

# Resumen de algoritmos para torneos de programación

Andrés Mejía

22 de junio de 2013

## Índice

<b>1. Plantilla</b>	<b>1</b>	<b>5. Programación dinámica</b>	<b>13</b>
<b>2. Teoría de números</b>	<b>1</b>	5.1. Longest common subsequence . . . . .	13
2.1. Big mod . . . . .	1	5.2. Longest increasing subsequence . . . . .	14
2.2. Criba de Eratóstenes . . . . .	2	5.3. Partición de troncos . . . . .	14
2.3. Divisores de un número . . . . .	2	<b>6. Strings</b>	<b>15</b>
2.4. Propiedades modulares y algunas identidades . . . . .	3	6.1. Algoritmo de Knuth-Morris-Pratt (KMP) . . . . .	15
2.5. Inverso modular . . . . .	3	6.2. Algoritmo Z . . . . .	16
2.6. Teorema chino del residuo . . . . .	3	6.3. Algoritmo de Aho-Corasick . . . . .	16
<b>3. Combinatoria</b>	<b>3</b>	6.4. Suffix array y longest common prefix . . . . .	18
3.1. Cuadro resumen . . . . .	3	6.5. Hashing dinámico . . . . .	20
3.2. Combinaciones, coeficientes binomiales, triángulo de Pascal . . . .	4	6.6. Mínima rotación lexicográfica de una string . . . . .	21
3.3. Permutaciones con elementos indistinguibles . . . . .	4	6.7. Algoritmo de Manacher: Hallar las subcadenas palindrómicas más largas . . . . .	21
3.4. Desordenes, desarreglos o permutaciones completas . . . . .	4	<b>7. Geometría</b>	<b>22</b>
<b>4. Grafos</b>	<b>4</b>	7.1. Identidades trigonométricas . . . . .	22
4.1. Algoritmo de Dijkstra . . . . .	4	7.2. Triángulos . . . . .	22
4.2. Minimum spanning tree: Algoritmo de Prim . . . . .	5	7.2.1. Circuncentro, incentro, baricentro y ortocentro . . . . .	22
4.3. Minimum spanning tree: Algoritmo de Kruskal + Union-Find . . .	5	7.2.2. Centro del círculo que pasa por 3 puntos (circuncentro) . .	23
4.4. Algoritmo de Floyd-Warshall . . . . .	6	7.2.3. Ley del seno y ley del coseno . . . . .	23
4.5. Algoritmo de Bellman-Ford . . . . .	6	7.3. Área de un polígono . . . . .	24
4.6. Puntos de articulación . . . . .	7	7.4. Centro de masa de un polígono . . . . .	24
4.7. LCA: Lowest Common Ancestor . . . . .	8	7.5. Convex hull: Graham Scan . . . . .	24
4.8. Máximo flujo: Método de Ford-Fulkerson, algoritmo de Edmonds-Karp . . . . .	9	7.6. Convex hull: Andrew's monotone chain . . . . .	25
4.9. Máximo flujo para grafos dispersos usando Ford-Fulkerson . . . .	10	7.7. Mínima distancia entre un punto y un segmento . . . . .	25
4.10. Maximum bipartite matching . . . . .	11	7.8. Mínima distancia entre un punto y una recta . . . . .	26
4.10.1. Teorema de König . . . . .	12	7.9. Determinar si un polígono es convexo . . . . .	26
4.11. Componentes fuertemente conexas: Algoritmo de Tarjan . . . . .	13	7.10. Determinar si un punto está dentro de un polígono convexo . . .	26
4.12. 2-Satisfiability . . . . .	13	7.11. Determinar si un punto está dentro de un polígono cualquiera . .	27
		7.12. Hallar la intersección de dos rectas . . . . .	28
		7.13. Hallar la intersección de dos segmentos de recta . . . . .	28
		7.14. Determinar si dos segmentos de recta se intersectan o no . . . . .	29

7.15. Cortar un polígono convexo por una recta infinita . . . . .	30
7.16. Proyección de un vector en otro . . . . .	31
7.17. Reflejar un rayo de luz en un espejo . . . . .	31
7.18. Reflejar un punto al otro lado de una recta . . . . .	31
7.19. Hallar la intersección de un segmento y una superficie cuádrica (esfera, cono, elipsoide, hiperboloide o paraboloide) . . . . .	31
7.20. Hallar el área de la unión de varios rectángulos . . . . .	33
7.21. Hallar el volumen de la unión de varios paralelepípedos . . . . .	34
7.22. Mínima distancia entre dos puntos en la superficie de la Tierra .	35
7.23. Distancias más cortas en 3D (punto a segmento, segmento a seg- mento y punto a triángulo) . . . . .	35
7.24. Punto más cercano de aproximación . . . . .	37
7.25. Círculo más pequeño que envuelve una lista de puntos . . . . .	38
<b>8. Estructuras de datos</b>	<b>38</b>
8.1. Árboles de Fenwick ó Binary indexed trees . . . . .	38
8.2. Segment tree . . . . .	39
8.3. Treap . . . . .	40
8.4. Rope . . . . .	41
8.5. Range Minimum Query . . . . .	43
8.5.1. Con tabla . . . . .	43
8.5.2. Con segment tree . . . . .	44
<b>9. Misceláneo</b>	<b>45</b>
9.1. Problema de Josephus . . . . .	45
9.2. Distancia más corta para un caballo en un tablero de ajedrez infinito . . . . .	45
9.3. Trucos con bits . . . . .	45
9.3.1. Iterar sobre los subconjuntos de una máscara . . . . .	45
9.4. El <i>parser</i> más rápido del mundo . . . . .	45
9.5. Checklist para corregir un Wrong Answer . . . . .	46
9.6. Redondeo de dobles . . . . .	47
9.6.1. Convertir un doble al entero más cercano . . . . .	47
9.6.2. Redondear un doble a cierto número de cifras de precisión	48
<b>10. Java</b>	<b>48</b>
10.1. Entrada desde entrada estándar . . . . .	48
10.2. Entrada desde archivo . . . . .	49
10.3. Mapas y sets . . . . .	49
10.4. Colas de prioridad . . . . .	50

<b>11. C++</b>	<b>51</b>
11.1. Entrada desde archivo . . . . .	51
11.2. Strings con caracteres especiales . . . . .	51
11.3. Imprimir un doble con cout con cierto número de cifras de precisión	52

## 1. Plantilla

```

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

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

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

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

#define INPUT_FILE "problemname"

```

```
int main(){
    freopen(INPUT_FILE ".in", "r", stdin); // Read from file

    return 0;
}
```

## 2. Teoría de números

### 2.1. Big mod

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

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

// Versión recursiva
int bigMod(int b, int p, int m){
    if(p == 0) return 1;
    if (p % 2 == 0){
        int x = bigMod(b, p / 2, m);
        return (x * x) % m;
    }
}
```

```
return ((b % m) * bigMod(b, p-1, m)) % m;
}
```

### 2.2. Criba de Eratóstenes

#### Field-testing:

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

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

SIZE	Tiempo (s)
100000	0.007
1000000	0.032
10000000	0.253
100000000	2.749

// Complejidad:  $O(n)$

```
const int LIMIT = 31622779;
```

```
int sieve[LIMIT + 1]; // Inicializar con 0's.
int primes[LIMIT + 1];
```

```
int primeCount = 1;
for (int i = 2; i <= LIMIT; ++i) {
    if (!sieve[i]) {
        primes[primeCount] = i;
        sieve[i] = primeCount;
        primeCount++;
    }

    for (int j = 1; j <= sieve[i] && i * primes[j] <= LIMIT; j++){
        sieve[ i * primes[j] ] = j;
    }
}
```

```
// primes contiene la lista de primos <= LIMIT, en los índices
// 1 a primeCount.
// ¡El primer primo está en la posición 1 y no 0!
```

```
// sieve[i] contiene el índice en el arreglo primes del primo
// más pequeño que divide a i. Con esta información se puede
// saber si un número es primo o descomponerlo en primos si es
// compuesto.
```

```
// i es primo si primes[sieve[i]] == i, y compuesto si no.
```

## 2.3. Divisores de un número

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

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

Si sólo se requiere contar los divisores, usando la criba de Eratóstenes se puede usar esta propiedad:

Si la descomposición prima de  $n > 1$  es

$$n = p_0^{e_0} \times p_1^{e_1} \times \cdots \times p_n^{e_n}$$

entonces el número de divisores (positivos) de  $n$  es

$$(e_0 + 1) \times (e_1 + 1) \times \cdots \times (e_n + 1).$$

## 2.4. Propiedades modulares y algunas identidades

- $a \mid c \wedge b \mid c \wedge \gcd(a, b) = 1 \rightarrow ab \mid c$
- **Euclid's Lemma:**  $a \mid bc \wedge \gcd(a, b) = 1 \rightarrow a \mid c$
- $x^n - 1 = (x - 1)(x^{n-1} + x^{n-2} + \cdots + x + 1)$

## 2.5. Inverso modular

El inverso modular de  $a$  mód  $n$  es un entero denotado por  $a^{-1}$  tal que  $a(a^{-1}) \equiv 1 \pmod{n}$ . Existe si y sólo si  $\gcd(a, n) = 1$ .

Si el inverso módulo  $n$  existe, la operación de dividir por  $a$  mód  $n$  se puede definir como multiplicar por el inverso.

```
// Assumes gcd(a, n) == 1 and a > 0.
// Returns v such that a * v == 1 (mod n).
long long mod_inverse(long long a, long long n) {
    long long i = n, v = 0, d = 1;
    while (a > 0) {
        long long t = i / a, x = a;
        a = i % x;
        i = x;
        x = d;
        d = v - t * x;
        v = x;
    }
    v %= n;
    if (v < 0) v += n;
    return v;
}
```

## 2.6. Teorema chino del residuo

Sean  $b_1, b_2, \dots, b_r$  enteros positivos primos relativos dos a dos. Llamemos  $B = b_1 b_2 \cdots b_r$ . El sistema de congruencias lineales

$$\begin{aligned} x &\equiv a_1 \pmod{b_1} \\ x &\equiv a_2 \pmod{b_2} \\ &\vdots \\ x &\equiv a_r \pmod{b_r} \end{aligned}$$

tiene una solución simultánea que es única módulo  $N$ .

La solución está dada por

$$a \equiv (a_1 c_1 + a_2 c_2 + \cdots + a_r c_r) \pmod{N}$$

donde  $c_i = m_i(m_i^{-1} \pmod{b_i})$  y  $m_i = \frac{B}{b_i}$ .

### 3. Combinatoria

#### 3.1. Cuadro resumen

Fórmulas para combinaciones y permutaciones:

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

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

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

Complejidad:  $O(n^2)$

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

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

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

#### 3.3. Permutaciones con elementos indistinguibles

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

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

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

#### 3.4. Desordenes, desarreglos o permutaciones completas

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

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

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

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

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

### 4. Grafos

#### 4.1. Algoritmo de Dijkstra

El peso de todas las aristas debe ser no negativo.

