

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 Byte = 8 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

```

#include<iostream>
using namespace std;
const int N = 1e6 + 10;

int n;
int q[N];

void 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);
}

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

    quick_sort(q,0,n - 1);

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

    return 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>
using namespace std;

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

void 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];
}

int 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

```

// 检查查找的数是否满足性质
bool check(int x){...}

// 查找最小的满足check条件的值
int 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;
}

// 查找最大的满足check条件的值
int 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

```

bool check(double x){}

// 不需要处理边界
double 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：

```

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

```

```

vector<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
    for(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;
    }
    if(t) c.push_back(1);
    return c
}
int 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');
    vector<int> c = add(A,B);
    for(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>
const int N = 1e6 + 10;
int n;
using 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;
}
int 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:

```

vector<int> 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

$$r_k = r_{k-1}r_k \leq b-1 \quad r_k * 10 \leq (b-1) * 10 \quad r_k * 10 + a \leq 10b-1 < 10b$$

也就是说 r/b 最大是 $(10b-1)/b$ ，最大到9

```
vector<int> div(vector<int> &a, int b, int &r){
    vector<int> c;
    r = 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

```
int t;
int b[n];
// 令s0 = 0 前缀和数组长度变为 n + 1
void 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

```
int s[M][N];
int main(){
    s[0][0] = 0;
    for(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>
using namespace std;

int n, m, q;

const int N = 1010;
```



```

int a[N][N],b[N][N];

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

int main(){
    cin >> 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];
        }
    }

    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: $n \gg k$
 2. 看个位是几: $n \& 1$
 3. $n \gg k \& 1$;
- ***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>
using namespace std;

const 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
int a[N], s[N]; // 离散化后用前缀和求解

vector<int> alls; // 所有要离散化的下标

typedef pair<int, int> PII;
vector<PII> add, query;
int n, m;
// x为数轴上的点，返回的是离散化后的结果
```

```

int find(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;
}

int main(){
    cin >> 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());
    alls.erase(unique(alls.begin(), alls.end()), alls.end());

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

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

    // 输出答案
    for(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>  
using namespace std;  
const int N = 100010;  
  
vector<pair<int,int>> t;  
  
int n;  
  
void 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  
    }  
    // 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  
    temp.push_back({l,r});  
    t = temp;  
}  
  
int main(){  
    cin >> 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

```
##include<iostream>  
  
using namespace std;  
  
const int N = 1000010;  
/*  
e[N]存的是当前节点的值  
ne[N]存的是当前节点的指针  
head存的是头节点  
idx存的是链表已有节点的个数  
*/  
int e[N], ne[N];  
int head, idx;  
  
void init(){  
    head = -1;  
    idx = 0;  
}  
  
void add_to_head(int c){  
    e[idx] = c;
```

```

        ne[idx] = head;
        head = idx++;
    }

    void erase(int k){
        // 处理k为0的情况
        if(k == -1) {
            head = ne[head];
        }
        ne[k] = ne[ne[k]];
    }

    void add(int x,int c){
        e[idx] = c;
        ne[idx] = ne[x];
        ne[x] = idx++;
    }

    int main(){
        init();
        int m;
        cin >> m;
        while(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);
            }
        }
        for(int i = head;i != -1;i = ne[i]){
            cout << e[i] << " ";
        }
    }
}

```

双链表

```
##include<iostream>
using namespace std;

const int N = 100010;
int l[N],r[N],e[N];
int idx;
// 令双链表的头节点下标为0, 尾节点下标为1
void init(){
    r[0] = 1, l[1] = 0;
    idx = 2;
}
// 模拟的是在k的右侧插入
void add(int k,int x){
    e[idx] = x;
    r[idx] = r[k];
    l[idx] = k;
    l[r[k]] = idx;
    r[k] = idx;
    idx++;
}

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

int main(){
    int m;
    init();
    cin >> 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);
        }
    }
    for(int i = r[0];i != 1;i = r[i]){
        cout << e[i] << " ";
    }
}

```

栈

先进后出

```

#include<iostream>
using namespace std;

const int N = 100010;
int s[N];
int top;

void init(){
    top = -1;
}

bool isempty(){
    return top == -1;
}

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

void pop(){
    top--;
}

int query(){
    return s[top];
}

int main(){
    init();
    int m;

```



```

    cin >> 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>
using namespace std;

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

void init(){
    top = 0;
    tail = -1;
}

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

bool isempty(){
    return tail < top;
}

void pop(){
    top++;
}

int query(){

```

```

        return s[top];
    }

    int main(){
        int m;
        init();
        cin >> 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/>

