```
#include "Main.h"
void b ( void )
{
    x6 = GetAnalogInput ( 6 ) ;
    while ( x6 > 160 )
    {
        SetMotor ( 2 , -22 ) ;
        SetMotor ( 3 , -22 ) ;
        x6 = GetAnalogInput ( 6 ) ;
    }
    SetMotor ( 2 , 0 ) ;
    SetMotor ( 3 , 0 ) ;
}
```