



---

# ACM-ICPC Template Libraries

---

合肥工业大学宣城校区



Author: Netcan  
Blog: <http://www.netcan.xyz>  
2015 年 8 月 22 日

# 目录

第一章 数学	3
1.1 $0 - 20$ 的阶乘	3
1.2 错排公式	3
1.3 最小公倍数 $lcm(a, b)$ && 最大公约数 $gcd(a, b)$	3
1.4 扩展欧几里得	3
1.5 母函数	4
1.6 动态规划	4
1.6.1 最长公共子序列	4
1.6.2 最长上升子序列	4
1.7 高精度	5
1.7.1 加法 && 乘法	5
1.8 素数	6
1.8.1 埃式筛法 $O(n \log \log n)$	6
1.8.2 区间筛法	7
第二章 计算几何	8
2.1 点	8
第三章 组合博弈	9
3.1 SG 函数 && NIM 游戏	9
3.1.1 打表	9
3.1.2 递归	9
第四章 数据结构	11
4.1 二叉搜索树	11
4.2 并查集	12

---

第五章 图	14
5.1 邻接表	14
5.1.1 样例 1	14
5.1.2 样例 2	14
5.2 单源最短路	14
5.2.1 Bellman-Ford 算法 $O(V * E)$	14
5.2.2 Dijkstra 算法	15
5.2.3 差分约束系统	16
5.3 任意两点间的最短路	17
5.4 最小生成树	17
5.4.1 Prim 算法 $O(V^2)$	17
5.4.2 Kruskal 算法 $O(E \log(V))$	18

# 第一章 数学

## 1.1 $0 - 20$ 的阶乘

```
const long long fac[21]={1,1,2,6,24,120,720,5040,40320,362880,
3628800,39916800,479001600,6227020800,
87178291200,1307674368000,20922789888000,
355687428096000,6402373705728000,121645100408832000,
2432902008176640000};
```

## 1.2 错排公式

有  $n$  个元素的排列，若一个排列中所有的元素都不在自己原来的位置上，错排数记为  $D(n)$ ，则

$$D(n) = (n - 1)[D(n - 1) + D(n - 2)]$$

## 1.3 最小公倍数 $lcm(a, b)$ && 最大公约数 $gcd(a, b)$

```
inline int gcd(int a, int b) { // 如果a<b, 则递归得gcd(b,a%b)即gcd(b, a), 即交换了位置, 时间复杂度O(
    log max(a, b))
    return b==0?a:gcd(b,a%b)
}
inline int lcm(int a, int b) {
    return a/gcd(a,b)*b;
}
```

## 1.4 扩展欧几里得

求解  $ax + by = gcd(a, b)$  这里得到的是一组  $(x, y)$  的可行解,  $(x + kb, y - ka)$  为解集。

```
int extgcd(int a, int b, int &x, int &y) { // x, y为解, 返回gcd(a, b)
    int d = a;
    if(b!=0) {
        d = extgcd(b, a%b, y, x);
        y -= (a/b)*x;
    }
    else {
```

```

    x = 1; y = 0;
}
return d;
}

```

## 1.5 母函数

$G(x) = (1 + x + x^2 + \dots + x^N)(1 + x^2 + x^4 + \dots + x^N) \dots (1 + x^N)$  展开后  $x^N$  的系数(注意溢出)

```

int c1[MAX_N], c2[MAX_N]; // c1表示每一项的系数, c2表示每个表达式的临时系数
for(int i=0; i<=N; ++i) { // 每一项应该初始化为1,即1+x+x^2+...+x^N
    c1[i] = 1;
    c2[i] = 0;
}
for(int i=2; i<=N; ++i) { // 从第二个表达式开始
    for(int j=0; j<=N; ++j) // 表示第一个表达式的第j项
        for(int k=0; k+j<=N; k+=i) // k表示后一个表达式的第k项
            c2[j+k] += c1[j]; // 这里应该是相当于C1*x^j * x^k=C1*x^(j+k), 即c2[k+j]+=c1[j]
    for(int j=0; j<=N; ++j) {
        c1[j] = c2[j]; // 确定x^j的系数
        c2[j] = 0;
    }
}

