

```
#include "Main.h"
void ash4if ( void )
{
    Wait ( 350 );
    UV = GetDigitalInput ( 2 );
    if ( UV < 1 )
    {
        SetDigitalOutput ( 12 , 1 );
        StartTimer ( 1 );
        PresetTimer ( 1 , 0 );
        timer = GetTimer ( 1 );
        while ( timer < 500 )
        {
            SetMotor ( 2 , -20 );
            SetMotor ( 3 , -20 );
            timer = GetTimer ( 1 );
        }
        StopTimer ( 1 );
        SetMotor ( 2 , 0 );
        SetMotor ( 3 , 0 );
        Wait ( 200 );
        flame = 1000 ;
        StartTimer ( 2 );
        PresetTimer ( 2 , 0 );
        timer2 = GetTimer ( 2 );
        while ( timer2 < 2000 )
        {
            SetMotor ( 2 , 20 );
            SetMotor ( 3 , 20 );
            blake = GetAnalogInput ( 8 );
            if ( blake < flame )
            {
                flame = blake ;
            }
            timer2 = GetTimer ( 2 );
        }
        StopTimer ( 2 );
        SetMotor ( 2 , 0 );
        SetMotor ( 3 , 0 );
        Wait ( 200 );
        blake = GetAnalogInput ( 8 );
        while ( blake > flame+10 )
        {
            SetMotor ( 2 , -18 );
            SetMotor ( 3 , -18 );
            blake = GetAnalogInput ( 8 );
        }
        SetMotor ( 2 , 0 );
        SetMotor ( 3 , 0 );
        Wait ( 200 );
        StartTimer ( 3 );
        PresetTimer ( 3 , 0 );
        timer3 = GetTimer ( 3 );
        UV = GetDigitalInput ( 2 );
        while ( UV < 1 && timer3 < 5000 )
        {
            SetMotor ( 1 , -90 );
            UV = GetDigitalInput ( 2 );
```

```

    timer3 = GetTimer ( 3 );
}
SetMotor ( 1 , 0 );
StopTimer ( 3 );
SetDigitalOutput ( 12 , 0 );
SetMotor ( 2 , 0 );
SetMotor ( 3 , 0 );
Wait ( 5000 );
SetMotor ( 2 , 30 );
SetMotor ( 3 , -30 );
Wait ( 300 );
SetMotor ( 2 , 0 );
SetMotor ( 3 , 0 );
Wait ( 100 );
x2 = GetAnalogInput ( 2 );
while ( x2 > 195 ) // ñéáää âàåøø ääé àååú
{
    SetMotor ( 1 , -9 );
    Wait ( 200 );
    SetMotor ( 1 , 0 );
    Wait ( 2500 );
    x2 = GetAnalogInput ( 2 );
}
SetMotor ( 2 , 30 );
SetMotor ( 3 , 30 );
Wait ( 600 );
SetMotor ( 2 , 0 );
SetMotor ( 3 , 0 );
Wait ( 100 );
x2 = GetAnalogInput ( 2 );
while ( x2 < 270 )
{
    SetMotor ( 2 , -25 );
    SetMotor ( 3 , 25 );
    x2 = GetAnalogInput ( 2 );
}
SetMotor ( 2 , 0 );
SetMotor ( 3 , 0 );
Wait ( 100 );
white = GetAnalogInput ( 7 );
while ( white > 425 ) // çéôâù ôñ láĩ
{
    white = GetAnalogInput ( 7 );
    x2 = GetAnalogInput ( 2 );
    while ( x2 > 180 && white > 425 )
    {
        SetMotor ( 2 , 18 );
        SetMotor ( 3 , 18 );
        white = GetAnalogInput ( 7 );
        x2 = GetAnalogInput ( 2 );
    }
    while ( x2 < 300 && white > 425 )
    {
        x3 = GetAnalogInput ( 3 );
        error = x12 - x3 ;
        mr = mor3 - 0.05* error ;
        ml = mol3 - 0.05* error ;
        SetMotor ( 2 , mr );
    }
}

```

```
        SetMotor ( 3 , ml ) ;
        x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
        white = GetAnalogInput ( 7 ) ;
    }
}
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
Wait ( 1000 ) ;
SetMotor ( 2 , 25 ) ;
SetMotor ( 3 , 25 ) ;
Wait ( 50 ) ;
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
Wait ( 100 ) ;
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 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
Wait ( 100 ) ;
x3 = GetAnalogInput ( 3 ) ;
while ( x3 > 180 )
{
    x3 = GetAnalogInput ( 3 ) ;
    error = x13 - x3 ;
    mr = mor2 - 0.02* error ;
    ml = mol2 - 0.02* error ;
    SetMotor ( 2 , mr ) ;
    SetMotor ( 3 , ml ) ;
    x3 = GetAnalogInput ( 3 ) ;
}
x6 = GetAnalogInput ( 6 ) ;
```

```
while ( x6 > 150 )
{
    SetMotor ( 2 , -50 ) ;
    SetMotor ( 3 , 50 ) ;
    x6 = GetAnalogInput ( 6 ) ;
}
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
Wait ( 2000 ) ;
SetMotor ( 2 , 30 ) ;
SetMotor ( 3 , 30 ) ;
Wait ( 80 ) ;
SetMotor ( 2 , -70 ) ;
SetMotor ( 3 , 70 ) ;
Wait ( 800 ) ;
x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
while ( x2 < 240 )
{
    x3 = GetAnalogInput ( 3 ) ;
    error = x14 - x3 ;
    mr = mor2 - 0.02* error ;
    ml = mol2 - 0.02* error ;
    SetMotor ( 2 , mr ) ;
    SetMotor ( 3 , ml ) ;
    x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
}
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
Wait ( 555555 ) ;
}
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
Wait ( 200 ) ;
}
```