```

#include<iostream>

using namespace std;
const int N = 1e5 + 10;
int st[N];
int top = -1;
int n;
// 先用朴素算法模拟，然后找出规律，可以用单调栈求解
int main(){
    cin >> n;
    for(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>
using namespace std;

const int N = 1e6 + 10;
int a[N],st[N];
int head = 0,tail = -1;
int main(){

    int n,k;
    cin >> 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

```
##include<iostream>

using namespace std;
const int N = 1e6 + 10;
int n,k;
int tail = -1, head = 0;
int q[N], a[N];

int main(){
    cin >> 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] << " ";
        }
    }
    cout << 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 $n - \text{next}[n]$ 位，再从第 $n+1$ 位比较

```

#include<iostream>
using namespace std;

const int N = 1e6 + 10;
char 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
int ne[N];
int main(){
    int n,m;
    cin >> n >> p + 1 >> m >> s + 1;
    /*
    j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
    ne  0 0 1 2 3
        a b a b a
        a b a b a
    */
    for(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;
    }

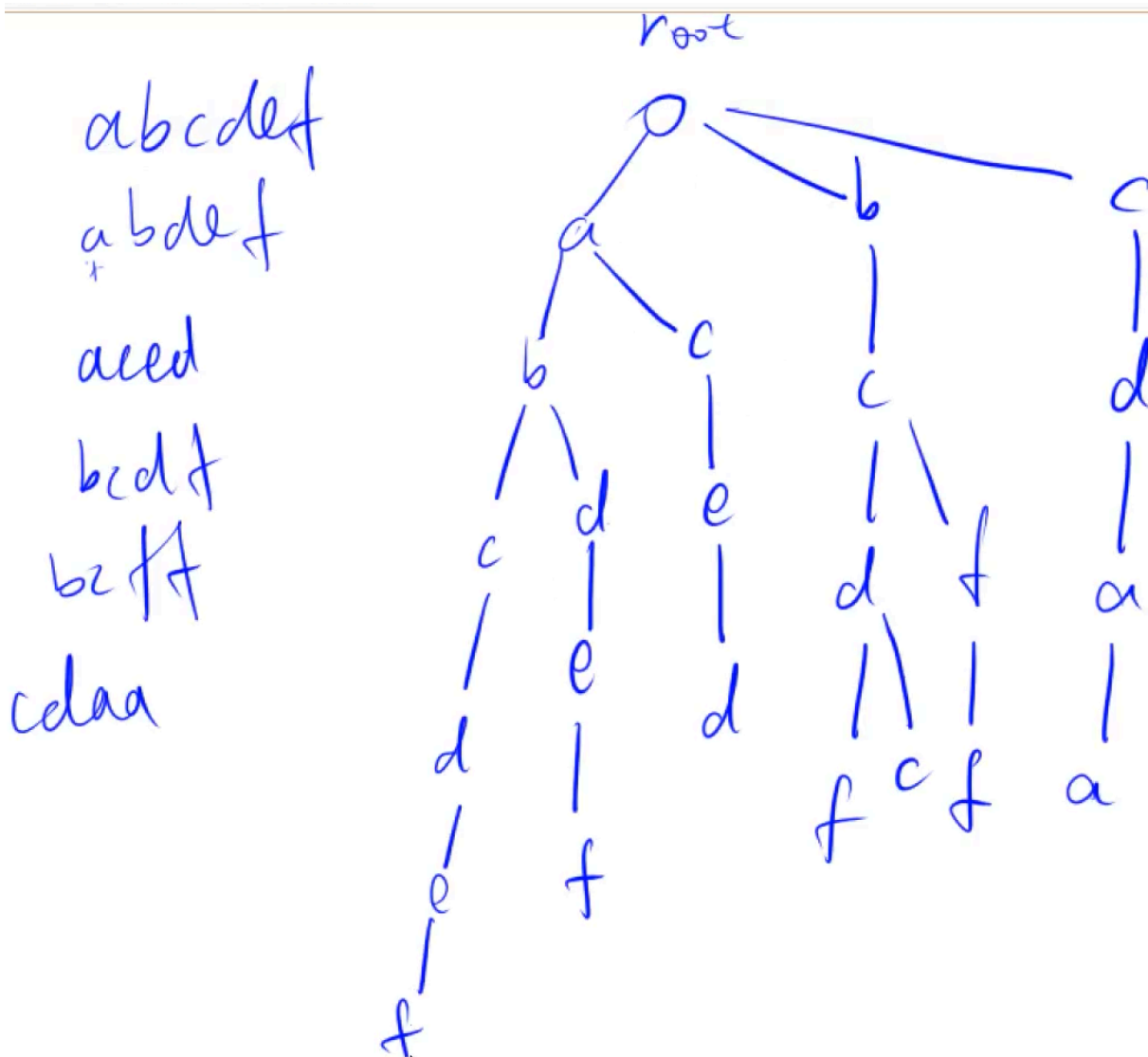
    for(int i = 1,j = 0; i <= m;i++){
        while(j && s[i] != p[j + 1]) j = ne[j];
        if(s[i] == p[j + 1]) j++;
        if(j == n) {
            // 我们代码的下标是从1开始计数，题目要求从0开始，因此不是i-n+1
            cout << i - n << " ";
            j = ne[j];
        }
    }
}

```

Trie

高效地存储和查找**字符串集合**的数据结构

如图所示：



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>
using namespace std;

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

void 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'];
    }
}

