position	
velocity	
acceleration	

positive		negative	
$x > 0$	$Q1, Q4$	$x < 0$	$Q2, Q3$
$v > 0$	$Q3, Q4$	$v < 0$	$Q1, Q2$
$a > 0$	$Q2, Q3$	$a < 0$	$Q1, Q4$