```
// //Complejidad: O(E log V)
// ¡Si hay ciclos de peso negativo, el algoritmo se queda
// en un ciclo infinito!
// Usar Bellman-Ford en ese caso.
struct edge{
    int to, weight;
    edge() {}
    edge(int t, int w) : to(t), weight(w) {}
    bool operator < (const edge &that) const {
        return weight > that.weight;
    }
}
```

```

};

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

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

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

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

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

```

```

}
return INT_MAX;
}
.....

```

## 4.2. Minimum spanning tree: Algoritmo de Prim

```

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

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

```

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

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

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

//e es un vector con todas las aristas del grafo ;El grafo
//debe ser no digirido!
long long kruskal(const vector<edge> &e){
    long long total = 0;
    sort(e.begin(), e.end());
    for (int i=0; i<=n; ++i){
        make_set(i);
    }
    for (int i=0; i<e.size(); ++i){
        int u = e[i].start, v = e[i].end, w = e[i].weight;
        if (find_set(u) != find_set(v)){
            total += w;
            merge(u, v);
        }
    }
}
```

```
    }
}
return total;
}
```

### 4.4. Algoritmo de Floyd-Warshall

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

/**
 * Aplicaciones de FW.
 *
 * Maxi-min: Encontrar el camino donde la arista más pequeña del
             camino es la más grande (entre las más pequeñas)
             que el sitio más ruidoso sea el más tranquilo
             g[i][j] = max(g[i][j], min(g[i][k], g[k][j]))
 *
 * Mini-max: Encontrar el camino donde la arista más grande
             del camino es la más pequeña (entre las más
             grandes) - que el peaje más caro, sea el más
             barato.
             g[i][j] = min(g[i][j], max(g[i][k], g[k][j]))
 *
 * Ciclo Neg: Si hay un ciclo negativo, g[i][i] < 0 para algún i
 *
 * Safest Path: Maximizar la probabilidad de "sobrevivir" por
```

```

        algún camino. Los valores son porcentajes!
        g[i][j] = max(g[i][j], g[i][k] * g[k][j]);

* Clausura Transitiva: Decir si se puede llegar de un nodo
  al otro:
*
  g[i][j] = g[i][j] || (g[i][k] && g[k][j])
**/

.....

```

## 4.5. Algoritmo de Bellman-Ford

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

```

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

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

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

    d[s] = 0;
    for (int i=0, changed = true; i<n-1 && changed; ++i){

```

```

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

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

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

            return false;
        }
    }
}

```



```

    }
    return true;
}

```

## 4.6. Puntos de articulación

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

```

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

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

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

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

```

```

    }
    if (isRoot && count > 1){
        //Is root and has two neighbors in the DFS-tree
        cameras.insert(v);
    }
    colors[v] = BLACK;
}

```

## 4.7. LCA: Lowest Common Ancestor

Field-testing:

- *Live Archive* - 4805 - Ants Colony

```

// Usage:
// Preprocessing in  $O(n \log n)$ :
//   - LCA::clear(number_of_nodes);
//   - LCA::add_edge(u, v) for every edge
//   - LCA::preprocess(number_of_nodes, root);
// Queries in  $O(\log n)$ :
//   - LCA::lca(u, v);

// Assumes the tree is connected. If it's not,
// you might want to run the algorithm on every
// component (but remember to check if the two
// nodes of a query are on the same component,
// otherwise there's no LCA).

namespace LCA {
    int tin[MAXN], tout[MAXN];
    vector<int> up[MAXN];
    vector<int> g[MAXN];
    // alternatively, you can use a global graph to save space.
    // This graph is only used inside LCA::dfs below.

    int L, timer;

    void clear(int n) {
        for (int i = 0; i < n; ++i) g[i].clear();
    }

    void add_edge(int u, int v) {

```

```

        g[u].push_back(v);
        g[v].push_back(u);
    }
    void dfs(int v, int p) {
        tin[v] = ++timer;
        up[v][0] = p;
        for (int i = 1; i <= L; ++i)
            up[v][i] = up[up[v][i-1]][i-1];
        for (int i = 0; i < g[v].size(); ++i) {
            int to = g[v][i];
            if (to != p) dfs(to, v);
        }
        tout[v] = ++timer;
    }
    inline bool upper(int a, int b) {
        return tin[a] <= tin[b] && tout[b] <= tout[a];
    }
    int lca(int a, int b) {
        if (upper(a, b)) return a;
        if (upper(b, a)) return b;
        for (int i = L; i >= 0; --i)
            if (!upper(up[a][i], b))
                a = up[a][i];
        return up[a][0];
    }
    void preprocess(int n, int root) {
        L = 1;
        while ((1 << L) <= n) ++L;
        for (int i = 0; i < n; ++i) up[i].resize(L + 1);
        timer = 0;
        dfs(root, root);
    }
};

```

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

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

```

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

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

/*
    Método 1:

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

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

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

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

    int ans = 0;
    while (true){
        fill(prev, prev+n, -1);
        queue<int> q;
        q.push(s);

```

```

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

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

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

```

/\*  
Método 2:

Mantener la red de flujos, donde  $\text{flow}[i][j]$  = Flujo que, err, fluye de  $i$  a  $j$ . Notar que  $\text{flow}[i][j]$  puede ser negativo. Si esto pasa, es lo equivalente a decir que  $i$  "absorbe" flujo de  $j$ , o lo que es lo mismo, que hay flujo positivo de  $j$  a  $i$ .

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

\*/

```
int flow[MAXN+1][MAXN+1];
```

```

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

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

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

```

.....

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

Field-testing:

- UVa - 563 - Crimewave

```

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

/*
Usage:
Call initialize_max_flow();
Create graph using add_edge(u, v, c);
max_flow(source, sink);

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

namespace Flow {
    // Maximum number of nodes
    const int MAXN = 100;
    // Maximum number of edges
    // IMPORTANT: Remember to consider the backedges. For
    // every edge we actually need two! That's why we have
    // to multiply by two at the end.
    const int MAXE = MAXN * (MAXN + 1) / 2 * 2;
    const int oo = INT_MAX / 4;
    int first[MAXN], next[MAXE], adj[MAXE], cap[MAXE];
    int current_edge;

    /*
    Builds a directed edge (u, v) with capacity c.
    Note that actually two edges are added, the edge
    and its complementary edge for the backflow.
    */
    int add_edge(int u, int v, int c){
        adj[current_edge] = v;
        cap[current_edge] = c;
        next[current_edge] = first[u];
        first[u] = current_edge++;

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

```

```

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

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

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

    int cur = snk;
    int neck = incr[snk];
    while (cur != src){
        //Remove capacity from the edge used to reach
        //node "cur", and add capacity to the backedge
        cap[arrived_by[cur]] -= neck;
        cap[arrived_by[cur] ^ 1] += neck;
    }
}

```

```

        //move backwards in the path
        cur = adj[arrived_by[cur] ^ 1];
    }
    return neck;
}

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

```

## 4.10. Maximum bipartite matching

```

// Maximum Bipartite Matching
// Complexity: O(VE)

// Finds a maximum bipartite matching for two sets of
// size L and R.

// How to use:
// Set g[i][j] to true if element i of the Left set can
// be paired with element j of the Right set.
// Fill the table for all 0 <= i < L and 0 <= j < R.

// matchL[i] will contain i's match in the Right set
// and matchR[j] will contain j's match in the Left set.

bool g[MAXN][MAXN], seen[MAXN];
int L, R, matchL[MAXN], matchR[MAXN];

bool assign(int i) {
    for (int j = 0; j < R; ++j) if (g[i][j] and !seen[j]) {
        seen[j] = true;
        if (matchR[j] < 0 or assign(matchR[j]))
            return matchL[i] = j, matchR[j] = i, true;
    }
    return false;
}

```

```

}

int maxBipartiteMatching() {
    for (int i = 0; i < L; ++i) matchL[i] = -1;
    for (int j = 0; j < R; ++j) matchR[j] = -1;
    int ans = 0;
    for (int i = 0; i < L; ++i) {
        for (int j = 0; j < R; ++j) seen[j] = false; // or memset
        if (assign(i)) ans++;
    }
    return ans;
}

```

### 4.10.1. Teorema de Kőnig

Un **minimum vertex cover** es un subconjunto de vértices lo más pequeño posible tal que cualquier arista del grafo toque algún vértice del subconjunto.

**Teorema de Kőnig.** En un grafo bipartito, el tamaño del maximum bipartite matching es igual al tamaño del minimum vertex cover.

Para encontrar los nodos que componen el minimum vertex cover, hacer un DFS como el que se usa para encontrar el maximum bipartite matching<sup>1</sup> pero empezando únicamente en los vértices de L que no tienen pareja en el lado R (empezando en los i tales que `matchL[i] == -1`). Adicionalmente, marcar cuales nodos fueron visitados tanto en L como en R.

El minimum vertex cover estará formado por los nodos de L que no fueron visitados y los nodos de R que sí fueron visitados.

```

#include <bitset>
int L, R, int matchL[MAXN], matchR[MAXN];
bitset<MAXN> seenL, seenR;
vector<int> g[MAXN];

void dfs(int u) { // u is on L
    if (u == -1 or seenL[u]) return;
    seenL[u] = true;
    foreach(out, g[u]) {
        int v = *out;
        if (!seenR[v]) {

```

<sup>1</sup>Es decir, un DFS que usa aristas que no están en el matching cuando va de L a R y aristas que sí están en el matching cuando va de R a L.

```

        seenR[v] = true;
        dfs(matchR[v]);
    }
}

// Build the maximum bipartite matching first!
void minimumVertexCover() {
    int size = 0;
    for (int i = 0; i < L; ++i) {
        if (matchL[i] == -1) dfs(i);
        else size++;
    }
    // size == size of the minimum vertex cover.
    // The actual minimum vertex cover is formed by:
    //   + nodes in L such that seenL[i] == false
    //   + nodes in R such that seenR[i] == true
}

```

#### 4.11. Componentes fuertemente conexas: Algoritmo de Tarjan

```

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

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

```

```

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

```

#### 4.12. 2-Satisfiability

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

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

**Solución:** Se sabe que  $(p \rightarrow q) \leftrightarrow (\neg p \vee q)$ . Entonces se traduce cada disyunción en una implicación y se crea un grafo donde los nodos son cada variable y su negación. Cada implicación es una arista en este grafo. Existe solución si nunca se cumple que una variable y su negación están en la misma componenete fuertemente conexas (Se usa el algoritmo de Tarjan, 4.11).

## 5. Programación dinámica

### 5.1. Longest common subsequence

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

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

### 5.2. Longest increasing subsequence

```
// Longest Increasing Subsequence.
// O(n log n)

const int INF = 1 << 30 - 1;

int main(){
    int n;
    while(scanf("%d", &n) == 1){
        vector<long> S(n);
        vector<long> M(n+1, INF);
        for (int i = 0; i < n; ++i) scanf("%ld", &S[i]);
        M[0] = 0;
        int m = 0;
        for (int i = 0; i < S.size(); ++i){
            int d = upper_bound(M.begin(), M.begin()+n, S[i])-M.begin();
            if (S[i] != M[d-1]){
                M[d] = S[i];
            }
        }
    }
}
.....
```

```
        m = max(m,d);
        parent[S[i]] = M[d-1];
    }
}
printf("%d\n", max(1, m));
}
return 0;
}
.....
```

### 5.3. Partición de troncos

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

**Ejemplo:** Se tiene un tronco de longitud 10. Los puntos de corte son 2, 4, y 7.

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

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

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

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

```

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

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

        for (int i=m-2; i>=0; --i){
            for (int j=i+2; j<m; ++j){
                dp[i][j] = p[j]-p[i];
                int t = INT_MAX;
                for (int k=i+1; k<j; ++k){
                    t = min(t, dp[i][k] + dp[k][j]);
                }
                dp[i][j] += t;
            }
        }

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

/*
    0(n^2)

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

int quadratic(){

```

```

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

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

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

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

```

## 6. Strings

### 6.1. Algoritmo de Knuth-Morris-Pratt (KMP)

Computa el arreglo *border* que contiene la longitud del borde más largo de todos los prefijos de una cadena.



Un borde de una cadena es otra cadena más corta que es a la vez prefijo y sufijo de la original (por ejemplo, *aba* es un borde de *abacaba* porque es más corta que *abacaba* y es al mismo tiempo prefijo y sufijo de *abacaba*. *a* también es un borde de *abacaba*. *abac* no es un borde de *abacaba* porque no es un sufijo).

En el código, `border[i]` contiene el borde más grande del prefijo de *needle* que termina en la posición *i* (*needle* es el patrón que se quiere buscar en la otra cadena). Una ejemplo del arreglo `border` es:

i	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13
<i>needle</i>	a	b	a	c	a	b	a	c	a	b	a	d	a	b
<i>border</i>	0	0	1	0	1	2	3	4	5	6	7	0	1	2

```
// Knuth-Morris-Pratt algorithm for string matching
// Complexity: O(n + m)

// Reports all occurrences of 'needle' in 'haystack'.
void kmp(const string &needle, const string &haystack) {
    // Precompute border function
    int m = needle.size();
    vector<int> border(m);
    border[0] = 0;
    for (int i = 1; i < m; ++i) {
        border[i] = border[i - 1];
        while (border[i] > 0 and needle[i] != needle[border[i]]) {
            border[i] = border[border[i] - 1];
        }
        if (needle[i] == needle[border[i]]) border[i]++;
    }

    // Now the actual matching
    int n = haystack.size();
    int seen = 0;
    for (int i = 0; i < n; ++i){
        while (seen > 0 and haystack[i] != needle[seen]) {
            seen = border[seen - 1];
        }
        if (haystack[i] == needle[seen]) seen++;

        if (seen == m) {
            printf("Needle occurs from %d to %d\n", i - m + 1, i);
            seen = border[m - 1];
        }
    }
}
```

}

## 6.2. Algoritmo Z

$Z[i]$  = longitud del prefijo propio más largo de  $S[i, n)$  que también es prefijo de  $S[0, n)$ .

i	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
<i>string</i>	a	b	a	c	a	b	a	c	a	d	a	b	a
$Z_i$	0	0	1	0	5	0	1	0	1	0	3	0	1

```
// Find z function
int n = s.size();
vector<int> z(n);
z[0] = 0;
for (int i = 1, l = 0, r = 0; i < n; ++i) {
    z[i] = 0;
    if (i <= r) z[i] = min(z[i - l], r - i + 1);
    while (i + z[i] < n && s[z[i]] == s[i + z[i]]) ++z[i];
    if (i + z[i] - 1 > r) {
        l = i;
        r = i + z[i] - 1;
    }
}
}
```

## 6.3. Algoritmo de Aho-Corasick

Sirve para buscar muchos patrones en una cadena. Por ejemplo, dada la cadena *ahishers* y los patrones {*he*, *she*, *hers*, *his*}, encuentra que *his* aparece en la posición 1, *he* aparece en la posición 4, *she* aparece en la posición 3 y *hers* aparece en la posición 4.

Complejidad:  $O(n + m)$  donde  $n$  es la longitud de la cadena en la que hay que buscar y  $m$  es la suma de las longitudes de todos los patrones.

