\ \sum_{i=0}^n i &= \sum_{i=1}^n i = \frac{n(n+1)}{2} \\ \sum_{i=0}^n i^2 &= \frac{n(n+1)(2n+1)}{6} = \frac{n^3}{3} + \frac{n^2}{2} + \frac{n}{6} \\ \sum_{i=0}^n i(i-1) &= \frac{8}{6} \left(\frac{n}{2}\right) \left(\frac{n}{2} + 1\right) (n+1) \text{ (doubles)} \rightarrow \text{Sino ver caso impar y par} \\ \sum_{i=0}^n i^3 &= \left(\frac{n(n+1)}{2}\right)^2 = \frac{n^4}{4} + \frac{n^3}{2} + \frac{n^2}{4} = \left[\sum_{i=1}^n i\right]^2 \\ \sum_{i=0}^n i^4 &= \frac{n(n+1)(2n+1)(3n^2+3n-1)}{30} = \frac{n^5}{5} + \frac{n^4}{2} + \frac{n^3}{3} - \frac{n}{30} \\ \sum_{i=0}^n i^p &= \frac{(n+1)^{p+1}}{p+1} + \sum_{k=1}^p \frac{B_k}{p-k+1} \binom{p}{k} (n+1)^{p-k+1} \end{aligned}$$

7.4. Ec. Característica

$$a_0 T(n) + a_1 T(n-1) + \dots + a_k T(n-k) = 0$$

$$p(x) = a_0 x^k + a_1 x^{k-1} + \dots + a_k$$

Sean r_1, r_2, \dots, r_q las raíces distintas, de mult. m_1, m_2, \dots, m_q

$$T(n) = \sum_{i=1}^q \sum_{j=0}^{m_i-1} c_{ij} n^j r_i^n$$

Las constantes c_{ij} se determinan por los casos base.

7.5. Aritmetica Modular

```
1 | const int M = 1e9 + 7;
2 | int add(int a, int b){ return a+b < M ? a+b : a+b-M; }
3 | int sub(int a, int b){ return a-b >= 0 ? a-b : a-b+M; }
4 | int mul(int a, int b){ return int(1ll(a)*b % M); }
```

```
5 | int pot(int b, int e){ // 0(log e)
6 |     if(!e) return 1;
7 |     int q = pot(b,e/2); q = mul(q, q);
8 |     return (e & 1 ? mul(b, q) : q);
9 | }
10 | int inv(int x){ return pot(x, M-2); } // Change M-2 for Phi(M)-1 if M
    isn't prime
11 | int divide(int a, int b) { return mul(a, inv(b)); }
12 | int neg(int a){ return add(-a, M); }
13 | int normal(int a){ return ((a % M) + M) % M; } // For neg numbers
```

7.6. Exp. de Numeros Mod.

```
1 | ll pot(ll b, ll e){ // 0(log e)
2 |     if(!e) return 1;
3 |     ll q = pot(b, e/2); q = mul(q, q);
4 |     return (e & 1 ? mul(b, q) : q);
5 | }
```

7.7. Exp. de Matrices y Fibonacci en log(n)

```
1 | const int S = 2;
2 | int temp[S][S];
3 | void mul(int a[S][S], int b[S][S]){
4 |     for(i, S) for(j, S) temp[i][j] = 0;
5 |     for(i, S) for(j, S) for(k, S) temp[i][j] += a[i][k] * b[k][j];
6 |     for(i, S) for(j, S) a[i][j] = temp[i][j];
7 | }
8 | void powmat(int a[S][S], ll n, int res[S][S]){
9 |     for(i, S) for(j, S) res[i][j] = (i==j);
10 |    while(n){
11 |        if(n&1) mul(res, a), n--;
12 |        else mul(a, a), n/=2;
13 |    }
14 | }
```

7.8. Matrices y determinante $O(n^3)$

```
1 | struct Mat {
2 |     vector<vector<double>> > vec;
3 |     Mat(int n): vec(n, vector<double>(n) ) {}
4 |     Mat(int n, int m): vec(n, vector<double>(m) ) {}
5 |     vector<double> &operator[](int f){return vec[f];}
6 |     const vector<double> &operator[](int f) const {return vec[f];}
```

```

7   int size() const {return si(vec);}
8   Mat operator+(Mat &b) { ///this de n x m entonces b de n x m
9       Mat m(si(b),si(b[0]));
10      forn(i,si(vec)) forn(j,si(vec[0])) m[i][j] = vec[i][j] + b[i][j]
11          ];
12      return m;    }
13   Mat operator*(const Mat &b) { ///this de n x m entonces b de m x t
14       int n = si(vec), m = si(vec[0]), t = si(b[0]);
15       Mat mat(n,t);
16       forn(i,n) forn(j,t) forn(k,m) mat[i][j] += vec[i][k] * b[k][j];
17       return mat;    }
18   double determinant(){//sacado de e maxx ru
19       double det = 1;
20       int n = si(vec);
21       Mat m(*this);
22       forn(i, n){//para cada columna
23           int k = i;
24           forsn(j, i+1, n)//busco la fila con mayor val abs
25               if(abs(m[j][i])>abs(m[k][i])) k = j;
26           if(abs(m[k][i])<EPS) return 0;
27           m[i].swap(m[k]);//la swapeo
28           if(i!=k) det = -det;
29           det *= m[i][i];
30           forsn(j, i+1, n) m[i][j] /= m[i][i];
31           //hago 0 todas las otras filas
32           forn(j, n) if (j!= i && abs(m[j][i])>EPS)
33               forsn(k, i+1, n) m[j][k]-=m[i][k]*m[j][i];
34       }
35       return det;
36   };

```

7.9. Primos

```

1   // P keeps primes until N. Check if a number is prime with lp[x] == x.
2   const int N = 1e6;
3   vi lp(N+1), P;
4
5   void sieve() { // O(n)
6       forsn(i, 2, N+1) {
7           if (!lp[i]) lp[i] = i, P.pb(i);
8           for (int p : P) {
9               if (p > lp[i] || i*p > N) break;

```

```

10          lp[i * p] = p;
11      }
12  }
13
14
15  void eratosthenes() { // O(n * log log n)
16      forsn(i, 2, N+1) lp[i] = i & 1 ? i : 2;
17      for (int i = 3; i*i <= N; i += 2) if (lp[i] == i) {
18          for (int j = i*i; j <= N; j += 2*i) if (lp[j] == j) lp[j] = i;
19          P.pb(i);
20      }
21  }
22
23  bool prime(int x) { // O(sqrt x)
24      if (x < 2 || x % 2 == 0) return false;
25      for (int i = 3; i*i <= x; i += 2)
26          if (x % i == 0) return false;
27      return true;
28  }

```

7.10. Factorizacion

Sea $n = \prod p_i^{k_i}$, fact(n) genera un map donde a cada p_i le asocia su k_i

```

1   // Both functions require sieve to work
2
3   map<ll,int> fact(int x) { // O(lg x), x <= N
4       map<ll,int> f;
5       while (x > 1) f[lp[x]]++, x /= lp[x];
6       return f;
7   }
8
9   map<ll,int> fact(ll x) { // O(sqrt x), x <= N*N
10      map<ll,int> f;
11      for (int p : P) {
12          if (ll(p)*p > x) break;
13          while (x % p == 0) f[p]++, x /= p;
14      }
15      if(x > 1) f[x]++;
16      return f;
17  }

```

7.11. Divisores

```

1  const int N = 1e6;
2  vi C(N+1), D[N+1]; // D[x] contains all the divisors of x
3
4  void generateDivisors() { // O(n lg n) because of the harmonic series
5      forsn(i, 1, N+1) for (int j = i; j <= N; j += i) C[j]++;
6      forsn(i, 1, N+1) D[i] = vi(C[i]), C[i] = 0;
7      forsn(i, 1, N+1) for (int j = i; j <= N; j += i) D[j][C[j]++] = i;
8  }
9
10 typedef vector<ll> vll;
11
12 vll divisors(ll x) { // O(sqrt x)
13     vll r;
14     for (ll i = 1; i*i <= x; i++) {
15         ll d = x/i;
16         if (d*i == x) {
17             r.pb(i);
18             if (d != i) r.pb(d);
19         }
20     }
21     return r;
22 }
23
24 vll divisors(const map<ll,int> &f) { // O(num of divs)
25     vll d = {1}; // divs are unordered
26     for (auto &i : f) {
27         ll b = 1, n = si(d);
28         forn(_, i.snd) {
29             b *= i.fst;
30             forn(j, n) d.pb(b * d[j]);
31         }
32     }
33     return d;
34 }
35
36 ll sumDivisors(ll x) { // O(lg x)
37     ll r = 1;
38     map<ll,int> f = fact(x);
39     for (auto &i : f) {
40         ll pow = 1, s = 0;
41         forn(j, i.snd + 1)
42             s += pow, pow *= i.fst;
43         r *= s;

```

```

44     }
45     return r;
46 }

```

7.12. Euler's Phi

```

1  /* Euler's totient function (phi) counts the positive integers
2     up to a given integer n that are relatively prime to n. */
3
4  const int N = 1e6;
5  vi lp(N+1), P, phi(N+1);
6
7  void initPhi() { // Least prime and phi <= N in O(n)
8      phi[1] = 1;
9      forsn(i, 2, N+1) {
10         if (!lp[i])
11             lp[i] = i, P.pb(i), phi[i] = i-1;
12         else {
13             int a = i / lp[i];
14             phi[i] = phi[a] * (lp[i] - (lp[i] != lp[a]));
15         }
16         for (int p : P) {
17             if (p > lp[i] || i*p > N) break;
18             lp[i * p] = p;
19         }
20     }
21 }
22
23 ll eulerPhi(ll x) { // O(lg x)
24     ll r = x;
25     map<ll,int> f = fact(x);
26     for (auto &i : f) r -= r / i.fst;
27     return r;
28 }
29
30 ll eulerPhi(ll x) { // O(sqrt x)
31     ll r = x;
32     for (ll i = 2; i*i <= x; i++) {
33         if (x % i == 0) {
34             r -= r/i;
35             while (x % i == 0) x /= i;
36         }
37     }

```

```

38     if (x > 1) r -= r/x;
39     return r;
40 }

```

7.13. Phollard's Rho - Miller-Rabin

```

1 ll gcd(ll a, ll b){return b?__gcd(a,b):a;}
2
3 typedef unsigned long long ull;
4 ull mulmod(ull a, ull b, ull m){ // 0 <= a, b < m
5     long double x; ull c; ll r;
6     x = a; c = x * b / m;
7     r = (ll)(a * b - c * m) % (ll)m;
8     return r < 0 ? r + m : r;
9 }
10
11 ll expmod(ll b, ll e, ll m){ // 0(log(b))
12     ll ans = 1;
13     while(e){
14         if(e&1)ans = mulmod(ans, b, m);
15         b = mulmod(b, b, m); e >>= 1;
16     }
17     return ans;
18 }
19
20 bool es_primo_prob (ll n, int a)
21 {
22     if (n == a) return true;
23     ll s = 0, d = n-1;
24     while (d % 2 == 0) s++, d/=2;
25
26     ll x = expmod(a,d,n);
27     if ((x == 1) || (x+1 == n)) return true;
28
29     for (i, s-1){
30         x = mulmod(x, x, n);
31         if (x == 1) return false;
32         if (x+1 == n) return true;
33     }
34     return false;
35 }
36
37 bool rabin (ll n){ //devuelve true si n es primo 0(n^0.25)

