Anyagmozgató robot

Egy raktárban robotot üzemeltetnek anyagmozgatásra. A robot csak kijelölt pályákon mozoghat. A pályák rácsos szerkezetet alkotnak, a szomszédos pályák távolsága 1 méter. A raktár téglalap alakú, mérete NxM méter. A szélső robotpályák a raktár falától 1 méter távolságra vannak. A robot alakja kör, aminek átmérője 1.6 méter. A robot középpontjával van a pályán és mindig csak egy rácspontban állhat meg. A raktárban a robot mozgását akadályok gátolják, ezek mindegyike egy négyzetet foglal el. A robot a következő utasításokat tudja végrehajtani, mindegyiket 1 másodperc alatt.

- Előre: a pillanatnyi irányításnak megfelelően 1 métert halad előre,
- Fordul balra: irányítását 90°-al balra fordítja,
- Fordul jobbra: irányítását 90°-al jobbra fordítja.

Készíts programot, amely kiszámítja, hogy egy adott pontból egy adott másik pontba a robot hány másodperc alatt tud eljutni a leggyorsabban!

Bemenet

A standard bemenet első sora a raktár méretét tartalmazza ($1 \le N$, $M \le 1000$). A második sorban az (x_1 , y_1) indulási pont, valamint az (x_2 , y_2) célpont koordinátái vannak. A további N sor mindegyike M számot tartalmaz, 1-et, ha az adott négyzet akadály, 0 egyébként. Egy akadályt az általa elfoglalt négyzet bal felső sarkának koordinátáival adunk meg. Sor-oszlop koordinátarendszert használunk, a bal felső négyzet koordinátái (0,0), a jobb alsóé pedig (N-1, M-1). A robot kezdetben a felső sor felé néz, célba érkezve irányítása tetszőleges lehet.

Kimenet

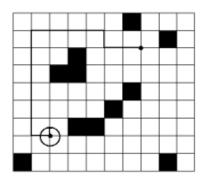
A standard kimenet egyetlen számot tartalmazzon, azt, hogy a robot leggyorsabban hány másodperc alatt tud eljutni az indulási pontból a célpontba! A -1 értéket kell kiírni, ha az akadályok miatt nem tud eljutni a célpontba a robot!

Példa

Bemenet									
9	10								
7	2	2	7						
0	0	0	0	0	0	1	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	1	0
0	0	0	0	1	0	0	0	0	0
0	0	0	1	1	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	1	0	0	0
0	0	0	0	0	1	0	0	0	0
0	0	0	1	1	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
1	0	0	0	0	0	0	0	1	0

Kimenet

19



Korlátok

Időlimit: 0.1 mp.

Memórialimit: 64 MB