

基础算法

类型	范围
int	$[-2^{31}, 2^{31}]$
long long	$[-2^{63}, 2^{63} - 1]$

基本单位

基本单位	详解
Bit (比特)	计算机中最小数据单位，表示二进制的一位
Byte (字节)	计算机存储的基本单位， $1 \text{ Byte} = 8 \text{ Bits}$

快速排序

1. 确定分界点
2. 重点：调整区间，根据分界点重新划分数据分布，保证左边数小于分界点，右边数大于分界点
 - 暴力做法：
 - 创建两个数组a, b
 - 扫描原数组，小于分界点的数放到a，大于分界点的数放到b
 - 然后再把a和b里面的数放回原数组
 - 优雅做法（双指针）：
 - 创建两个指针l、r，分别直指向数组的头部和尾部
 - l从左边开始向右扫描，碰到大于等于分界点的数就停下来
 - r从右边开始向左扫描，碰到小于等于分界点的数就停下来
 - 交换两个指针指向的数，然后各自移动1位
 - 直到l和r相遇
3. 递归处理左右两端

```

lude<iostream>
namespace std;
int N = 1e6 + 10;

;

[N];

quick_sort(int q[], int l, int r){
if(l >= r) return;
int x = q[(int)((l + r) / 2)];
int i = l - 1, j = r + 1;
while(i < j){
    do i++; while(q[i] < x);
    do j--; while(q[j] > x);
    if(i < j) swap(q[i], q[j]);

    quick_sort(q, l, j);
    quick_sort(q, j + 1, r);

}

ain(){
canf("%d", &n);
or(int i = 0; i < n; i++) scanf("%d", &q[i]);

    quick_sort(q, 0, n - 1);

or(int i = 0; i < n; i++) printf("%.d ", q[i]);

eturn 0;
}

```

归并排序

- 时间复杂度: $O(n \log n)$
1. 确定分离点: $mid = \frac{l+r}{2}$
 2. 递归排序数组左部分和右部分
 3. 归并排序完的数组, 合二为一
 - 用双指针, 分别指向两个已排序好的数组的第一位
 - 比较指针指向的数, 更小的数写入答案数组
 - 当访问完任意一个数组后退出循环

```

#include<iostream>
namespace std;

int N = 1e6 + 10;
[N],temp[N];

merge_sort(int q[],int l,int r){
    if(l >= r) return;
    int mid = (l + r) / 2;
    merge_sort(q, l, mid);
    merge_sort(q, mid + 1, r);

    int k = 0,i = l,j = mid + 1;
    while(i <= mid && j <= r){
        if(q[i] <= q[j]) temp[k++] = q[i++];
        if(q[i] > q[j]) temp[k++] = q[j++];

        while(i <= mid) temp[k++] = q[i++];
        while(j <= r) temp[k++] = q[j++];

        for(int i = l, j = 0;i <= r;i++,j++) q[i] = temp[j];
    }
}

main(){
    scanf("%d",&n);

    for(int i = 0;i < n;i++) scanf("%d",&q[i]);

    merge_sort(q,0,n - 1);

    for(int i = 0;i < n;i++) printf("%d ",q[i]);

    return 0;
}

```

整数二分

查查找的数是否满足性质

```
check(int x){...}
```

找最小的满足check条件的值

```
binary_search1(int l, int r){  
    while(l < r){  
        int mid = (l + r) / 2;  
        if(check(mid)) r = mid;  
        else l = mid + 1;  
  
    return l;
```

找最大的满足check条件的值

```
binary_search2(int l, int r){  
    while(l < r){  
        int mid = (l + r + 1) / 2; // 加1是防止死循环  
        if(check(mid)) l = mid;  
        else r = mid - 1;  
  
    return l;
```

浮点数二分

```
check(double x){}
```

需要处理边界

```
binary_search(double l, double r){  
    while(r - l > eps){ // eps表示精度，取决题目对精度要求  
        double mid = (l + r) / 2;  
        if(check(mid)) r = mid;  
        else l = mid;  
  
    return l;
```

高精度

也就是把大整数的每一位存到数组里，个位存到数组的第一个位置，后面以此类推

- 加法:

```

lude<iostream>
lude<vector>
int N = 1e6 + 10;
;
namespace std;

r<int> add(vector<int> &a,vector<int> &b) {//加引用可以提高效率
    vector<int> c;
    int t = 0; //进位
    or(int i = 0;i < a.size() || i < b.size();i++){
        if(i < a.size()) t += a[i];
        if(i < b.size()) t += b[i];
        c.push_back(t % 10);
        t /= 10;
    }

    f(t) c.push_back(1);
    eturn c
}

ain(){
    string a, b;
    vector<int> A, B;
    in >> a >> b;
    or(int i = a.size() - 1 ;i >= 0;i--) A.push_back(a[i] - '0');
    or(int i = b.size() - 1 ;i >= 0;i--) B.push_back(b[i] - '0');
    vector<int> c = add(A,B);
    or(int i = c.size() - 1;i >= 0 ;i--) printf("%d",c[i]);
}

```

- 减法:

- $A > B$: 算 $A - B$
- $A < B$: 算 $-(B - A)$

```
#include<iostream>
#include<vector>
int N = 1e6 + 10;
;
namespace std;
```

判断A是不是大于等于B

```
bool cmp(vector<int> &a, vector<int> &b){
    if(a.size() != b.size()) return a.size() > b.size();
    for(int i = a.size() - 1; i >= 0; i++){
        if(a[i] != b[i]) return a[i] > b[i];
    }
    return true;
}
```

```
vector<int> sub(vector<int> &a, vector<int> &b){
    vector<int> c;
    int t = 0;
    for(int i = 0; i < a.size(); i++){
        t = a[i] - t;
        if(i < b.size()) t -= b[i];
        c.push_back((t + 10) % 10);
        if(t < 0) t = 1;
        else t = 0;
    }
}
```

```
while(c.size() > 1 && c.back() == 0) c.pop_back();
return c;
```

```
main(){
    string a, b;
    vector<int> A, B;
    cin >> a >> b;
    for(int i = a.size() - 1; i >= 0; i--) A.push_back(a[i] - '0');
    for(int i = b.size() - 1; i >= 0; i--) B.push_back(b[i] - '0');
    if(cmp(A, B)){
        vector<int> c = sub(A, B);
        for(int i = c.size() - 1; i >= 0; i--) printf("%d", c[i]);
    }
    else{
        vector<int> c = sub(B, A);
        printf("-");
        for(int i = c.size() - 1; i >= 0; i--) printf("%d", c[i]);
    }
}
```

- 乘法：

```

<iostream> multi(vector<int> &a, int b){
    vector<int> c;
    int t = 0;
    for(int i = 0; i < a.size(); i++){
        t += a[i] * b;
        c.push_back(t % 10);
        t = t / 10;
    }

    while(t > 0){
        c.push_back(t % 10);
        t /= 10;
    }

    // if(t > 0) c.push_back(t);
    while(c.size() > 1 && c.back() == 0) c.pop_back();
    return c;
}

