

```
#include <kipr/wombat.h>

int main()
{
    //wait_for_light(1);

    shut_down_in(119);

    printf("Get the red cube\n");
    enable_servos();
    set_servo_position(1,747);
    ao();

    set_servo_position(3,2047);
    ao();

    set_servo_position(2,600);
    set_servo_position(1,1230);
    msleep(1000);
    //0 right motor

    motor(0,30);
    motor(3,85);
    msleep(3000);

    motor(3,100);
    motor(0,85);
    msleep(1700);
    ao();

    set_servo_position(2,1883);
    msleep(2000);
    ao();

    msleep(1500);
    ao();

    set_servo_position(3,187);
    msleep(2000);
    ao();

    ao();
    motor(0,-85);
    motor(3,100);
```

```
msleep(400);
```

```
set_servo_position(1,5);  
msleep(100);
```

```
motor(0,100);  
motor(3,85);  
msleep(1000);
```

```
set_servo_position(1,700);  
msleep(100);
```

```
motor(0,-75);  
motor(3,-75);  
msleep(2000);  
ao();
```

```
set_servo_position(2,874);  
msleep(1000);
```

```
motor(0,-75);  
motor(3,75);  
msleep(1400);
```

```
motor(3,100);  
motor(0,85);  
msleep(2000);
```

```
motor(0,-100);  
motor(3,85);  
msleep(500);
```

```
motor(3,100);  
motor(0,85);  
msleep(2000);
```

```
motor(0,100);  
motor(3,85);  
msleep(1500);
```

```
motor(0,100);  
motor(3,-85);  
msleep(240);  
ao();
```

```
set_servo_position(2,1820);  
msleep(1000);  
ao();
```

```
motor(3,100);  
motor(0,100);  
msleep(1300);
```

```
set_servo_position(2,1972);  
msleep(1000);  
ao();
```

```
motor(0,-100);  
motor(3,100);  
msleep(100);
```

```
set_servo_position(1,550);  
msleep(1000);
```

```
return 0;
```

```
}
```