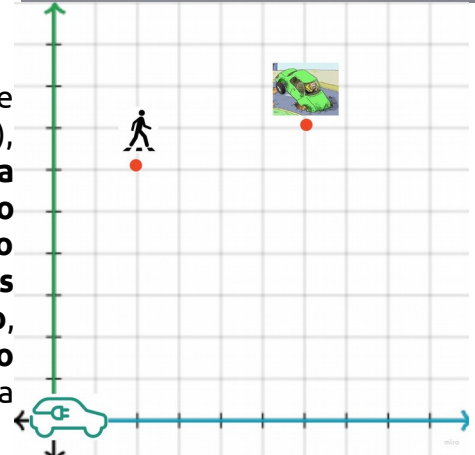


# Carro Autônomo

A empresa Esla Desenvolvedora de Carros Autônomos (EDCA) teve alguns problemas recentemente quanto ao seu módulo de tomada de decisões do seu antigo modelo Esla 2000. No próximo ano, a EDCA fará o lançamento do seu mais novo carro, o Esla Vrum Vrum (EVV). Com a intenção de evitar os erros cometidos no Esla 2000, ela contratou você para desenvolver o módulo de decisões do novo EVV.



O módulo consiste em **rastrear obstáculos, de forma consecutiva**, durante um passeio, por exemplo, um pedestre (obstáculo A) e um buraco na pista (obstáculo B), representados em um plano cartesiano. Sendo (0 ; 0) a posição inicial do veículo que está indo em direção ao primeiro obstáculo e a partir dali para o próximo obstáculo, é necessário que o EVV identifique pedestres que estejam a no máximo 7 km de distância. Já o buraco, para evitar danos ao carro, é necessário que o EVV o identifique a no máximo 5 km de distância, ou seja, acima disso o sistema falha na detecção.



## Entrada

A entrada consiste de 4 valores inteiros **X1** ( $1 \leq X1 \leq 10$ ), **Y1** ( $1 \leq Y1 \leq 10$ ), **X2** ( $1 \leq X2 \leq 10$ ), **Y2** ( $1 \leq Y2 \leq 10$ ), em uma mesma linha, representando as coordenadas do pedestre (1º obstáculo) e do buraco (2º obstáculo), respectivamente, em km a partir do ponto (0 ; 0).

## Saída

Na saída deverá ser impressa uma frase de acordo com as seguintes condições:

- **"Nao passou no teste"**, caso o EVV não consiga identificar nenhum dos dois obstáculos com antecedência;
- **"Pedestre nao identificado"**, caso o EVV não consiga identificar o pedestre;
- **"Buraco nao identificado"**, caso o EVV não consiga identificar o buraco;
- **"Aprovado no teste"**, se o EVV conseguir identificar ambos os obstáculos da sequência.

## Fórmula da distância entre dois pontos

$$d = \sqrt{(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2}$$

Entrada	Saída
7 0 4 3	Aprovado no teste
5 6 7 8	Pedestre nao identificado
2 3 6 7	Buraco nao identificado
5 5 9 9	Nao passou no teste