

```
#include "Main.h"
void room3 ( void )
{
    x4 = GetAnalogInput ( 4 ) ;
    while ( x4 > 180 )
    {
        x4 = GetAnalogInput ( 4 ) ;
        error = 340 - x4 ;
        mr = mor+ 0.05 * error ;
        ml = mol+ 0.05 * error ;
        SetMotor ( 2 , mr ) ;
        SetMotor ( 3 , ml ) ;
        x4 = GetAnalogInput ( 4 ) ;
    }
    x6 = GetAnalogInput ( 6 ) ;
    while ( x6 > 155 )
    {
        SetMotor ( 2 , -70 ) ;
        SetMotor ( 3 , 70 ) ;
        x6 = GetAnalogInput ( 6 ) ;
    }
    SetMotor ( 2 , 0 ) ;
    SetMotor ( 3 , 0 ) ;
    Wait ( 100 ) ;
    SetMotor ( 2 , 70 ) ;
    SetMotor ( 3 , -70 ) ;
    Wait ( 250 ) ;
    SetMotor ( 2 , 25 ) ;
    SetMotor ( 3 , 25 ) ;
    Wait ( 200 ) ;
    SetMotor ( 2 , 0 ) ;
    SetMotor ( 3 , 0 ) ;
    Wait ( 400 ) ;
    x1 = GetAnalogInput ( 1 ) ;
    while ( x1 < 160 )
    {
        SetMotor ( 2 , 20 ) ;
        SetMotor ( 3 , 20 ) ;
        x1 = GetAnalogInput ( 1 ) ;
    }
    SetMotor ( 2 , 0 ) ;
    SetMotor ( 3 , 0 ) ;
    Wait ( 200 ) ;
    x1 = GetAnalogInput ( 1 ) ;
    while ( x1 > 110 )
    {
        SetMotor ( 2 , 18 ) ;
        SetMotor ( 3 , 18 ) ;
        x1 = GetAnalogInput ( 1 ) ;
    }
    SetMotor ( 3 , 0 ) ;
    SetMotor ( 2 , 0 ) ;
    Wait ( 100 ) ;
    SetMotor ( 2 , -70 ) ;
    SetMotor ( 3 , 70 ) ;
    Wait ( 700 ) ;
    SetMotor ( 3 , 0 ) ;
    SetMotor ( 2 , 0 ) ;
}
```

```
Wait ( 123 ) ;
x4 = GetAnalogInput ( 4 ) ;
while ( x4 > 180 )
{
    x4 = GetAnalogInput ( 4 ) ;
    error = 320 - x4 ;
    mr = mor+ 0.05 * error ;
    ml = mol+ 0.05 * error ;
    SetMotor ( 2 , mr ) ;
    SetMotor ( 3 , ml ) ;
    x4 = GetAnalogInput ( 4 ) ;
}
x6 = GetAnalogInput ( 6 ) ;
while ( x6 > 160 )
{
    SetMotor ( 2 , -70 ) ;
    SetMotor ( 3 , 70 ) ;
    x6 = GetAnalogInput ( 6 ) ;
}
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
Wait ( 250 ) ;
x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
while ( x2 > 120 )
{
    SetMotor ( 2 , 19 ) ;
    SetMotor ( 3 , 19 ) ;
    x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
}
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
Wait ( 400 ) ;
SetMotor ( 3 , 70 ) ;
SetMotor ( 2 , -70 ) ;
Wait ( 1000 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
Wait ( 333 ) ;
ash3 ( ) ;
x5 = GetAnalogInput ( 5 ) ;
while ( x5 > 140 )
{
    SetMotor ( 2 , -20 ) ;
    SetMotor ( 3 , -20 ) ;
    x5 = GetAnalogInput ( 5 ) ;
}
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
Wait ( 100 ) ;
x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
while ( x2 > 180 )
{
    SetMotor ( 2 , -18 ) ;
    SetMotor ( 3 , -18 ) ;
    x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
}
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
```

```
Wait ( 200 ) ;
white = GetAnalogInput ( 7 ) ; // éöéää çãø 3
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 , -25 ) ;
SetMotor ( 3 , -25 ) ;
Wait ( 100 ) ;
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
Wait ( 100 ) ;
SetMotor ( 2 , -33 ) ;
SetMotor ( 3 , 35 ) ;
Wait ( 620 ) ; // éöéää çãø 3
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
Wait ( 100 ) ;
}
```