```

## 1.6 动态规划

### 1.6.1 最长公共子序列

$$dp[i+1][j+1] = \begin{cases} dp[i][j] + 1 & s1[i] = s2[j] \\ \max(dp[i+1][j], dp[i][j+1]) & s1[i] \neq s2[j] \end{cases}$$

$$op[i+1][j+1] = \begin{cases} \nwarrow & s1[i] = s2[j] \\ \uparrow & dp[i][j+1] \geq dp[i+1][j] \\ \leftarrow & dp[i][j+1] < dp[i+1][j] \end{cases}$$

### 1.6.2 最长上升子序列

$$dp[i] = \max\{1, dp[j] + 1 | j < i \text{ \&\& } a_j < a_i\}$$

$O(N^2)$  算法

```
int a[MAX_N], dp[MAX_N]; // a为序列, dp[i]为以a[i]为结尾的最长上升子序列长度
int Maxlis = 0; // 最长上升子序列长度
int n; // a的有效长度
for(int i=0; i<n; ++i) {
    dp[i] = 1; // 记得初始化为1
    for(int j=0; j<i; ++j)
        if(a[i] > a[j])
            dp[i] = max(dp[i], dp[j] + 1);
    Maxlis = max(Maxlis, dp[i]); // 记得更新Maxlis
}
```

$O(n\log(n))$  算法

```
#define INF 0x3f3f3f3f
int a[MAX_N], dp[MAX_N]; // a为序列, dp[i]存放长度为i+1的上升序列中末尾元素的最小值
int n; // 序列长度
memset(dp, 0x3f, sizeof(dp)); // 初始化dp[i]值都为INF
for(int i=0; i<n; ++i)
    *lower_bound(dp, dp+n, a[i]) = a[i];
// cout << lower_bound(dp, dp+n, INF) - dp << endl; // 最长上升序列的长度
```

$lower\_bound(dp, dp + n, k)$  这个函数从已经排序好的序列  $dp$  中, 二分搜索找出满足  $dp_i \geq k$  的  $dp_i$  的最小指针。

$upper\_bound(dp, dp + n, k)$  这个函数则从已经排序好的序列  $dp$  中, 二分搜索找出满足  $dp_i > k$  的  $dp_i$  的最小指针。

例如求有序数组  $a$  中的  $k$  的个数, 可以利用下面的代码求出:

```
upper_bound(a, a+n, k) - lower_bound(a, a+n, k)
```

## 1.7 高精度

### 1.7.1 加法 && 乘法

适合大数的加法和乘法

```
struct BigInt {
    const static int nlen = 4; // 控制每个数组数字长度, 默认为4, 计算乘法的时候每个数组相乘也不会溢出int范围
    const static int mod = 10000; // 值为10^nlen
    short n[1000], len; // 最多存4*1000位长度, 可调, short占的内存小, 但是速度慢
    BigInt() {
        memset(n, 0, sizeof(n));
        len = 1;
    }
    BigInt(int num) {
        len = 0;
        while(num > 0) {
            n[len++] = num % mod;
            num /= mod;
        }
    }
    BigInt(const char *s) {
        int l = strlen(s);
```

```

    len = l % nlen == 0 ? l/nlen : l/nlen+1;
    int index = 0;
    for(int i=l-1; i>=0; i -= nlen) {
        int tmp = 0;
        int j = i-nlen+1;
        if(j<0) j = 0;
        for(int k=j; k<=i; ++k)
            tmp = tmp*10+s[k]-'0';
        n[index++] = tmp;
    }
}

BigInt operator+(const BigInt &b) const { // 加法
    BigInt res;
    res.len = max(len, b.len);
    for(int i=0; i<res.len; ++i) {
        res.n[i] += (i<len ? n[i]:0) + (i<b.len ? b.n[i]:0);
        res.n[i+1] += res.n[i]/mod;
        res.n[i] = res.n[i]%mod;
    }
    if(res.n[res.len] > 0) ++res.len;
    return res;
}

BigInt operator*(const BigInt &b) const { // 乘法
    BigInt res;
    for(int i=0; i<len; ++i) { // 类似母函数, 第一个数组
        int up = 0; // 进位
        for(int j=0; j<b.len; ++j) { // 第二个数组
            int tmp = n[i]*b.n[j] + up + res.n[i+j]; // 控制nlen=4是防止tmp溢出
            res.n[i+j] = tmp%mod;
            up = tmp/mod;
        }
        if(up!=0)
            res.n[i+b.len] = up;
    }
    res.len = len+b.len;
    while(res.n[res.len-1] == 0 && res.len>1) --res.len;
    return res;
}

void show() const {
    printf("%d", n[len-1]); // 先输出最高位, 后面可能需要前导0
    for(int i=len-2; i>=0; --i)
        printf("%04d", n[i]); // 前导0, %04d和nlen一致
    printf("\n");
}
};

