

Data Structure

$J\ H\ A\ P_H\ P_A\ B_H\ B_A\ O_H\ O_A\ F_H\ F_A\ R_H\ R_A\ I_H\ I_A$

$\lambda\ h\ a\ x\ y\ s\ m\ n\ r\ o\ t\ b\ g\ f\ i$

J

$O_H\ O_A$

$J\ \lambda\ H$

$J\ \lambda\ A$

$H\ h\ P_H$

$A\ a\ P_A$

$P_H\ t\ R_H$

$P_H\ s\ B_H$

$P_H\ y\ A$

$P_H\ x\ H$

$P_H\ f\ F_A$

$P_H\ o\ I_A$

$P_A\ t\ R_A$

$P_A\ s\ B_A$

$P_A\ y\ H$

$P_A\ x\ A$

$P_A\ f\ F_H$

$P_A\ o\ I_H$

$B_H\ m\ O_H$

$B_H\ n\ O_H$

$B_A\ m\ O_A$

$B_A \ n \ O_A$

$O_H \ r \ H$

$O_H \ r \ A$

$O_H \ \lambda \ F_H$

$O_H \ \lambda \ I_A$

$O_H \ o \ I_A$

$O_A \ r \ H$

$O_A \ r \ A$

$O_A \ \lambda \ F_A$

$O_A \ \lambda \ I_H$

$O_A \ o \ I_H$

$F_H \ \lambda \ I_H$

$F_H \ s \ B_H$

$F_A \ \lambda \ I_A$

$F_A \ s \ B_A$

$R_H \ b \ H$

$R_H \ g \ I_H$

$R_A \ b \ A$

$R_A \ g \ I_A$

$I_H \ \lambda \ I_A$

$I_H \ i \ H$

$I_H \ i \ A$

$I_A \ \lambda \ I_H$

$I_A \ i \ H$

$I_A \ i \ A$

