C. Drone

time limit: 1 second memory limit: 16 megabytes

หลังจากที่ ดร.จัยชักร ได้ค้นพบธาตุพลังงานสูงสำหรับยานของเขาแล้ว เขาจึงได้ออกเดินทาง เพื่อค้นหา ดวงดาวดวงใหม่ที่จะทำการยึดครองไปเป็นบริวารขององค์กร "Dark cluster" และในที่สุดเขาก็พบดาวดวงนั้น นั่นคือ "ดาวอังจาน" (ไม่ได้พิมพ์ผิดนะ มันชื่องี้จริงๆ) ที่เป็นชื่อนี้ก็เพราะ ดาวดวงนี้ไม่ได้เป็นทรงกลม แต่เป็นรูปวงกลมแทน ซึ่งมีลักษณะคล้ายจานจึงเรียกว่า ดาวอังจาน ไม่เพียงแค่นั้นดาวอังจานยังมีระบบระบุตำแหน่งแบบพิเศษ ที่คล้ายกับ เส้นละติจูด - ลองจิจูด แต่เนื่องจากดาวอังจานนั้นแบนจึงไม่จำเป็นต้องมีถึง 2 เส้นแกน ดาวอังจานจึงมีเส้นที่เรียกว่า เส้น "ลอง-ตี-จู๋" (มีรากศัพท์เดียวกันกับละติจูด - ลองจิจูด แต่เป็นเพราะการออกเสียงของชาวดาวอังจานจึงทำให้ เสียงเพี้ยนไปเล็กน้อย) ซึ่งเส้นดังกล่าวจะเป็นเส้นรัศมีของแผ่นจานมีทั้งหมด N เส้น ทำให้สามารถแบ่งดาวอังจานออก เป็น N แผ่น โดยแต่ละแผ่นเรียกว่า "แผน-รอง-จู" โดยจะนับตั้งแต่ แผน-รอง-จู ที่ 1 ถึง N เรียงต่อกันตามเข็มนาฬิกา และเนื่องจากดาวอังจานมีลักษณะเป็นแผ่นวงกลมทำให้ แผน-รอง-จู ที่ N จะติดกับ แผน-รอง-จู ที่ 1 เสมอ

เมื่อยานของ ดร.จัยชักร มาถึงดาวอังจาน จะต้องลงจอดที่ แผน-รอง-จู ที่ 1 เสมอ และในยานจะมีหุ่นโดรน สำหรับสำรวจ โดยหุ่นโดรนสามารถบินสำรวจดาวอังจานได้ทั้งตามเข็มนาฬิกา และทวนเข็มนาฬิกาทางใดทางหนึ่งต่อ การบินหนึ่งครั้ง ซึ่งจะบินผ่าน แผน-รอง-จู K แผ่นที่ติดกัน เมื่อบินผ่านครบ K แผ่นโดยเริ่มนับตั้งแต่แผ่นที่ติดกับยาน แล้วจะบินกลับมาที่ยานเช่นเดิม

และเช่นเดียวกับหุ่นโดรน ยานของ ดร.จัยชักร ก็สามารถบินเพื่อย้ายตำแหน่งได้เช่นกัน โดยจะบินได้ทั้งตาม เข็มนาฬิกา และทวนเข็มนาฬิกาทางใดทางหนึ่งต่อการบินหนึ่งครั้ง ซึ่งจะผ่าน แผน-รอง-จู K แผ่นที่ติดกัน เมื่อบินผ่าน ครบ K แผ่นโดยเริ่มนับตั้งแต่แผ่นที่ติดกับแผ่นเริ่มต้น ก็จะลงจอดทันที



ดาวอังจานที่มี แผน-รอง-จู 3 แผ่น โดยที่ยานอวกาศอยู่ที่แผ่นที่ 1

คุณมีหน้าที่เขียนโปรแกรมเพื่อแสดงตำแหน่งสุดท้ายที่หุ่นโดรนเดินทางไปถึงก่อนที่จะบินกลับมาที่ยาน