```

- 除法

每次push_back()的值都不会超过两位数，证明如下

$$\begin{aligned}
 r_k &= r_{k-1} \% b \\
 r_k &\leq b - 1 \\
 r_k * 10 &\leq (b - 1) * 10 \\
 r_k * 10 + a &\leq 10b - 1 < 10b
 \end{aligned}$$

也就是说 r/b 最大是 $(10b - 1)/b$ ，最大到9

```

<int> div(vector<int> &a, int b, int &r){
vector<int> c;
= 0;
for(int i = a.size() - 1; i >= 0; i--){
    r = r * 10 + a[i];
    c.push_back(r / b);
    r %= b;

while(t > 0){
    c.push_back(t)

while(c.size() > 1 && c.back() == 0) c.pop_back();
reverse(c.begin(), c.end());

```

前缀和

- 一维前缀和

给定数组 a_1, a_2, \dots, a_n

前缀和数组为 $S_i = a_1 + a_2 + a_3 + \dots + a_i$

$S_k - S_l$ 表示 $(l, k]$ 的元素总和

```

;
[n];
s0 = 0 前缀和数组长度变为 n + 1
sum(int a[]){
int t = 0;
for(int i = 0 ; i <= n; i++){
    b[i] = t;
    t += a[i];
}

```

- 二维前缀和

- 给定二维数组，二维前缀和 $S_{ij} = \sum_{m \leq i, n \leq j} a_{mn}$
- 二维数组从 $a[1][1]$ 开始存储
- $S_{ij} - S_{in} - S_{mj} + S_{mn}$ 表示在二维数组里， (i, j) 、 (m, n) 、 (i, n) 、 (m, j) 围起来的矩形的所有元素的和

- $S_{ij} = a_{ij} + S_{i-1,j} + S_{i,j-1} - S_{i-1,j-1}$

- $S_{0,1}, S_{0,0}, S_{1,0}$ 等都是0

```
[M][N];
ain(){
[0][0] = 0;
or(int i = 1; i < n; i++){
    for(int j = 1; j < m; j++){
        scanf("%d", &a[i][j]);
        s[i][j] = s[i][j - 1] + a[i][j] - s[i - 1][j - 1] + s[i - 1][j];
    }
}
```

差分

- 一维差分

给定 a_1, a_2, \dots, a_n , 构造 b_1, b_2, \dots, b_n , 使得 $a_i = b_1 + b_2 + \dots + b_i$, 则 b 是 a 的差分, a 是 b 的前缀和

$$b_1 = a_1, b_2 = a_2 - a_1, b_3 = a_3 - a_2, \dots, b_n = a_n - a_{n-1}$$

假设我们需要对 $[l, r]$ 区间内的 a_i 全都加上 C , 这时候如果直接扫描时间复杂度是 $O(N)$ 。但我们可以求 a 的差分 b , 让 $b_l + C$ 那么 a_l 后面的数字都会加上 C , 我们再让 $b_{r+1} - C$, 就可以让 $[l, r]$ 区间内的 a 都加上 C , 而其他地方不变, 也适用于给 $a[i]$ 赋初值

- 二维差分

原矩阵: a_{ij}

差分矩阵: b_{ij}

```
#include<iostream>
namespace std;

,m,q;

int N = 1010;
[N][N],b[N][N];

insert(int x1,int y1,int x2,int y2,int c){
[x1][y1] += c;
[x2 + 1][y2 + 1] += c;
[x1][y2 + 1] -= c;
[x2 + 1][y1] -= c;

}

ain(){
in >> n >> m >> q;
for(int i = 1;i <= n;i++){
    for(int j = 1;j <= m;j++){
        int t;
        cin >> t;
        insert(i,j,i,j,t);
    }
}

while(q--){
    int x1,y1,x2,y2,c;
    cin >> x1 >> y1 >> x2 >> y2 >> c;
    insert(x1,y1,x2,y2,c);

    for(int i = 1;i <= n;i++){
        for(int j = 1;j <= m;j++){
            b[i][j] = b[i][j] + b[i - 1][j] + b[i][j - 1] - b[i - 1][j - 1]; // 差分数组直接化为前缀和数组
        }
    }

    for(int i = 1;i <= n;i++){
        for(int j = 1;j <= m;j++){
            cout << b[i][j] << " ";
        }
        cout << endl;
    }
}
```

双指针算法

可以将 $O(n^2)$ 优化到 $O(n)$

没什么好说的，做题

位运算

n的二进制表示中第k位数字是多少

从0开始算的

1. 先把第k位移到最后一位： $n >> k$
 2. 看个位是几： $n \& 1$
 3. $n >> k \& 1;$
- $lowbit(x)$: 返回x的最右边（最后）一位1和后面的数字
 - $x = 1010$, 返回10
 - $x = 101000$, 返回1000
 - $x \& -x$

离散化

将不连续的数字映射成连续的数字

值域跨度很大，但是用到的值很少，用到的值十分稀疏

- 要对原始数据去重
- 用二分找要映射的位置
- 本质上是把数组里面的数映射成数组的下标

区间求和

- alls数组是为了存储需要离散化的点，对其进行去重和排序是为了防止映射错误
- add和query分别存储要插入的数据和搜索的数据
- 最后进行区间搜索的时候要先离散化

```
#include<iostream>
#include<vector>
#include<algorithm>
namespace std;

int N = 3e5 + 10; // 不仅有插入的点，还有查询的点，离散化后的数组的长度要能容纳插入点和查询的点的长度
[N], s[N]; // 离散化后用前缀和求解

r<int> alls; // 所有要离散化的下标

ef pair<int,int> PII;
r<PII> add,query;
,m;
数轴上的点，返回的是离散化后的结果
ind(int x){
    int l = 0, r = alls.size() - 1;
    while(l < r){
        int mid = l + r >> 1;
        if(alls[mid] >= x) r = mid;
        else l = mid + 1;
    }
    return r + 1;
}

ain(){
in >> n >> m;
// 插入操作
for(int i = 0;i < n;i++){
    int x, c;
    cin >> x >> c;
    alls.push_back(x);
    add.push_back({x,c});
}

// 查找操作
while(m--){
    int l,r;
    cin >> l >> r;
    query.push_back({l,r});
    alls.push_back(l);
    alls.push_back(r);
}
```

```
/排序、去重，不然映射出错
sort(alls.begin(),alls.end());
lls.erase(unique(alls.begin(),alls.end()),alls.end());

/ 处理插入
or(auto x: add){
    int t = find(x.first);
    a[t] += x.second;

/ 前缀和
or(int i = 1;i <= alls.size();i++){
    s[i] = a[i] + s[i - 1];

/ 输出答案
or(auto x: query){
    int l = find(x.first);
    int r = find(x.second);
    cout << s[r] - s[l - 1] << endl;
```