```
////////////////////////////////////
//          Aho-Corasick's algorithm, as explained in          //
//          http://dx.doi.org/10.1145/360825.360855              //
////////////////////////////////////
```

```

// Max number of states in the matching machine.
// Should be equal to the sum of the length of all keywords.
const int MAXS = 6 * 50 + 10;

// Number of characters in the alphabet.
const int MAXC = 26;

// Output for each state, as a bitwise mask.
// Bit i in this mask is on if the keyword with index i
// appears when the machine enters this state.
int out[MAXS];

// Used internally in the algorithm.
int f[MAXS]; // Failure function
int g[MAXS][MAXC]; // Goto function, or -1 if fail.

// Builds the string matching machine.
//
// words - Vector of keywords. The index of each keyword is
//         important:
//         "out[state] & (1 << i)" is > 0 if we just found
//         word[i] in the text.
// lowestChar - The lowest char in the alphabet.
//              Defaults to 'a'.
// highestChar - The highest char in the alphabet.
//              Defaults to 'z'.
//              "highestChar - lowestChar" must be <= MAXC,
//              otherwise we will access the g matrix outside
//              its bounds and things will go wrong.
//
// Returns the number of states that the new machine has.
// States are numbered 0 up to the return value - 1, inclusive.
int buildMatchingMachine(const vector<string> &words,
                        char lowestChar = 'a',
                        char highestChar = 'z') {
    memset(out, 0, sizeof out);
    memset(f, -1, sizeof f);
    memset(g, -1, sizeof g);

    int states = 1; // Initially, we just have the 0 state

    for (int i = 0; i < words.size(); ++i) {
        const string &keyword = words[i];

```

```

        int currentState = 0;
        for (int j = 0; j < keyword.size(); ++j) {
            int c = keyword[j] - lowestChar;
            if (g[currentState][c] == -1) {
                // Allocate a new node
                g[currentState][c] = states++;
            }
            currentState = g[currentState][c];
        }
        // There's a match of keywords[i] at node currentState.
        out[currentState] |= (1 << i);
    }

    // State 0 should have an outgoing edge for all characters.
    for (int c = 0; c < MAXC; ++c) {
        if (g[0][c] == -1) {
            g[0][c] = 0;
        }
    }

    // Now, let's build the failure function
    queue<int> q;
    // Iterate over every possible input
    for (int c = 0; c <= highestChar - lowestChar; ++c) {
        // All nodes s of depth 1 have f[s] = 0
        if (g[0][c] != -1 and g[0][c] != 0) {
            f[g[0][c]] = 0;
            q.push(g[0][c]);
        }
    }
    while (q.size()) {
        int state = q.front();
        q.pop();
        for (int c = 0; c <= highestChar - lowestChar; ++c) {
            if (g[state][c] != -1) {
                int failure = f[state];
                while (g[failure][c] == -1) {
                    failure = f[failure];
                }
                failure = g[failure][c];
                f[g[state][c]] = failure;
            }
        }
    }

    // Merge out values

```



```

//Usage: Call SuffixArray::compute(s), where s is the
//      string you want the Suffix Array for.
//
// * * * IMPORTANT: The last character of s must compare less
//      than any other character (for example, do s = s + '\1';
//      before calling this function).

//Output:
// sa   = The suffix array. Contains the n suffixes of s sorted
//        in lexicographical order. Each suffix is represented
//        as a single integer (the position in the string
//        where it starts).
// rank = The inverse of the suffix array. rank[i] = the index
//        of the suffix s[i..n) in the pos array. (In other
//        words, sa[i] = k <=> rank[k] = i).
//      With this array, you can compare two suffixes in O(1):
//      Suffix s[i..n) is smaller than s[j..n) if and
//      only if rank[i] < rank[j].
// lcp  = The length of the longest common prefix between two
//        consecutive suffixes:
//        lcp[i] = lcp(s + sa[i], s + sa[i-1]). lcp[0] = 0.

namespace SuffixArray {
    int t, rank[MAXN], sa[MAXN], lcp[MAXN];

    bool compare(int i, int j){
        return rank[i + t] < rank[j + t];
    }

    void build(const string &s){
        int n = s.size();
        int bc[256];
        for (int i = 0; i < 256; ++i) bc[i] = 0;
        for (int i = 0; i < n; ++i) ++bc[s[i]];
        for (int i = 1; i < 256; ++i) bc[i] += bc[i-1];
        for (int i = 0; i < n; ++i) sa[--bc[s[i]]] = i;
        for (int i = 0; i < n; ++i) rank[i] = bc[s[i]];
        for (t = 1; t < n; t <= 1){
            for (int i = 0, j = 1; j < n; i = j++){
                while (j < n && rank[sa[j]] == rank[sa[i]]) j++;
                if (j - i == 1) continue;
                int *start = sa + i, *end = sa + j;
                sort(start, end, compare);
            }
        }
    }
}

```

```

        int first = rank[*start + t], num = i, k;
        for(; start < end; rank[*start++] = num){
            k = rank[*start + t];
            if (k != first and (i > first or k >= j))
                first = k, num = start - sa;
        }
    }
}

// Remove this part if you don't need the LCP
int size = 0, i, j;
for(i = 0; i < n; i++) if (rank[i] > 0) {
    j = sa[rank[i] - 1];
    while(s[i + size] == s[j + size]) ++size;
    lcp[rank[i]] = size;
    if (size > 0) --size;
}
lcp[0] = 0;
}
};

////////////////////////////////////

// Applications:

// lcp(x,y) = min(lcp(x,x+1), lcp(x+1, x+2), ... , lcp(y-1, y))

void number_of_different_substrings(){
    // If you have the i-th smaller suffix, Si,
    //   it's length will be |Si| = n - sa[i]
    // Now, lcp[i] stores the number of
    //   common letters between Si and Si-1
    //   (s.substr(sa[i]) and s.substr(sa[i-1]))
    // so, you have |Si| - lcp[i] different strings
    //   from these two suffixes => n - lcp[i] - sa[i]
    for(int i = 0; i < n; ++i) ans += n - sa[i] - lcp[i];
}

void number_of_repeated_substrings(){
    // Number of substrings that appear at least twice in the text.
    // The trick is that all 'spare' substrings that can give us
    // Lcp(i - 1, i) can be obtained by Lcp(i - 2, i - 1)
    // due to the ordered nature of our array.
    // And the overall answer is

```

```

// Lcp(0, 1) +
// Sum(max[0, Lcp(i, i - 1) - Lcp(i - 2, i - 1)])
// for 2 <= i < n
// File Recover
int cnt = lcp[1];
for(int i=2; i < n; ++i){
    cnt += max(0, lcp[i] - lcp[i-1]);
}
}

void repeated_m_times(int m){
    // Given a string s and an int m, find the size
    // of the biggest substring repeated m times (find the rightmost pos)
    // if a string is repeated m+1 times, then it's repeated m times too
    // The answer is the maximum, over i, of the longest common prefix
    // between suffix i+m-1 in the sorted array.
    int length = 0, position = -1, t;
    for (int i = 0; i <= n-m; ++i){
        if ((t = getLcp(i, i+m-1, n)) > length){
            length = t;
            position = sa[i];
        } else if (t == length) { position = max(position, sa[i]); }
    }
    // Here you'll get the rightmost position
    // (that means, the last time the substring appears)
    for (int i = 0; i < n; ){
        if (sa[i] + length > n) { ++i; continue; }
        int ps = 0, j = i+1;
        while (j < n && lcp[j] >= length){
            ps = max(ps, sa[j]);
            j++;
        }
        if(j - i >= m) position = max(position, ps);
        i = j;
    }
    if(length != 0)
        printf("%d %d\n", length, position);
    else
        puts("none");
}

```

```

void smallest_rotation(){
    // Reads a string of lenght k. Then just double it (s = s+s)
    // and find the suffix array.
    // The answer is the smallest i for which s.size() - sa[i] >= k
    // If you want the first appeareance (and not the string)
    // you'll need the second cycle
    int best = 0;
    for (int i=0; i < n; ++i){
        if (n - sa[i] >= k){
            //Find the first appeareance of the string
            while (n - sa[i] >= k){
                if(sa[i] < sa[best] && sa[i] != 0) best = i;
                i++;
            }
        }
        if (sa[best] == k) puts("0");
        else printf("%d\n", sa[best]);
    }
}

.....

```

## 6.5. Hashing dinámico

Usando una modificación de un Fenwick Tree, se puede hacer una estructura de datos que soporta las siguientes operaciones en  $O(\lg n)$ :

- Encontrar el hash de la subcadena  $[i..j]$ .
- Modificar el caracter en la posición  $i$ .

```

// N = size of the array. It is assumed that elements are
// indexed from 1 to N, inclusive.
// B = the base for the hash. Must be > 0.
// P = The modulo for the hash. Must be > 0. Doesn't need
// to be prime.
int N, B, P;

int tree[MAXN], base[MAXN];

void precomputeBases() {
    base[0] = 1;
    for (int i = 1; i <= N + 1; ++i) {

```

```

        base[i] = (1LL * base[i - 1] * B) % P;
    }
}

inline int mod(long long a) {
    int ans = a % P;
    if (ans < 0) ans += P;
    return ans;
}

// Usually you don't want to use this function directly,
// use 'put' below instead.
void add(int at, int what) {
    what = mod(what);
    int seen = 0;
    for (at++; at <= N + 1; at += at & -at) {
        tree[at] += (1LL * what * base[seen]) % P;
        tree[at] = mod(tree[at]);
        seen += at & -at;
    }
}

// Returns the hash for subarray [1..at].
int query(int at) {
    int ans = 0, seen = 0;
    for (at++; at > 0; at -= at & -at) {
        ans += (1LL * tree[at] * base[seen]) % P;
        ans = mod(ans);
        seen += at & -at;
    }
    return ans;
}

// Returns the hash for subarray [i..j]. That hash is:
// a[i]*B^(j-i+1) + a[i+1]*B^(j-i) + a[i+2]*B^(j-i-1) + ...
// + a[j-2]*B^2 + a[j-1]*B^1 + a[j]*B^0 (mod P)
int hash(int i, int j) {
    assert(i <= j);
    int ans = query(j) - (1LL * query(i-1) * base[j-i+1]) % P;
    return mod(ans);
}

// Changes the number or char at position 'at' for 'what'.

```

```

void put(int at, int what) {
    add(at, -hash(at, at) + what);
}

```

## 6.6. Mínima rotación lexicográfica de una string

### Field-testing:

- *SPOJ* - MINMOVE - Minimum Rotations

```

// Finds the lexicographically smallest rotation of string s.
// Returns the index that should be moved to the first position
// to achieve the smallest rotation.
// If there are two or more smallest rotations, returns the
// smallest index.
int minimum_rotation(string s) {
    int n = s.size();
    s = s + s;
    int mini = 0, p = 1, k = 0;
    while (p < n && mini + k + 1 < n) {
        if (s[mini + k] == s[p + k]) {
            k++;
        } else if (s[mini + k] < s[p + k]) {
            p = p + k + 1;
            k = 0;
        } else if (s[mini + k] > s[p + k]) {
            mini = max(mini + k + 1, p);
            p = mini + 1;
            k = 0;
        }
    }
    // the actual minimum rotated string is s.substr(mini, n)
    return mini;
}

```

## 6.7. Algoritmo de Manacher: Hallar las subcadenas palindrómicas más largas