OTOG CONTEST #2

ข้อมูลนำเข้า

บรรทัดแรกประกอบด้วยจำนวนเต็ม N และ จำนวนเต็ม M คือ จำนวน แผน-รอง-จู ของดาวอังจาน และ จำนวนคำสั่งในการสำรวจดาว $(1 \le N, M \le 10^6)$

อีก M บรรทัดรับ T D และ K (T, D เป็นอักษรภาษาอังกฤษตัวพิมพ์ใหญ่ และ $0 \le K \le 10^6$)

ถ้า T = 'Q' หมายถึง ปล่อยหุ่นโดรนจากตำแหน่งปัจจุบัน โดย

ถ้า D = 'A' หมายถึง ให้หุ่นโดรนบินไปตามเข็มนาฬิกา K แผ่น

ถ้า D = 'B' หมายถึง ให้หุ่นโดรนบินไปทวนเข็มนาฬิกา K แผ่น

ถ้า T = 'M' หมายถึง ให้ยานบินจากตำแหน่งปัจจุบัน โดย

ถ้า D = 'A' หมายถึง ให้บินตามเข็มนาฬิกา K แผ่น

ถ้า D = 'B' หมายถึง ให้บินทวนเข็มนาฬิกา K แผ่น

* ถ้า K = 0 หมายถึง ให้โดรนสำรวจแผ่นที่ยานอยู่ หรือให้ยานบินอยู่บริเวณแผ่นเดิม

ข้อมูลส่งออก

มีจำนวนบรรทัดเท่ากับจำนวนข้อมูลนำเข้าที่ให้หุ่นโดรนบิน (กล่าวคือเท่ากับจำนวนข้อมูลนำเข้าที่ T = 'Q') โดยแต่ละบรรทัดจะแสดงตำแหน่งสุดท้ายที่หุ่นโดรนบินไปถึงก่อนจะบินกลับยาน

ตัวอย่างข้อมูลนำเข้า	ตัวอย่างข้อมูลส่งออก
3 3	3
M A 1	1
Q A 1	
Q B 1	
3 6	2
M A 5	2
M B 1	1
M B 0	
Q A 0	
Q B 0	
Q B 1	

อธิบายตัวอย่างที่ 1: เริ่มที่แผ่นที่ 1 ให้ยานบินตามเข็มนาฬิกาไป 1 แผ่น จอดที่แผ่นที่ 2 แล้วให้โดรนบินไป 1 ช่อง ตามเข็มนาฬิกา นั่นคือจะบินไปสุดที่แผ่นที่ 3 ก่อนบินกลับ จากนั้นให้หุ่นโดรนบินไป 1 ช่องทวนเข็มนาฬิกา นั่นคือจะ บินไปสุดที่แผ่นที่ 1 ก่อนบินกลับมาที่ยานเช่นเดิม

อธิบายตัวอย่างที่ 2: เริ่มที่แผ่นที่ 1 ให้ยานบินตามเข็มนาฬิกาไป 5 แผ่น ผ่านแผ่นที่ 2 3 1 2 และ 3 แล้วจอดที่แผ่น ที่ 3 จากนั้นบินทวนเข็ม 1 แผ่น ไปจอดที่แผ่นที่ 2 แล้วบินทวนเข็มไป 0 แผ่น หมายถึงบินบริเวณแผ่นเดิม แล้วลงจอด จากนั้นปล่อยโดรนบินตามเข็ม 0 แผ่น หมายถึงบินสำรวจแผ่นที่ยานอยู่ คือแผ่นที่ 2 แล้วบินทวนเข็มไป 0 แผ่น คือ บินสำรวจแผ่นที่ 2 แล้วก็บินทวนเข็มไป 1 แผ่น ไปสุดอยู่ที่แผ่นที่ 1 ก่อนบินกลับยานที่แผ่นที่ 2