区间合并

把多个有交集的区间合并成一个区间

1. 按区间左端点排序
2. 扫描区间，并把区间进行合并

```

#include<iostream>
#include<algorithm>
#include<vector>
namespace std;
int N = 100010;

vector<pair<int,int>> t;

merge(vector<pair<int,int>> &s){
    vector<pair<int,int>> temp;
    sort(s.begin(),s.end());
    // 用第一对数据作为初始维护区间
    int l = s[0].first,r = s[0].second;
    for(int i = 1;i < s.size();i++){
        if(s[i].first > r) {
            temp.push_back({l,r});
            l = s[i].first;
            r = s[i].second;
        }
        else r = max(r,s[i].second); // 将两种情况合二为一
    }
    temp.push_back({l,r}); // 循环结束后一定会有一个区间没有被处理，在这里进行处理
    s = temp;
}

void in(){
    int n;
    while(n--){
        int a,b;
        cin >> a >> b;
        t.push_back({a,b});
    }
    merge(t);
    cout << t.size();
}

```

数据结构

以数组模拟为主

链表

1. 单链表：邻接表（存储树和图）
 - $e[N]$: 存的是节点的值
 - $ne[N]$: 存的是节点的next指针
2. 双链表：每个节点有两个指针
 - $l[N]$: 记录节点的左指针
 - $r[N]$: 记录节点的右指针
3. 邻接表：n个单链表

单链表

lude<iostream>

namespace std;

int N = 1000010;

的是当前节点的值

存的是当前节点的指针

的是头节点

的是链表已有节点的个数

[N],ne[N];

ead, idx;

init(){

ead = -1;

dx = 0;

add_to_head(int c){

[idx] = c;

e[idx] = head;

ead = idx++;

erase(int k){

/ 处理k为0的情况

f(k == -1) {

head = ne[head];

e[k] = ne[ne[k]];

add(int x,int c){

[idx] = c;

e[idx] = ne[x];

e[x] = idx++;

ain(){

nit();

nt m;

in >> m;

nile(m--){

```
int k,x;
char op;
cin >> op;
if(op == 'H'){
    cin >> x;
    add_to_head(x);
}
else if(op == 'D'){
    cin >> k ;
    erase(k - 1);
}
else if(op == 'I'){
    cin >> k >> x;
    add(k - 1,x);
}

or(int i = head;i != -1;i = ne[i]){
cout << e[i] << " ";
```

双链表

```
lude<iostream>
namespace std;

int N = 100010;
[N],r[N],e[N];
dx;
双链表的头节点下标为0，尾节点下标为1
init(){
[0] = 1,l[1] = 0;
dx = 2;
```

拟的是在k的右侧插入

```
add(int k,int x){
[idx] = x;
[idx] = r[k];
[idx] = k;
[r[k]] = idx;
[k] = idx;
dx++;
```

```
remove(int k){
[r[k]] = l[k];
[l[k]] = r[k];
```

```
ain(){
it m;
nit();
in >> m;
while(m--){
string op;
cin >> op;
int k,x;
if(op == "L"){
    cin >> x;
    add(0,x);
}
else if(op == "R"){
    cin >> x;
    add(l[1],x);
}
else if(op == "D"){
    cin >> k;
```

```
remove(k + 1); // 第1个插入的数实际上idx是2
}
else if(op == "IL"){
    cin >> k >> x;
    add(l[k + 1],x);
}else if(op == "IR"){
    cin >> k >> x;
    add(k + 1,x);
}

or(int i = r[0];i != 1;i = r[i]){
    cout << e[i] << " ";
```

栈

先进后出

```
#include<iostream>
namespace std;

int N = 100010;
[N];
op;

init(){
op = -1;

isempty(){
return top == -1;

push(int x){
[+top] = x;

pop(){
op--;

query(){
return s[top];

ain(){
init();
int m;
in >> m;
while(m--){
int x;
string op;
cin >> op;
if(op == "push"){
cin >> x;
push(x);
}
else if(op == "pop") pop();
else if(op == "empty"){
if(isempty()) cout << "YES" << endl;
else cout << "NO" << endl;
}
else if(op == "query") cout << query()<< endl;
```

队列

先进先出

```
#include<iostream>
namespace std;

int N = 100010;
[N],top,tail;

init(){
    op = 0;
    tail = -1;

push(int x){
    [++tail] = x;

isempty(){
    return tail < top;

pop(){
    op++;
    cout();

try(){
    return s[top];

ain(){
    int m;
    init();
    in >> m;
    while(m--){
        int x;
        string op;
        cin >> op;
        if(op == "push"){
            cin >> x;
            push(x);
        }
        else if(op == "pop"){
            pop();
        }
        else if(op == "empty"){
            if(isempty()) cout << "YES" << endl;
        }
    }
}
```

```
    else cout << "NO" << endl;
}
else if( op == "query"){
    cout << query() << endl;
}
```

单调栈和单调队列

单调栈：给定一个序列，求每一个数左边离他最近的数且比它小在什么地方

题解出处：<https://www.acwing.com/video/5400/>

lude<iostream>

```
namespace std;
int N = 1e5 + 10;
t[N];
op = -1;
;
用朴素算法模拟，然后找出规律，可以用单调栈求解
ain(){
in >> n;
or(int i = 0; i < n; i++){
    int x;
    cin >> x;
    while(top >= 0 && st[top] >= x) top--;
    if(top != -1) cout << st[top] << " ";
    else cout << -1 << " ";
    st[++top] = x;
}
```

单调队列：求滑动窗口最大值或者最小值

- 用一个单调（双端）队列维护，每一时刻这个单调队列都是有序的，每移动一次输出一次队头元素，本质上和单调栈思想一致，都是把不可能的答案给去掉

```
#include<iostream>
namespace std;

int N = 1e6 + 10;
[N],st[N];
head = 0,tail = -1;
ain(){
    int n,k;
    in >> n >> k;
    for(int i = 0;i < n;i++){
        cin >> a[i];
    }

    // 求最小值
    for(int i = 0;i < n;i++){
        if( i - k + 1 > st[head]) head++;
        while(tail >= head && a[st[tail]] >= a[i]) tail--;
        st[++tail] = i;
        if(i >= k - 1) cout << a[st[head]] << " ";
    }

    cout << endl;
    // 求最大值
    head = 0,tail = -1;
    for(int i = 0;i < n;i++){
        if(i - k + 1 > st[head]) head++;
        while(tail >= head && a[st[tail]] <= a[i]) tail--;
        st[++tail] = i;
        if(i >= k - 1) cout << a[st[head]] << " ";
    }

    cout << endl;
```

