```
#include "Main.h"
void room5 ( void )
{
    SetMotor ( 2 , -50 ) ;
    SetMotor ( 3 , 50 ) ;
    Wait ( 1050 ) ;
    SetMotor ( 2 , 0 ) ;
    SetMotor ( 3 , 0 ) ;
    Wait ( 500 ) ;
    x5 = GetAnalogInput ( 5 ) ;
    if ( x5 > 190 )
    {
        x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
        while ( x2 < 210 )
        {
            x4 = GetAnalogInput ( 4 ) ;
            error = xr - x4  ;
            mr = mor+ 0.08 * error ;
            ml = mol+ 0.08 * error ;
            SetMotor ( 2 , mr ) ;
            SetMotor ( 3 , ml ) ;
            x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
        }
        x6 = GetAnalogInput ( 6 ) ;
        x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
        while ( x6 > 160 && x2 < 200 )
        {
            SetMotor ( 2 , -70 ) ;
            SetMotor ( 3 , 70 ) ;
            x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
            x6 = GetAnalogInput ( 6 ) ;
        }
        SetMotor ( 2 , 0 ) ;
        SetMotor ( 3 , 0 ) ;
        Wait ( 200 ) ;
        x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
        while ( x2 > 150 )
        {
            SetMotor ( 2 , -25 ) ;
            SetMotor ( 3 , -25 ) ;
            x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
        }
        SetMotor ( 2 , 0 ) ;
        SetMotor ( 3 , 0 ) ;
        Wait ( 200 ) ;
        x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
        while ( x2 < 210 )
        {
            x4 = GetAnalogInput ( 4 ) ;
            error = xr - x4  ;
            mr = mor+ 0.08 * error ;
            ml = mol+ 0.08 * error ;
            SetMotor ( 2 , mr ) ;
            SetMotor ( 3 , ml ) ;
            x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
        }
        SetMotor ( 2 , 0 ) ;
        SetMotor ( 3 , 0 ) ;
```

```
Wait ( 200 ) ;
x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
while ( x2 > 150 )
{
    SetMotor ( 2 , -25 ) ;
    SetMotor ( 3 , -25 ) ;
    x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
}
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
Wait ( 200 ) ;
x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
while ( x2 < 210 )
{
    x4 = GetAnalogInput ( 4 ) ;
    error = xr - x4  ;
    mr = mor+ 0.08 * error ;
    ml = mol+ 0.08 * error ;
    SetMotor ( 2 , mr ) ;
    SetMotor ( 3 , ml ) ;
    x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
}
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
Wait ( 200 ) ;
SetMotor ( 2 , 50 ) ;
SetMotor ( 3 , -50 ) ;
Wait ( 400 ) ;
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
Wait ( 500 ) ;
x1 = GetAnalogInput ( 1 ) ;
while ( x1 < 180 )
{
    SetMotor ( 2 , -25 ) ;
    SetMotor ( 3 , -25 ) ;
    x1 = GetAnalogInput ( 1 ) ;
}
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
Wait ( 100 ) ;
x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
while ( x2 > 160 )
{
    SetMotor ( 2 , -30 ) ;
    SetMotor ( 3 , -30 ) ;
    x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
}
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
Wait ( 500 ) ;
x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
while ( x2 < 190 )
{
    SetMotor ( 2 , -25 ) ;
    SetMotor ( 3 , 25 ) ;
    x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
}
```

```
            SetMotor ( 2 , 0 ) ;
            SetMotor ( 3 , 0 ) ;
            Wait ( 333 ) ;
            ash5if ( ) ;
            SetMotor ( 2 , 0 ) ;
            SetMotor ( 3 , 0 ) ;
        }
        else
        {
            x6 = GetAnalogInput ( 6 ) ;
            while ( x6 > 150 )
            {
                SetMotor ( 2 , -20 ) ;
                SetMotor ( 3 , -20 ) ;
                x6 = GetAnalogInput ( 6 ) ;
            }
            SetMotor ( 2 , 0 ) ;
            SetMotor ( 3 , 0 ) ;
            Wait ( 200 ) ;
            x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
            while ( x2 > 200 )
            {
                SetMotor ( 2 , -20 ) ;
                SetMotor ( 3 , -20 ) ;
                x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
            }
            SetMotor ( 2 , 0 ) ;
            SetMotor ( 3 , 0 ) ;
            Wait ( 200 ) ;
            x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
            while ( x2 < 190 )
            {
                SetMotor ( 2 , -25 ) ;
                SetMotor ( 3 , 25 ) ;
                x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
            }
            SetMotor ( 2 , 0 ) ;
            SetMotor ( 3 , 0 ) ;
            Wait ( 333 ) ;
            ash5else ( ) ;
            SetMotor ( 2 , 0 ) ;
            SetMotor ( 3 , 0 ) ;
        }
}
```