```

// Complejidad: O(n)
void manacher(const string &s) {

```

```

int n = s.size();

vector<int> d1(n);
int l=0, r=-1;
for (int i=0; i<n; ++i) {
    int k = (i>r ? 0 : min (d1[l+r-i], r-i)) + 1;
    while (i+k < n && i-k >= 0 && s[i+k] == s[i-k]) ++k;
    d1[i] = --k;
    if (i+k > r) l = i-k, r = i+k;
}
vector<int> d2(n);
l=0, r=-1;
for (int i=0; i<n; ++i) {
    int k = (i>r ? 0 : min (d2[l+r-i+1], r-i+1)) + 1;
    while (i+k-1 < n && i-k >= 0 && s[i+k-1] == s[i-k]) ++k;
    d2[i] = --k;
    if (i+k-1 > r) l = i-k, r = i+k-1;
}

// d1[i] = piso de la mitad de la longitud del palíndromo
//          impar más largo cuyo centro es i.
// d2[i] = mitad de la longitud del palíndromo par más
//          largo cuyo centro de la derecha es i.

for (int i = 0; i < n; ++i) {
    assert(is_palindrome( s.substr(i - d1[i], 2*d1[i] + 1) ));
    assert(is_palindrome( s.substr(i - d2[i], 2*d2[i])      ));
}
}

```

## 7. Geometría

### 7.1. Identidades trigonométricas

$$\sin(\alpha \pm \beta) = \sin \alpha \cos \beta \pm \cos \alpha \sin \beta$$

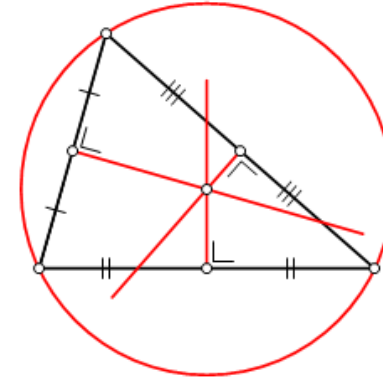
$$\cos(\alpha \pm \beta) = \cos \alpha \cos \beta \mp \sin \alpha \sin \beta$$

$$\tan(\alpha \pm \beta) = \frac{\tan \alpha \pm \tan \beta}{1 \mp \tan \alpha \tan \beta}$$

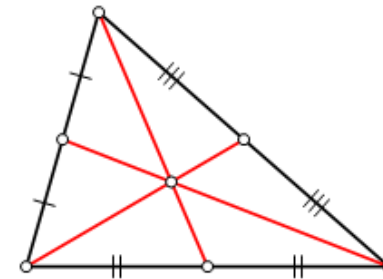
## 7.2. Triángulos

### 7.2.1. Circuncentro, incentro, baricentro y ortocentro

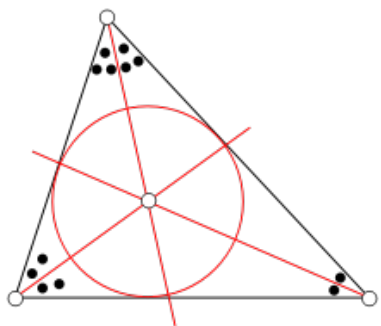
- El circuncentro (círculo que contiene el triángulo) es el punto de intersección de las mediatrices (recta perpendicular al lado en su punto medio).



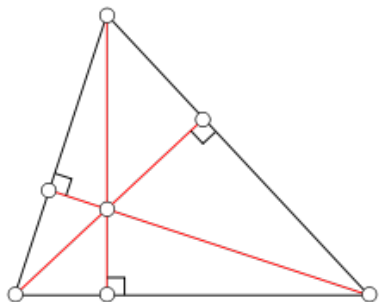
- El baricentro (centro de gravedad) es el punto de intersección de las medianas (recta de un vértice al punto medio del lado opuesto).



- El incentro (centro del círculo inscrito) es el punto de intersección de las bisectrices (recta que divide el ángulo en dos ángulos iguales).



- El ortocentro es el punto donde se cortan las tres alturas (recta desde un vértice y perpendicular al lado opuesto). El ortocentro se encuentra dentro del triángulo si éste es acutángulo, coincide con el vértice del ángulo recto si es rectángulo, y se halla fuera del triángulo si es obtusángulo.



### 7.2.2. Centro del círculo que pasa por 3 puntos (circuncentro)

Field-testing:

- Live Archive* - 4807 - Cocircular Points

```
point center(const point &p, const point &q, const point &r) {
    double ax = q.x - p.x;
    double ay = q.y - p.y;
    double bx = r.x - p.x;
    double by = r.y - p.y;
    double d = ax*by - bx*ay;

    if (cmp(d, 0) == 0) {
        printf("Points are collinear!\n");
        assert(false);
    }
}
```

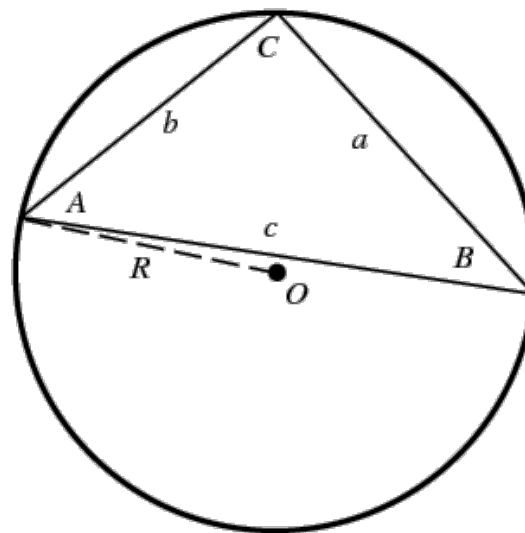
```
double cx = (q.x + p.x) / 2;
double cy = (q.y + p.y) / 2;
double dx = (r.x + p.x) / 2;
double dy = (r.y + p.y) / 2;

double t1 = bx*dx + by*dy;
double t2 = ax*cx + ay*cy;

double x = (by*t2 - ay*t1) / d;
double y = (ax*t1 - bx*t2) / d;

return point(x, y);
}
```

### 7.2.3. Ley del seno y ley del coseno



Sean  $a$ ,  $b$  y  $c$  las longitudes de los lados de un triángulo con ángulos opuestos  $A$ ,  $B$  y  $C$ . La ley del seno dice:

$$\frac{a}{\sin A} = \frac{b}{\sin B} = \frac{c}{\sin C} = 2R$$

donde  $R$  es el radio del circuncírculo.

Otros resultados son:



$$a(\sin B - \sin C) + b(\sin C - \sin A) + c(\sin A - \sin B) = 0$$

$$a = b \cos C + c \cos B$$

La ley del coseno:

$$\cos A = \frac{c^2 + b^2 - a^2}{2bc}$$

y la ley de tangentes:

$$\frac{a+b}{a-b} = \frac{\tan[\frac{1}{2}(A+B)]}{\tan[\frac{1}{2}(A-B)]}.$$

### 7.3. Área de un polígono

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

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

```
//P es un polígono ordenado anticlockwise.
//Si es clockwise, retorna el area negativa.
//Si no esta ordenado retorna pura mierda.
//P[0] != P[n-1]
double PolygonArea(const vector<point> &p){
    double r = 0.0;
    for (int i=0; i<p.size(); ++i){
        int j = (i+1) % p.size();
        r += p[i].x*p[j].y - p[j].x*p[i].y;
    }
    return r/2.0;
}
```

### 7.4. Centro de masa de un polígono

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

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

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

Donde M es el área del polígono.

Otra posible fórmula equivalente:

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

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

### 7.5. Convex hull: Graham Scan

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

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

point pivot;

inline int distsq(const point &a, const point &b){
    return (a.x - b.x)*(a.x - b.x) + (a.y - b.y)*(a.y - b.y);
}

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

```

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

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

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

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

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

    //Ahora sí!!!
    for (int i=3; i<p.size(); ++i){
        while (hull.size() >= 2 &&
            cross(hull[hull.size()-2],
                hull[hull.size()-1],
                p[i]) <= 0){
            hull.erase(hull.end() - 1);
        }
    }
}

```

```

    }
    hull.push_back(p[i]);
}
//hull contiene los puntos del convex hull ordenados
//anti-clockwise. No contiene ningún punto repetido. El
//primer punto no es el mismo que el último, i.e, la última
//arista va de hull[hull.size()-1] a hull[0]
return hull;
}

```

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

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

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

```
typedef long long CoordType;
```

```

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

```

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

```

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

```

// Returns a list of points on the convex hull in  
// counter-clockwise order. Note: the last point in the returned  
// list is the same as the first one.

```

vector<Point> convexHull(vector<Point> P){
    int n = P.size(), k = 0;
    vector<Point> H(2*n);
    // Sort points lexicographically
    sort(P.begin(), P.end());
    // Build lower hull

```

```

for (int i = 0; i < n; i++) {
    while (k >= 2 && cross(H[k-2], H[k-1], P[i]) <= 0) k--;
    H[k++] = P[i];
}
// Build upper hull
for (int i = n-2, t = k+1; i >= 0; i--) {
    while (k >= t && cross(H[k-2], H[k-1], P[i]) <= 0) k--;
    H[k++] = P[i];
}
H.resize(k);
return H;
}

```

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

```

/*
Returns the closest distance between point pnt and the segment
that goes from point a to b
Idea by:
http://local.wasp.uwa.edu.au/~pbourke/geometry/pointline/
*/
double distance_point_to_segment(const point &a, const point &b,
                                const point &pnt){
    double u =
        ((pnt.x - a.x)*(b.x - a.x) + (pnt.y - a.y)*(b.y - a.y))
        /distsqr(a, b);
    point intersection;
    intersection.x = a.x + u*(b.x - a.x);
    intersection.y = a.y + u*(b.y - a.y);
    if (u < 0.0 || u > 1.0){
        return min(dist(a, pnt), dist(b, pnt));
    }
    return dist(pnt, intersection);
}

```

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

```

/*
Returns the closest distance between point pnt and the line
that passes through points a and b

```

```

Idea by:
http://local.wasp.uwa.edu.au/~pbourke/geometry/pointline/
*/
double distance_point_to_line(const point &a, const point &b,
                              const point &pnt){
    double u =
        ((pnt.x - a.x)*(b.x - a.x) + (pnt.y - a.y)*(b.y - a.y))
        /distsqr(a, b);
    point intersection;
    intersection.x = a.x + u*(b.x - a.x);
    intersection.y = a.y + u*(b.y - a.y);
    return dist(pnt, intersection);
}

```

## 7.9. Determinar si un polígono es convexo

```

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

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

```

```

    mask |= 1;
} else if (z > 0.0){
    mask |= 2;
}
if (mask == 3) return false;
}
return mask != 0;
}

```

.....

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

```

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

We assume p is convex! The result is useless if p is
concave.
*/
bool insideConvexPolygon(const vector<point> &p,
                        const point &a){

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

```

.....

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

### Field-testing:

- *TopCoder* - SRM 187 - Division 2 Hard - PointInPolygon
- *UVa* - 11665 - Chinese Ink

```

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

// Polar angle
// Returns an angle in the range [0, 2*Pi) of a given
// Cartesian point. If the point is (0,0), -1.0 is returned.