```

```

38     if (n == 1) return false;
39     const int ar[] = {2,3,5,7,11,13,17,19,23};
40     for (j,9)
41         if (!es_primo_prob(n,ar[j]))
42             return false;
43     return true;
44 }
45
46 ll rho(ll n){
47     if(!(n&1))return 2;
48     ll x = 2, y = 2, d = 1;
49     ll c = rand()%n + 1;
50     while(d == 1){
51         x = (mulmod(x,x, n)+c)%n;
52         y = (mulmod(y,y, n)+c)%n;
53         y = (mulmod(y,y, n)+c)%n;
54         if(x >= y)d = gcd(x-y, n);
55         else d = gcd(y-x, n);
56     }
57     return d == n ? rho(n) : d;
58 }
59 void fact(ll n, map<ll,int>& f){ //0 (lg n)^3
60     if(n == 1)return;
61     if(rabin(n)){ f[n]++; return; }
62     ll q = rho(n); fact(q, f); fact(n/q, f);
63 }

```

7.14. GCD

```

1 // Predefined in C++17: gcd(a, b)
2 template<class T> T gcd(T a, T b) { return b ? __gcd(a,b) : a; }

```

7.15. LCM

```

1 // Predefined in C++17: lcm(a, b)
2 template<class T> T lcm(T a, T b) { return a * (b / gcd(a,b)); }

```

7.16. Euclides extendido

Dados a y b , encuentra x e y tales que $a * x + b * y = gcd(a, b)$.

```

1 pair<ll,ll> extendedEuclid (ll a, ll b){ //a * x + b * y = gcd(a,b)
2     ll x,y;
3     if (b==0) return mp(1,0);
4     auto p=extendedEuclid(b,a%b);

```



```

5  x=p.snd;
6  y=p.fst-(a/b)*x;
7  return mp(x,y);
8  }

```

7.17. Inversos

```

1  const int MAXM = 15485867; // Tiene que ser primo
2  ll inv[MAXM]; //inv[i]*i=1 M M
3  void calc(int p){//0(p)
4      inv[1]=1;
5      forsn(i, 2, p) inv[i]= p-((p/i)*inv[p%i])%p;
6  }
7  // Llamar calc(MAXM);
8
9  int inv(int x){//0(log x)
10     return pot(x, eulerphi(M)-1); //si M no es primo(sacar a mano)
11     return pot(x, M-2); //si M es primo
12 }
13
14 // Inversos con euclides en O(log(x)) sin precomputo:
15 // extendedEuclid(a, -m).fst (si coprimos a y m)

```

7.18. Ecuaciones diofánticas

Basado en Euclides extendido. Dados a , b , y r obtiene x e y tales que $a*x + b*y = r$, suponiendo que $\gcd(a, b) | r$. Las soluciones son de la forma $(x, y) = (x_1 - b/\gcd(a, b) * k_1, x_2 + a/\gcd(a, b) * k_2)$ donde x_1 y x_2 son las soluciones particulares que obtuvo Euclides.

```

1  pair<pair<ll,ll>,pair<ll,ll> > diophantine(ll a,ll b, ll r) {
2      //a*x+b*y=r where r is multiple of gcd(a,b);
3      ll d=gcd(a,b);
4      a/=d; b/=d; r/=d;
5      auto p = extendedEuclid(a,b);
6      p.fst*=r; p.snd*=r;
7      assert(a*p.fst+b*p.snd==r);
8      return mp(p,mp(-b,a)); // solutions: (p.fst - b*k, p.snd + a*k)
9          //== (res.fst.fst + res.snd.fst*k, res.fst.snd + res.snd
10             .snd*k)
11 }

```

7.19. Teorema Chino del Resto

Dadas k ecuaciones de la forma $a_i * x \equiv a_i \pmod{n_i}$, encuentra x tal que es solución. Existe una única solución módulo $\text{lcm}(n_i)$.

```

1  #define mod(a,m) ((a)%(m) < 0 ? (a)%(m)+(m) : (a)%(m)) // evita overflow
2  al no sumar si >= 0
3  typedef tuple<ll,ll,ll> ec;
4  pair<ll,ll> sol(ec c){ //requires inv, diophantine
5      ll a=get<0>(c), x1=get<1>(c), m=get<2>(c), d=gcd(a,m);
6      if (d==1) return mp(mod(x1*inv(a,m),m), m);
7      else return x1%d ? mp(-1LL,-1LL) : sol({a/d,x1/d,m/d});
8  }
9  pair<ll,ll> crt(vector< ec > cond) { // returns: (sol, lcm)
10     ll x1=0,m1=1,x2,m2;
11     for(auto t:cond){
12         tie(x2,m2)=sol(t);
13         if((x1-x2)%gcd(m1,m2))return mp(-1,-1);
14         if(m1==m2)continue;
15         ll k=diophantine(m2,-m1,x1-x2).fst.snd,l=m1*(m2/gcd(m1,m2));
16         x1=mod(m1*mod(k, l/m1)+x1,l);m1=l; // evita overflow con prop modulo
17     }
18     return sol(make_tuple(1,x1,m1));
19 } //cond[i]={ai,bi,mi} ai*xi=bi (mi); assumes lcm fits in ll

```

7.20. Simpson

```

1  double integral(double a, double b, int n=10000) { //0(n), n=cantdiv
2      double area=0, h=(b-a)/n, fa=f(a), fb;
3      forn(i, n){
4          fb=f(a+h*(i+1));
5          area+=fa+ 4*f(a+h*(i+0.5)) +fb, fa=fb;
6      }
7      return area*h/6.;}

```

7.21. Fraction

```

1  struct frac{
2      int p,q;
3      frac(int p=0, int q=1):p(p),q(q) {norm();}
4      void norm(){
5          int a = gcd(p,q);
6          p/=a, q/=a;
7      }
8  };

```

```

7   if(q < 0) q=-q, p=-p;}
8   frac operator+(const frac& o){
9       int a = gcd(q,o.q);
10      return frac(add(mul(p,o.q/a), mul(o.p,q/a)), mul(q,o.q/a));}
11  frac operator-(const frac& o){
12      int a = gcd(q,o.q);
13      return frac(sub(mul(p,o.q/a), mul(o.p,q/a)), mul(q,o.q/a));}
14  frac operator*(frac o){
15      int a = gcd(q,o.p), b = gcd(o.q,p);
16      return frac(mul(p/b,o.p/a), mul(q/a,o.q/b));}
17  frac operator/(frac o){
18      int a = gcd(q,o.q), b = gcd(o.p,p);
19      return frac(mul(p/b,o.q/a), mul(q/a,o.p/b));}
20  bool operator<(const frac &o) const{return ll(p)*o.q < ll(o.p)*q;}
21  bool operator==(frac o){return p==o.p && q==o.q;}
22  bool operator!=(frac o){return p!=o.p || q!=o.q;}
23 };

```

7.22. Polinomio, Ruffini e interpolación de Lagrange

Interpolación de Lagrange: dados $n+1$ pares (x_i, y_i) permite encontrar el polinomio de grado n tal que $f(x_i) = y_i$.

Explicación: computa $P(x) = y_1 * f_1(x) + y_2 * f_2(x) + \dots + y_{n+1} * f_{n+1}(x)$ donde $f_i(x) = \frac{g_i(x)}{g_i(x_i)}$, $g_i(x) = \frac{h(x)}{x-x_i}$ y $h(x) = (x-x_1) * (x-x_2) * \dots * (x-x_{n+1})$. Usa Ruffini para la división de polinomios.

Trucazo para computar en $O(n)$: $x_{i+1} - x_i = x_{j+1} - x_j$ para todo $i, j < n$.

Ejemplo de problema: tenés que calcular una respuesta que depende de un n y parece ser polinomial, conseguís un par de puntos e intentás armar el polinomio (usando el algoritmo online u offline).

```

1  using tp = int; // type of polynomial
2  template<class T=tp>
3  struct poly { // poly<> : 1 variable, poly<poly<>>: 2 variables, etc.
4      vector<T> c;
5      T& operator[](int k){return c[k];}
6      poly(vector<T>& c):c(c){}
7      poly(initializer_list<T> c):c(c){}
8      poly(int k):c(k){}
9      poly(){}
10     poly operator+(poly<T> o){
11         int m=si(c),n=si(o.c);
12         poly res(max(m,n));
13         forn(i,m)res[i]=res[i]+c[i];
14         forn(i,n)res[i]=res[i]+o.c[i];

```

```

15     return res;
16 }
17 poly operator*(tp k){
18     poly res(si(c));
19     forn(i,si(c))res[i]=c[i]*k;
20     return res;
21 }
22 poly operator*(poly o){
23     int m=si(c),n=si(o.c);
24     poly res(m+n-1);
25     forn(i,m)forn(j,n)res[i+j]=res[i+j]+c[i]*o.c[j];
26     return res;
27 }
28 poly operator-(poly<T> o){return *this+(o*-1);}
29 T operator()(tp v){
30     T sum(0);
31     dforn(i, si(c)) sum=sum*v+c[i];
32     return sum;
33 }
34 };
35 // example: p(x,y)=2*x^2+3*x*y-y+4
36 // poly<poly<>> p={{4,-1},{0,3},{2}}
37 // printf("%d\n",p(2)(3)) // 27 (p(2,3))
38 set<tp> roots(poly<> p){ // only for integer polynomials
39     set<tp> r;
40     while(!p.c.empty()&&!p.c.back())p.c.pop_back();
41     if(!p(0))r.insert(0);
42     if(p.c.empty())return r;
43     tp a0=0,an=abs(p[si(p.c)-1]);
44     for(int k=0;!a0;a0=abs(p[k++]));
45     vector<tp> ps,qs;
46     forsn(i,1,sqrt(a0)+1)if(a0%i==0)ps.pb(i),ps.pb(a0/i);
47     forsn(i,1,sqrt(an)+1)if(an%i==0)qs.pb(i),qs.pb(an/i);
48     for(auto pt:ps)for(auto qt:qs)if(pt%qt==0){
49         tp x=pt/qt;
50         if(!p(x))r.insert(x);
51         if(!p(-x))r.insert(-x);
52     }
53     return r;
54 }
55 pair<poly<>,tp> ruffini(poly<> p, tp r){ // returns pair (result,rem)
56     int n=si(p.c)-1;
57     vector<tp> b(n);

