enable\_servos();

   set\_servo\_position(0,2047);

   msleep(500);

   set\_servo\_position(3,930);

   msleep(300);

   set\_servo\_position(0,2047);

   msleep(500);

   servo\_0=1000;

       while(digital(8)!=1)

       {

           if (servo\_0<=900)

           {

               break;

           }

           else

           {

               servo\_0=get\_servo\_position(0);

               set\_servo\_position(0,servo\_0-5);

               msleep(5);

           }

       }

   set\_servo\_position(3,2040);

   msleep(100);

   motor(0,0);

   motor(3,0);

   msleep(500);

       servo\_0=1000;

       while(digital(8)!=1)

       {

           if (servo\_0>=2000)

           {

               break;

           }

           else

           {

               servo\_0=get\_servo\_position(0);

               set\_servo\_position(0,servo\_0+5);

               msleep(5);

           }