

Калибровка датчиков

Научные сотрудники лаборатории ядерных исследований решили провести калибровку датчиков ускорителя частиц. Для этого они фотографируют пролетающие в камере ускорителя частицы. На снимках видны следы частиц, которые описываются функцией $f(x) = a * x^2 + b * x + c$, где x - координата частицы, a , b , c - коэффициенты функции. На снимке ученые анализируют след частицы, пролетающей в определенном диапазоне координат $[M, N]$. Для калибровки датчиков ученые хотят найти минимум функции $f(x)$ на отрезке $[M, N]$ и сравнить это значение с данными, идущими от датчиков. Помогите им сделать это.

Задание. Разработайте программу, которая определит минимум функции $f(x)$ на интервале $[M, N]$.

Входные данные. Первая строка стандартного ввода будет содержать два целых числа N и M - границы интервала $[M, N]$. Во второй строке записаны три целых числа a , b , c - коэффициенты функции $f(x)$.

Выходные данные. На первой строке стандартного вывода выведите координаты точки минимума функции $f(x)$ на интервале $[M, N]$ с точностью до 10^{-6} .

Ограничения. $-1000 \leq N, M \leq 1000$; $-1000 \leq a, b, c \leq 1000$. Ограничения по времени выполнения и объему используемой памяти приведены в общем описании задач, предлагаемых к решению. Исходный файл должен называться `calibrare.pas`, `calibrare.c` или `calibrare.cpp`.

Пример**Ввод**

```
-1 2  
1 0 0
```

Вывод

```
0.000000 0.000000
```

Ввод

```
-1 2  
1 0 -1
```

Вывод

```
0.000000 -1.000000
```

Ввод

```
-1 2  
1 -2 1
```

Вывод

```
1.000000 0.000000
```