Robô Marciano

Uma empresa de turismo aeroespacial está se preparando para a exploração comercial de Marte. Ela implantou uma base de operações no planeta, onde conduz experimentos que visam garantir a segurança de futuros turistas.

A base em Marte é composta por um conjunto de áreas retangulares cobertas por um teto protetor contra a radiação solar. As áreas retangulares têm lados paralelos aos eixos Norte-Sul e LesteOeste. Vários robôs, controlados por comandos enviados desde o Centro de Operações da empresa, na Terra, deslocam-se constantemente pela base para acessar materiais e equipamentos.

Os robôs podem deslocar-se apenas nas quatro direções cardeais (norte, sul, leste e oeste), mas podem transitar tanto em áreas cobertas como não cobertas. Em particular, um robô pode entrar e sair de uma área coberta por qualquer ponto da borda dessa área. Para preservar a vida útil dos robôs, é importante que eles se mantenham o máximo possível protegidos da intensa radiação solar, ou seja, que eles transitem preferencialmente nas áreas cobertas da base.



Figura 1

Dadas as descrições das áreas cobertas, a posição atual de um robô e a posição para a qual este robô deve se deslocar, sua tarefa é determinar a menor distância que o robô deve percorrer fora das áreas cobertas para chegar à posição de destino.

Entrada

A primeira linha da entrada contém quatro inteiros Xi,Yi,XfXi,Yi,Xf e YfYf indicando, respectivamente, a posição inicial do robô, (Xi,Yi)(Xi,Yi) e a posição final do robô, (Xf,Yf)(Xf,Yf). A segunda linha contém um único inteiro NN, indicando o número de áreas cobertas. Cada uma das NN linhas seguintes contém quatro inteiros X1,Y1,X2X1,Y1,X2 e Y2Y2 indicando uma região retangular coberta, tal que (X1,Y1)(X1,Y1) e (X2,Y2)(X2,Y2) são vértices opostos do retângulo de lados paralelos aos eixos. Duas áreas cobertas podem ter regiões comuns.

Saída

Seu programa deve produzir uma única linha, com um único número inteiro, a menor distância que o robô deve percorrer em áreas não cobertas para ir da posição inicial à posição final do robô.

Restrições

- 0≤N≤10000≤N≤1000
- 0≤Xi,Yi,Xf,Yf≤1060≤Xi,Yi,Xf,Yf≤106
- 0≤X1≤X2≤1060≤X1≤X2≤106 e 0≤Y1≤Y2≤1060≤Y1≤Y2≤106

Informações sobre a pontuação

Exemplos de Entrada

- Para um conjunto de casos de testes valendo 30 pontos,
 X1,Y1,X2,Y2,Xi,Xf,Yi,Yf≤10X1,Y1,X2,Y2,Xi,Xf,Yi,Yf≤10 e N≤5N≤5.
- Para um conjunto de casos de testes valendo outros 50 pontos,
 X1,Y1,X2,Y2,Xi,Xf,Yi,Yf≤1000X1,Y1,X2,Y2,Xi,Xf,Yi,Yf≤1000 e N≤100N≤100.

Exemplos de Saída

	•		
0043			2
3			
0015			
2051			
3 2 6 4			
2550			5
1			
0015			
4550			
2			
0015			
0032			
5			