```

```

        cnt[p]++;
    }

    int 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];
    }

    int main(){
        ios::sync_with_stdio(false);
        cout.tie(0),cin.tie(0);
        cin >> 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

```

#include<iostream>
using namespace std;

const int N = 1e5 + 10;
const int M = 31 * N; //用二进制表示最多有31*N个节点
int n;
int a[N], son[M][2];
int idx = 0;
void insert(int x){
    int p = 0;
    for(int i = 30;i >= 0;i--){

```

```

        int u = x >> i & 1;
        if(!son[p][u]) son[p][u] = ++idx;
        p = son[p][u];
    }
}

int search(int x){
    int p = 0, res = 0;
    for(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 =
        }
        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;
}

int main(){
    scanf("%d", &n);
    int ans = 0;
    for(int i = 0; i < n; i++) {
        scanf("%d", &a[i]);
        insert(a[i]);
    }
    for(int i = 0; i < n; i++) {
        ans = max(ans, search(a[i]));
    }
    cout << 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

```
##include<iostream>
using namespace std;

const int N = 1e5 + 10;
int n,m;

int h[N];

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

int main(){
    ios::sync_with_stdio(false);
    cin.tie(0),cout.tie(0);
    cin >> 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

```
// 开放寻址法
#include<iostream>
#include<cstring>
using namespace std;

const 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
const int NULL = 0x3f3f3f3f; // 设定初值
```

```

int h[N];
int n;

// 这个函数能返回x要插入的位置，也能返回x在哈希表的位置
int find(int x){
    int k = (x % N + N) % N;
    while(h[k] != NULL && h[k] != x){
        k++;
        if(k == N) k = 0;
    }
    return k;
}

int 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

```

// 拉链法
#include<iostream>
#include<cstring>
using namespace std;

```

```

const int N = 1e5 + 3; // 找比100000大的最小质数，可以减少冲突出现的概率
int h[N];
int e[N], ne[N];
int idx = 0;
int n ;

void 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,
    e[idx] = x;
    ne[idx] = h[k];
    h[k] = idx++;
}

bool 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;
}

int main(){
    memset(h, -1, sizeof(h)); //初始化哈希表全为-1
    cin >> 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>
using namespace std;

const int N = 1e5 + 10;
char s[N];
unsigned long long P[N],h[N];
int n,m;
int p = 131;

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

int main(){
    cin >> n >> m;
    cin >> s;
    P[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>
using namespace std;
const int N = 10;
int n,t[N];
bool state[N];

void 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;
        }
    }
}

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

```
}
```

n皇后

```
##include<iostream>
using namespace std;

const int N = 12,M = 2 * N;
char d[N][N];
int n;
bool col[N],e[M],ne[M];
// 第u行
void 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;
        }
        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] = '.';
        }
    }
}

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

```
##include<iostream>
using namespace std;
typedef pair<int,int> PII;
const int N = 110;
int d[N][N],p[N][N]; //d存迷宫 p存步数
PII q[N * N];
bool st[N][N];
int head = 0,tail = -1;
int dx[4] = {0,1,0,-1},dy[4] = {-1, 0, 1, 0};
int n,m;
int bfs(){
    st[0][0] = true;
    p[0][0] = 0;
    q[++tail] = {0,0};
    while(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];
}
int main(){
    cin >> n >> m;
    for(int i = 0;i < n;i++){
        for(int j = 0;j < m;j++){
            cin >> d[i][j];
        }
    }
    cout << bfs();
}
```