```

```

58  b[n-1]=p[n];
59  dform(k, n-1) b[k]=p[k+1]+r*b[k+1];
60  return mp(poly<>(b),p[0]+r*b[0]);
61 }
62 // only for double polynomials
63 pair<poly<>,poly<>> > polydiv(poly<> p, poly<> q){ // returns pair (
    result,rem)
64  int n=si(p.c)-si(q.c)+1;
65  vector<tp> b(n);
66  dform(k, n) {
67    b[k]=p.c.back()/q.c.back();
68    forn(i,si(q.c))p[i+k]-=b[k]*q[i];
69    p.c.pop_back();
70  }
71  while(!p.c.empty()&&abs(p.c.back())<EPS)p.c.pop_back();
72  return mp(poly<>(b),p);
73 }
74 // for double polynomials
75 // O(n^2), constante aaaalta
76 poly<> interpolate(vector<tp> x, vector<tp> y){
77  poly<> q={1},S={0};
78  for(tp a:x)q=poly<>({-a,1})*q;
79  forn(i,si(x)){
80    poly<> Li=ruffini(q,x[i]).fst;
81    Li=Li*(1.0/Li(x[i])); // change for int polynomials
82    S=S+Li*y[i];
83  }
84  return S;
85 }
86 // for int polynomials
87 // O(n), rapido, la posta
88 int evalInterpolation(const vector<int> &y, int x) { // {0, y[0]}, ...
89  int ans = 0;
90  int k = 1;
91  forsn(j, 1, si(y)) {
92    if (x == j) return y[j];
93    k = mul(k, normal(x - j));
94    k = div(k, normal(0 - j));
95  }
96  forn(i, si(y)) {
97    ans = add(ans, mul(y[i], k));
98    if (i + 1 >= si(y)) break;
99    k = mul(k, div(normal(x - i), normal(x - (i + 1))));

```

```

100    k = mul(k, div(normal(i - (si(y) - 1)), normal(i + 1))); // TODO
    : terminar de explicar esta linea
101  }
102  return ans;
103 }

```

7.23. Ec. Lineales

```

1  bool resolver_ev(Mat a, Vec y, Vec &x, Mat &ev){
2  int n = a.size(), m = n?a[0].size():0, rw = min(n, m);
3  vector<int> p; forn(i,m) p.push_back(i);
4  forn(i, rw) {
5    int uc=i, uf=i;
6    forr(f, i, n) forr(c, i, m) if(fabs(a[f][c])>fabs(a[uf][uc])) {uf=f;
    uc=c;}
7    if (freq(a[uf][uc], 0)) { rw = i; break; }
8    forn(j, n) swap(a[j][i], a[j][uc]);
9    swap(a[i], a[uf]); swap(y[i], y[uf]); swap(p[i], p[uc]);
10   tipo inv = 1 / a[i][i]; //aca divide
11   forr(j, i+1, n) {
12     tipo v = a[j][i] * inv;
13     forr(k, i, m) a[j][k]-=v * a[i][k];
14     y[j] -= v*y[i];
15   }
16 } // rw = rango(a), aca la matriz esta triangulada
17 forr(i, rw, n) if (!freq(y[i],0)) return false; // chequeo de
    compatibilidad
18 x = vector<tipo>(m, 0);
19 dform(i, rw){
20   tipo s = y[i];
21   forr(j, i+1, rw) s -= a[i][j]*x[p[j]];
22   x[p[i]] = s / a[i][i]; //aca divide
23 }
24 ev = Mat(m-rw, Vec(m, 0)); // Esta parte va SOLO si se necesita el ev
25 forn(k, m-rw) {
26   ev[k][p[k+rw]] = 1;
27   dform(i, rw){
28     tipo s = -a[i][k+rw];
29     forr(j, i+1, rw) s -= a[i][j]*ev[k][p[j]];
30     ev[k][p[i]] = s / a[i][i]; //aca divide
31   }
32 }

```

```

33 | return true;
34 | }

```

7.24. FFT y NTT

Base teórica

Dado el espacio lineal con producto interno (definido como una integral local) E , de funciones continuas definidas por partes $f: [-\pi, \pi] \rightarrow \mathbb{C}$, un **sistema ortonormal cerrado infinito** es $\{1/\sqrt{2}, \sin(x), \cos(x), \sin(2x), \cos(2x), \dots\}$. Por lo tanto, cualquier función $f \in E$ puede ser representada por $\sum_{n=1}^{\infty} \langle f, e_n \rangle e_n$. Esta combinación lineal (utilizando la sumatoria y el sistema ya definidos), es la **serie de Fourier**.

También se puede definir la **serie compleja de Fourier** mediante el sistema $\{1, e^{ix}, e^{-ix}, e^{i2x}, e^{-i2x}, \dots\}$.

Una **transformada de Fourier** permite trabajar con funciones que no están restringidas al intervalo $[-\pi, \pi]$. La principal diferencia es que el sistema ortonormal pasa de ser discreto a continuo.

Sin embargo, existe una versión discreta de la transformada, la **transformada discreta de Fourier** (DFT).

Una de las propiedades importantes de la transformada es que la **convolución** de funciones sin transformar se traduce en multiplicar las transformadas.

FFT, el algoritmo para calcular rápidamente la DFT, se basa en que dado un polinomio $A(x)$, $A(x) = A_0(x^2) + xA_1(x^2)$, donde $A_0(x)$ y $A_1(x)$ son los polinomios que se forman al tomar los términos pares e impares respectivamente.

NTT es un algoritmo más lento pero más preciso para calcular la DFT, ya que trabaja con enteros módulo un primo p .

```

1 | // MODNTT-1 needs to be a multiple of MAXN !!
2 | // big mod and primitive root for NTT:
3 | // const ll MODNTT = 2305843009255636993;
4 | // const int RT = 5;
5 | // struct for FFT, for NTT is simple (ll with mod operations)
6 | struct CD { // or typedef complex<double> CD; (but 4x slower)
7 |     double r,i;
8 |     CD(double r=0, double i=0):r(r),i(i){}
9 |     double real()const{return r;}
10 |    void operator/=(const int c){r/=c, i/=c;}
11 | };
12 | CD operator*(const CD& a, const CD& b){
13 |     return CD(a.r*b.r-a.i*b.i,a.r*b.i+a.i*b.r);}
14 | CD operator+(const CD& a, const CD& b){return CD(a.r+b.r,a.i+b.i);}
15 | CD operator-(const CD& a, const CD& b){return CD(a.r-b.r,a.i-b.i);}
16 |
17 | const double pi = acos(-1.0); // FFT

```

```

18 | CD cp1[MAXN+9],cp2[MAXN+9]; // MAXN must be power of 2 !!
19 | int R[MAXN+9];
20 | //CD root(int n, bool inv){ // NTT
21 | // ll r=pot(RT,(MODNTT-1)/n); // pot: modular exponentiation
22 | // return CD(inv?pot(r,MODNTT-2):r);
23 | //}
24 | void dft(CD* a, int n, bool inv){
25 |     forn(i,n)if(R[i]<i)swap(a[R[i]],a[i]);
26 |     for (int m=2;m<=n;m*=2){
27 |         double z = 2*pi/m*(inv?-1:1); // FFT
28 |         CD wi = CD(cos(z),sin(z)); // FFT
29 |         // CD wi=root(m,inv); // NTT
30 |         for (int j=0;j<n;j+=m){
31 |             CD w(1);
32 |             for(int k=j,k2=j+m/2;k2<j+m;k++,k2++){
33 |                 CD u=a[k]; CD v=a[k2]*w; a[k]=u+v; a[k2]=u-v; w=w*wi;
34 |             }
35 |         }
36 |     }
37 |     if(inv) forn(i,n)a[i]/=n; // FFT
38 |     //if(inv){ // NTT
39 |     // CD z(pot(n,MODNTT-2)); // pot: modular exponentiation
40 |     // forn(i,n)a[i]=a[i]*z;
41 |     //}
42 | }
43 | vi multiply(vi& p1, vi& p2){
44 |     int n=si(p1)+si(p2)+1;
45 |     int m=1,cnt=0;
46 |     while(m<=n)m+=m,cnt++;
47 |     forn(i,m){R[i]=0;forn(j,cnt)R[i]=(R[i]<<1)|((i>>j)&1);}
48 |     forn(i,m)cp1[i]=0,cp2[i]=0;
49 |     forn(i,si(p1))cp1[i]=p1[i];
50 |     forn(i,si(p2))cp2[i]=p2[i];
51 |     dft(cp1,m,false);dft(cp2,m,false);
52 |     forn(i,m)cp1[i]=cp1[i]*cp2[i];
53 |     dft(cp1,m,true);
54 |     vi res;
55 |     n-=2;
56 |     forn(i,n)res.pb((ll)floor(cp1[i].real()+0.5)); // change for NTT
57 |     return res;
58 | }

```

7.25. Programación lineal: Simplex

Introducción

Permite maximizar cierta función lineal dado un conjunto de restricciones lineales.

Algoritmo

El algoritmo opera con programas lineales en la siguiente forma canónica: maximizar $z = c^T x$ sujeta a $Ax \leq b, x \geq 0$.

Por ejemplo, si $c = (2, -1)$, $A = \begin{bmatrix} 1 & 0 \end{bmatrix}$ y $b = (5)$, buscamos maximizar $z = 2x_1 - x_2$ sujeta a $x_1 \leq 5$ y $x_i \geq 0$.

Detalles implementativos

Canonizar si hace falta.

Para obtener soluciones negativas, realizar el cambio de variable $x_i = x'_i + \text{INF}$.

Si la desigualdad no incluye igual, solo menor, **no usar epsilon** al agregarla. Esto ya es considerado por el código.

```

1  const double EPS = 1e-5;
2  // if inequality is strictly less than (< vs <=), do not use EPS! this
   case is covered in the code
3  namespace Simplex {
4      vi X,Y;
5      vector<vector<double>> > A;
6      vector<double> b,c;
7      double z;
8      int n,m;
9      void pivot(int x,int y){
10         swap(X[y],Y[x]);
11         b[x]/=A[x][y];
12         for(i,m)if(i!=y)A[x][i]/=A[x][y];
13         A[x][y]=1/A[x][y];
14         for(i,n)if(i!=x&&abs(A[i][y])>EPS){
15             b[i]-=A[i][y]*b[x];
16             for(j,m)if(j!=y)A[i][j]-=A[i][y]*A[x][j];
17             A[i][y]=-A[i][y]*A[x][y];
18         }
19         z+=c[y]*b[x];
20         for(i,m)if(i!=y)c[i]-=c[y]*A[x][i];
21         c[y]=-c[y]*A[x][y];
22     }
23     pair<double,vector<double>> > simplex( // maximize c^T x s.t. Ax<=b,
        x>=0
24         vector<vector<double>> > _A, vector<double> _b, vector<double>
            > _c){
25         // returns pair (maximum value, solution vector)
26         A=_A;b=_b;c=_c;
```

```

27     n=si(b);m=si(c);z=0.;
28     X=vi(m);Y=vi(n);
29     for(i,m)X[i]=i;
30     for(i,n)Y[i]=i+m;
31     while(1){
32         int x=-1,y=-1;
33         double mn=-EPS;
34         for(i,n)if(b[i]<mn)mn=b[i],x=i;
35         if(x<0)break;
36         for(i,m)if(A[x][i]<-EPS){y=i;break;}
37         assert(y>=0); // no solution to Ax<=b
38         pivot(x,y);
39     }
40     while(1){
41         int x=-1,y=-1;
42         double mx=EPS;
43         for(i,m)if(c[i]>mx)mx=c[i],y=i;
44         if(y<0)break;
45         double mn=1e200;
46         for(i,n)if(A[i][y]>EPS&&b[i]/A[i][y]<mn)mn=b[i]/A[i][y],x=i
47         ;
48         assert(x>=0); // c^T x is unbounded
49         pivot(x,y);
50     }
51     vector<double> r(m);
52     for(i,n)if(Y[i]<m)r[Y[i]]=b[i];
53     return mp(z,r);
54 };
```