// REQUIRES:
// include math.h
// define EPS 0.000000001, or your choice
// P has members x and y.
double polarAngle( P p )
{
    if(fabs(p.x) <= EPS && fabs(p.y) <= EPS) return -1.0;
    if(fabs(p.x) <= EPS) return (p.y > EPS ? 1.0 : 3.0) * acos(0);
    double theta = atan(1.0 * p.y / p.x);
    if(p.x > EPS)
        return (p.y >= -EPS ? theta : (4*acos(0) + theta));
    else
        return(2 * acos( 0 ) + theta);
}

//Point inside polygon
// Returns true iff p is inside poly.
// PRE: The vertices of poly are ordered (either clockwise or
//      counter-clockwise.
// POST: Modify code inside to handle the special case of "on
// an edge".
// REQUIRES:
// polarAngle()

```

```

// include math.h
// include vector
// define EPS 0.000000001, or your choice
bool pointInPoly( P p, vector< P > &poly )
{
    int n = poly.size();
    double ang = 0.0;
    for(int i = n - 1, j = 0; j < n; i = j++){
        P v( poly[i].x - p.x, poly[i].y - p.y );
        P w( poly[j].x - p.x, poly[j].y - p.y );
        double va = polarAngle(v);
        double wa = polarAngle(w);
        double xx = wa - va;
        if(va < -0.5 || wa < -0.5 || fabs(fabs(xx)-2*acos(0)) < EPS){
            // POINT IS ON THE EDGE
            assert( false );
            ang += 2 * acos( 0 );
            continue;
        }
        if( xx < -2 * acos( 0 ) ) ang += xx + 4 * acos( 0 );
        else if( xx > 2 * acos( 0 ) ) ang += xx - 4 * acos( 0 );
        else ang += xx;
    }
    return( ang * ang > 1.0 );
}

```

## 7.12. Hallar la intersección de dos rectas

```

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

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

```

```

                           double x2, double y2,
                           double x3, double y3){
#ifdef EPS
#define EPS 1e-9
#endif

    double t0 = (y3-y2)*(x0-x2)-(x3-x2)*(y0-y2);
    double t1 = (x1-x0)*(y2-y0)-(y1-y0)*(x2-x0);
    double det = (y1-y0)*(x3-x2)-(y3-y2)*(x1-x0);
    if (fabs(det) < EPS){
        //parallel
        if (fabs(t0) < EPS || fabs(t1) < EPS){
            //same line
            printf("LINE\n");
        }else{
            //just parallel
            printf("NONE\n");
        }
    }else{
        t0 /= det;
        t1 /= det;
        double x = x0 + t0*(x1-x0);
        double y = y0 + t0*(y1-y0);
        //intersection is point (x, y)
        printf("POINT %.21f %.21f\n", x, y);
    }
}

```

## 7.13. Hallar la intersección de dos segmentos de recta

### Field-testing:

- UVa - 11665 - Chinese Ink

```

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

```



(Can be modified to find the intersection between a segment and a line)

Handles the case when the 2 segments are:

- \*Parallel but don't lie on the same line (No intersection)
- \*Parallel and both lie on the same line (Infinite intersections or no intersections)
- \*Not parallel (One intersection or no intersections)

Returns true if the segments do intersect in any case.

```

*/
bool segment_segment_intersection(int x1, int y1,
                                int x2, int y2,
                                int x3, int y3,
                                int x4, int y4){

    int d1 = direction(x3, y3, x4, y4, x1, y1);
    int d2 = direction(x3, y3, x4, y4, x2, y2);
    int d3 = direction(x1, y1, x2, y2, x3, y3);
    int d4 = direction(x1, y1, x2, y2, x4, y4);
    bool b1 = d1 > 0 and d2 < 0 or d1 < 0 and d2 > 0;
    bool b2 = d3 > 0 and d4 < 0 or d3 < 0 and d4 > 0;
    if (b1 and b2) return true;
    /* point_in_box is on segment_segmet_intersection */
    if (d1 == 0 and point_in_box(x1, y1, x3, y3, x4, y4))
        return true;

    if (d2 == 0 and point_in_box(x2, y2, x3, y3, x4, y4))
        return true;

    if (d3 == 0 and point_in_box(x3, y3, x1, y1, x2, y2))
        return true;

    if (d4 == 0 and point_in_box(x4, y4, x1, y1, x2, y2))
        return true;

    return false;
}

```

## 7.15. Cortar un polígono convexo por una recta infinita

Field-testing:

- UVa - 12514 - Cookie

```

typedef long double Double;
typedef vector<Point> Polygon;

// This is not standard intersection because it returns false
// when the intersection point is exactly the t=1 endpoint of
// the segment. This is OK for this algorithm but not for general
// use.
bool segment_line_intersection(Double x0, Double y0,
                               Double x1, Double y1, Double x2, Double y2,
                               Double x3, Double y3, Double &x, Double &y){

    Double t0 = (y3-y2)*(x0-x2) - (x3-x2)*(y0-y2);
    Double t1 = (x1-x0)*(y2-y0) - (y1-y0)*(x2-x0);
    Double det = (y1-y0)*(x3-x2) - (y3-y2)*(x1-x0);

    if (fabs(det) < EPS){
        //Paralelas
        return false;
    }else{
        t0 /= det;
        t1 /= det;
        if (cmp(0, t0) <= 0 and cmp(t0, 1) < 0){
            x = x0 + t0 * (x1-x0);
            y = y0 + t0 * (y1-y0);
            return true;
        }
        return false;
    }
}

// Returns the polygons that result of cutting the CONVEX
// polygon p by the infinite line that passes through (x0, y0)
// and (x1, y1).
// The returned value has either 1 element if this line
// doesn't cut the polygon at all (or barely touches it)
// or 2 elements if the line does split the polygon.
vector<Polygon> split(const Polygon &p, Double x0, Double y0,
                    Double x1, Double y1) {

```

```

int hits = 0, side = 0;
Double x, y;
vector<Polygon> ans(2);

for (int i = 0; i < p.size(); ++i) {
    int j = (i + 1) % p.size();
    if (segment_line_intersection(p[i].x, p[i].y,
        p[j].x, p[j].y, x0, y0, x1, y1, x, y)) {
        hits++;
        ans[side].push_back(p[i]);
        if (cmp(p[i].x, x) != 0 or cmp(p[i].y, y) != 0) {
            ans[side].push_back(Point(x, y));
        }
        side ^= 1;
        ans[side].push_back(Point(x, y));
    } else {
        ans[side].push_back(p[i]);
    }
}
return hits < 2 ? vector<Polygon>(1, p) : ans;
}

```

## 7.16. Proyección de un vector en otro

$$\vec{a} \text{ proyectado en } \vec{b} = \vec{c} = \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{|\vec{b}|^2} \vec{b} = \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{\vec{b} \cdot \vec{b}} \vec{b}.$$

$\vec{c}$  es un vector nulo ó paralelo a  $\vec{b}$  cuya magnitud es la “sombra” (la proyección ortogonal) proyectada por el vector  $\vec{a}$  sobre una recta infinita paralela a  $\vec{b}$ . Si  $\theta$  es el ángulo entre  $\vec{a}$  y  $\vec{b}$  entonces:

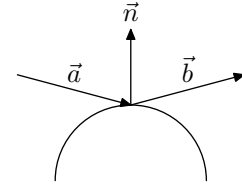
- $\vec{c} = \vec{0}$  si  $\theta = 90^\circ$ ,
- $\vec{c}$  tiene la misma dirección que  $\vec{b}$  si  $0 \leq \theta < 90^\circ$ ,
- $\vec{c}$  tiene dirección contraria a  $\vec{b}$  si  $90 < \theta \leq 180^\circ$ .

## 7.17. Reflejar un rayo de luz en un espejo

**Field-testing:**

- *Live Archive* - 5929 - Laser Tag

Dado un rayo  $\vec{a}$  incidente en una superficie con vector normal unitario  $\vec{n}$  se quiere encontrar el rayo  $\vec{b}$  reflejado en ese punto:



$$\vec{b} = \vec{a} - 2(\vec{a} \cdot \vec{n})\vec{n}$$

donde  $\cdot$  es producto punto. ¡Para que la fórmula funcione  $\vec{n}$  tiene que ser unitario! Notar que no importa cuál de las dos direcciones tiene  $\vec{n}$  porque si lo reemplazamos por  $-\vec{n}$  da el mismo resultado.

```

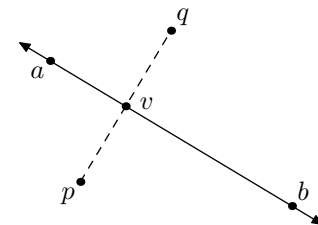
// Reflects the ray that goes in direction dir on the infinite
// line that passes through a and b.
Point reflect_ray(const Point &dir, const Point &a, const Point &b){
    Point n(b.y - a.y, a.x - b.x); // normal
    long double length = sqrt(n.x * n.x + n.y * n.y);
    n.x /= length, n.y /= length;
    long double dot = 2 * (dir.x * n.x + dir.y * n.y);
    Point new_dir = dir;
    new_dir.x -= dot * n.x, new_dir.y -= dot * n.y;
    return new_dir;
}

```

## 7.18. Reflejar un punto al otro lado de una recta

**Field-testing:**

- *Live Archive* - 5929 - Laser Tag



```

// Reflects point p to the other side of the infinite line that
// passes through a and b. It's assumed that a != b.
Point reflect(Point p, const Point &a, const Point &b) {

```



```

double dx = b.x - a.x;
double dy = b.y - a.y;
double u = (dx * (p.x - a.x) + (p.y - a.y) * dy) /
           (dx * dx + dy * dy);

Point v; // Intersection
v.x = a.x + u * dx;
v.y = a.y + u * dy;

p.x += 2*(v.x - p.x);
p.y += 2*(v.y - p.y);
return p;
}

```

## 7.19. Hallar la intersección de un segmento y una superficie cuádrica (esfera, cono, elipsoide, hiperboloide o paraboloides)

### Field-testing:

- *UVa - 11334 - Antenna in the Cinoc Mountains*

La ecuación genérica para describir una superficie cuádrica es

$$ax^2 + by^2 + cz^2 + dxy + exz + fyz + gx + hy + iz + j = 0$$

Se tiene un segmento de  $P$  a  $Q$  y se quiere hallar la intersección (si existe):

```

// Find the intersection of the segment that goes from P to Q with
// the quadric defined by
// ax^2 + by^2 + cz^2 + dxy + exz + fyz + gx + hy + iz + j = 0

```

```

Point P, Q; // Initialize to the two endpoints of the segment

```

```

// Initialize to the coefficients of the quadric
long double a, b, c, d, e, f, g, h, i, j;

```

```

long double xd = Q.x - P.x, yd = Q.y - P.y, zd = Q.z - P.z,
           xo = P.x, yo = P.y, zo = P.z;

```

```

double A = a*xd*xd + b*yd*yd + c*zd*zd + d*xd*yd + e*xd*zd +
           f*yd*zd;

```

```

double B = 2*(a*xo*xd + b*yo*yd + c*zo*zd) + d*(xo*yd + yo*xd) +
           e*(xo*zd + xd*zo) + f*(yo*zd + yd*zo) + g*xd +
           h*yd + i*zd;

```

```

double C = a*xo*xo + b*yo*yo + c*zo*zo + d*xo*yo + e*xo*zo +
           f*yo*zo + g*xo + h*yo + i*zo + j;

```

```

// Now solve the quadratic equation defined by A, B and C. This
// will give 0, 1, 2 or infinite solutions for t, the parameter
// of the parametric equation of the segment.
// If 0 <= t <= 1, then the intersection lies inside the segment.

```

