```
#include "Main.h"
void ash5if ( void )
{
    Wait ( 350 ) ;
    UV = GetDigitalInput ( 2 ) ;
    if ( UV  < 1 )
    {
        SetDigitalOutput ( 12 , 1 ) ;
        StartTimer ( 1 ) ;
        PresetTimer ( 1 , 0 ) ;
        timer = GetTimer ( 1 ) ;
        while ( timer  < 1000 )
        {
            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+5 )
        {
            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 ( 500 ) ;
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
Wait ( 100 ) ;
x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
while ( x2 > 195 ) // ñéáåá îàåøø ëãé ìøàåú
{
    SetMotor ( 1 , -9 ) ;
    Wait ( 200 ) ;
    SetMotor ( 1 , 0 ) ;
    Wait ( 2500 ) ;
    x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
}
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
Wait ( 100 ) ;
SetMotor ( 2 , -30 ) ;
SetMotor ( 3 , -30 ) ;
Wait ( 300 ) ;
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
Wait ( 100 ) ;
x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
while ( x2 < 250 )
{
    SetMotor ( 2 , -25 ) ;
    SetMotor ( 3 , 25 ) ;
    x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
}
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
Wait ( 100 ) ;
white = GetAnalogInput ( 7 ) ;
while ( white > 425 ) // çéôåù ôñ ìáï
{
    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 < 270 && white > 425 )
    {
        x4 = GetAnalogInput ( 4 ) ;
        error = xr3  - x4 ;
```

```
            mr = mor3   + 0.05*  error ;
            ml =mol3   + 0.05*  error ;
            SetMotor ( 2 , mr ) ;
            SetMotor ( 3 , ml ) ;
            white = GetAnalogInput ( 7 ) ;
            x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
        }
    }
    SetMotor ( 2 , 0 ) ;
    SetMotor ( 3 , 0 ) ;
    Wait ( 1000 ) ;
    SetMotor ( 2 , -25 ) ;
    SetMotor ( 3 , -25 ) ;
    Wait ( 300 ) ;
    x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
    while ( x2 < 230 )
    {
        SetMotor ( 2 , -30 ) ;
        SetMotor ( 3 , 30 ) ;
        x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
    }
    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 ( 100 ) ;
    x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
    while ( x2 < 230 )
    {
        x3 = GetAnalogInput ( 3 ) ;
        error = xl3   - 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 ( 100 ) ;
    x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
    while ( x2 > 160 )
    {
        SetMotor ( 2 , 22 ) ;
        SetMotor ( 3 , 22 ) ;
        x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
    }
    SetMotor ( 2 , 0 ) ;
    SetMotor ( 3 , 0 ) ;
    Wait ( 100 ) ;
```

```
SetMotor ( 2 , -50 ) ;
SetMotor ( 3 , 50 ) ;
Wait ( 700 ) ;
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
Wait ( 100 ) ;
x4 = GetAnalogInput ( 4 ) ;
while ( x4  > 180 )
{
    x4 = GetAnalogInput ( 4 ) ;
    error = xr2  - x4 ;
    mr = mor3 + 0.02 * error ;
    ml = mol3 + 0.02 * error ;
    SetMotor ( 2 , mr ) ;
    SetMotor ( 3 , ml ) ;
    x4 = GetAnalogInput ( 4 ) ;
}
x6 = GetAnalogInput ( 6 ) ;
while ( x6 > 120 )
{
    SetMotor ( 2 , -20 ) ;
    SetMotor ( 3 , 20 ) ;
    x6 = GetAnalogInput ( 6 ) ;
}
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 ( 100 ) ;
x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
while ( x2 > 150 )
{
    SetMotor ( 2 , 18 ) ;
    SetMotor ( 3 , 18 ) ;
    x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
}
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
Wait ( 100 ) ;
SetMotor ( 2 , -50 ) ;
SetMotor ( 3 , 50 ) ;
Wait ( 700 ) ;
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
Wait ( 100 ) ;
x4 = GetAnalogInput ( 4 ) ;
while ( x4  > 180 )
{
    x4 = GetAnalogInput ( 4 ) ;
    error = xr2  - x4 ;
```

```
    mr = mor3 + 0.02 * error ;
    ml = mol3 + 0.02 * error ;
    SetMotor ( 2 , mr ) ;
    SetMotor ( 3 , ml ) ;
    x4 = GetAnalogInput ( 4 ) ;
}
x6 = GetAnalogInput ( 6 ) ;
while ( x6 > 160 )
{
    SetMotor ( 2 , -30 ) ;
    SetMotor ( 3 , 30 ) ;
    x6 = GetAnalogInput ( 6 ) ;
}
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
Wait ( 100 ) ;
SetMotor ( 2 , 25 ) ;
SetMotor ( 3 , 25 ) ;
Wait ( 300 ) ;
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
Wait ( 200 ) ;
x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
while ( x2 < 160 )
{
    SetMotor ( 2 , 18 ) ;
    SetMotor ( 3 , 18 ) ;
    x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
}
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
Wait ( 200 ) ;
x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
while ( x2 >  110 )
{
    SetMotor ( 2 , 18 ) ;
    SetMotor ( 3 , 18 ) ;
    x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
}
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
Wait ( 100 ) ;
SetMotor ( 2 , -50 ) ;
SetMotor ( 3 , 50 ) ;
Wait ( 700 ) ;
SetMotor ( 2 , 0 ) ;
SetMotor ( 3 , 0 ) ;
Wait ( 100 ) ;
x2 = GetAnalogInput ( 2 ) ;
while ( x2 < 200 )
{
    x3 = GetAnalogInput ( 3 ) ;
    error = xl - x3 ;
    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 ( 5555555 ) ;
    }
    SetMotor ( 2 , 0 ) ;
    SetMotor ( 3 , 0 ) ;
    Wait ( 200 ) ;
}
```