7.26. Tablas y cotas (Primos, Divisores, Factoriales, etc)

Factoriales

0! = 1	11! = 39.916.800
1! = 1	12! = 479.001.600 (∈ int)
2! = 2	13! = 6.227.020.800
3! = 6	14! = 87.178.291.200
4! = 24	15! = 1.307.674.368.000
5! = 120	16! = 20.922.789.888.000
6! = 720	17! = 355.687.428.096.000
7! = 5.040	18! = 6.402.373.705.728.000
8! = 40.320	19! = 121.645.100.408.832.000
9! = 362.880	20! = 2.432.902.008.176.640.000 (∈ tint)
10! = 3.628.800	21! = 51.090.942.171.709.400.000
max signed tint = 9.223.372.036.854.775.807	
max unsigned tint = 18.446.744.073.709.551.615	

Primos

2 3 5 7 11 13 17 19 23 29 31 37 41 43 47 53 59 61 67 71 73 79 83 89 97 101 103 107 109
113 127 131 137 139 149 151 157 163 167 173 179 181 191 193 197 199 211 223 227 229
233 239 241 251 257 263 269 271 277 281 283 293 307 311 313 317 331 337 347 349 353
359 367 373 379 383 389 397 401 409 419 421 431 433 439 443 449 457 461 463 467 479
487 491 499 503 509 521 523 541 547 557 563 569 571 577 587 593 599 601 607 613 617
619 631 641 643 647 653 659 661 673 677 683 691 701 709 719 727 733 739 743 751 757
761 769 773 787 797 809 811 821 823 827 829 839 853 857 859 863 877 881 883 887 907
911 919 929 937 941 947 953 967 971 977 983 991 997 1009 1013 1019 1021 1031 1033
1039 1049 1051 1061 1063 1069 1087 1091 1093 1097 1103 1109 1117 1123 1129 1151
1153 1163 1171 1181 1187 1193 1201 1213 1217 1223 1229 1231 1237 1249 1259 1277
1279 1283 1289 1291 1297 1301 1303 1307 1319 1321 1327 1361 1367 1373 1381 1399
1409 1423 1427 1429 1433 1439 1447 1451 1453 1459 1471 1481 1483 1487 1489 1493
1499 1511 1523 1531 1543 1549 1553 1559 1567 1571 1579 1583 1597 1601 1607 1609
1613 1619 1621 1627 1637 1657 1663 1667 1669 1693 1697 1699 1709 1721 1723 1733
1741 1747 1753 1759 1777 1783 1787 1789 1801 1811 1823 1831 1847 1861 1867 1871
1873 1877 1879 1889 1901 1907 1913 1931 1933 1949 1951 1973 1979 1987 1993 1997
1999 2003 2011 2017 2027 2029 2039 2053 2063 2069 2081

Primos cercanos a 10ⁿ

9941 9949 9967 9973 10007 10009 10037 10039 10061 10067 10069 10079
99961 99971 99989 99991 100003 100019 100043 100049 100057 100069
999959 999961 999979 999983 1000003 1000033 1000037 1000039
9999943 9999971 9999973 9999991 10000019 10000079 10000103 10000121
99999941 99999959 99999971 99999989 100000007 100000037 100000039 100000049
999999893 999999929 999999937 1000000007 1000000009 1000000021 1000000033

Cantidad de primos menores que 10ⁿ

$\pi(10^1) = 4$; $\pi(10^2) = 25$; $\pi(10^3) = 168$; $\pi(10^4) = 1229$; $\pi(10^5) = 9592$
 $\pi(10^6) = 78.498$; $\pi(10^7) = 664.579$; $\pi(10^8) = 5.761.455$; $\pi(10^9) = 50.847.534$
 $\pi(10^{10}) = 455.052,511$; $\pi(10^{11}) = 4.118.054.813$; $\pi(10^{12}) = 37.607.912.018$
Observación: Una buena aproximación es $x/\ln(x)$.

Divisores

Cantidad de divisores (σ_0) para *algunos* $n/\neg\exists n' < n, \sigma_0(n') \geq \sigma_0(n)$
Referencias: $\sigma_0(10^9) = 1344$ y $\sigma_0(10^{18}) = 103680$
 $\sigma_0(60) = 12$; $\sigma_0(120) = 16$; $\sigma_0(180) = 18$; $\sigma_0(240) = 20$; $\sigma_0(360) = 24$
 $\sigma_0(720) = 30$; $\sigma_0(840) = 32$; $\sigma_0(1260) = 36$; $\sigma_0(1680) = 40$; $\sigma_0(10080) = 72$
 $\sigma_0(15120) = 80$; $\sigma_0(50400) = 108$; $\sigma_0(83160) = 128$; $\sigma_0(110880) = 144$
 $\sigma_0(498960) = 200$; $\sigma_0(554400) = 216$; $\sigma_0(1081080) = 256$; $\sigma_0(1441440) = 288$
 $\sigma_0(4324320) = 384$; $\sigma_0(8648640) = 448$
Observación: Una buena aproximación es $x^{1/3}$.

Suma de divisores (σ_1) para *algunos* $n/\neg\exists n' < n, \sigma_1(n') \geq \sigma_1(n)$
 $\sigma_1(96) = 252$; $\sigma_1(108) = 280$; $\sigma_1(120) = 360$; $\sigma_1(144) = 403$; $\sigma_1(168) = 480$
 $\sigma_1(960) = 3048$; $\sigma_1(1008) = 3224$; $\sigma_1(1080) = 3600$; $\sigma_1(1200) = 3844$
 $\sigma_1(4620) = 16128$; $\sigma_1(4680) = 16380$; $\sigma_1(5040) = 19344$; $\sigma_1(5760) = 19890$
 $\sigma_1(8820) = 31122$; $\sigma_1(9240) = 34560$; $\sigma_1(10080) = 39312$; $\sigma_1(10920) = 40320$
 $\sigma_1(32760) = 131040$; $\sigma_1(35280) = 137826$; $\sigma_1(36960) = 145152$; $\sigma_1(37800) = 148800$
 $\sigma_1(60480) = 243840$; $\sigma_1(64680) = 246240$; $\sigma_1(65520) = 270816$; $\sigma_1(70560) = 280098$
 $\sigma_1(95760) = 386880$; $\sigma_1(98280) = 403200$; $\sigma_1(100800) = 409448$
 $\sigma_1(491400) = 2083200$; $\sigma_1(498960) = 2160576$; $\sigma_1(514080) = 2177280$
 $\sigma_1(982800) = 4305280$; $\sigma_1(997920) = 4390848$; $\sigma_1(1048320) = 4464096$
 $\sigma_1(4979520) = 22189440$; $\sigma_1(4989600) = 22686048$; $\sigma_1(5045040) = 23154768$
 $\sigma_1(9896040) = 44323200$; $\sigma_1(9959040) = 44553600$; $\sigma_1(9979200) = 45732192$

8. Grafos

8.1. Teoremas y fórmulas

8.1.1. Teorema de Pick

$A = I + \frac{B}{2} - 1$
Donde A es el área, I es la cantidad de puntos interiores, y B la cantidad de puntos en el borde.

8.1.2. Formula de Euler

$v - e + f = k + 1$

Donde v es la cantidad de vértices, e la cantidad de arcos, f la cantidad de caras y k la cantidad de componentes conexas.

8.2. Dijkstra

```

1 vector<pii> adj[N]; // IMPORTANTE: ver tipo arco
2 //To add an edge (u,v) with cost p use G[u].pb(v,p)
3 ll dist[N];
4 int dad[N];
5 bool seen[N];
6
7 ll dijkstra(int s=0, int t=-1) { //O(|E| log |V|)
8     fill(dist, dist+N, INF);
9     fill(dad, dad+N, -1);
10    fill(seen, seen+N, false);
11
12    priority_queue<pii, vector<pii>, greater<pii>> pq;
13    pq.emplace(0, s); dist[s] = 0;
14
15    while (!pq.empty()){
16        int u = pq.top().snd; pq.pop();
17
18        if (seen[u]) continue;
19        seen[u] = true;
20
21        if (u == t) break;
22
23        for (auto e : adj[u]) {
24            int v, p; tie(v, p) = e;
25            if (dist[u] + p < dist[v]) {
26                dist[v] = dist[u] + p;
27                dad[v] = u;
28                pq.emplace(dist[v], v);
29            }
30        }
31    }
32
33    return t != -1 ? dist[t] : 0;
34 }
35 // path generator
36 if (dist[t] < INF)
37     for (int u = t; u != -1; u = dad[u])
38         cout << u << "▬\n"[u == s];

```

8.3. Bellman-Ford

```

1 vector<ii> G[MAX_N]; //ady. list with pairs (weight, dst)
2 int dist[MAX_N];
3 void bford(int src){ //O(VE)
4     dist[src]=0;
5     for(i, N-1) for(j, N) if(dist[j]!=INF) for(auto u: G[j])
6         dist[u.second]=min(dist[u.second], dist[j]+u.first);
7 }
8
9 bool hasNegCycle(){
10    for(j, N) if(dist[j]!=INF) for(auto u: G[j])
11        if(dist[u.second]>dist[j]+u.first) return true;
12    //inside if: all points reachable from u.snd will have -INF distance(
13        do bfs)
14    return false;
15 }

```

8.4. Floyd-Warshall

```

1 //G[i][j] contains weight of edge (i, j) or INF
2 //G[i][i]=0
3 int G[MAX_N][MAX_N];
4 void floyd(){ //O(N^3)
5     for(k, N) for(i, N) if(G[i][k]!=INF) for(j, N) if(G[k][j]!=INF)
6         G[i][j]=min(G[i][j], G[i][k]+G[k][j]);
7 }
8 bool inNegCycle(int v){
9     return G[v][v]<0; }
10 //checks if there's a neg. cycle in path from a to b
11 bool hasNegCycle(int a, int b){
12     for(i, N) if(G[a][i]!=INF && G[i][i]<0 && G[i][b]!=INF)
13         return true;
14     return false;
15 }

```

8.5. Kruskal

```

1 struct Edge {
2     int u, v, c;
3     Edge(int _u, int _v, int _c) : u(_u), v(_v), c(_c) {}
4     bool operator < (const Edge &o) const { return c < o.c; }
5 };
6

```



```

7 struct Kruskal {
8     vector<Edge> edges;
9     int n;
10
11     Kruskal(int _n) : n(_n) {}
12     void addEdge(int u, int v, int c) { edges.pb(u, v, c); }
13
14     ll build() {
15         sort(all(edges));
16
17         UF uf(n);
18         ll cost = 0;
19         for (Edge &edge : edges) {
20             if (uf.join(edge.u, edge.v)) {
21                 cost += edge.c;
22             }
23         }
24         return cost;
25     }
26 };