队列存值的写法

lude<iostream>

```
namespace std;
int N = 1e6 + 10;
,k;
ail = -1,head = 0;
[N],a[N];

ain(){
in >> n >> k;
for(int i = 1;i <= n;i++){
cin >> a[i];

for(int i = 1;i <= n;i++){
if(head <= tail && i > k && q[head] == a[i - k]) head++;
while(tail >= head && q[tail] > a[i]) tail--;
q[++tail] = a[i];
if(i > k - 1){
cout << q[head] << " ";
}
}

out << endl;
head = 0, tail = -1;
for(int i = 1;i <= n;i++){
if(head <= tail && i > k && q[head] == a[i - k]) head++;
while(tail >= head && q[tail] < a[i]) tail--;
q[++tail] = a[i];
if(i > k - 1){
cout << q[head] << " ";
}
}
```

KMP

- 字符串匹配的一种算法，本质上是根据已有信息减少重复匹配。
- 算法维护一个next数组，存储的是最长的相等真前缀和真后缀的长度。
- 当前面n个字符匹配成功，但是第n + 1个字符匹配失败，算法将模式串向右滑动n - next[n]位，再从第n+1位比较

```
lude<iostream>
```

```
namespace std;
```

```
int N = 1e6 + 10;
```

```
s[N], p[N];
```

字符串是从下标为1开始，当然也可以从0开始，所以第1个字符能移动的距离 $ne[1]$ 为0

```
e[N];
```

```
ain(){
```

```
it n, m;
```

```
in >> n >> p + 1 >> m >> s + 1;
```

```
*
```

是存储下标*i*可以往前移动从而避免重复匹配的下标

```
a b a b a
```

```
1 2 3 4 5
```

```
e 0 0 1 2 3
```

```
a b a b a
```

```
 a b a b a
```

```
/
```

```
or(int i = 2, j = 0; i <= n; i++) {
```

```
    while(j && p[i] != p[j + 1]) j = ne[j];
```

```
    if(p[i] == p[j + 1]) j++;
```

```
    ne[i] = j;
```

```
or(int i = 1, j = 0; i <= m; i++) {
```

```
    while(j && s[i] != p[j + 1]) j = ne[j];
```

```
    if(s[i] == p[j + 1]) j++;
```

```
    if(j == n) {
```

// 我们代码的下标是从1开始计数，题目要求从0开始，因此不是*i-n+1*

```
    cout << i - n << " ";
```

```
    j = ne[j];
```

```
}
```

Trie

高效地存储和查找**字符串集合**的数据结构

如图所示：

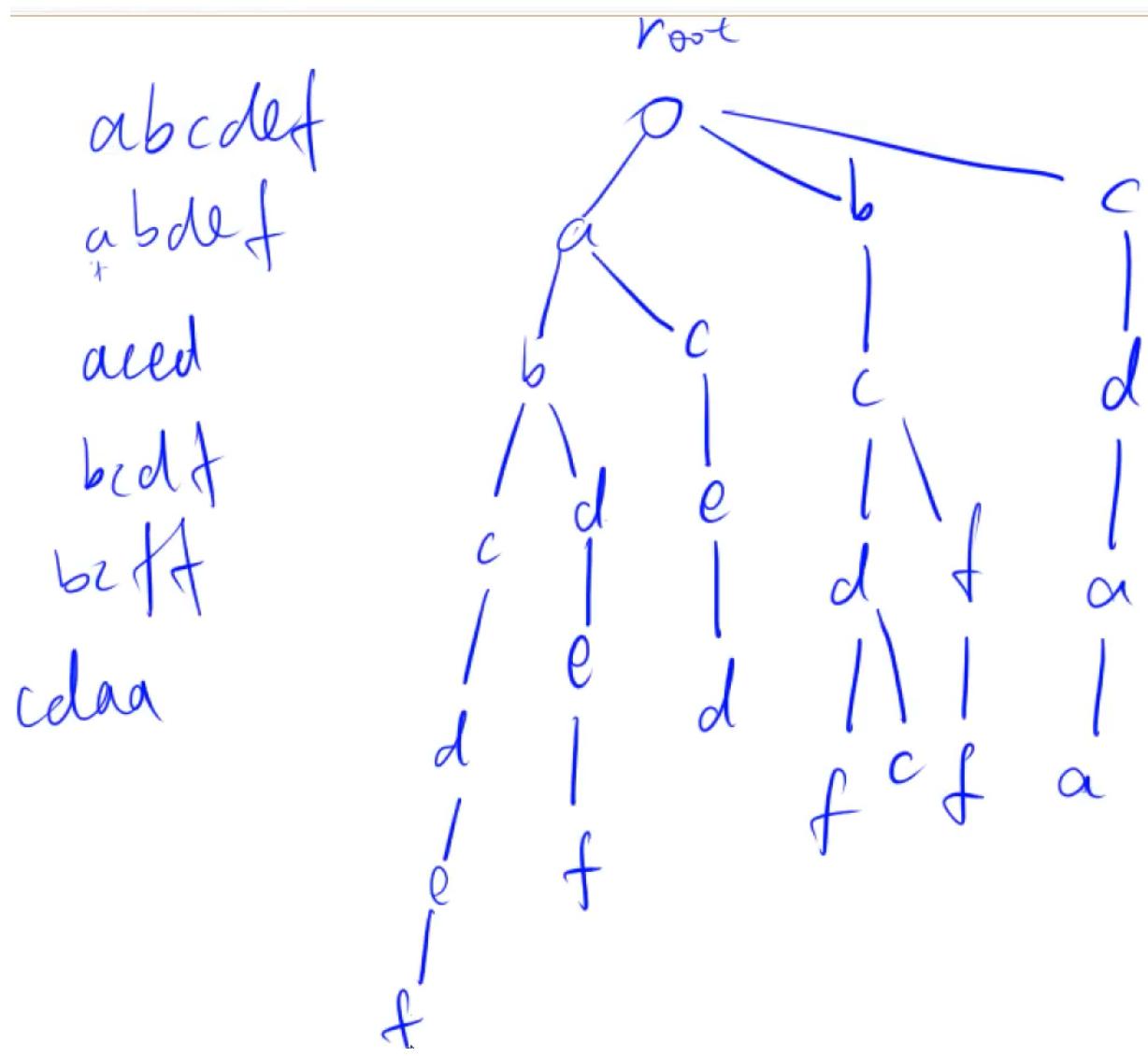


image-20250703102140742

如果某个字符是某个单词结尾，需要在这个字符后打上标记

根节点是空节点，下标（编号）为0

```

#include<iostream>
#include<string.h>
namespace std;

int N = 1e5 + 10;
son[N][26], idx, cnt[N];
;

insert(char str[]){
    int p = 0;
    for(int i = 0; str[i]; i++){
        if(!son[p][str[i] - 'a']) son[p][str[i] - 'a'] = ++idx;
        p = son[p][str[i] - 'a'];
    }
    int[p]++;
}

query(char str[]){
    int p = 0;
    for(int i = 0; str[i]; i++){
        if(!son[p][str[i] - 'a']) return 0;
        p = son[p][str[i] - 'a'];
    }
    return cnt[p];
}

ain(){
    ios::sync_with_stdio(false);
    cout.tie(0), cin.tie(0);
    in >> n;
    while(n--){
        string s;
        char x[N];
        cin >> s;
        if(s == "I"){
            cin >> x;
            insert(x);
        }
        else if(s == "Q"){
            cin >> x;
            cout << query(x) << endl;
        }
    }
}

