# Membalik Kue Cubit

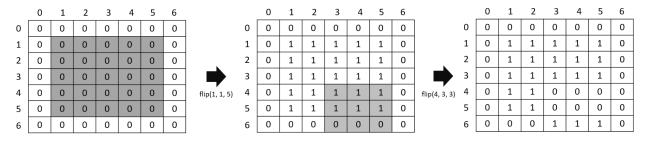
Batas Waktu: 1 detik; Batas Memori: 32 MB

#### Deskripsi

Daspro Robotics, sebuah perusahaan robotika internasional sedang mengembangkan robot untuk memasak kue cubit. Salah satu proses yang sedang mereka kerjakan adalah membalik kue cubit untuk memastikan tingkat kematangan kue sempurna.

Robot akan memasak di loyak berbentuk bujur sangkar berukuran N x N. Saat adonan dimasukkan ke loyang, kue tersebut berada di posisi 0. Pembalikan kue akan mengubah nilai 0 tersebut menjadi 1 (dan sebaliknya). Robot akan membalik sekumpulan kue pada submatriks. Pojok kiri atas submatriks tersebut berada pada koordinat x dan y dan berukuran M x M. Oleh karena itu, pada setiap pembalikan kue, robot memerlukan tiga argumen yaitu x, y, dan M. Robot akan melakukan serangkaian instruksi pembalikan hingga membaca perintah STOP. Perintah STOP adalah ketika x = y = M = 0.

Contoh berikut, menunjukkan dua kali proses pembalikan. Pembalikan pertama dengan parameter x=1, y=1, dan M=5. Pembalikan kedua dengan parameter x=4, y=3, dan M=3.



Tugas kalian adalah mencetak keadaan loyang setelah seluruh instruksi pembalikan yang diberikan selesai dijalankan.

#### Format Masukan

Baris pertama adalah sebuah bilangan bulat N ( $1 \le N \le 10$ ). Baris-baris berikutnya adalah instruksi pembalikan masing-masing terdiri atas tiga bilangan bulat x, y, dan M. Ketiga nilai yang dibaca dipastikan valid (semua kue yang dibalik pasti ada di loyang). Instruksi ini diakhiri dengan STOP.

#### Format Keluaran

Kondisi dari loyang setelah seluruh instruksi selesai dijalankan. Setiap bilangan pada baris yang sama dipisahkan dengan satu spasi. Setiap baris diakhiri dengan karakter newline.

## **Contoh Input**

7

1 1 5

4 3 3

0 0 0

### **Contoh Output**