```

8.6. Prim

```

1 bool taken[MAXN];
2 priority_queue<ii, vector<ii>, greater<ii> > pq; //min heap
3 void process(int v){
4     taken[v]=true;
5     forall(e, G[v])
6         if(!taken[e->second]) pq.push(*e);
7 }
8
9 ll prim(){
10     zero(taken);
11     process(0);
12     ll cost=0;
13     while(sz(pq)){
14         ii e=pq.top(); pq.pop();
15         if(!taken[e.second]) cost+=e.first, process(e.second);
16     }
17     return cost;
18 }

```

8.7. 2-SAT + Tarjan SCC

```

1 //We have a vertex representing a var and other for his negation.
2 //Every edge stored in G represents an implication. To add an equation
3 //of the form a||b, use addor(a, b)
4 //N=max cant var, n=cant var
5 struct SAT {
6     const static int N = 1e5;
7
8     vector<int> adj[N*2];
9     //idx[i]=index assigned in the dfs
10    //lw[i]=lowest index(closer from the root) reachable from i
11    int lw[N*2], idx[N*2], qidx;
12    stack<int> q;
13    int qcmp, cmp[N*2];
14    //value[cmp[i]]=valor de la variable i
15    bool value[N*2+1];
16    int n;
17
18    //remember to CALL INIT!!!
19    void init(int _n) {
20        n = _n;
21        forn(u, 2*n) adj[u].clear();
22    }
23
24    int neg(int x) { return x >= n ? x-n : x+n; }
25    void addor(int a, int b) { adj[neg(a)].pb(b), adj[neg(b)].pb(a); }
26
27    void tjn(int v){
28        lw[v]=idx[v]=++qidx;
29        q.push(v), cmp[v]=-2;
30        for (auto u : adj[v]){
31            if (!idx[u] || cmp[u]==-2){
32                if (!idx[u]) tjn(u);
33                lw[v]=min(lw[v], lw[u]);
34            }
35        }
36        if (lw[v]==idx[v]){
37            int x;
38            do { x=q.top(); q.pop(); cmp[x]=qcmp; } while (x!=v);
39            value[qcmp]= (cmp[neg(v)]<0);
40            qcmp++;
41        }
42    }

```



```

43     bool satisf(){ //O(n)
44         memset(idx, 0, sizeof(idx)), qidx=0;
45         memset(cmp, -1, sizeof(cmp)), qcmp=0;
46         forn(i, n){
47             if (!idx[i]) tjn(i);
48             if (!idx[neg(i)]) tjn(neg(i));
49         }
50         forn(i, n) if (cmp[i]==cmp[neg(i)]) return false;
51         return true;
52     }
53 };

```

8.8. Kosaraju

```

1 struct Kosaraju {
2     static const int default_sz = 1e5+10;
3     int n;
4     vector<vi> G, revG, C, ady; // ady is the condensed graph
5     vi used, where;
6     Kosaraju(int sz = default_sz){
7         n = sz;
8         G.assign(sz, vi());
9         revG.assign(sz, vi());
10        used.assign(sz, 0);
11        where.assign(sz, -1);
12    }
13    void addEdge(int a, int b){ G[a].pb(b); revG[b].pb(a); }
14    void dfsNormal(vi &F, int u){
15        used[u] = true;
16        for (int v : G[u]) if(!used[v])
17            dfsNormal(F, v);
18        F.pb(u);
19    }
20    void dfsRev(vi &F, int u){
21        used[u] = true;
22        for (int v : revG[u]) if(!used[v])
23            dfsRev(F, v);
24        F.pb(u);
25    }
26    void build(){
27        vi T;
28        fill(all(used), 0);
29        forn(i, n) if(!used[i]) dfsNormal(T, i);

```

```

30        reverse(all(T));
31        fill(all(used), 0);
32        for (int u : T)
33            if(!used[u]){
34                vi F;
35                dfsRev(F, u);
36                for (int v : F) where[v] = si(C);
37                C.pb(F);
38            }
39        ady.resize(si(C)); // Create edges between condensed nodes
40        forn(u, n) for(int v : G[u]){
41            if(where[u] != where[v]){
42                ady[where[u]].pb(where[v]);
43            }
44        }
45        forn(u, si(C)){
46            sort(all(ady[u]));
47            ady[u].erase(unique(all(ady[u])), ady[u].end());
48        }
49    }
50 };

```

8.9. Articulation Points

```

1 int N;
2 vector<int> G[1000000];
3 //V[i]=node number(if visited), L[i]= lowest V[i] reachable from i
4 int qV, V[1000000], L[1000000], P[1000000];
5 void dfs(int v, int f){
6     L[v]=V[v]=++qV;
7     for(auto u: G[v])
8         if(!V[u]){
9             dfs(u, v);
10            L[v] = min(L[v], L[u]);
11            P[v] += L[u]>=V[v];
12        }
13     else if(u!=f)
14         L[v]=min(L[v], V[u]);
15 }
16 int cantart(){ //O(n)
17     qV=0;
18     zero(V), zero(P);
19     dfs(1, 0); P[1]--;

```

```

20 int q=0;
21 forn(i, N) if(P[i]) q++;
22 return q;
23 }

```

8.10. Comp. Biconexas y Puentes

```

1 struct bridge {
2     struct edge {
3         int u,v,comp;
4         bool bridge;
5     };
6
7     int n,t,nbc;
8     vi d,b,comp;
9     stack<int> st;
10    vector<vi> adj;
11    vector<edge> e;
12
13    bridge(int n=0): n(n) {
14        adj = vector<vi>(n);
15        e.clear();
16        initDfs();
17    }
18
19    void initDfs() {
20        d = vi(n), b = vi(n), comp = vi(n);
21        forn(i,n) d[i] = -1;
22        nbc = t = 0;
23    }
24
25    void addEdge(int u, int v) {
26        adj[u].pb(si(e)); adj[v].pb(si(e));
27        e.pb((edge){u,v,-1,false});
28    }
29
30    //d[i]=id de la dfs
31    //b[i]=lowest id reachable from i
32    void dfs(int u=0, int pe=-1) {
33        b[u] = d[u] = t++;
34        comp[u] = pe != -1;
35
36        for(int ne : adj[u]) {

```

```

37            if(ne == pe) continue;
38            int v = e[ne].u ^ e[ne].v ^ u;
39            if(d[v] == -1) {
40                st.push(ne);
41                dfs(v,ne);
42                if(b[v] > d[u]) e[ne].bridge = true; // bridge
43                if(b[v] >= d[u]) { // art
44                    int last;
45                    do {
46                        last = st.top(); st.pop();
47                        e[last].comp = nbc;
48                    } while(last != ne);
49                    nbc++, comp[u]++;
50                }
51                b[u] = min(b[u], b[v]);
52            }
53            else if(d[v] < d[u]) { // back edge
54                st.push(ne);
55                b[u] = min(b[u], d[v]);
56            }
57        }
58    }
59 };

```

8.11. LCA + Climb

```

1 #define lg(x) (31-__builtin_clz(x))
2 struct LCA {
3     static const int L = 20;
4     int n, a[N][L], lvl[N]; // a[i][k] is the 2^k ancestor of i
5
6     void dfs(int u=0, int p=-1, int d=0){
7         a[u][0] = p, lvl[u] = d;
8         for(int v : tree[u]) if(v != p) dfs(v,u,d+1);
9     }
10
11     void init(int m){
12         n = m; dfs(); forn(k, L-1) forn(i,n) if(a[i][k] != -1) a[i][k+1]
13             = a[a[i][k]][k];
14     }
15
16     int climb(int x, int d){
17         if(d) for(int i = lg(lvl[x]); d && i >= 0; i--)

```

```

17         if(1 << i <= d) x = a[x][i], d -= 1 << i;
18         return x;
19     }
20
21     int lca(int x, int y){ // 0(lgn)
22         if(lvl[x] < lvl[y]) swap(x,y);
23         x = climb(x, lvl[x] - lvl[y]);
24         if(x != y){
25             for(int i = lg(lvl[x]); i >= 0; i--)
26                 if(a[x][i] != a[y][i]) x = a[x][i], y = a[y][i];
27             x = a[x][0];
28         }
29         return x;
30     }
31
32     int dist(int x, int y){ return lvl[x] + lvl[y] - 2*lvl[lca(x,y)]; }
33 } lca;

```

8.12. Heavy Light Decomposition

```

1 // Usa RMQ Dynamic
2 // ATENCION: valores en nodos. Ver comments para valores en arcos.
3 template <int V, class T>
4 class HeavyLight {
5     int parent[V], heavy[V], depth[V];
6     int root[V], treePos[V];
7     RMQ<V, T, T> tree;
8
9     template <class G>
10     int dfs(const G& graph, int v) {
11         int size = 1, maxSubtree = 0;
12         for (int u : graph[v]) if (u != parent[v]) {
13             parent[u] = v;
14             depth[u] = depth[v] + 1;
15             int subtree = dfs(graph, u);
16             if (subtree > maxSubtree) heavy[v] = u, maxSubtree =
                subtree;
17             size += subtree;
18         }
19         return size;
20     }
21
22     template <class BinaryOperation>

```

```

23     void processPath(int u, int v, BinaryOperation op) {
24         for (; root[u] != root[v]; v = parent[root[v]]) {
25             if (depth[root[u]] > depth[root[v]]) swap(u, v);
26             op(treePos[root[v]], treePos[v] + 1);
27         }
28         if (depth[u] > depth[v]) swap(u, v);
29         // ATENCION: para valores almacenados en arcos: cambiar por
                op(treePos[u]+1, treePos[v]+1)
30         op(treePos[u], treePos[v] + 1);
31     }
32
33     public:
34     // ATENCION: grafo como vector<vector<int>>
35     template <class G>
36     void init(const G& graph) {
37         int n = si(graph);
38         fill_n(heavy, n, -1);
39         parent[0] = -1;
40         depth[0] = 0;
41         dfs(graph, 0);
42         for (int i = 0, currentPos = 0; i < n; ++i)
43             if (parent[i] == -1 || heavy[parent[i]] != i)
44                 for (int j = i; j != -1; j = heavy[j]) {
45                     root[j] = i;
46                     treePos[j] = currentPos++;
47                 }
48         tree.init(n);
49     }
50
51     void set(int v, const T& value) {
52         tree.modify(treePos[v], treePos[v]+1, value);
53     }
54
55     void modifyPath(int u, int v, const T& value) {
56         processPath(u, v, [this, &value](int l, int r) { tree.modify(
                value, l, r); });
57     }
58
59     T queryPath(int u, int v) {
60         T res = T();
61         processPath(u, v, [this, &res](int l, int r) { res += tree.get(l
                , r); });
62         return res;

```

```

63     }
64 };

```

8.13. Centroid Decomposition

```

1 struct Centroid {
2     int n, sz[N], parent[N]; bool used[N];
3
4     int size(int u, int p=-1){
5         sz[u] = 1;
6         for(int v : tree[u])
7             if(v != p && !used[v]) sz[u] += size(v,u);
8         return sz[u];
9     }
10
11     void build(int u=0, int p=-1, int s=-1){
12         if(s == -1) s = size(u);
13         for(int v : tree[u]) if(!used[v] && sz[v] > s/2)
14             { sz[u] = 0; build(v,p,s); return; }
15         used[u] = true, parent[u] = p;
16         for(int v : tree[u]) if(!used[v]) build(v,u,-1);
17     }

