

```
#include "Main.h"
void room4 ( void )
{
    x2 = GetAnalogInput ( 2 );
    x3 = GetAnalogInput ( 3 );
    if ( x2 < 140 )
    {
        white = GetAnalogInput ( 7 );
        while ( white > 425 )
        {
            x4 = GetAnalogInput ( 4 );
            error = xr - x4 ;
            mr = mor2 + 0.05* error ;
            ml = mol2 + 0.05* error ;
            SetMotor ( 2 , mr );
            SetMotor ( 3 , ml );
            x2 = GetAnalogInput ( 2 );
            white = GetAnalogInput ( 7 );
        }
        SetMotor ( 2 , 0 );
        SetMotor ( 3 , 0 );
        Wait ( 100 );
        SetMotor ( 2 , -25 );
        SetMotor ( 3 , -25 );
        Wait ( 150 );
        SetMotor ( 2 , -70 );
        SetMotor ( 3 , 70 );
        Wait ( 500 ); // ăđđñă ẵø 4
        SetMotor ( 3 , 0 );
        SetMotor ( 2 , 0 );
        Wait ( 333 );
        ash4if ( );
        x6 = GetAnalogInput ( 6 );
        while ( x6 > 150 )
        {
            SetMotor ( 2 , 20 );
            SetMotor ( 3 , 20 );
            x6 = GetAnalogInput ( 6 );
        }
        SetMotor ( 3 , 0 );
        SetMotor ( 2 , 0 );
        Wait ( 200 );
        x2 = GetAnalogInput ( 2 );
        while ( x2 > 130 )
        {
            SetMotor ( 2 , 18 );
            SetMotor ( 3 , 18 );
            x2 = GetAnalogInput ( 2 );
        }
        SetMotor ( 3 , 0 );
        SetMotor ( 2 , 0 );
        Wait ( 100 );
        white = GetAnalogInput ( 7 );
        while ( white > 425 )
        {
            x3 = GetAnalogInput ( 3 );
            error = xl2 - x3 ;
            mr = mor2 - 0.05* error ;
```

```
    ml = mol2 - 0.05* error ;
    SetMotor ( 2 , mr ) ;
    SetMotor ( 3 , ml ) ;
    x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
    white = GetAnalogInput ( 7 ) ;
}
SetMotor ( 2 , -28 ) ;
SetMotor ( 3 , 28 ) ;
Wait ( 900 ) ;
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
Wait ( 500 ) ;
x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
while ( x2 < 180 )
{
    SetMotor ( 2 , 18 ) ;
    SetMotor ( 3 , 18 ) ;
    x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
}
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
Wait ( 100 ) ;
x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
while ( x2 > 150 )
{
    SetMotor ( 2 , 18 ) ;
    SetMotor ( 3 , 18 ) ;
    x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
}
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
Wait ( 200 ) ;
SetMotor ( 2 , -70 ) ;
SetMotor ( 3 , 70 ) ;
Wait ( 600 ) ;
x3 = GetAnalogInput ( 3 ) ;
while ( x3 > 180 )
{
    x3 = GetAnalogInput ( 3 ) ;
    error = 270 - x3 ;
    mr = mor - 0.05* error ;
    ml = mol - 0.05* error ;
    SetMotor ( 2 , mr ) ;
    SetMotor ( 3 , ml ) ;
    x3 = GetAnalogInput ( 3 ) ;
}
x6 = GetAnalogInput ( 6 ) ;
while ( x6 > 120 )
{
    SetMotor ( 2 , -20 ) ;
    SetMotor ( 3 , 20 ) ;
    x6 = GetAnalogInput ( 6 ) ;
}
SetMotor ( 2 , -30 ) ;
SetMotor ( 3 , 30 ) ;
Wait ( 250 ) ;
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
```

```
Wait ( 400 ) ;
x1 = GetAnalogInput ( 1 ) ;
while ( x1 < 180 )
{
    SetMotor ( 2 , 18 ) ;
    SetMotor ( 3 , 18 ) ;
    x1 = GetAnalogInput ( 1 ) ;
}
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
Wait ( 100 ) ;
x1 = GetAnalogInput ( 1 ) ;
while ( x1 > 140 )
{
    SetMotor ( 2 , 16 ) ;
    SetMotor ( 3 , 16 ) ;