```

// Remember to check these cases:
// if A == B == C == 0: Infinite solutions: The line coincides
// with the surface of the quadric
// else if A == B == 0 and C != 0: No solutions
// else if A == 0 and B != 0: One solution: t = -C / B
// else if B^2 - 4AC < 0: No solutions.
// else if B^2 - 4AC == 0: One solution: t = -B / 2A
// else: Two solutions: t = (-B +/- sqrt(B^2 - 4AC)) / 2A

```

Estas son las ecuaciones de las cónicas más comunes:

- *Elipsoide:*

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} + \frac{z^2}{c^2} = 1.$$

$a$ ,  $b$  y  $c$  son los “radios” en cada dirección (cuando  $a = b = c$  se tiene una esfera).

- *Paraboloides elíptico:*

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} - z = 0.$$

(Cuando  $a = b$  se tiene un paraboloides circular).

- *Paraboloides hiperbólico* (silla de montar o papa Pringles):

$$\frac{x^2}{a^2} - \frac{y^2}{b^2} - z = 0.$$

- *Hiperboloide de una hoja:*

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} - \frac{z^2}{c^2} = 1.$$

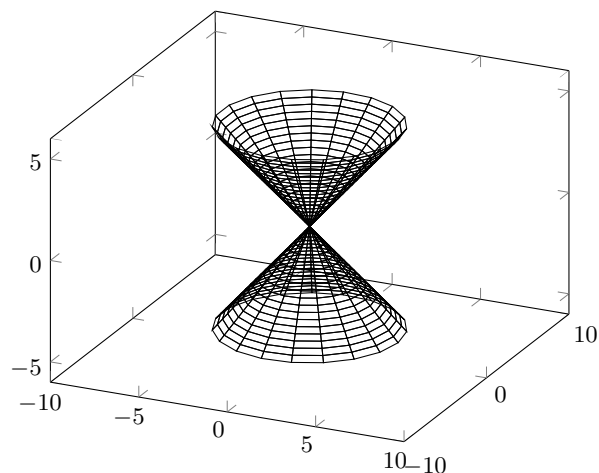
- *Hiperboloide de dos hojas:*

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} - \frac{z^2}{c^2} = -1.$$

- *Cono:*

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} - \frac{z^2}{c^2} = 0.$$

(Cuando  $a = b$  se tiene un cono circular).



Para mover el cono se puede usar la ecuación

$$\frac{(x - x_0)^2}{a^2} + \frac{(y - y_0)^2}{b^2} - \frac{(z - z_0)^2}{c^2} = 0$$

aunque generalmente es más fácil trasladar todos los objetos tal que el ápice del cono quede en el origen. Para cambiar el eje en el que se abre el cono, se cambia el signo menos en la ecuación y se pone en frente del eje sobre el que se quiere abrir. Para un cono que se abre en  $Z$  y que tiene radio  $r$  a la altura  $h$  (como en *Antenna in the Cinoc Mountains*) se usa la ecuación  $x^2 + y^2 = (\frac{r}{h}z)^2$ .

- *Cilindro elíptico:*

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1.$$

(Cuando  $a = b$  se tiene un cilindro circular).

- *Planos que se intersectan:*

$$\frac{x^2}{a^2} - \frac{y^2}{b^2} = 0.$$

## 7.20. Hallar el área de la unión de varios rectángulos

Field-testing:

- *TopCoder* - SRM 444 Div 1 Hard - PaperAndPaint

// Complexity:  $O(n \log n)$ , where  $n$  is the number  
// of rectangles.

// Usage:

// - Set the MAXN variable below to be big enough.  
// - Run `RectangleUnion::get_area(vector<Box> r)` with  
// the rectangles. This will return the area of their  
// union.

```
struct Box {
    long long x1, x2, y1, y2, z1, z2;

    Box(){}
    Box(long long _x1, long long _x2, long long _y1,
        long long _y2, long long _z1 = 0, long long _z2 = 0) {
        x1 = min(_x1, _x2);
        x2 = max(_x1, _x2);
        y1 = min(_y1, _y2);
        y2 = max(_y1, _y2);
        z1 = min(_z1, _z2);
        z2 = max(_z1, _z2);
    }
};
```

```
namespace RectangleUnion {
    struct Event {
        enum { OUT, IN };
        int at, y1, y2, type;
        Event(int at, int y1, int y2, int type) : at(at),
            y1(y1), y2(y2), type(type) {}

        bool operator < (const Event &t) const {
            if (at != t.at) return at < t.at;
            return type < t.type;
        }
    };
```

```

vector<int> y;

namespace SegmentTree {
    // For every rectangle we need two places in the
    // segment tree. If the segment tree has N places,
    // its size must be at least twice the first power
    // of two greater than or equal to N.
    // A safe value is 8 times the maximum number of
    // rectangles, because this always satisfies the
    // constraints above.
    const int MAXN = 8 * 55;
    long long sum[MAXN];
    int add[MAXN];

    void clear() {
        memset(sum, 0, sizeof sum);
        memset(add, 0, sizeof add);
    }

    void refresh(int u, int l, int r) {
        sum[u] = 0;
        if (add[u] > 0) sum[u] = y[r + 1] - y[l];
        else if (l < r) sum[u] = sum[2*u+1] + sum[2*u+2];
    }

    void update(int u, int l, int r, int p, int q, int what) {
        if (q < l or r < p) return; // outside
        p = max(p, l);
        q = min(q, r);
        if (l == p and q == r) {
            add[u] += what;
        } else {
            int m = (l + r) / 2;
            update(2*u+1, l, m, p, q, what);
            update(2*u+2, m+1, r, p, q, what);
        }
        refresh(u, l, r);
    }
};

// Returns the area covered by the given rectangles.
// All z values are ignored; we only consider the
// rectangles formed by the x and y values in each

```

```

// box (hence, we are finding the area covered by
// all the projections of each box onto the z = 0
// plane).
long long get_area(const vector<Box> &r) {
    y.clear();
    for (int i = 0; i < r.size(); ++i) {
        y.push_back(r[i].y1);
        y.push_back(r[i].y2);
    }
    sort(y.begin(), y.end());
    y.resize(unique(y.begin(), y.end()) - y.begin());

    vector<Event> events;
    for (int i = 0; i < r.size(); ++i) {
        // discard empty rectangle
        if (r[i].x1 >= r[i].x2 or r[i].y1 >= r[i].y2) continue;
        events.push_back(Event(r[i].x1, r[i].y1, r[i].y2,
                               Event::IN));
        events.push_back(Event(r[i].x2, r[i].y1, r[i].y2,
                               Event::OUT));
    }
    sort(events.begin(), events.end());

    SegmentTree::clear();

    long long previous_length = 0, ans = 0;
    for (int i = 0; i < events.size(); ++i) {
        if (i > 0) {
            int advanced = events[i].at - events[i - 1].at;
            ans += previous_length * advanced;
        }

        int p = lower_bound(y.begin(), y.end(), events[i].y1)
                - y.begin();
        int q = lower_bound(y.begin(), y.end(), events[i].y2)
                - y.begin();
        assert(p < q);

        if (events[i].type == Event::IN) {
            SegmentTree::update(0, 0, y.size()-2, p, q-1, +1);
        } else {
            SegmentTree::update(0, 0, y.size()-2, p, q-1, -1);
        }
    }
}

```

```

        // update to current value for next iteration
        previous_length = SegmentTree::sum[0];
    }
    return ans;
}
}

```

## 7.21. Hallar el volumen de la unión de varios paralelepípedos

### Field-testing:

- *Live Archive* - 4969 - World of cubes

Necesita también el código de la unión de rectángulos (sección 7.20).

```

// Complexity:  $O(n^2 \log n)$ , where  $n$  is the number
// of boxes.
namespace BoxUnion {
    long long get_volume(const vector<Box> &r) {
        vector<int> z;
        for (int i = 0; i < r.size(); ++i) {
            z.push_back(r[i].z1);
            z.push_back(r[i].z2);
        }
        sort(z.begin(), z.end());
        z.resize(unique(z.begin(), z.end()) - z.begin());

        long long ans = 0;
        for (int i = 1; i < z.size(); ++i) {
            vector<Box> boxes;
            for (int j = 0; j < r.size(); ++j) {
                if (r[j].z1 < z[i] and z[i] <= r[j].z2) {
                    boxes.push_back(r[j]);
                }
            }
            ans += RectangleUnion::get_area(boxes)*(z[i]-z[i-1]);
        }
        return ans;
    }
}

```

## 7.22. Mínima distancia entre dos puntos en la superficie de la Tierra

### Field-testing:

- *UVa* - 535 - Globetrotter

```

// Returns the shortest distance on the surface of a sphere with
// radius R from point A to point B.
// Both points are described as a pair of latitude and longitude
// angles, in degrees.
//
// -90 (South Pole) <= latitude <= +90 (North Pole)
// -180 (West of meridian) <= longitude <= +180 (East of meridian)
//
double greatCircle(double laa, double loa,
                   double lab, double lob,
                   double R = 6378.0){
    const double PI = acos(-1.0);
    // Convert to radians
    laa *= PI / 180.0; loa *= PI / 180.0;
    lab *= PI / 180.0; lob *= PI / 180.0;

    double u[3] = { cos(laa) * sin(loa), cos(laa) * cos(loa),
                    sin(laa) };
    double v[3] = { cos(lab) * sin(lob), cos(lab) * cos(lob),
                    sin(lab) };
    double dot = u[0] * v[0] + u[1] * v[1] + u[2] * v[2];
    bool flip = false;
    if (dot < 0.0){
        flip = true;
        for (int i = 0; i < 3; i++) v[i] = -v[i];
    }
    double cr[3] = { u[1] * v[2] - u[2] * v[1],
                    u[2] * v[0] - u[0] * v[2],
                    u[0] * v[1] - u[1] * v[0] };
    double theta = asin(sqrt(cr[0] * cr[0] +
                             cr[1] * cr[1] +
                             cr[2] * cr[2]));
    double len = theta * R;
    if (flip) len = PI * R - len;
    return len;
}

```

## 7.23. Distancias más cortas en 3D (punto a segmento, segmento a segmento y punto a triángulo)

Field-testing:

- UVa - 11836 - Star War

```
typedef long double Double;
```

```
struct Point {
    Double x, y, z;
    Point(){}
    Point(Double x, Double y, Double z) : x(x), y(y), z(z) {}

    Point operator + (const Point &p) const {
        return Point(x + p.x, y + p.y, z + p.z);
    }

    Point operator - (const Point &p) const {
        return Point(x - p.x, y - p.y, z - p.z);
    }

    Double length() const {
        return sqrtl(*this * *this);
    }

    // Dot product
    Double operator * (const Point &p) const {
        return x*p.x + y*p.y + z*p.z;
    }

    // Cross product
    Point operator ^ (const Point &p) const {
        return Point(y*p.z - z*p.y, z*p.x - x*p.z, x*p.y - y*p.x);
    }

    void normalize() {
        Double d = length();
        x /= d; y /= d; z /= d;
    }
};

// Scalar times vector product
Point operator * (Double t, const Point &p) {
```

```
    return Point(t * p.x, t * p.y, t * p.z);
}

// Returns the shortest distance from point p to the segment
// from a to b.
// This works on 2D and 3D.
Double distance_point_to_segment(const Point &p, const Point &a,
                                const Point &b) {
    Point u = b - a;
    Point v = p - a;
    Double t = (u * v) / (u * u);
    if (t < 0.0) t = 0.0;
    if (t > 1.0) t = 1.0;
    // Actual closest point is a + t*(b - a).
    Point boom = a + t*u;
    return (boom - p).length();
}

// Returns the shortest distance between any point in the segment
// from a1 to b1 and any point in the segment from a2 to b2.
// Works in 2D and 3D.
Double distance_between_segments(const Point &a1, const Point &b1,
                                const Point &a2, const Point &b2){
    Point u = b1 - a1;
    Point v = b2 - a2;
    Point w = a1 - a2;

    Double a = u * u;
    Double b = u * v;
    Double c = v * v;
    Double d = u * w;
    Double e = v * w;

    Double den = a*c - b*b;
    Double t1, t2;

    if (cmp(den, 0.0) == 0) { // the lines are parallel
        t1 = 0;
        t2 = d / b;
    } else {
        t1 = (b * e - c * d) / den;
        t2 = (a * e - b * d) / den;
    }
}
```

```

// The shortest distance between the two infinite lines happens
// from:
// - On segment 1: p = a1 + t1 * (b1 - a1)
// - On segment 2: q = a2 + t2 * (b2 - a2)
if (0 <= t1 and t1 <= 1 and 0 <= t2 and t2 <= 1) {
    // We were lucky, the closest distance between the two
    // infinite lines happens right inside both segments.
    Point p = a1 + t1 * u;
    Point q = a2 + t2 * v;
    return (p - q).length();
} else {
    Double ans = distance_point_to_segment(a2, a1, b1);
    ans = min(ans, distance_point_to_segment(b2, a1, b1));
    ans = min(ans, distance_point_to_segment(a1, a2, b2));
    ans = min(ans, distance_point_to_segment(b1, a2, b2));
    return ans;
}
}

// Returns the shortest distance from point p to the plane defined
// by the three points [a, b, c].
// The distance is signed, and is == 0 if the point lies on the
// plane, > 0 if the point is on one side of the plane and < 0 if
// the point is on the other side.
// Intended to use on 3D.
Double signed_distance_point_to_plane(const Point &p,
    const Point &a, const Point &b, const Point &c) {
    Point n = (b - a) ^ (c - a);
    n.normalize();
    // If n * n == 0, at least two of the
    // triangle points are collinear and there's
    // no single plane defined by them.
    assert(cmp(n * n, 0) > 0);
    return (n * (p - a)) / (n * n);
}