```

8.14. Euler Cycle

```

1 int n,m,ars[MAXE], eq;
2 vector<int> G[MAXN]; //fill G,n,m,ars,eq
3 list<int> path;
4 int used[MAXN];
5 bool usede[MAXE];
6 queue<list<int>::iterator> q;
7 int get(int v){
8     while(used[v]<sz[G[v]] && usede[ G[v][used[v]] ]) used[v]++;
9     return used[v];
10 }
11 void explore(int v, int r, list<int>::iterator it){
12     int ar=G[v][get(v)]; int u=v^ars[ar];
13     usede[ar]=true;
14     list<int>::iterator it2=path.insert(it, u);
15     if(u!=r) explore(u, r, it2);
16     if(get(v)<sz[G[v]]) q.push(it);
17 }
18 void euler(){
19     zero(used), zero(usede);

```

```

20     path.clear();
21     q=queue<list<int>::iterator>();
22     path.push_back(0); q.push(path.begin());
23     while(sz(q)){
24         list<int>::iterator it=q.front(); q.pop();
25         if(used[*it]<sz[G[*it]]) explore(*it, *it, it);
26     }
27     reverse(path.begin(), path.end());
28 }
29 void addEdge(int u, int v){
30     G[u].pb(eq), G[v].pb(eq);
31     ars[eq++]=u^v;
32 }

```

8.15. Diametro árbol

```

1 int n;
2 vi adj[N];
3
4 pii farthest(int u, int p = -1) {
5     pii ans = {-1, u};
6
7     for (int v : adj[u])
8         if (v != p)
9             ans = max(ans, farthest(v, u));
10
11     ans.fst++;
12     return ans;
13 }
14
15 int diam(int r) {
16     return farthest(farthest(r).snd).fst;
17 }
18
19 bool path(int s, int e, vi &p, int pre = -1) {
20     p.pb(s);
21     if (s == e) return true;
22
23     for (int v : adj[s])
24         if (v != pre && path(v, e, p, s))
25             return true;
26
27     p.pop_back();

```

```

28     return false;
29 }
30
31 int center(int r) {
32     int s = farthest(r).snd, e = farthest(s).snd;
33     vi p; path(s, e, p);
34     return p[si(p)/2];
35 }

```

8.16. Chu-liu

```

1 void visit(graph &h, int v, int s, int r,
2     vector<int> &no, vector< vector<int> > &comp,
3     vector<int> &prev, vector< vector<int> > &next, vector<weight> &mcost,
4     vector<int> &mark, weight &cost, bool &found) {
5     if (mark[v]) {
6         vector<int> temp = no;
7         found = true;
8         do {
9             cost += mcost[v];
10            v = prev[v];
11            if (v != s) {
12                while (comp[v].size() > 0) {
13                    no[comp[v].back()] = s;
14                    comp[s].push_back(comp[v].back());
15                    comp[v].pop_back();
16                }
17            }
18        } while (v != s);
19        forall(j, comp[s]) if (*j != r) forall(e, h[*j])
20            if (no[e->src] != s) e->w -= mcost[ temp[*j] ];
21    }
22    mark[v] = true;
23    forall(i, next[v]) if (no[*i] != no[v] && prev[no[*i]] == v)
24        if (!mark[no[*i]] || *i == s)
25            visit(h, *i, s, r, no, comp, prev, next, mcost, mark, cost, found);
26 }
27 weight minimumSpanningArborescence(const graph &g, int r) {
28     const int n=sz(g);
29     graph h(n);
30     forn(u,n) forall(e,g[u]) h[e->dst].pb(*e);
31     vector<int> no(n);

```

```

32     vector<vector<int> > comp(n);
33     forn(u, n) comp[u].pb(no[u] = u);
34     for (weight cost = 0; ; ) {
35         vector<int> prev(n, -1);
36         vector<weight> mcost(n, INF);
37         forn(j,n) if (j != r) forall(e,h[j])
38             if (no[e->src] != no[j])
39                 if (e->w < mcost[ no[j] ])
40                     mcost[ no[j] ] = e->w, prev[ no[j] ] = no[e->src];
41         vector< vector<int> > next(n);
42         forn(u,n) if (prev[u] >= 0)
43             next[ prev[u] ].push_back(u);
44         bool stop = true;
45         vector<int> mark(n);
46         forn(u,n) if (u != r && !mark[u] && !comp[u].empty()) {
47             bool found = false;
48             visit(h, u, u, r, no, comp, prev, next, mcost, mark, cost, found);
49             if (found) stop = false;
50         }
51         if (stop) {
52             forn(u,n) if (prev[u] >= 0) cost += mcost[u];
53             return cost;
54         }
55     }
56 }

```

8.17. Hungarian

```

1 //Dado un grafo bipartito completo con costos no negativos, encuentra el
2   matching perfecto de minimo costo.
3 tipo cost[N][N], lx[N], ly[N], slack[N]; //llenar: cost=matriz de
4   adyacencia
5 int n, max_match, xy[N], yx[N], slackx[N], prev2[N]; //n=cantidad de nodos
6 bool S[N], T[N]; //sets S and T in algorithm
7 void add_to_tree(int x, int prevx) {
8     S[x] = true, prev2[x] = prevx;
9     forn(y, n) if (lx[x] + ly[y] - cost[x][y] < slack[y] - EPS)
10         slack[y] = lx[x] + ly[y] - cost[x][y], slackx[y] = x;
11 }
12 void update_labels(){
13     tipo delta = INF;
14     forn (y, n) if (!T[y]) delta = min(delta, slack[y]);
15     forn (x, n) if (S[x]) lx[x] -= delta;

```

```

14  forn (y, n) if (T[y]) ly[y] += delta; else slack[y] -= delta;
15  }
16  void init_labels(){
17      zero(lx), zero(ly);
18      forn (x,n) forn(y,n) lx[x] = max(lx[x], cost[x][y]);
19  }
20  void augment() {
21      if (max_match == n) return;
22      int x, y, root, q[N], wr = 0, rd = 0;
23      memset(S, false, sizeof(S)), memset(T, false, sizeof(T));
24      memset(prev2, -1, sizeof(prev2));
25      forn (x, n) if (xy[x] == -1){
26          q[wr++] = root = x, prev2[x] = -2;
27          S[x] = true; break; }
28      forn (y, n) slack[y] = lx[root] + ly[y] - cost[root][y], slackx[y] =
          root;
29      while (true){
30          while (rd < wr){
31              x = q[rd++];
32              for (y = 0; y < n; y++) if (cost[x][y] == lx[x] + ly[y] && !T[y]){
33                  if (yx[y] == -1) break; T[y] = true;
34                  q[wr++] = yx[y], add_to_tree(yx[y], x); }
35              if (y < n) break; }
36          if (y < n) break;
37          update_labels(), wr = rd = 0;
38          for (y = 0; y < n; y++) if (!T[y] && slack[y] == 0){
39              if (yx[y] == -1){x = slackx[y]; break;}
40              else{
41                  T[y] = true;
42                  if (!S[yx[y]]) q[wr++] = yx[y], add_to_tree(yx[y], slackx[y]);
43              }
44              if (y < n) break; }
45          if (y < n){
46              max_match++;
47              for (int cx = x, cy = y, ty; cx != -2; cx = prev2[cx], cy = ty)
48                  ty = xy[cx], yx[cy] = cx, xy[cx] = cy;
49              augment(); }
50      }
51  tipo hungarian(){
52      tipo ret = 0; max_match = 0, memset(xy, -1, sizeof(xy));
53      memset(yx, -1, sizeof(yx)), init_labels(), augment(); //steps 1-3
54      forn (x,n) ret += cost[x][xy[x]]; return ret;
55  }

```

8.18. Dynamic Connectivity

Definición: permite realizar queries sobre un grafo dinámico al que se le pueden agregar y quitar aristas.

Explicación: procesa las queries (y los updates) offline, con una estrategia muy similar a la de la búsqueda binaria en paralelo: pensar que los arcos están presentes en cierto intervalo de tiempo, y que solo incluimos los arcos que contienen totalmente al intervalo que estamos considerando (a medida que se mueven los extremos). Al igual que en la búsqueda binaria en paralelo, se puede ver que se forma un árbol binario en el que se realiza una cantidad de operaciones lineal en cada nivel.

```

1  struct UF {
2      int n, comp;
3      vi par, size, c;
4      UF(int n = 0): n(n), comp(n), par(n), size(n, 1) { iota(all(par), 0)
          ; }
5      int find(int u) { return u == par[u] ? u : find(par[u]); }
6      bool connected(int u, int v) { return find(u) == find(v); }
7      bool merge(int u, int v) {
8          if (connected(u, v)) return false;
9          u = find(u), v = find(v);
10
11          if (size[u] < size[v]) swap(u, v);
12          size[u] += size[v], par[v] = u, comp--, c.pb(v);
13          return true;
14      }
15      int snap() { return si(c); }
16      void rollback(int snap){
17          while (si(c) > snap) {
18              int v = c.back(); c.pop_back();
19              size[par[v]] -= size[v], par[v] = v, comp++;
20          }
21      }
22  };
23  enum { ADD, DEL, QUERY };
24  struct Query { int type, u, v; };
25  struct DynCon {
26      vector<Query> q;
27      UF uf;
28      vi match; // match[i] = remove j asociado al add i (y viceversa)
29      map<pii, int> last; // last[{u, v}] = i tal que add i agrega {u, v}
30      vi res;
31      DynCon(int n=0): uf(n) {}
32      void add(int u, int v) {

```

```

33     if (u > v) swap(u, v);
34     q.pb((Query){ADD, u, v}), match.pb(-1), last[{u, v}] = si(q) -
        1;
35 }
36 void remove(int u, int v) {
37     if (u > v) swap(u, v);
38     q.pb((Query){DEL, u, v});
39     int prev = last[{u, v}]; match[prev] = si(q) - 1; match.pb(prev);
        ;
40 }
41 void query() {
42     q.pb((Query){QUERY, -1, -1}), match.pb(-1);
43 }
44 void process() { // answers all queries in order
45     if (q.empty()) return;
46     forn(i, si(q)) if (q[i].type == ADD && match[i] == -1) match[i]
        = si(q);
47     go(0, si(q));
48 }
49 void go(int l, int r) { // divide intervalo al medio y procesa por
        partes, O(k log k)
50     if (l+1 == r) {
51         if (q[l].type == QUERY) // answer query using UF
52             res.pb(uf.comp); // aqui query=cantidad de componentes
                conexas
53         return;
54     }
55     int m = (l+r) / 2;
56
57     int s = uf.snap();
58     dforsn(i, m, r) if (match[i] != -1 && match[i] < l) uf.merge(q[i]
        .u, q[i].v);
59     go(l, m); uf.rollback(s);
60
61     s = uf.snap();
62     dforsn(i, l, m) if (match[i] != -1 && match[i] >= r) uf.merge(q[
        i].u, q[i].v);
63     go(m, r); uf.rollback(s);
64 }
65 };
66
67 // Primero agregar queries, adds y removes, luego llamar a process

```

9. Flujo

9.1. Trucazos generales

- **Corte mínimo:** aquellos nodos alcanzables desde S forman un conjunto, los demás forman el otro conjunto. En Dinic's: vertices con $dist[v] \geq 0$ (del lado de S) vs. $dist[v] == -1$ (del lado del T).
- **Para grafos bipartitos:** sean V_1 y V_2 los conjuntos más próximos a S y a T respectivamente.
 - **Matching:** para todo $v_1 \in V_1$ tomar las aristas a vértices en V_2 con flujo positivo ($edge.f > 0$).
 - **Min. Vertex Cover:** unión de vértices $v_1 \in V_1$ tales que son inalcanzables ($dist[v_1] == -1$), y vértices $v_2 \in V_2$ tales que son alcanzables ($dist[v_2] > 0$).
 - **Max. Independent Set:** tomar vértices no tomados por el Min. Vertex Cover.
 - **Max. Clique:** construir la red G' (red complemento) y encontrar Max. Independent Set.
 - **Min. Edge Cover:** tomar las aristas del Matching y para todo vértice no cubierto hasta el momento, tomar cualquier arista incidente.

