

一、機器人的位置

時間限制：3 秒

問題敘述：

研究人員開發了一套遙控系統，用它來控制一個在遙遠星球表面上的機器人移動。這套遙控系統的操作很簡單，它會傳送一連串指令給機器人，機器人接收指令後，會按照指令進行移動。你的工作是開發一個程式幫助研究人員，用其計算機器人移動後，最終的二維位置座標。

輸入說明：

測試資料每一行都會有一個指令。第一個是開始指令 B，之後兩個是 x 座標和 y 座標的設定，接下來是移動指令組，最後是結束指令 E。詳細的指令格式如下：

開始指令：B

設定座標指令：X<非負整數> 或 Y<非負整數>

移動指令(至少一組。最多 100 組)：

U<非負整數> 或 D<非負整數> 或 L<非負整數> 或 R<非負整數>

結束指令：E

指令字元與<非負整數>之間有一個或多個空白字元。<非負整數>之數值不超過 65,836。

指令字元的意義如下列表：

B：開始移動指令

X：設定機器人的 x 座標為<非負整數>

Y：設定機器人的 y 座標為<非負整數>

U：往正 y 軸方向移動<非負整數>格

D：往負 y 軸方向移動<非負整數>格

R：往正 x 軸方向移動<非負整數>格

L：往負 x 軸方向移動<非負整數>格

E：結束移動指令

輸出說明：

針對每個測試資料，第一行是 x 座標，第二行是 y 座標。

子題(Subtask)說明：

本題採 IOI 模式，在此題中有 5 個子題，每一個子題的時間限制都相同。最佳的解法，對每一個子題都可以在規定時限解出，如果你無法解決所有子題，也可以只解其中某些子題。你的成績將是你所繳交程式中分數最高者。

Subtask 1~5: 各 20%。

輸入範例 1：

B
X 100
Y 200
U 100
D 30
R 5
L 110
E

輸出範例 1：

-5
270

輸入範例 2：

B
X 10
Y 15
U 1
L 11
E

輸出範例 2：

-1
16