```

## 1.8 素数

### 1.8.1 埃式筛法 $O(n\log\log n)$

```

bool is_prime[MAX_N]; // 第i个素数
int prime[MAX_N+1]; // is_prime[i]为true表示i是素数

int sieve(int n) { // 返回n以内的素数个数

```

```
int p=0;
memset(is_prime, true, sizeof(is_prime));
is_prime[0] = is_prime[1] = false;
for(int i=2; i<=n; ++i) {
    if(is_prime[i]) {
        prime[p++] = i;
        for(int j=2*i; j<=n; j+=i) is_prime[j] = false;
    }
}
return p;
}
```

### 1.8.2 区间筛法

筛选出区间  $[a, b]$  间的素数,  $a \geq 1$

```
typedef long long ll;
bool is_prime[MAX_L]; // 对区间[a, b]内的整数筛选, is_prime[i-a] == true表示i是素数, MAX_L = B-A+1
bool is_prime_small[MAX_SQRT_B];

void segment_sieve(ll a, ll b) {
    memset(is_prime, true, sizeof(is_prime));
    memset(is_prime_small, true, sizeof(is_prime_small));
    if(a == 1) is_prime[0] = false; // 1不是素数

    for(int i=2; (ll)i*i <= b; ++i) {
        if(is_prime_small[i]) {
            for(int j=2*i; (ll)j*j <= b; j+=i) is_prime_small[j] = false; // 筛[2, √b]
            for(ll j = max(2LL, (a+i-1)/i)*i; j<=b; j+=i) is_prime[j-a] = false;
        }
    }
}
```



## 第二章 计算几何

### 2.1 点

## 第三章 组合博弈

### 3.1 SG 函数 && NIM 游戏

1. 可选步数为  $[1, m]$  的连续整数，直接取模即可， $SG(x) = x\%(m+1)$ ;
2. 可选步数为任意步， $SG(x) = x$ ;

步数集合  $S$  需排序（升序）， $sg$  数组记得初始化，对于确定的步数，一系列  $sg(x)$  值也就确定了。

最终判断各个  $sg(x)$  的异或和，即可判断胜负。异或和为  $0$  先手必败，反之必胜。

#### 3.1.1 打表

```
int S[STEP_N], steps, sg[MAX_N]; // S集合存放走法, steps存放走法数, sg存放sg(x)的值
bool vis[MAX_N]; // 标记
void get_sg(int n) {
    memset(sg, 0, sizeof(sg)); // 初始化sg
    for(int i=1; i<=n; ++i) { // 从sg[1]开始计算
        memset(vis, 0, sizeof(vis)); // 每次计算完一个sg值需要归零
        for(int j=0; S[j] <= i && j < steps; ++j)
            vis[sg[i-S[j]]] = true; // 标记各个后继节点的sg值
        for(int j=0; j<=n; ++j)
            if(!vis[j]) { // 找出sg补集的最小值
                sg[i] = j;
                break;
            }
    }
}
```