图中点的层次

```

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

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

int main(){
    cin >> n >> m;
    memset(h,-1,sizeof h);
    memset(dist,0x3f,sizeof(dist));
    while(m--){
        int a,b;
        cin >> a >> b;
        add(a,b);
    }
    q.push(1);
    dist[1] = 0;
    st[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

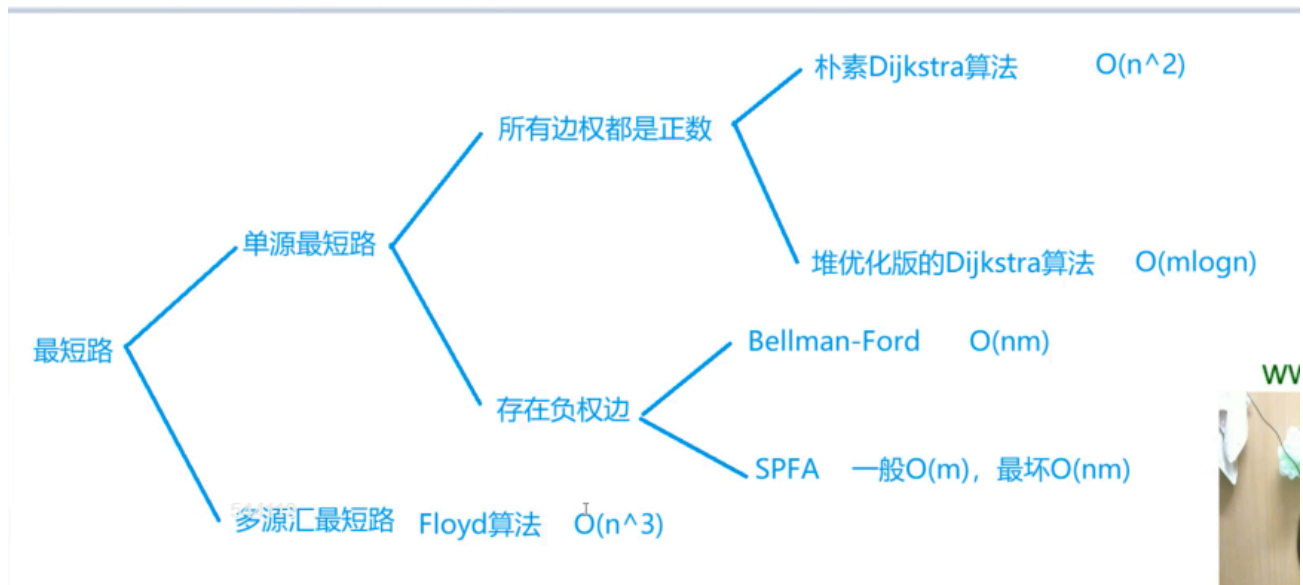
```
##include<iostream>
##include<cstring>
using namespace std;
const int N = 1e5 + 10;
int n,m;
int h[N],e[N],ne[N],idx;
int q[N],d[N];

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

bool 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;
}

int main(){
    memset(h,-1,sizeof h);
    cin >> 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



- 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>
using namespace std;

const int N = 510, M = 1e5 + 10;
int h[N], e[M], w[M], ne[M], idx;
int n, m;
int dist[N];
bool st[N];

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

int dijkstra(){
    memset(dist, 0x3f, sizeof(dist));
}
```

```

    dist[1] = 0;
    for(int i = 1; i < n; i++){
        int t = -1;
        for(int j = 1; j <= n; j++){
            if(!st[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];
}

int main(){
    cin >> 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;
    else 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>
using namespace std;

const int N = 2e5 + 10, M = 2e5 + 10;
int h[N], e[M], w[M], ne[M], idx;
int n, m;
int dist[N];
bool st[N];

```

```

typedef pair<int,int> PII;

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

int dijkstra(){
    memset(dist,0x3f,sizeof(dist));
    dist[1] = 0;
    priority_queue <PII,vector<PII>,greater<PII>> heap;
    heap.push({0,1});

    while(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];
}

int main(){
    cin >> 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;
    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>
using namespace std;
const int N = 1e5 + 10;
typedef pair<int,int> PII;
int n,m;

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

int spfa(){
    memset(dist,0x3f,sizeof dist);
    queue<PII> q;
    dist[1] = 0;
    q.push({0,1}); // 最短距离是0，编号是1
    st[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
                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
}

int main(){
    memset(h,-1,sizeof h);
    cin >> n >> m;
```

```

while(m--){
    int x,y,z;
    cin >> x >> y >> z;
    add(x,y,z);
}
if(spfa()) cout << "impossible" << endl;
else 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>
using namespace std;
const int N = 2010, M = 10010;

int n,m;

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

bool 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
                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;
}

int main(){
    memset(h, -1, sizeof h);
    cin >> n >> m;
    while(m--){
        int x, y, z;
        cin >> x >> y >> z;
        add(x, y, z);
    }
    if(spfa()) cout << "Yes" << endl;
    else 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>
using namespace std;

const int N = 210;
int n, m, k;
int d[N][N];

void 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]);
            }
        }
    }
}

```

```

    }
}

int 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;
    }
}

```