// Returns the shortest distance from point p to the triangle
// defined by points t1, t2 and t3.
// Works in 2D and 3D.
Double distance_point_to_triangle(const Point &p,
    const Point &t1, const Point &t2, const Point &t3) {
    Point u = t2 - t1;
    Point v = t3 - t1;

```

```

    Point n = u ^ v; // plane normal

    // If n * n == 0, at least two of the
    // triangle points are collinear and there's
    // no single plane defined by them.
    assert( cmp(n * n, 0) > 0 );

    Double s = -(n * (p - t1)) / (n * n);
    // The intersection point between the plane and
    // its perpendicular line passing through p is at
    // p + s * n. This is the closest point to p that
    // lies on the plane.
    Point boom = p + s * n;

    // Let's check if boom lies inside the triangle.
    Point w = boom - t1;
    Point nv = n ^ v;
    Double a2 = (w * nv) / (u * nv);
    Point nu = n ^ u;
    Double a3 = (w * nu) / (v * nu);
    Double a1 = 1 - a2 - a3;

    // Here we have found the barycentric coordinates of point
    // boom on the plane.
    // That means that boom == a1*t1 + a2*t2 + a3*t3.
    if (0 <= a1 and a1 <= 1 and 0 <= a2 and a2 <= 1 and
        0 <= a3 and a3 <= 1) {
        // The point is strictly inside the triangle or on its
        // border, so just return the distance from p to the
        // intersection point.
        return (boom - p).length();
    } else {
        // The point is on the plane, but outside the triangle,
        // so the shortest distance is with one of the borders
        // of the triangle.
        Double ans = distance_point_to_segment(p, t1, t2);
        ans = min(ans, distance_point_to_segment(p, t2, t3));
        ans = min(ans, distance_point_to_segment(p, t3, t1));
        return ans;
    }
}

```

## 7.24. Punto más cercano de aproximación

Supongamos que en el tiempo  $t = 0$  el avión 1 está en  $P_0$  y el avión 2 está en  $Q_0$  y sus vectores de velocidad por unidad de tiempo son  $\vec{u}$  y  $\vec{v}$  respectivamente.

Las posiciones de cada avión en el tiempo  $t$  están dadas por  $P(t) = P_0 + t\vec{u}$  y  $Q(t) = Q_0 + t\vec{v}$ .

Llamemos  $\vec{w}_0 = P_0 - Q_0$ . Entonces el instante de tiempo en que los dos aviones están lo más cerca posible está dado por:

$$t_c = \frac{-\vec{w}_0 \cdot (\vec{u} - \vec{v})}{|\vec{u} - \vec{v}|^2}$$

siempre y cuando  $|\vec{u} - \vec{v}|$  no sea 0. Si  $|\vec{u} - \vec{v}| = 0$ , los dos aviones viajan en la misma dirección a la misma velocidad y siempre van a estar a la misma distancia, entonces se puede simplemente usar  $t_c = 0$ .

Cuando  $t_c < 0$ , los aviones ya estuvieron lo más cerca posible en el pasado y se están alejando cada vez más a medida que avanzan.

## 7.25. Círculo más pequeño que envuelve una lista de puntos

Field-testing:

- *SPOJ* - ALIENS - Aliens

// Complexity is  $O(n)$  (expected)

```
const int MAXN = 100005;
```

```
struct Point {
    double x,y; Point(){ } Point(double x, double y) : x(x), y(y){ }
    double length() const { return sqrt(x*x + y*y); }
};
```

```
Point operator + (const Point &a, const Point &b) {
    return Point(a.x + b.x, a.y + b.y);
}
```

```
Point operator - (const Point &a, const Point &b) {
    return Point(a.x - b.x, a.y - b.y);
}
```

```
Point operator / (const Point &a, double s) {
    return Point(a.x / s, a.y / s);
}
```

```
double operator ^ (const Point &a, const Point &b) {
    return a.x * b.y - a.y * b.x;
```

```

}
double operator * (const Point &a, const Point &b) {
    return a.x * b.x + a.y * b.y;
}

// Real algorithm starts below
typedef pair<Point, double> Circle;

bool in_circle(Circle c, Point p){
    return cmp((p - c.first).length(), c.second) <= 0;
}

Point circumcenter(Point p, Point q, Point r) {
    Point a = p - r, b = q - r;
    Point c = Point(a * (p + r) / 2, b * (q + r) / 2);
    double x = c ^ Point(a.y, b.y);
    double y = Point(a.x, b.x) ^ c;
    double d = a ^ b;
    return Point(x, y) / d;
}

Point T[MAXN];

// Fill T with the points and call spanning_circle(n).
Circle spanning_circle(int n) {
    random_shuffle(T, T + n);
    Circle ans(Point(0, 0), -INFINITY);
    for (int i = 0; i < n; i++) {
        if (!in_circle(ans, T[i])) {
            ans = Circle(T[i], 0);
            for (int j = 0; j < i; j++) {
                if (!in_circle(ans, T[j])) {
                    ans = Circle( (T[i] + T[j]) / 2,
                                   (T[i] - T[j]).length() / 2);
                    for (int k = 0; k < j; k++) {
                        if (!in_circle(ans, T[k])) {
                            Point o = circumcenter(T[i], T[j],
                                                       T[k]);
                            ans = Circle(o, (o - T[k]).length());
                        }
                    }
                }
            }
        }
    }
}
```

```

    }
}
return ans;
}

```

## 8. Estructuras de datos

### 8.1. Árboles de Fenwick ó Binary indexed trees

Se tiene un arreglo  $\{a_0, a_1, \dots, a_{n-1}\}$ . Los árboles de Fenwick permiten encontrar  $\sum_{k=i}^j a_k$  en orden  $O(\log_2 n)$  para parejas de  $(i, j)$  con  $i \leq j$ . De la misma manera, permiten sumarle una cantidad a un  $a_i$  también en tiempo  $O(\log_2 n)$ .

```

class FenwickTree{
    vector<long long> v;
    int maxSize;

public:
    FenwickTree(int _maxSize) : maxSize(_maxSize+1) {
        v = vector<long long>(maxSize, 0LL);
    }

    void add(int where, long long what){
        for (where++; where <= maxSize; where += where & -where){
            v[where] += what;
        }
    }

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

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

```

```
};
```

### 8.2. Segment tree

```

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

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

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

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

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

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

int SegmentTree::initialize(int node,
                             int node_left, int node_right){
    if (node_left == node_right){

```



```

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

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

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

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

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

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

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

```

```

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

```

### 8.3. Treap

```
#define null NULL
```

```

struct Node {
    int x, y, size;
    long long sum;
    Node *l, *r;
    Node(int k) : x(k), y(rand()), size(1),
        l(null), r(null), sum(0) { }
};

```

```

Node* relax(Node* p) {
    if (p) {
        p->size = 1;
        p->sum = p->x;
        if (p->l) {
            p->size += p->l->size;
            p->sum += p->l->sum;
        }
        if (p->r) {
            p->size += p->r->size;
            p->sum += p->r->sum;
        }
    }
    return p;
}

```

```
// Puts all elements <= x in l and all elements > x in r.
```

```

void split(Node* t, int x, Node* &l, Node* &r) {
    if (t == null) l = r = null; else {
        if (t->x <= x) {
            split(t->r, x, t->r, r);
            l = relax(t);
        } else {
            split(t->l, x, l, t->l);
            r = relax(t);
        }
    }
}

```

```

Node* merge(Node* l, Node *r) {
    if (l == null) return relax(r);
    if (r == null) return relax(l);
    if (l->y > r->y) {
        l->r = merge(l->r, r);
        return relax(l);
    } else {
        r->l = merge(l, r->l);
        return relax(r);
    }
}

```

```

Node* insert(Node* t, Node* m) {
    if (t == null || m->y > t->y) {
        split(t, m->x, m->l, m->r);
        return relax(m);
    }
    if (m->x < t->x) t->l = insert(t->l, m);
    else t->r = insert(t->r, m);
    return relax(t);
}

```

```

Node* erase(Node* t, int x) {
    if (t == null) return null;
    if (t->x == x) {
        Node *q = merge(t->l, t->r);
        delete t;
        return relax(q);
    } else {
        if (x < t->x) t->l = erase(t->l, x);
        else t->r = erase(t->r, x);
    }
}

```

```

        return relax(t);
    }
}

```

// Returns any node with the given x.

```

Node* find(Node* cur, int x) {
    while (cur != null and cur->x != x) {
        if (x < cur->x) cur = cur->l;
        else cur = cur->r;
    }
    return cur;
}

```

```

long long sum(Node* p, int x) { // find the sum of elements <= x
    if (p == null) return 0LL;
    if (p->x > x) return sum(p->l, x);
    long long ans = (p->l ? p->l->sum : 0) + p->x + sum(p->r, x);
    assert(ans >= 0);
    return ans;
}

```

.....

## 8.4. Rope

```
#define null NULL
```

```

struct Node {
    int y, size, payload;
    long long sum;
    Node *l, *r;
    bool pending_reversal;
    Node(int k) : payload(k), y(rand()), size(1),
                 l(null), r(null), sum(0),
                 pending_reversal(false) { }
};

```

```

Node* relax(Node* p) {
    if (p) {
        p->size = 1;
        p->sum = p->payload;
        if (p->l) {
            p->size += p->l->size;

```

```

        p->sum += p->l->sum;
    }
    if (p->r) {
        p->size += p->r->size;
        p->sum += p->r->sum;
    }
}
return p;
}

Node* propagate(Node * t) {
    assert(t);
    if (t->pending_reversal) {
        swap(t->l, t->r);
        t->pending_reversal = false;
        if (t->l) t->l->pending_reversal ^= 1;
        if (t->r) t->r->pending_reversal ^= 1;
        relax(t);
    }
    return t;
}

int leftCount(Node * t) {
    assert(t);
    return t->l ? t->l->size : 0;
}

// moves elements at positions [0..x] to l,
// and those at positions [x+1, n-1] to r.

void split(Node* t, int x, Node* &l, Node* &r) {
    if (t == null) l = r = null; else {
        // apply lazy propagation here to t
        propagate(t);
        if (x < leftCount(t)) {
            split(t->l, x, l, t->l);
            r = relax(t);
        } else {
            split(t->r, x - 1 - leftCount(t), t->r, r);
            l = relax(t);
        }
    }
}

```

```

}

Node* merge(Node* l, Node *r) {
    if (l == null) return relax(r);
    if (r == null) return relax(l);

    if (l->y > r->y) {
        // apply lazy propagation here to l
        propagate(l);
        l->r = merge(l->r, r);
        return relax(l);
    } else {
        // apply lazy propagation here to r
        propagate(r);
        r->l = merge(l, r->l);
        return relax(r);
    }
}

// Inserts node m at position x (0-based)
Node* insert(Node* t, Node* m, int x) {
    if (t == null || m->y > t->y) {
        split(t, x - 1, m->l, m->r);
        return relax(m);
    }
    // apply lazy propagation here to t
    propagate(t);
    if (x <= leftCount(t)) t->l = insert(t->l, m, x);
    else t->r = insert(t->r, m, x - 1 - leftCount(t));
    return relax(t);
}

Node* erase(Node* t, int x) {
    if (t == null) return null;
    // apply lazy propagation here to t
    propagate(t);
    if (leftCount(t) == x) {
        Node *q = merge(t->l, t->r);
        delete t;
        return relax(q);
    } else {
        if (x < leftCount(t)) t->l = erase(t->l, x);
        else t->r = erase(t->r, x - 1 - leftCount(t));
    }
}

```

```

        return relax(t);
    }
}

Node* find(Node* cur, int x) {
    while (cur != null) {
        propagate(cur);
        if (leftCount(cur) == x) break;
        else if (x < leftCount(cur)) cur = cur->l;
        else {
            x = x - 1 - leftCount(cur);
            cur = cur->r;
        }
    }
    return cur;
}

void traverse(Node * p) {
    if (p == null) return;
    propagate(p);
    traverse(p->l);
    printf("%d ", p->payload);
    traverse(p->r);
}

////////////////////////////////////
// Sample Usage:                                     //
////////////////////////////////////

// Given an array of n integers, support these two operations:
// 0 - Find the sum of all elements in positions l through
//     r, inclusive.
// 1 - Reverse the elements in positions l through r,
//     inclusive.

void usage() {
    // n = Number of elements in the array
    // m = Number of queries
    int n, m;
    scanf("%d %d", &n, &m);

    // Build the rope with n elements

```

```

    int x; scanf("%d", &x);
    Node * root = new Node(x);
    for (int i = 1; i < n; ++i) {
        scanf("%d", &x);
        root = merge(root, new Node(x));
    }

    for (int i = 0; i < m; ++i) {
        int type, l, r; scanf("%d %d %d", &type, &l, &r);
        // the range [l, r] was 1-based in the input,
        // so convert it to 0-based
        l--, r--;

        // Split the rope in three little ropes.
        // b is the segment we care about, since
        // it holds the subarray [l, r].
        Node * a, * b, * c;
        split(root, l - 1, a, b);
        split(b, r - l, b, c);

        if (type == 0) { // output the sum of the segment
            cout << b->sum << '\n';
        } else { // reverse the segment
            assert( !b->pending_reversal );
            b->pending_reversal = true;
        }
        root = merge(a, merge(b, c));
    }
}

.....

