```
#include "Main.h"
void room2 ( void )
{
    x4 = GetAnalogInput ( 4 ) ;
    while ( x4  > 180 )
    {
        x4 = GetAnalogInput ( 4 ) ;
        error = 320 - x4 ;
        mr = mor+ 0.08 * error ;
        ml = mol+ 0.08 * 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 ( 3 , 0 ) ;
    SetMotor ( 2 , 0 ) ;
    Wait ( 400 ) ;
    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 >  115 )
    {
        SetMotor ( 2 , 20 ) ;
        SetMotor ( 3 , 20 ) ;
        x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
    }
    SetMotor ( 2 , 0 ) ;
    SetMotor ( 3 , 0 ) ;
    Wait ( 100 ) ;
    SetMotor ( 2 , -50 ) ;
    SetMotor ( 3 , 50 ) ;
    Wait ( 500 ) ;
    x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
    while ( x2 < 200 )
    {
        x3 = GetAnalogInput ( 3 ) ;
        error =xl4  - x3 ;
        mr = mor - 0.08 * error ;
        ml = mol - 0.08 * error ;
        SetMotor ( 2 , mr ) ;
        SetMotor ( 3 , ml ) ;
        x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
    }
```

```
    SetMotor ( 3 , 0 ) ;
    SetMotor ( 2 , 0 ) ;
    Wait ( 100 ) ;
    x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
    while ( x2 > 180 )
    {
        SetMotor ( 2 , 18 ) ;
        SetMotor ( 3 , 18 ) ;
        x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
    }
    SetMotor ( 3 , 0 ) ;
    SetMotor ( 2 , 0 ) ;
    Wait ( 100 ) ;
    SetMotor ( 3 , 34 ) ;
    SetMotor ( 2 , -40 ) ;
    Wait ( 1100 ) ;
    SetMotor ( 2 , 0 ) ;
    SetMotor ( 3 , 0 ) ;
    Wait ( 333 ) ;
    ash2 ( ) ;
    iziakadimaL (   ) ;
    SetMotor ( 3 , 0 ) ;
    SetMotor ( 2 , 0 ) ;
    Wait ( 100 ) ;
}
```