```

最大异或对

```

lude<iostream>
namespace std;

int N = 1e5 + 10;
int M = 31 * N; //用二进制表示最多有31*N个节点
;
[N],son[M][2];
idx = 0;
insert(int x){
int p = 0;
or(int i = 30;i >= 0;i--){
    int u = x >> i & 1;
    if(!son[p][u]) son[p][u] = ++idx;
    p = son[p][u];
}

search(int x){
int p = 0,res = 0;
or(int i = 30;i >= 0;i--){
    int u = x >> i & 1;
    if(son[p][!u]){
        p = son[p][!u]; // 要找最大的肯定要找不同的, 比如1和0, 0和1
        res = res * 2 + 1; //比如100 -> 1001 , 起始就是 (100)2 * 2 + 1 = (1001)2 即4 * 2 + 1 = 9
    }
    else {
        p = son[p][u];// 这是因为找不到不同的, 但是为了左移只能退而求其次
        res = res * 2;
    }
}

return res;

ain(){
canf("%d",&n);
int ans = 0;
or(int i = 0;i < n;i++) {
    scanf("%d",&a[i]);
    insert(a[i]);

or(int i = 0;i < n;i++) {
    ans = max(ans,search(a[i]));
}
}

```

```
out << ans;
```

并查集

1. 合并两个集合
2. 询问两个元素是否在一个集合中

用树维护集合

- 每一个集合的编号是根节点的编号
- 对于每个节点都存下**父节点是谁**, 对于根节点, **它的爸爸是他自己**
- 合并集合: $p[x]$ 是x的编号, $p[y]$ 是y的编号, 只要让 $p[x] = y$ 即可
- 路径压缩: 某一结点第一次向上搜索根节点, 找到根节点后**把走过的路径的节点全部指向根节点**

维护额外信息

- 记录集合元素数量: 维护一个size数组, 这个数组只对根节点有效

合并集合

```

lude<iostream>
namespace std;

int N = 1e5 + 10;
, m;
[N];

ind(int x){
f(x != h[x]) h[x] = find(h[x]);
return h[x];
}

ain(){
ios::sync_with_stdio(false);
in.tie(0), cout.tie(0);
in >> n >> m;
for(int i = 0; i < n; i++) h[i] = i; // 每个节点就是一个集合
int a, b;
while(m--){
char c;
cin >> c;
if(c == 'M'){
    cin >> a >> b;
    if(find(a) == find(b)) continue;
    h[find(a)] = find(b);
}
else{
    cin >> a >> b;
    if(find(a) == find(b)) cout << "Yes" << endl;
    else cout << "No" << endl;
}
}


```

堆

是一个完全二叉树，最后一层节点从左往右排列，其他层节点非空，下标从1开始

用数组模拟，支持修改或者删除任意一个元素（STL里面的不支持）

基本操作

1. 插入一个数
2. 求集合最小值
3. 删除最小值
4. 删除、修改任意一个元素

存储

- x 的左儿子： $2x$
- x 的右儿子： $2x+1$

向上和向下调整

- 从 $n/2$ 开始调整
- 向上调整（up）：用于插入或节点值变小时。
- 向下调整（down）：用于删除或节点值变大时。

哈希表

存储结构

1. 开放寻址法
 - 只开一个一维数组存储所有哈希值
 - 如果位置已经被占，那么看下一个位置，循环找到没有人占领的位置
 - 核心是find函数
 - 如果 x 已经存在，返回 x 存储的位置
 - 如果 x 不存在，返回 x 要插入的位置

放寻址法

```
#include<iostream>
```

```
#include<cstring>
```

```
namespace std;
```

```
int N = 2e5 + 3; // 用两倍是因为要让每个数都能找到位置, +3是经验设定, 可以减少冲突发生的概率  
int NuLL = 0x3f3f3f3f; //设定初值
```

```
[N];
```

```
;
```

一个函数能返回x要插入的位置, 也能返回x在哈希表的位置

```
int ind(int x){  
    int k = (x % N + N) % N;  
    while(h[k] != NuLL && h[k] != x){  
        k++;  
        if(k == N) k = 0;  
  
    }  
    return k;
```

```
main(){  
    memset(h, 0x3f, sizeof(h)); // 初始化  
    string s;  
    cin >> n;  
    while(n--){  
        cin >> s;  
        int x;  
        if(s == "I"){  
            cin >> x;  
            h[find(x)] = x;  
        }  
        else if(s == "Q"){  
            cin >> x;  
            int k = find(x);  
            if(h[k] == x) cout << "Yes" << endl;  
            else cout << "No" << endl;  
    }  
}
```

2. 拉链法

- 开一个一维数组存所有的哈希值

- 这个一维数组存的是链表的头节点
- 有相同哈希值的数字插到对应的链表里

链法

```
#include<iostream>
```

```
#include<cstring>
```

```
namespace std;
```

```
int N = 1e5 + 3; // 找比100000大的最小质数，可以减少冲突出现的概率
```

```
[N];
```

```
[N],ne[N];
```

```
idx = 0;
```

```
;
```

```
insert(int x){
```

```
    int k = (x % N + N) % N; //设定哈希函数，这里这么写是因为有负数 先把x压缩到[-N,N]，再进一步压缩
```

```
[idx] = x;
```

```
e[idx] = h[k];
```

```
[k] = idx++;
```

```
find(int x){
```

```
    int k = (x % N + N) % N;
```

```
    for(int i = h[k]; i != -1; i = ne[i]) {
```

```
        if(e[i] == x) return true;
```

```
    return false;
```

```
main(){
```

```
    memset(h, -1, sizeof(h)); //初始化哈希表全为-1
```

```
    int n;
    string s;
    int x;
    while(n--){
```

```
        cin >> s;
        if(s == "I"){
```

```
            cin >> x;
            insert(x);
        }
```

```
        else if(s == "Q"){
```

```
            cin >> x;
            if(find(x)) cout << "Yes" << endl;
            else cout << "No" << endl;
        }
```

