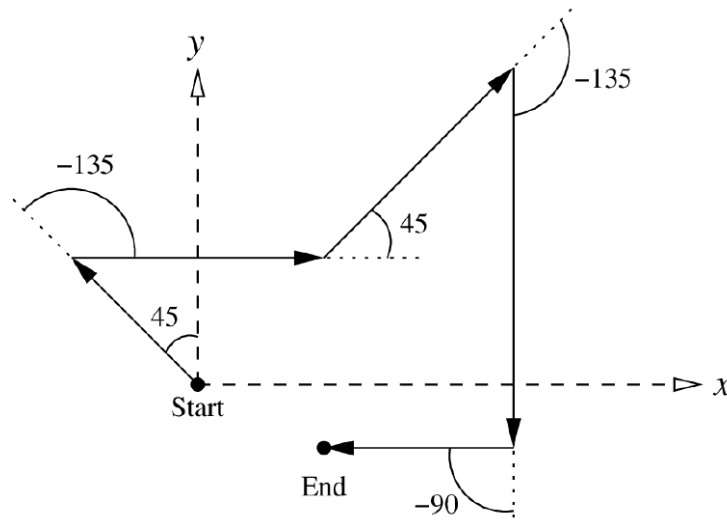


Robot hút bụi

Bạn đang phát triển phần mềm cho một loại robot hút bụi đời mới. Robot này có thể quay sang phải hoặc sang trái một góc nào đó rồi đi tới phía trước hoặc lùi theo 1 đường thẳng. Ban đầu, robot ở trục tọa độ và quay đầu về hướng trục Oy dương. Yêu cầu, khi cho trước 1 kế hoạch di chuyển của robot, hãy xác định tọa độ cuối cùng của robot.



Input:

Dòng đầu là một số nguyên t thể hiện số test ($1 \leq t \leq 25$)

- Dòng đầu của mỗi test là một số nguyên m ($1 \leq m \leq 10$)

- m dòng tiếp theo của mỗi test là các số thực r, l thể hiện góc quay và khoảng cách đi tới hoặc lùi sau khi quay. ($-360 \leq r \leq 360, -100 \leq l \leq 100$). r dương thể hiện quay ngược kim đồng hồ, ngược lại thể hiện cùng chiều kim đồng hồ. l dương là khoảng cách đi tới, ngược lại thể hiện khoảng cách đi lùi.

Output:

In ra tọa độ (X,Y) cuối cùng của robot ứng với mỗi test. Độ chính xác trong vòng 10^{-5}

Ví dụ:

Input	Output
2	-5.000000 10.500000
2	7.071068 7.071068
0 10.5	
90 5	
1	
-45 10	