

## Walk

หุ่นยนต์อยู่ที่ตำแหน่ง (0,0) บนพิกัด 2 มิติ เราสามารถสั่งให้หุ่นยนต์เดินไปทางทิศบน (**U**) ล่าง (**D**) ซ้าย (**L**) ขวา (**R**) และเมื่อสิ้นสุดคำสั่ง หุ่นยนต์จะหยุด ข้อจำกัดของหุ่นยนต์คือ หุ่นยนต์จะไม่เคลื่อนที่ไปยังพิกัดที่มีค่าน้อยกว่าศูนย์ เช่น ถ้าสั่งให้หุ่นยนต์เดินลงขณะอยู่ที่ (2,0) หุ่นยนต์จะไม่ขยับและอ่านคำสั่งถัดไป

## ข้อมูลนำเข้า

มีบรรทัดเดียว แทนสตริงคำสั่ง

## ข้อมูลส่งออก

มีบรรทัดเดียว แทนพิกัดของหุ่นยนต์หลังจากสิ้นสุดคำสั่ง

## ตัวอย่าง

input (จากแป้นพิมพ์)	output (ทางจอภาพ)
RRU	(2 , 1)
DDUU	(0 , 2)
RULD	(0 , 0)
LURD	(1 , 0)