字符串哈希

用于快速判断两个字符串**是不是相等**

- 把字符串的每个字符都看成一个整数，组合成一个p进制，然后算出这个字符串的十进制数再模一个q，得到这个字符串的哈希值
 - p一般取131或者13331
 - q取 2^{64} ，可以直接用unsigned long long进行存储，溢出也不管，这样就不用写取模
- 会把字符串的每个前缀的哈希值都算出来，用h数组存储
 - $h[0] = 0$
 - $h[i] = h[i - 1] * 131 + str[i];$
- 对于任意子串，可以用这个算法以O(1)复杂度算出来其哈希值
 - $h[L - R] = h[R] - h[L - 1] * 131^{R - L + 1}$
 - $131^{R - L + 1}$ 可以用数组求
 - 这是因为在 $h[R]$ 中， $h[L-1]$ 其实贡献了高位，但是实际 $h[L-1]$ 是低位，因此要减去右移后的

```

#include<iostream>
namespace std;

int N = 1e5 + 10;
s[N];
red long long P[N], h[N];
, m;
= 131;

search(int l, int r){
    return h[r] - h[l - 1] * P[r - l + 1];

    cin(){
        n >> m;
        s;
        [0] = 1;
        for(int i = 0; i < n; i++){
            P[i + 1] = P[i] * p;
            h[i + 1] = h[i] * p + s[i];

    while(m--){
        int l1, r1, l2, r2;
        cin >> l1 >> r1 >> l2 >> r2;
        if(search(l1, r1) == search(l2, r2)) cout << "Yes" << endl;
        else cout << "No" << endl;
    }
}

```

STL

vector

- 变长数组，支持比较运算
- 初始化：`vector<int> a = (10, 3)`：初始化长度为10，初值为3的数组
- `size()`：查看元素个数
- `empty()`：判空
- `clear()`：清空
- `front() / back()`：返回第一个/最后一个数
- `push_back() / pop_back()`：插入/删除最后一个数
- `begin() / end()`：第0个数/最后一个数的后面一个数的迭代器

pair<int,int>

- 可以定义一个二元组
- first()/second(): 第1/2个元素
- 初始化: `p = (20,"zxb")` 或者 `p = make_pair(20,"zxb")`

string

- substr(): 返回子串
 - `substr(1,2)`: 从下标为1的字符开始, 输出长度为2的子串
- size(): 查看元素个数
- empty(): 判空
- clear(): 清空

queue

- size(): 查看元素个数
- empty(): 判空
- push(): 往队尾插入
- front(): 返回队头元素
- back(): 返回队尾元素
- pop(): 弹出队头元素

priority_queue (优先队列, 堆)

默认是大根堆

- push(): 插入元素
- front(): 返回堆顶元素
- pop(): 弹出堆顶元素

deque (双端队列)

- size(): 查看元素个数
- empty(): 判空
- clear(): 清空
- front(): 返回队头元素
- back(): 返回队尾元素
- `push_back() /pop_back()`: 插入/弹出最后一个数
- `push_front() /pop_front()`: 插入/弹出第一个数
- `begin() /end()`: 第0个数/最后一个数的后面一个数的迭代器

stack

- size(): 查看元素个数
- empty(): 判空
- push(): 向栈顶插入元素

- `top()`: 返回栈顶元素
- `pop()`: 弹出栈顶元素

set

不能有重复元素

- `size()`: 查看元素个数
- `empty()`: 判空
- `clear()`: 清空
- `insert()`: 插入一个元素
- `find()`: 查找一个元素
- `count()`: 返回某个元素个数
- `erase()`
 - 如果输入是一个数x, 删除所有x
 - 输入一个迭代器, 删除这个迭代器
- `lower_bound()`: 返回**大于等于**x最小的数的迭代器, 不存在返回`end()`
- `upper_bound()`: 返回**大于**x的最小的数的迭代器, 不存在返回`end()`
- `begin()/end()`: 第0个数/最后一个数的后面一个数的迭代器

map

- `size()`: 查看元素个数
- `empty()`: 判空
- `clear()`: 清空
- `insert()`: 插入一个元素, 插入的是一个pair
- `erase()`: 输入的参数是pair或者迭代器
- `m['key']`: 可以用key去索引value
- `lower_bound()`: 返回**大于等于**x最小的数的迭代器, 不存在返回`end()`
- `upper_bound()`: 返回**大于**x的最小的数的迭代器, 不存在返回`end()`

multiset

可以有重复元素

- `size()`: 查看元素个数
- `empty()`: 判空
- `clear()`: 清空
- `insert()`: 插入一个元素
- `find()`: 查找一个元素
- `count()`: 返回某个元素个数
- `erase()`
 - 如果输入是一个数x, 删除所有x
 - 输入一个迭代器, 删除这个迭代器
- `lower_bound()`: 返回**大于等于**x最小的数的迭代器, 不存在返回`end()`
- `upper_bound()`: 返回**大于**x的最小的数的迭代器, 不存在返回`end()`

multimap

- `size()`: 查看元素个数

- `empty()`: 判空
- `clear()`: 清空
- `insert()`: 插入一个元素，插入的是一个pair
- `erase()`: 输入的参数是pair或者迭代器
- `m['key']`: 可以用key去索引value
- `lower_bound()`: 返回大于等于x最小的数的迭代器，不存在返回`end()`
- `upper_bound()`: 返回大于x的最小的数的迭代器，不存在返回`end()`

unordered_map、unordered_set、unordered_multiset、unordered_multimap

基于哈希表实现，增删改查时间复杂度是O(1)

不支持 `lower_bound()` 和 `upper_bound()`

搜索和图论

DFS

深度优先搜索，使用栈

重点：递归结束条件的选择+状态标记+递归后的恢复

排列数字

```
#include<iostream>
namespace std;
int N = 10;
int t[N];
bool state[N];

dfs(int p){
    if(p == n){
        for(int i = 0; i < n; i++) cout << t[i] << " ";
        cout << endl;
    }
    for(int i = 1; i <= n; i++){
        if(!state[i]){
            t[p] = i;
            state[i] = true;
            dfs(p + 1);
            state[i] = false;
        }
    }
}

main(){
    int n;
    cin >> n;
    dfs(0);
}
```

n皇后

```

#include<iostream>
namespace std;

int N = 12,M = 2 * N;
d[N][N];
;
col[N],e[M],ne[M];
u[12]
dfs(int u){
if(u == n + 1){
    for(int i = 1;i <= n;i++){
        for(int j = 1;j <= n;j++)
            cout << d[i][j];
        cout << endl;
    }
    cout << endl;
    return ;
}

for(int i = 1;i <= n;i++){
    if(!col[i] && !e[i + u] && !ne[n - i + u]){
        col[i] = true,e[i + u] = true,ne[n - i + u] = true;
        d[u][i] = 'Q';
        dfs(u + 1);
        col[i] = false,e[i + u] = false,ne[n - i + u] = false;
        d[u][i] = '.';
    }
}

main(){
in >> n;
for(int i = 1;i <= n;i++){
    for(int j = 1;j <= n;j++)
        d[i][j] = '.';
}

fs(1);
return 0;
}

