**Lysdiod för att visa liv**

Roboten ska ha tre lysdioder som representerar antalet liv roboten har kvar. Vid fullt liv lyser alla tre lysdioder och vid träff släcks en av dioderna. Lysdioderna släcks från höger till vänster.

**PSEUDOKOD**

**# antalLiv = 3**

**# Om antalLiv == 3**

**## Tända alla lampor (1,2 och 3)**

**# Sätt PB0, PB1 och PB2 till logisk 1**

**# Om antalLiv == 2**

**# Tänd lampa 1 och 2**

**# Sätt PB0, PB1 till logisk 1**

**# Sätt PB2 till logisk 0**

**# Om antalLiv == 1**

**# Tänd lampa 1**

**# Sätt PB0 till logisk 1**

**# Sätt PB1 och PB2 till logisk 0**