    x1 = GetAnalogInput ( 1 ) ;
}
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
Wait ( 500 ) ;
}
else
{
    x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
    while ( x2 > 100 )
    {
        SetMotor ( 2 , -20 ) ;
        SetMotor ( 3 , -20 ) ;
        x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
    }
    SetMotor ( 2 , 0 ) ;
    SetMotor ( 3 , 0 ) ;
    Wait ( 100 ) ;
    x6 = GetAnalogInput ( 6 ) ;
    while ( x6 > 140 )
    {
        SetMotor ( 2 , -40 ) ;
        SetMotor ( 3 , 40 ) ;
        x6 = GetAnalogInput ( 6 ) ;
    }
    SetMotor ( 2 , 0 ) ;
    SetMotor ( 3 , 0 ) ;
    Wait ( 250 ) ;
    x5 = GetAnalogInput ( 5 ) ;
    while ( x5 > 140 )
    {
        SetMotor ( 2 , 22 ) ;
        SetMotor ( 3 , 22 ) ;
        x5 = GetAnalogInput ( 5 ) ;
    }
    SetMotor ( 2 , 0 ) ;
    SetMotor ( 3 , 0 ) ;
    Wait ( 200 ) ;
    x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
    while ( x2 > 125 )
    {
        SetMotor ( 2 , 18 ) ;
```

```
    SetMotor ( 3 , 18 ) ;
    x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
}
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
Wait ( 100 ) ;
SetMotor ( 2 , -50 ) ;
SetMotor ( 3 , 50 ) ;
Wait ( 800 ) ;
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
Wait ( 333 ) ;
ash4else ( ) ;
x5 = GetAnalogInput ( 5 ) ;
while ( x5 > 150 )
{
    SetMotor ( 2 , -20 ) ;
    SetMotor ( 3 , -20 ) ;
    x5 = GetAnalogInput ( 5 ) ;
}
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
Wait ( 200 ) ;
x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
while ( x2 > 160 )
{
    SetMotor ( 2 , -22 ) ;
    SetMotor ( 3 , -22 ) ;
    x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
}
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
Wait ( 200 ) ;
x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
while ( x2 < 210 )
{
    SetMotor ( 2 , -50 ) ;
    SetMotor ( 3 , 50 ) ;
    x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
}
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
Wait ( 100 ) ;
x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
while ( x2 > 150 )
{
    SetMotor ( 2 , 18 ) ;
    SetMotor ( 3 , 18 ) ;
    x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
}
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
Wait ( 100 ) ;
x3 = GetAnalogInput ( 3 ) ;
while ( x3 > 180 )
{
    x3 = GetAnalogInput ( 3 ) ;
    error = 270 - x3 ;
```

```
        mr = mor - 0.05* error ;
        ml = mol - 0.05* error ;
        SetMotor ( 2 , mr ) ;
        SetMotor ( 3 , ml ) ;
        x3 = GetAnalogInput ( 3 ) ;
    }
    x6 = GetAnalogInput ( 6 ) ;
    while ( x6 > 120 )
    {
        SetMotor ( 2 , -50 ) ;
        SetMotor ( 3 , 50 ) ;
        x6 = GetAnalogInput ( 6 ) ;
    }
    SetMotor ( 2 , -30 ) ;
    SetMotor ( 3 , 30 ) ;
    Wait ( 400 ) ;
    SetMotor ( 2 , 0 ) ;
    SetMotor ( 3 , 0 ) ;
    Wait ( 400 ) ;
    x1 = GetAnalogInput ( 1 ) ;
    while ( x1 < 180 )
    {
        SetMotor ( 2 , 18 ) ;
        SetMotor ( 3 , 18 ) ;
        x1 = GetAnalogInput ( 1 ) ;
    }
    SetMotor ( 3 , 0 ) ;
    SetMotor ( 2 , 0 ) ;
    Wait ( 200 ) ;
    x1 = GetAnalogInput ( 1 ) ;
    while ( x1 > 140 )
    {
        SetMotor ( 2 , 17 ) ;
        SetMotor ( 3 , 17 ) ;
        x1 = GetAnalogInput ( 1 ) ;
    }
    SetMotor ( 2 , 0 ) ;
    SetMotor ( 3 , 0 ) ;
    Wait ( 500 ) ;
}
}
```