```

BFS

广度优先搜索，使用队列，一般求什么最短的，最少操作次数的，用BFS

当所有边的权重都为1的时候，才能用BFS

走迷宫

```
lude<iostream>
namespace std;
ef pair<int,int> PII;
int N = 110;
[N][N],p[N][N]; //d存迷宫 p存步数
[N * N];
st[N][N];
ead = 0,tail = -1;
x[4] = {0,1,0,-1},dy[4] = {-1, 0, 1, 0};
,m;
fs(){
t[0][0] = true;
[0][0] = 0;
[++tail] = {0,0};
nile(head <= tail){
    auto x = q[head++];
    for(int i = 0;i < 4;i++){
        int a = x.first + dx[i],b = x.second + dy[i]; // a横坐标、b纵坐标
        if(a >= 0 && a < n && b >= 0 && b < m && !st[a][b] && d[a][b] == 0){
            st[a][b] = true;
            p[a][b] = p[x.first][x.second] + 1;
            q[++tail] = {a,b};
        }
    }
}
return p[n - 1][m - 1];

ain(){
in >> n >> m;
or(int i = 0;i < n;i ++){
    for(int j = 0;j < m;j++)
        cin >> d[i][j];
}

out << bfs();
```

图中点的层次

```

#include<iostream>
#include<queue>
#include<cstring>
namespace std;
int N = 1e5 + 10;
int ist[N], e[N], ne[N], h[N], idx;
bool st[N];
int m;
queue<int> q;

add(int a, int b){
    [idx] = b, ne[idx] = h[a], h[a] = idx++;
}

void ain(){
    int n, m;
    memset(h, -1, sizeof h);
    memset(dist, 0x3f, sizeof(dist));
    while(m--){
        int a, b;
        cin >> a >> b;
        add(a, b);

        .push(1);
        ist[1] = 0;
        t[1] = true;
        while(q.size()){
            int t = q.front();
            q.pop();
            for(int i = h[t]; i != -1; i = ne[i]){
                int j = e[i];
                if(!st[j]){
                    dist[j] = dist[t] + 1;
                    q.push(j);
                    st[j] = true;
                }
            }
        }
    }

    if(dist[n] == 0x3f3f3f3f) cout << -1;
    else cout << dist[n];
}

```

拓扑排序

核心思想是将图中的所有顶点排成一个序列，使得对于图中的每一条有向边 $(u \rightarrow v)$ ，在排序中顶点 u 都位于顶点 v 的前面

适用于**有向无环图**

```

#include<iostream>
#include<cstring>
namespace std;
int N = 1e5 + 10;
, m;
[N], e[N], ne[N], idx;
[N], d[N];

add(int a, int b){
    [idx] = b, ne[idx] = h[a], h[a] = idx++;
}

topsort(){
    int head = 0, tail = -1;
    for(int i = 1; i <= n; i++){
        if(!d[i]) q[++tail] = i;
    }

    while(head <= tail){
        int x = q[head++];
        for(int i = h[x]; i != -1; i = ne[i]){
            int j = e[i];
            d[j]--;
            if(!d[j]) q[++tail] = j;
        }
    }
    return tail == n - 1;
}

```

```

ain(){
    memset(h, -1, sizeof h);
    in >> n >> m;
    int a, b;
    for(int i = 1; i <= m; i++){
        cin >> a >> b;
        add(a, b);
        d[b]++;
    }

    if(topsort()){
        for(int i = 0; i < n; i++) cout << q[i] << " ";
    }
    else {
        cout << -1;
    }
}

```

最短路

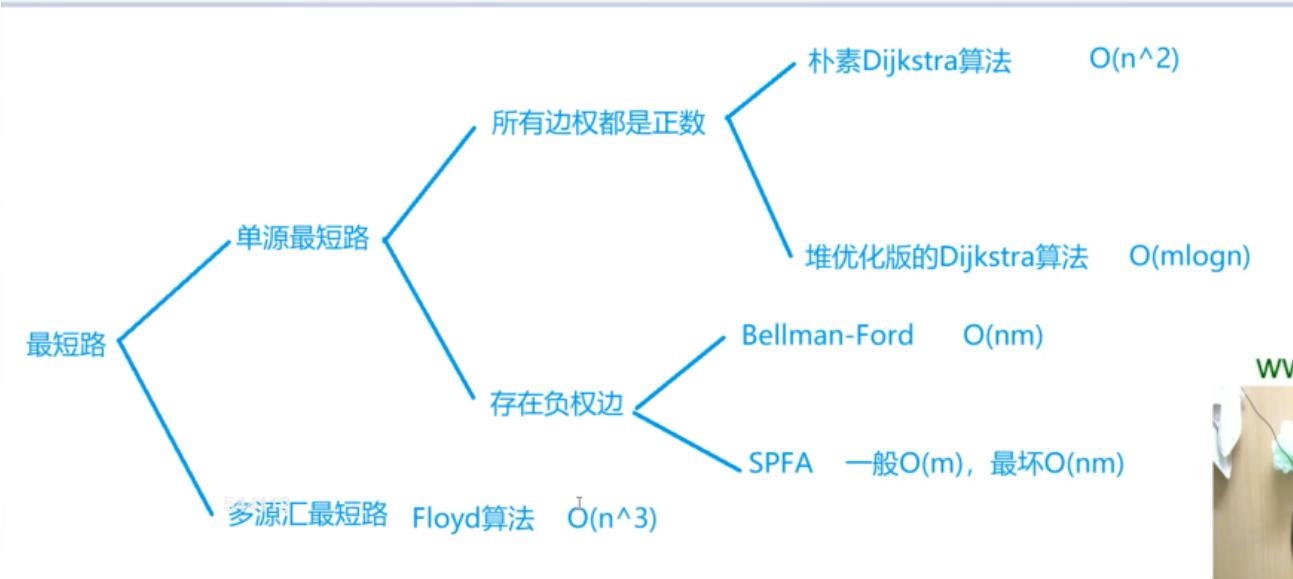


image-20250714111902028

- **朴素Dijkstra算法**适用于稠密图
- **堆优化版Dijkstra算法**适用于稀疏图：用优先队列
- 稀疏图用邻接表存
- 稠密图用邻接矩阵存
- 没有负环才能用SPFA

