

Robot thu quà:

Cuộc thi RobotCam là một cuộc thi lớn về robots được tổ chức hàng năm ở hành tinh XYZ. Sân chơi có thể mô tả trên mặt phẳng với hệ tọa độ Decattes vuông góc. Luật chơi được mô tả như sau: Trên mặt phẳng đặt $n \leq 100$ phần quà tại các điểm có tọa độ nguyên. Các đội tham gia cuộc thi phải dùng Robot của mình đặt ở gốc tọa độ di chuyển để thu nhặt các phần quà. Vấn đề trở nên khó khăn hơn đối với các đội chơi là Robot không được di chuyển một cách tùy ý mà phải tuân thủ các điều kiện sau:

- Đường đi của mỗi robot phải bắt đầu và kết thúc tại các điểm trong số điểm đã cho.
- Trong quá trình di chuyển, mỗi robot sẽ đi sang điểm có hoành độ lớn hơn hoặc bằng hoành độ nó đang đứng và tung độ lớn hơn tung độ nó đang đứng.

Yêu cầu: Em là một thành viên thiết kế Robot tham gia cuộc thi. Hãy tìm cách điều khiển Robot của đội mình để thu nhặt nhiều phần quà nhất.

Ví dụ

Input: đọc từ file Robot.inp trong đó:

- Dòng 1 ghi số N là số quà trên mặt phẳng.
- N dòng tiếp theo mỗi dòng ghi hai số x và y là tọa độ của các phần quà trên mặt phẳng

Output: Ghi ra file Robot.out:

- Dòng 1 ghi số quà nhiều nhất

Ví dụ:

Robot.inp	Robot.out
12	6
1 1	
3 5	
3 7	
5 2	
6 7	
7 6	
8 3	
9 10	
10 4	
11 6	
12 5	
13 9	