9.2. Ford Fulkerson

Complejidad: $O(fE)$.

Algoritmo: cambiar BFS por DFS en Edmonds Karp.

9.3. Edmonds Karp

Complejidad: $O(VE^2)$.

```

1  int n;
2  vvi capacity; // cuidado int!
3  vvi adj;
4
5  int bfs(int s, int t, vector<int>& parent) {
6      fill(parent.begin(), parent.end(), -1);
7      parent[s] = -2;
8      queue<pii> q;
9      q.push({s, INF});
10
11     while (!q.empty()) {
12         int cur = q.front().first;
13         int flow = q.front().second;

```



```

14     q.pop();
15
16     for (int next : adj[cur]) {
17         if (parent[next] == -1 && capacity[cur][next]) {
18             parent[next] = cur;
19             int new_flow = min(flow, capacity[cur][next]);
20             if (next == t)
21                 return new_flow;
22             q.push({next, new_flow});
23         }
24     }
25 }
26
27 return 0;
28 }
29
30 int maxflow(int s, int t) {
31     int flow = 0;
32     vi parent(n);
33     int new_flow;
34
35     while (new_flow = bfs(s, t, parent)) {
36         flow += new_flow;
37         int cur = t;
38         while (cur != s) {
39             int prev = parent[cur];
40             capacity[prev][cur] -= new_flow;
41             capacity[cur][prev] += new_flow;
42             cur = prev;
43         }
44     }
45
46     return flow;
47 }

```

9.4. Dinic

Complejidad: $O(V^2E)$ en general. $O(\sqrt{V}E)$ en matching bipartito. $O(\min(E^{2/3}, \sqrt{V}E))$ con capacidades unitarias.

```

1 template<int MAXN>
2 struct dinic {
3

```

```

4     struct edge {
5         int u,v; ll c,f;
6         ll r() { return c-f; }
7     };
8
9     static const ll INF = 1e18;
10
11     int N,S,T;
12     vector<edge> e;
13     //edge red[MAXN] [MAXN];
14     vi adjG[MAXN];
15
16     void reset() {
17         forn(u,N) for (auto ind : adjG[u]) {
18             auto &ei = e[ind];
19             ei.f = 0;
20         }
21     }
22
23     void initGraph(int n, int s, int t) {
24         N = n; S = s; T = t;
25         e.clear();
26         forn(u,N) adjG[u].clear();
27     }
28
29     void addEdge(int u, int v, ll c) {
30         adjG[u].pb(si(e)); e.pb((edge){u,v,c,0});
31         adjG[v].pb(si(e)); e.pb((edge){v,u,0,0});
32     }
33
34     int dist[MAXN];
35     bool dinic_bfs() {
36         forn(u,N) dist[u] = -1;
37         queue<int> q; q.push(S); dist[S] = 0;
38         while (!q.empty()) {
39             int u = q.front(); q.pop();
40             for (auto ind : adjG[u]) {
41                 auto &ei = e[ind];
42                 int v = ei.v;
43                 if (dist[v] != -1 || ei.r() == 0) continue;
44                 dist[v] = dist[u] + 1;
45                 q.push(v);
46             }

```

```

47     }
48     return dist[T] != -1;
49 }
50
51 ll dinic_dfs(int u, ll cap) {
52     if (u == T) return cap;
53
54     ll res = 0;
55     for (auto ind : adjG[u]) {
56         auto &ei = e[ind], &ej = e[ind^1];
57         int v = ei.v;
58         if (ei.r() && dist[v] == dist[u] + 1) {
59             ll send = dinic_dfs(v, min(cap, ei.r()));
60             ei.f += send; ej.f -= send;
61             res += send; cap -= send;
62             if (cap == 0) break;
63         }
64     }
65     if (res == 0) dist[u] = -1;
66     return res;
67 }
68
69 ll flow() {
70     ll res = 0;
71     while (dinic_bfs()) res += dinic_dfs(S, INF);
72     return res;
73 }
74
75 vi cut() {
76     dinic_bfs();
77     vi ans;
78     for (auto u : adjG[S]) if (dist[e[u].v] == -1) ans.pb(e[u].v);
79     for (auto u : adjG[T]) if (dist[e[u].v] != -1) ans.pb(e[u].v);
80     return ans;
81 }
82
83 vi indep() {
84     dinic_bfs();
85     vi ans;
86     for (auto u : adjG[S]) if (dist[e[u].v] != -1) ans.pb(e[u].v);
87     for (auto u : adjG[T]) if (dist[e[u].v] == -1) ans.pb(e[u].v);
88     return ans;
89 }

```

```

90 };

```

9.5. Konig

```

1 // asume que el dinic YA ESTA tirado
2 // asume que nodes-1 y nodes-2 son la fuente y destino
3 int match[maxnodes]; // match[v]=u si u-v esta en el matching, -1 si v
   no esta matcheado
4 int s[maxnodes]; // numero de la bfs del koning
5 queue<int> kq;
6 // s[e]%2==1 o si e esta en V1 y s[e]==-1-> lo agarras
7 void koning() { // O(n)
8     for (v, nodes-2) s[v] = match[v] = -1;
9     for (v, nodes-2) for (it, g[v]) if (it->to < nodes-2 && it->f > 0)
10         { match[v] = it->to; match[it->to] = v; }
11     for (v, nodes-2) if (match[v] == -1) { s[v] = 0; kq.push(v); }
12     while (!kq.empty()) {
13         int e = kq.front(); kq.pop();
14         if (s[e] % 2 == 1) {
15             s[match[e]] = s[e] + 1;
16             kq.push(match[e]);
17         } else {
18
19             for (it, g[e]) if (it->to < nodes-2 && s[it->to] == -1) {
20                 s[it->to] = s[e] + 1;
21                 kq.push(it->to);
22             }
23         }
24     }
25 }

```

9.6. Min-cost Max-flow

Algoritmo: tira camino mínimo hasta encontrar el flujo buscado. Usa SPFA (Bellman-Ford más inteligente, con mejor tiempo promedio) porque resulta en la mejor complejidad.

Complejidad: $O(V^2E^2)$.

```

1 struct Edge
2 {
3     int from, to, capacity, cost;
4 };
5

```

```

6 vector<vector<int>> adj, cost, capacity;
7
8 const int INF = 1e9;
9
10 void shortest_paths(int n, int v0, vector<int>& d, vector<int>& p) {
11     d.assign(n, INF);
12     d[v0] = 0;
13     vector<bool> inq(n, false);
14     queue<int> q;
15     q.push(v0);
16     p.assign(n, -1);
17
18     while (!q.empty()) {
19         int u = q.front();
20         q.pop();
21         inq[u] = false;
22         for (int v : adj[u]) {
23             if (capacity[u][v] > 0 && d[v] > d[u] + cost[u][v]) {
24                 d[v] = d[u] + cost[u][v];
25                 p[v] = u;
26                 if (!inq[v]) {
27                     inq[v] = true;
28                     q.push(v);
29                 }
30             }
31         }
32     }
33 }
34
35 int min_cost_flow(int N, vector<Edge> edges, int K, int s, int t) {
36     adj.assign(N, vector<int>());
37     cost.assign(N, vector<int>(N, 0));
38     capacity.assign(N, vector<int>(N, 0));
39     for (Edge e : edges) {
40         adj[e.from].push_back(e.to);
41         adj[e.to].push_back(e.from);
42         cost[e.from][e.to] = e.cost;
43         cost[e.to][e.from] = -e.cost;
44         capacity[e.from][e.to] = e.capacity;
45     }
46
47     int flow = 0;
48     int cost = 0;

```

```

49     vector<int> d, p;
50     while (flow < K) {
51         shortest_paths(N, s, d, p);
52         if (d[t] == INF)
53             break;
54
55         // find max flow on that path
56         int f = K - flow;
57         int cur = t;
58         while (cur != s) {
59             f = min(f, capacity[p[cur]][cur]);
60             cur = p[cur];
61         }
62
63         // apply flow
64         flow += f;
65         cost += f * d[t];
66         cur = t;
67         while (cur != s) {
68             capacity[p[cur]][cur] -= f;
69             capacity[cur][p[cur]] += f;
70             cur = p[cur];
71         }
72     }
73
74     if (flow < K)
75         return -1;
76     else
77         return cost;
78 }

```

9.7. Flujo con demandas

Problema: se pide que $d(e) \leq f(e) \leq c(e)$.

Flujo arbitrario: transformar red de la siguiente forma. Agregar nueva fuente s' y nuevo sumidero t' , arcos nuevos de s' a todos los demás nodos, arcos nuevos desde todos los nodos a t' , y un arco de t a s . Definimos la nueva función de capacidad c' como:

- $c'((s', v)) = \sum_{u \in V} d((u, v))$ para cada arco (s', v) .
- $c'((v, t')) = \sum_{w \in V} d((v, w))$ para cada arco (v, t') .
- $c'((u, v)) = c((u, v)) - d((u, v))$ para cada arco (u, v) en la red original.

- $c'((t, s)) = \infty$

Flujo mínimo: hacer búsqueda binaria sobre la capacidad de la arco (t, s) , viendo que se satisfaga la demanda.