#### 3.1.2 递归

```
#pragma comment(linker, "/STACK:1024000000,1024000000") // 防止爆栈
int S[STEP_N], sg[MAX_N], k; // 题目中的步数集合S, 以及sg(t)函数值sg(t), 步数集合大小k

int SG(int p) { // 求sg(t)值函数SG(t)
    bool vis[101] = {false}; // 标记各个sg(t)的值, 为了方便求补集最小值(sg(t)), 数组不宜开过大, 爆栈就扩栈
    for(int i=0; i<k; ++i) {
        int t = p - S[i];
        if(t < 0) // 小于0则退出循环, 求出该层的sg(t)值
            continue;
        vis[SG(t)] = true;
    }
    for(int i=0; i<101; ++i)
        if(!vis[i]) return i;
}
```

```
        break;
    if(sg[t] == -1) // 记得memset(sg, -1, sizeof(sg));
        sg[t] = SG(t); // 递归求sg(t)
    vis[sg[t]] = true; // 标记该层的sg(t)值
}
for(int i=0;; ++i) // 求出该层的sg(t)值，即补集的最小值
    if(!vis[i])
        return i;
}
```

## 第四章 数据结构

### 4.1 二叉搜索树

二叉搜索树是能够高效地进行如下操作的数据结构：

- 插入一个数值
- 查询是否包含某个数值
- 删除某个数值

时间复杂度： $O(\log(n))$

```
struct node { // 树节点
    int val;
    node *lch, *rch;
};

node *insert(node *p, int x) { // 插入数值x
    if(p == NULL) { // 新建节点插入
        node *q = new node;
        q->val = x;
        q->lch = q->rch = NULL;
        return q;
    }
    else {
        if(x < p->val) p->lch = insert(p->lch, x); // 往左边搜索
        else p->rch = insert(p->rch, x); // 往右边搜索
        return p;
    }
}

bool find(node *p, int x) { // 查找数值x
    if(p == NULL) return false; // 找不到
    else if(p->val == x) return true; // 找到
    else if(x < p->val) return find(p->lch, x); // 往左边搜索
    else return find(p->rch, x); // 往右边搜索
}

node *remove(node *p, int x) { // 删除数值x
    if(p == NULL) return NULL; // 找不到数值
    else if(x < p->val) p->lch = remove(p->lch, x); // 往左边搜索
    else if(x > p->val) p->rch = remove(p->rch, x); // 往右边搜索
    else { // 找到
        if(p->lch == NULL) { // 如果删除的节点没有左儿子,将右儿子提上来
```

```

    node *q = p->rch;
    delete p; // 删除
    return q;
}
else if(p->lch->rch == NULL) { // 如果删除的节点左儿子没有右儿子,将左儿子提上来
    node *q = p->lch;
    q->rch = p->rch;
    delete p; // 删除
    return q;
}
else { // 否则, 将左儿子的子孙中最大的节点提上来
    node *q;
    for(q=p->lch; q->rch->rch; q=q->rch); // 往左儿子搜索最大节点
    node *r = q->rch; // r指向左儿子最大子孙节点,q指向最大儿子的父亲
    q->rch = r->lch; // 因为r为提上去的节点, 将r的左儿子(有的话,否则为NULL)挂到q的右边
    r->lch = p->lch;
    r->rch = p->rch;
    delete p; // 删除
    return r;
}
}
return p;
}
}
/*****Usage*****/
node *testbst=NULL; // 初始化
testbst = insert(testbst, x); // 插入数值x
if(find(testbst, x)) // 查找数值x
    // balabala
else
    // balabala
testbst = remove(testbst, x); // 删除数值x

```

## 4.2 并查集

并查集是一种用来管理元素分组情况的数据结构，可以高效地进行如下两种操作：

- 合并两个集合
- 查找某元素属于哪个集合

时间复杂度： $O(\alpha(n))$

```

int par[MAX_N];
// int height[MAX_N];
void init(int n) { // 初始化
    for (int i = 1; i <= n; ++i) {
        par[i] = i;
        // height[i] = 0;
    }
}
int find(int x) { // 查找根节点(集合)+路径压缩
    return x==par[x]?x:par[x]=find(par[x]);
}
void unite(int x, int y) { // 合并集合
    x = find(x);

```

```
y = find(y);
if(x!=y) {
    par[x] = y;
    // if(height[x] < height[y])
    // par[x] = y;
    // else
    // par[y] = x;
    // if(height[x] == height[y]) ++height[x];
}
}
bool same(int x,int y) { // 判断两个元素是否同集合
    return find(x) == find(y);
}
```