8.5. Range Minimum Query
8.5.1. Con tabla

// Usage:
// N - Set to size of the array.
// height - Fill with the data you want to run RMQ on.
//
// You might want to redefine the "better" function if
// you are using a different comparison operator (For
// example, to solve Range Maximum Query)

```

```

//
//
// RMQ::build(); // Preprocess
// RMQ::get(i, j); // Returns the index
//                  // of the smallest value
//                  // in range [i, j]
//

int height[MAXN];
int N;

namespace RMQ {
    const int L = 18; // 1 + log2(MAXN)
    int p[MAXN][L];

    int better(int a, int b) {
        assert(0 <= a and a < N and 0 <= b and b < N);
        return height[a] <= height[b] ? a : b;
    }

    void build() {
        for (int i = 0; i < N; ++i) {
            p[i][0] = i;
        }
        for (int j = 1; j < L; ++j) {
            for (int i = 0; i < N; ++i) {
                p[i][j] = p[i][j - 1];
                int length = 1 << (j - 1);
                if (i + length < N) {
                    p[i][j] = better(p[i][j - 1],
                                     p[i + length][j - 1]);
                }
            }
        }
    }

    // Returns the index of the best value in range [from, to]
    int get(int from, int to) {
        int length = to - from + 1;
        int j = 0;
        while ((1 << (j + 1)) < length) j++;
        assert(j < L);
        return better(p[from][j], p[to - (1 << j) + 1][j]);
    }
}

```

```

};

.....

8.5.2. Con segment tree

// Usage:
// N - Set to size of the array.
// height - Fill with the data you want to run RMQ on.
//
// You might want to redefine the "better" function if
// you are using a different comparison operator (For
// example, to solve Range Maximum Query)
//
//
// SegmentTree::build(0, 0, N - 1); // Preprocess
// SegmentTree::get(0, 0, N - 1, i, j); // Returns the index
//                                     // of the smallest value
//                                     // in range [i, j]
//

int height[MAXN];
int N;

namespace SegmentTree {
    int tree[1 << 18];

    int better(int a, int b) {
        assert(0 <= a and a < N and 0 <= b and b < N);
        return height[a] <= height[b] ? a : b;
    }

    int build(int u, int l, int r) {
        if (l == r) return tree[u] = l;
        int m = (l + r) / 2;
        int a = build(2*u+1, l, m);
        int b = build(2*u+2, m+1, r);
        return tree[u] = better(a, b);
    }

    // Returns the INDEX of the best element in range [p, q]
    int get(int u, int l, int r, int p, int q) {
        assert(l <= p and q <= r and p <= q);
    }
}

```

```

    if (l == p and r == q) return tree[u];
    int m = (l + r) / 2;
    if (q <= m) return get(2*u+1, l, m, p, q);
    if (m + 1 <= p) return get(2*u+2, m+1, r, p, q);
    int a = get(2*u+1, l, m, p, m);
    int b = get(2*u+2, m+1, r, m+1, q);
    return better(a, b);
}
};

```

## 9. Misceláneo

### 9.1. Problema de Josephus

Hay  $n$  personas enumeradas de 0 a  $n - 1$  paradas en un círculo. Un verdugo empieza a contar personas en sentido horario, empezando en la persona 0. Cuando la cuenta llega a  $k$ , el verdugo mata a la última persona contada y vuelve a empezar a contar a partir siguiente persona. ¿Quién es el sobreviviente?

Por ejemplo, si  $n = 7$  y  $k = 3$ , el orden en que se eliminan las personas es 2, 5, 1, 6, 4, 0 y 3. El sobreviviente es 3.

```

// Recursivo:
// n <= 2500
// Es O(n), pero mejor usar la versión iterativa
// para evitar stack overflows.
int joseph(int n, int k) {
    assert(n >= 1);
    if (n == 1) return 0;
    return (joseph(n - 1, k) + k) % n;
}

// Iterativo:
// n <= 10^6, k <= 2^31 - 1
int joseph(int n, int k) {
    int ans = 0;
    for (int i = 2; i <= n; ++i) {
        ans = (ans + k) % i;
    }
    return ans;
}

```

```

// Más rápido:
// n <= 10^18, k <= 2500
// Posiblemente se puede incrementar k un poco más
// si se cambia la línea marcada con *** por la versión
// iterativa, para evitar stack overflows.
long long joseph(long long n, int k) {
    assert(n >= 1);
    if (n == 1) return 0LL;
    if (k == 1) return n - 1;
    if (n < k) return (joseph(n - 1, k) + k) % n; // ***
    long long w = joseph(n - n / k, k) - n % k;
    if (w < 0) return w + n;
    return w + w / (k - 1);
}

```

### 9.2. Distancia más corta para un caballo en un tablero de ajedrez infinito

```

// Returns the number of moves a knight must make
//to go from (x1, y1) to (x2, y2) in an INFINITE
// chess board.
long long knight_distance(long long x1, long long y1,
                          long long x2, long long y2) {
    long long x = abs(x2 - x1), y = abs(y2 - y1);
    if (x > y) swap(x, y);
    assert(x <= y);
    if (x == 0 and y == 1) return 3;
    if (x == 2 and y == 2) return 4;
    long long d = max((y + 1) / 2, (x + y + 2) / 3);
    if (d % 2 != (x + y) % 2) d++;
    return d;
}

```

### 9.3. Trucos con bits

#### 9.3.1. Iterar sobre los subconjuntos de una máscara

```

for(int m = mask; m > 0; m = (m-1) & mask){
    // m tiene un subconjunto de mask
}

```

```
}
```

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

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

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

**Ejemplo:** Para la gramática:

$$A \rightarrow (A)A$$

$$A \rightarrow \epsilon$$

```
//A -> (A)A | Epsilon
```

```
#include <iostream>
#include <string>
```

```
using namespace std;
```

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

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

```
void A(){
```

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

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

## 9.5. Checklist para corregir un Wrong Answer

Consideraciones que podrían ser causa de un Wrong Answer:

- Overflow.
- El programa termina anticipadamente por la condición en el ciclo de lectura. Por ejemplo, se tiene `while (cin >> n >> k && n && k)` y un caso válido de entrada es `n = 1` y `k = 0`.
- El grafo no es conexo.
- Puede haber varias aristas entre el mismo par de nodos.
- Las aristas pueden tener costos negativos.
- El grafo tiene un sólo nodo.
- La cadena puede ser vacía.

- Las líneas pueden tener espacios en blanco al principio o al final (Cuidado al usar `getline` o `fgets`).
- El arreglo no se limpia entre caso y caso.
- Estás imprimiendo una línea en blanco con un espacio (`printf(" \n")` en vez de `printf("\n")` ó `puts(" ")` en vez de `puts("")`).
- Hay pérdida de precisión al leer variables como `double` y convertirlas a enteros. Por ejemplo, en C++, `floor(0.29 * 100) == 28`.
- La rana se puede quedar quieta.
- El producto cruz está invertido. Realmente es

$$|\langle a_x, a_y \rangle \times \langle b_x, b_y \rangle| = a_x \mathbf{b}_y - a_y \mathbf{b}_x \neq a_x \mathbf{b}_x - a_y \mathbf{b}_y.$$

- Hay una resta módulo  $m$  pero no se revisa si el resultado es negativo. Se corrige haciendo

```
ans = (ans - b) % mod;
if (ans < 0) ans += mod;    // !
```

### 9.6. Redondeo de dobles

Para redondear un doble a  $k$  cifras, usar:

$$\frac{\lfloor 10^k \cdot x + 0,5 \rfloor}{10^k}$$

Ejemplo:

```
double d = 1.2345;
d = floor(1000 * d + 0.5) / 1000;
```

Al final,  $d$  es 1.235.

#### 9.6.1. Convertir un doble al entero más cercano

Código	Valores originales ( $d$ )	Nuevos valores ( $k$ )
<pre>int k = floor(d + 0.5 + EPS);       (con EPS = 1e-9)</pre>	0.0	0
	0.1	0
	0.5	1
	0.4999999999999999	1
	$\cos(1e-7) * 0.5 =$ 0.4999999999999975	1
	0.9	1
	1.0	1
	1.4	1
	1.5	2
	1.6	2
	1.9	2
	2.0	2
	2.1	2
	-0.0	0
	-0.1	0
	-0.5	0
	-0.4999999999999999	0
	$-\cos(1e-7) * 0.5 =$ -0.4999999999999975	0
	-0.9	-1
	-1.0	-1
	-1.4	-1
	-1.5	-1
	-1.6	-2
	-1.9	-2
	-2.0	-2
	-2.1	-2



Código	Valores originales (d)	Nuevos valores (k)
int k = floor(d + 0.5);	0.0	0
	0.1	0
	0.5	1
	0.499999999999999	0
	cos(1e-7) * 0.5 =	
	0.4999999999999975	0
	0.9	1
	1.0	1
	1.4	1
	1.5	2
	1.6	2
	1.9	2
	2.0	2
	2.1	2
	-0.0	0
	-0.1	0
	-0.5	0
	-0.499999999999999	0
	-cos(1e-7) * 0.5 =	
	-0.4999999999999975	0
	-0.9	-1
	-1.0	-1
	-1.4	-1
	-1.5	-1
	-1.6	-2
	-1.9	-2
	-2.0	-2
	-2.1	-2

### 9.6.2. Redondear un doble a cierto número de cifras de precisión

## 10. Java

### 10.1. Entrada desde entrada estándar

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

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

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

.....

Este segundo es más rápido:

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

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

            int A = a.length(), B = b.length();
            if (B > A){
```

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

```
public class Ejemplo {
    public static void main(String[] args) {
        /*
         * Mapas
         * Tanto el HashMap como el TreeMap funcionan,
         * pero tienen diferentes detalles
         * y difieren en algunos métodos (Ver API).
         */
        System.out.println("Maps");
        //TreeMap<String,Integer> m = new TreeMap<String,Integer>();
        HashMap<String, Integer> m = new HashMap<String, Integer>();
        m.put("Hola", new Integer(465));
        System.out.println("m.size() = " + m.size());

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

```

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

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

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

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

```

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

```

Maps
m.size() = 1
465
null

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

```

Si quiere usarse una clase propia como llave del mapa o como elemento del set, la clase debe implementar algunos métodos especiales: Si va a usarse un TreeMap ó TreeSet hay que implementar los métodos `compareTo` y `equals` de la interfaz `Comparable` como en la sección 10.4. Si va a usarse un HashMap ó HashSet hay más complicaciones.

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

## 10.4. Colas de prioridad

Hay que implementar unos métodos. Veamos un ejemplo:

```

import java.util.*;

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

    Item(int destino, int peso){
        this.peso = peso;
        this.destino = destino;
    }
    /*
     * Implementamos toda la javazofia.
     */
    public int compareTo(Item otro){
        // Return < 0 si this < otro
        // Return 0 si this == otro
    }
}

```

```

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

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

```

.....

La salida de este programa es:

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

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

## 11. C++

### 11.1. Entrada desde archivo

```

#include <iostream>
#include <fstream>

using namespace std;

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

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

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

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

```

### 11.2. Strings con caracteres especiales

```

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

```

```
using namespace std;

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

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

    return 0;
}
```

.....

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

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

```
fputws(out_buf, stdout);
return 0;
}
```

### 11.3. Imprimir un doble con `cout` con cierto número de cifras de precisión

Tener cuidado con números negativos, porque el comportamiento es diferente.

```
#include <iomanip>
```

```
cout << fixed << setprecision(3) << 1.1225 << endl;
```

.....