



Problema: (BOCA: P3_2017_Q6_a) Você deve fazer um sistema para controlar um robô de solda. O robô recebe coordenadas x e y de uma placa de circuito, onde ele deve efetuar uma solda. A placa é representada por uma imagem composta por zeros e uns e tendo cada elemento em uma posição (x,y) diferente da imagem. Você deve identificar os locais a serem soldados na imagem e gerar a lista de coordenadas dos pontos de solda. Para identificar os pontos de solda, você utilizará um template. O template será representado também por uma imagem de zeros e uns, porém sempre com dimensões menores do que a imagem da placa. Todos os locais da imagem da placa que forem iguais a esse template devem ser soldados. A busca deve ser feita varrendo linha a linha de cima para baixo e cada linha da esquerda para a direita. Assuma a posição $(0,0)$ da imagem e do template como sendo o canto superior esquerdo e a posição final como sendo o canto inferior direito. OBS: Cuidado para não extrapolar as dimensões da imagem ao varrer com o template.

- Entrada: A entrada consiste de duas imagens, uma representando a imagem da placa e outra representando a imagem do template. Cada imagem será descrita por dois inteiros L e C (dados em uma linha) representando respectivamente a quantidade de linhas e de colunas da imagem seguidos dos elementos da imagem em si. Os elementos da imagem serão dados em L linhas e C colunas. Ver exemplos de entrada abaixo.
- Saída: A saída deverá informar todos os pontos de solda da placa, sendo cada ponto dado em uma linha e descrito pelas coordenadas x,y . Veja exemplo do formato de saída abaixo.



- Exemplo de Entrada:

10 8 10111111 00011101 10100000 10001101 10001101 11101101 10101001 00000101 10100000 11101101 3 3 101 000 101
--

10 8 10111111 00011101 10100000 10010101 10010101 11110101 10111001 00000101 10100000 11101101 3 5 10101 10101 10101
--

- Exemplo de Saída:

0,0 5,1 0,6 5,7 3,3