10. Template

```

1 #include <bits/stdc++.h>
2 using namespace std;
3
4 #ifdef LOCAL
5     #define D(a) cerr << #a << " = " << a << endl
6 #else
7     #define D(a)
8     #define cerr false && cerr
9 #endif
10 #define fastio ios_base::sync_with_stdio(0); cin.tie(0)
11 #define dforsn(i,s,n) for(int i=int(n-1);i>=int(s);i--)
12 #define forsn(i,s,n) for(int i=int(s);i<int(n);i++)
13 #define dforn(i,n) dforsn(i,0,n)
14 #define forn(i,n) forsn(i,0,n)
15 #define all(a) a.begin(),a.end()
16 #define si(a) int((a).size())
17 #define pb emplace_back
18 #define mp make_pair
19 #define snd second
20 #define fst first
21 #define endl '\n'
22 using pii = pair<int,int>;
23 using vi = vector<int>;
24 using ll = long long;
25
26 int main() {
27     fastio;
28
29
30     return 0;
31 }
```

11. vimrc

```

1 colo desert
```

```

2 se nu
3 se normu
4 se acd
5 se ic
6 se sc
7 se si
8 se cin
9 se ts=4
10 se sw=4
11 se sts=4
12 se et
13 se spr
14 se cb=unnamedplus
15 se nobk
16 se nowb
17 se noswf
18 se cc=80
19 map j gj
20 map k gk
21 aug cpp
22     au!
23     au FileType cpp map <f9> :w<CR> :!g++ -Wno-unused-result -
24         D_GLIBCXX_DEBUG -Wconversion -Wshadow -Wall -Wextra -O2 -DLOCAL
25         -std=c++17 -g3 "%" -o "%:p:r" <CR>
26     au FileType cpp map <f5> :! "%:p:r" < a.in <CR>
27     au FileType cpp map <f6> :! "%:p:r" <CR>
28 aug END
29 nm <c-h> <c-w><c-h>
30 nm <c-j> <c-w><c-j>
31 nm <c-k> <c-w><c-k>
32 nm <c-l> <c-w><c-l>
33 vm > >gv
34 vm < <gv
35 nn <silent> [b :bp<CR>
36 nn <silent> ]b :bn<CR>
37 nn <silent> [B :bf<CR>
38 nn <silent> ]B :bl<CR>
```

12. misc

```

1 #include <bits/stdc++.h> // Library that includes the most used
2     libraries
3 using namespace std; // It avoids the use of std::func(), instead we
```

```

3     can simply use func()
4 ios_base::sync_with_stdio(0); cin.tie(0); // Speeds up considerably the
    read speed, very convenient when the input is large
5
6 #pragma GCC optimize ("O3") // Asks the compiler to apply more
    optimizations, that way speeding up the program very much!
7
8 Math:
9 max(a,b); // Returns the largest of a and b
10 min(a,b); // Returns the smallest of a and b
11 abs(a,b); // Returns the absolute value of x (integral value)
12 fabs(a,b); // Returns the absolute value of x (double)
13 sqrt(x); // Returns the square root of x.
14 pow(base,exp); // Returns base raised to the power exp
15 ceil(x); // Rounds x upward, returning the smallest integral value that
    is not less than x
16 floor(x); // Rounds x downward, returning the largest integral value
    that is not greater than x
17 exp(x); // Returns the base-e exponential function of x, which is e
    raised to the power x
18 log(x); // Returns the natural logarithm of x
19 log2(x); // Returns the binary (base-2) logarithm of x
20 log10(x); // Returns the common (base-10) logarithm of x
21 modf(double x, double *intpart); /* Breaks x into an integral and a
    fractional part. The integer part is stored in the object
    pointed by intpart, and the fractional part is returned by the function.
    Both parts have the same sign as x. */
23 sin(),cos(),tan(); asin(),acos(),atan(); sinh(),cosh(),tanh(); //
    Trigonometric functions
24 // See http://www.cplusplus.com/reference/cmath/ for more useful math
    functions!
25
26 Strings:
27 s.replace(pos,len,str); // Replaces the portion of the string that
    begins at character pos and spans len characters by str
28 s.replace(start,end,str); // or the part of the string in the range
    between [start,end)
29 s.substr(pos = 0,len = npos); // Returns the substring starting at
    character pos that spans len characters (or until the end of the
    string, whichever comes first).
30 // A value of string::npos indicates all characters until the end of the
    string.

```

```

31 s.insert(pos,str); // Inserts str right before the character indicated
    by pos
32 s.erase(pos = 0, len = npos); erase(first,last); erase(iterator p); //
    Erases part of the string
33 s.find(str,pos = 0); // Searches the string for the first occurrence of
    the sequence specified by its arguments after position pos
34 toupper(char x); // Converts lowercase letter to uppercase. If no such
    conversion is possible, the value returned is x unchanged.
35 tolower(char x); // Converts uppercase letter to lowercase. If no such
    conversion is possible, the value returned is x unchanged.
36
37 Constants:
38 INT_MAX, INT_MIN, LLONG_MIN, LLONG_MAX, ULLONG_MAX
39 const int maxn = 1e5; // 1e5 means 1x10^5, C++ features scientific
    notation. e.g.: 4.56e6 = 4.560.000, 7.67e-5 = 0.0000767.
40 const double pi = acos(-1); // Compute Pi
41
42 Algorithms:
43 swap(a,b); // Exchanges the values of a and b
44 minmax(a,b); // Returns a pair with the smallest of a and b as first
    element, and the largest as second.
45 minmax({1,2,3,4,5}); // Returns a pair with the smallest of all the
    elements in the list as first element and the largest as second
46 next_permutation(a,a+n); // Rearranges the elements in the range [first,
    last) into the next lexicographically greater permutation.
47 reverse(first,last); // Reverses the order of the elements in the range
    [first,last)
48 rotate(first,middle,last) // Rotates the order of the elements in the
    range [first,last), in such a way that the element pointed by middle
    becomes the new first element
49 remove_if(first,last,func) // Returns an iterator to the element that
    follows the last element not removed. The range between first and
    this iterator includes all the elements in the sequence for which
    func does not return true.
50 // See http://www.cplusplus.com/reference/algorithm/ for more useful
    algorithms!
51
52 Binary search:
53 int a[] = {1, 2, 4, 7, 10, 12}, x = 5;
54 int *l = lower_bound(a,a+6,x); // lower_bound: Returns the first element
    that is not less than x
55 cout << (l == a+5 ? -1 : *l) << endl;
56 cout << x << (binary_search(a,a+6,x)? "is\n": "isn't\n"); //

```

```

    binary_search: Returns true if any element in the range [first,last)
    is equivalent to x, and false otherwise.
57 vi v(a,a+6);
58 auto i = upper_bound(v.begin(),v.end(),x) // upper_bound: Returns the
    first element that is greater than x
59
60 Random numbers:
61 mt19937_64 rng(time(0)); //if TLE use 32 bits: mt19937
62 ll rnd(ll a, ll b) { return a + rng()%(b-a+1); }
63 Unhackable seed (Codeforces):
64 mt19937 rng(chrono::steady_clock::now().time_since_epoch().count());
65 random_shuffle(a,a+n,rng); // Rearranges the elements in the range [
    first,last) randomly
66
67 Sorting:
68 sort(a,a+n,comp); /* Sorts the elements in the range [first,last) into
    ascending order.
69 The third parameter is optional, if greater<Type> is passed then the
    array is sorted in descending order.
70 comp: Binary function that accepts two elements in the range as
    arguments, and returns a value convertible to bool. The value
    returned
71 indicates whether the element passed as first argument is considered to
    go before the second in the specific strict weak ordering
72 it defines. The function shall not modify any of its arguments. This can
    either be a function pointer or a function object. */
73 stable_sort(a,a+n); // Sorts the elements in the range [first,last) into
    ascending order, like sort, but stable_sort preserves the relative
    order of the elements with equivalent values.
74 sort(a.begin(),a.end()); // Sort using container ranges
75 sort(a,a+n,[](const node &a, const node &b){ // Custom sort with a "
    lambda expression": an unnamed function object capable of capturing
    variables in scope.
76     return a.x < b.x || (a.x == b.x && a.y < b.y); // Custom sort
77 }); // see https://en.cppreference.com/w/cpp/language/lambda for more
    details
78 bool myfunction(const edge &a, const edge &b){ return a.w < b.w; }
79 sort(myvector.begin()+4, myvector.end(), myfunction); // Using a
    function as a comparator
80 struct comp{ bool operator()(const edge &a, const edge &b){ return a.w <
    b.w; } };
81 multiset<edge,comp> l; // Using a function object as comparator:
82 bool operator<(const edge &a, const edge &b){ return a.w < b.w; } //

```

```

    Operator definition (it can be inside or outside the class)
83
84 Input/output handling:
85 freopen("input.txt","r",stdin); // Sets the standard input stream (
    keyboard) to the file input.txt
86 freopen("output.txt","w",stdout); // Sets the standard output stream (
    screen) to the file output.txt
87 getline(cin,str); // Reads until an end of line is reached from the
    input stream into str. If we use cin >> str it would read until it
    finds a whitespace
88 // Make an extra call if we previously read another thing from the input
    stream (otherwise it wouldn't work as expected)
89 cout << fixed << setprecision(n); // Sets the decimal precision to be
    used to format floating-point values on output operations to n
90 cout << setw(n); // Sets the field width to be used on output operations
    to n
91 cout << setfill('0'); // Sets c as the stream's fill character
92
93 Increment stack size to the maximum (Linux):
94 // #include <sys/resource.h>
95 struct rlimit rl;
96 getrlimit(RLIMIT_STACK, &rl);
97 rl.rlim_cur = rl.rlim_max;
98 setrlimit(RLIMIT_STACK, &rl);
99
100 String to int and vice versa (might be very useful to parse odd things):
101 template <typename T> string to_str(T str) { stringstream s; s << str;
    return s.str(); }
102 template <typename T> int to_int(T n) { int r; stringstream s; s << n; s
    >> r; return r; }
103 C++11:
104 to_string(num) // returns a string with the representation of num
105 stoi,stoll,stod,stold // string to int,ll,double & long double
    respectively
106
107 Print structs with cout:
108 ostream& operator << (ostream &o, pto &p) {
109     o << p.x << 'L' << p.y;
110     return o;
111 }

```

13. Ayudamemoria

Cant. decimales

```
1 | #include <iomanip>
2 | cout << setprecision(2) << fixed;
```

Rellenar con espacios(para justificar)

```
1 | #include <iomanip>
2 | cout << setfill('␣') << setw(3) << 2 << endl;
```

Comparación de Doubles

```
1 | const double EPS = 1e-9;
2 | x == y  <=> fabs(x-y) < EPS
3 | x > y   <=> x > y + EPS
4 | x >= y  <=> x > y - EPS
```

Limites

```
1 | #include <limits>
2 | numeric_limits<T>
3 |     ::max()
4 |     ::min()
5 |     ::epsilon()
```

Muahaha

```
1 | #include <signal.h>
2 | void divzero(int p){
3 |     while(true);}
4 | void segm(int p){
5 |     exit(0);}
6 | //in main
7 | signal(SIGFPE, divzero);
8 | signal(SIGSEGV, segm);
```

Mejorar velocidad 2

```
1 | //Solo para enteros positivos
2 | inline void Scanf(int& a){
3 |     char c = 0;
4 |     while(c<33) c = getc(stdin);
5 |     a = 0;
```

```
6 |     while(c>33) a = a*10 + c - '0', c = getc(stdin);
7 | }
```

Leer del teclado

```
1 | freopen("/dev/tty", "a", stdin);
```

Iterar subconjunto

```
1 | for(int sbm=bm; sbm; sbm=(sbm-1)&bm)
```

File setup

```
1 | // tambien se pueden usar comas: {a, x, m, l}
2 | touch {a..l}.in; tee {a..l}.cpp < template.cpp
```

Releer String

```
1 | string s; int n;
2 | getline(cin, s);
3 | stringstream leer(s);
4 | while(leer >> n){
5 |     // do something ...
6 | }
```