## 第五章 图

### 5.1 邻接表

#### 5.1.1 样例 1

```
#define MAX_V 100
vector<int> G[MAX_V];

/* 边上有属性
 * struct edge { int to, cost; };
 * vector<edge> G[MAX_V];
 */

int main()
{
    int V, E;
    cin >> V >> E;
    for(int i=0; i<E; ++i) {
        int s, t;
        cin >> s >> t;
        G[s].push_back(t); // s->t
        // G[s].push_back(edge(t, c));
        // G[t].push_back(s); // 无向图
    }
    // balabala...
}
```

#### 5.1.2 样例 2

### 5.2 单源最短路

#### 5.2.1 Bellman-Ford 算法 $O(V * E)$

```
struct Edge{ // 边
    int from, to, cost; // 顶点from指向to权值为cost
} edge[MAX_E];
int d[MAX_V];
int V, E; // 节点数量V, 边的数量E

bool bellman_ford(int s) { // 求解顶点s出发到所有节点的最短距离
    memset(d, 0x3f, sizeof(d)); // 初始化到INF
}
```

```

d[s] = 0;
for(int i=1; i<=V-1; ++i) // 图的顶点编号从1开始计算
    for(int j=1; j<=E; ++j) {
        Edge e=edge[j];
        if(d[e.to] > d[e.from] + e.cost) // 松弛计算
            d[e.to] = d[e.from] + e.cost;
    }

int flag = true; // 判断有没有负圈
for(int j=1; j<=E; ++j)
    if(d[edge[j].to] > d[edge[j].from] + edge[j].cost) {
        flag = false;
        break;
    }
return flag;
}

```

### 5.2.2 Dijkstra 算法

$O(V^2)$

```

int cost[MAXV][MAXV]; // cost[u][v]表示e={u,v}的权值 (不存在则INF)
int d[MAXV]; // 顶点s出发的最短距离
bool used[MAXV]; // 标记已经使用过的顶点
int V, E; // 顶点数V, 边数E

void dijkstra(int s) { // 源点s
    memset(d, 0x3f, sizeof(d)); // 初始化至INF
    memset(used, 0, sizeof(used)); // 初始化至INF
    d[s] = 0;

    while(true) {
        int v = -1;
        for(int u=1; u<=V; ++u) // 从未使用过的节点中选择一个距离最小的顶点, 编号从1开始
            if(!used[u] && (v==-1 || d[u] < d[v])) v = u;
        if(v == -1) break; // 已经用完所有顶点了
        used[v] = true; // 标记顶点
        for(int u=1; u<=V; ++u) // 顶点编号从1开始计算
            d[u] = min(d[u], d[v]+cost[v][u]);
    }
}

```

$O(E\log V)$

```

struct edge { // 顶点属性
    int to, val;
    edge(int t, int v): to(t), val(v){}
    bool operator<(const edge &b) const {
        return val > b.val;
    }
};

vector<edge> G[MAX_V]; // 邻接链表图
int d[MAX_V];
int V, E; // 顶点数V, 边数E

```



```

void dijkstra(int s) {
    priority_queue<edge> que;
    memset(d, 0x3f, sizeof(d));
    d[s] = 0;
    que.push(edge(s, 0)); // 源点入队

    while(!que.empty()) {
        edge p = que.top(); que.pop();
        int v = p.to;
        if(d[v] < p.val) continue; // 当前最小值不是最短距离的话, 丢弃
        for(int i=0; i<G[v].size(); ++i) {
            edge e = G[v][i];
            if(d[e.to] > d[v] + e.val) {
                d[e.to] = d[v] + e.val;
                que.push(edge(e.to, d[e.to]));
            }
        }
    }
}

```

### 5.2.3 差分约束系统

如果一个系统由  $n$  个变量和  $m$  个约束条件组成, 其中每个约束条件形如  $x_j - x_i \leq b_k$  ( $i, j \in [1, n], k \in [1, m]$ ), 则称其为差分约束系统 (system of difference constraints)。亦即, 差分约束系统是求解关于一组变量的特殊不等式组的方法。

