

```
#include "Main.h"
void iziakadimaL ( void )
{
    x5 = GetAnalogInput ( 5 ) ;
    while ( x5 > 155 )
    {
        SetMotor ( 2 , -22 ) ;
        SetMotor ( 3 , -22 ) ;
        x5 = GetAnalogInput ( 5 ) ;
    }
    SetMotor ( 2 , 0 ) ;
    SetMotor ( 3 , 0 ) ;
    Wait ( 100 ) ;
    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 < 200 )
    {
        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 ( 100 ) ;
    x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
    while ( x2> 160 )
    {
        SetMotor ( 2 , -20 ) ;
        SetMotor ( 3 , -20 ) ;
        x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
    }
    SetMotor ( 2 , 0 ) ;
    SetMotor ( 3 , 0 ) ;
    Wait ( 100 ) ;
}
```