朴素Dijkstra算法

- 找到路径最短的点，标记一下
- 用这个点更新其他的路径

```

#include<iostream>
#include<cstring>
#include<algorithm>
namespace std;

int N = 510, M = 1e5 + 10;
int e[M], w[M], ne[M], idx;
int m;
int ist[N];
int st[N];

void add(int a, int b, int c) {
    [idx] = b, ne[idx] = h[a], w[idx] = c, h[a] = idx++;
}

int dijkstra() {
    memset(dist, 0x3f, sizeof(dist));
    ist[1] = 0;
    for (int i = 1; i < n; i++) {
        int t = -1;
        for (int j = 1; j <= n; j++) {
            if (!ist[j] && (t == -1 || dist[t] > dist[j])) )
                t = j;
        }
        if (dist[t] == 0x3f3f3f3f) break;
        st[t] = true;
        for (int j = h[t]; j != -1; j = ne[j]) { // j为idx
            int k = e[j]; // k为节点编号
            dist[k] = min(dist[k], dist[t] + w[j]);
        }
    }
    return dist[n];
}

void main() {
    int n, m;
    memset(h, -1, sizeof(h));
    int a, b, c;
    while (m--) {
        cin >> a >> b >> c;
        add(a, b, c);
    }
    int res = dijkstra();
    if (res == 0x3f3f3f3f) cout << -1;
}

```

```
lse cout << res;
```

堆优化版

- 找到路径最短的点，标记一下（用优先队列直接找到）
- 用这个点更新其他的路径

```

#include<iostream>
#include<cstring>
#include<algorithm>
#include<queue>
namespace std;

int N = 2e5 + 10, M = 2e5 + 10;
[N], e[M], w[M], ne[M], idx;
, m;
ist[N];
st[N];

ef pair<int, int> PII;

add(int a, int b, int c){
[idx] = b, ne[idx] = h[a], w[idx] = c, h[a] = idx++;
}

ijkstra(){
emset(dist, 0x3f, sizeof(dist));
ist[1] = 0;
priority_queue <PII, vector<PII>, greater<PII>> heap;
heap.push({0, 1});

nile(heap.size()){
auto x = heap.top();
heap.pop();
if(st[x.second]) continue;
st[x.second] = true;
for(int i = h[x.second]; i != -1; i = ne[i]){
int j = e[i];
if(dist[j] > x.first + w[i]){
dist[j] = x.first + w[i];
heap.push({dist[j], j});
}
}
}

return dist[n];
}

ain(){
in >> n >> m;
emset(h, -1, sizeof h);
nt a, b, c;

```

```
tile(m--){  
    cin >> a >> b >> c;  
    add(a,b,c);  
  
    if res == dijkstra();  
    if(res == 0x3f3f3f3f) cout << -1;  
    else cout << res;
```

Bellman-ford算法

- 先循环k次（循环k次就是找到不少于k条边的最短路径）
 - 需要拷贝上一次遍历的结果
- 内循环遍历所有的边，更新每个点的最短路径

SPFA算法

- 初始化所有数组
- 当队列不空的时候取出队头元素并更新其他点的路径
- 更新过的点放到队列里面，不能重复放，用st数组判断点是否已经放进队列

```

#include<iostream>
#include<queue>
#include<cstring>
namespace std;
int N = 1e5 + 10;
typedef pair<int,int> PII;
, m;

[N], ne[N], idx, w[N], h[N], dist[N];
st[N];
add(int x, int y, int z){
[idx] = y, ne[idx] = h[x], w[idx] = z, h[x] = idx++;
}

void fa(){
memset(dist, 0x3f, sizeof dist);
queue<PII> q;
ist[1] = 0;
.push({0, 1}); // 最短距离是0, 编号是1
t[1] = true;
while(q.size()){
auto t = q.front();
q.pop();
int dis = t.first, vec = t.second;
st[vec] = false;
for(int i = h[vec]; i != -1; i = ne[i]){
int j = e[i];
if(dist[j] > dist[vec] + w[i]){ // 这里不能用dis, 因为dist[vec]在循环的时候可能会更新
    dist[j] = dist[vec] + w[i];
    if(!st[j]){
        q.push({dist[j], j});
        st[j] = true;
    }
}
}
}

return dist[n] >= 0x3f3f3f3f / 2; // 可能有负权边

main(){
memset(h, -1, sizeof h);
in >> n >> m;
while(m--){
int x, y, z;
cin >> x >> y >> z;
}
}

```

```
add(x,y,z);  
  
f(spfa()) cout << "impossible" << endl;  
lse cout << dist[n] << endl;
```

- 判断负环

- 可以直接维护一个cnt数组，记录最短路径的边数，**当边数大于节点数，说明有负环**
- 需要将所有点都加到队列里面
- dist数组并不是用来记录最短路径的，是一个工具数组，因为只要有负权环，dist存的数就会越来越小，因此其初始值也是任意的

```

#include<iostream>
#include<queue>
#include<cstring>
namespace std;
int N = 2010, M = 10010;

, m;

[M], ne[M], idx, w[M], h[N], dist[N], cnt[N];
st[N];
add(int x, int y, int z){
[idx] = y, ne[idx] = h[x], w[idx] = z, h[x] = idx++;
}

spfa(){
queue<int> q;
for(int i = 1; i <= n; i++){
    q.push(i);
    st[i] = true;
    // 最短距离是0， 编号是1
} while(q.size()){
    auto t = q.front();
    q.pop();
    st[t] = false;
    for(int i = h[t]; i != -1; i = ne[i]){
        int j = e[i];
        if(dist[j] > dist[t] + w[i]){ // 这里不能用dis, 因为dist[vec]在循环的时候可能会更新
            dist[j] = dist[t] + w[i];
            cnt[j] = cnt[t] + 1;
            if(cnt[j] >= n) return true;
            if(!st[j]){
                q.push(j);
                st[j] = true;
            }
        }
    }
}
return false;

main(){
    memset(h, -1, sizeof h);
    in >> n >> m;
} while(m--){

```

```
int x,y,z;
cin >> x >> y >> z;
add(x,y,z);

f(spfa()) cout << "Yes" << endl;
lse cout << "No" << endl;
```

Floyd算法

- 用邻接矩阵存
- 三层循环，最后邻接矩阵存的就是最短路径长度

```
#include<iostream>
#include<cstring>
#include<algorithm>
namespace std;

int N = 210;
, m, k;
[N][N];

floyd(){
    for(int k = 1; k <= n; k++){
        for(int i = 1; i <= n; i++){
            for(int j = 1; j <= n; j++)
                d[i][j] = min(d[i][j], d[i][k] + d[k][j]);
        }
    }
}

main(){
    memset(d, 0x3f, sizeof d);
    cin >> n >> m >> k;
    for(int i = 1; i <= n; i++) d[i][i] = 0;
    while(m--){
        int x, y, z;
        cin >> x >> y >> z;
        d[x][y] = min(d[x][y], z);
    }

    floyd();
    while(k--){
        int x, y;
        cin >> x >> y;
        if(d[x][y] >= 0x3f3f3f3f / 2) cout << "impossible" << endl;
        else cout << d[x][y] << endl;
    }
}
```