求解差分约束系统, 可以转化成图论的单源最短路径 (或最长路径) 问题。

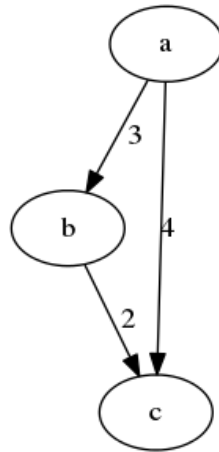
观察  $x_j - x_i \leq b_k$ , 会发现它类似最短路中的三角不等式  $d[v] \leq d[u] + w[u, v]$ , 即  $d[v] - d[u] \leq w[u, v]$ 。因此, 以每个变量  $x_i$  为结点, 对于约束条件  $x_j - x_i \leq b_k$ , 连接一条边  $(i, j)$ , 边权为  $b_k$ 。我们再增加一个源点  $s$ ,  $s$  与所有定点相连, 边权均为  $0$ 。对这个图, 以  $s$  为源点运行 Bellman-ford 算法 (或 SPFA 算法), 最终  $d[i]$  即为一组可行解。

例如:

$$\begin{cases} b - a \leq 3 & (1) \\ c - b \leq 2 & (2) \\ c - a \leq 4 & (3) \end{cases}$$

求出  $c - a$  的最大值。

建立如下有向图



根据条件有

$$\begin{cases} c - a \leq 4 & (4) \\ c - a \leq 3 + 2 = 5 & (5) \end{cases}$$

最短路即为  $c-a$  的最大值，即 4。

### 5.3 任意两点间的最短路

Floyd  $O(V^2)$

$$d[i][j] = \min(d[i][j], d[i][k] + d[k][j])$$

和 Bellman-Ford 算法一样可以处理负圈，只需检查  $d[i][i]$  是否负数的顶点即可。

```

int V, E; // 顶点数V, 边数E
int d[102][102]; // d[u][v]表示边e={u, v}的权值 (不存在则设为INF, d[u][u]=0)

void floyd() {
    for(int k=0; k<V; ++k) // 顶点依次从0-V-1开始
        for(int i=0; i<V; ++i)
            for(int j=0; j<V; ++j)
                d[i][j] = min(d[i][j], d[i][k]+d[k][j]); // i到j的最短距离等于i到j的距离与i到k和k到j的
                // 距离的最小值
    return;
}
  
```

### 5.4 最小生成树

#### 5.4.1 Prim 算法 $O(V^2)$

```

int cost[MAX_V][MAX_V]; // cost[u][v]表示边e=(u, v)的权值(不存在则INF)
int mincost[MAX_V]; // 从集合出发的边到每个顶点的最小权值
bool used[MAX_V]; // 顶点u是否在集合中
  
```

```

int V; // 顶点数

int prim() {
    int res = 0;
    memset(used, 0, sizeof(used));
    memset(mincost, 0x3f, sizeof(mincost));
    mincost[0] = 0;
    while(true) {
        int v = -1;
        for(int u=0; u<V; ++u)
            if(!used[u] && (v==-1 || mincost[u] < mincost[v])) v = u;
        if(v == -1) break;
        used[v] = true; // 标记顶点到集合中
        res += mincost[v];
        for(int u=0; u<V; ++u)
            mincost[u] = min(mincost[u], cost[v][u]);
    }
    return res;
}

```

#### 5.4.2 Kruskal 算法 $O(E\log(V))$

```

int V, E; // 边数, 顶点数
struct edge { // 边
    int u, v, cost;
    bool operator<(const edge &b) const {
        return cost < b.cost; // 需要按照边的权值从小到大的顺序排序
    }
} es[MAX_E];

int kruskal() {
    sort(es, es+E); // 排序
    init_union_find(V); // 初始化并查集
    int res = 0;
    for(int i=0; i<E; ++i) {
        edge e = es[i];
        if(find(e.u) != find(e.v)) { // 判断是否产生圈 (重边也算在内)
            unite(e.u, e.v);
            res+=e.cost;
        }
    }
    return res;
}

```