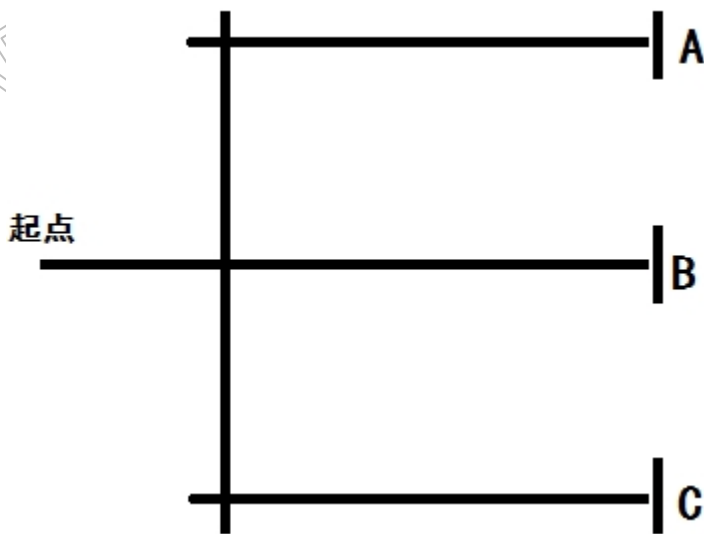


任务说明：

本任务要求：机器人从起点出发，寻找可能在 A、B、C 三点中任意一点出现的障碍物（障碍物的体积足够大。当机器人启动后，由裁判随机将障碍物放置到 A、B、C 三点当中的一点），当你“发现”了障碍物后，请报警以示成功找到。



参考程序如下：

```
#include <LNDZ.h>
int ll,l,m,r,rr,n,t=0,d;
ult csb;
void init()
{
    B_start();//启动按钮
    motor(40,40);
}
void repeat()
{
```



```
ll=AR(4)> ;
l=AR(2)> ;
m=AR(1)> ;
r=AR(3)> ;
rr=AR(5)> ;
n=ll+l+m+r+rr;
if (ll==1) motor(-40,40);
if (l==1) motor(0,40);
if (m==1) motor(40,40);
if (r==1) motor(40,0);
if (rr==1) motor(40,-40);
if (n>2)
{
    t++;
    if (t==1 || t==4 || t==5 || t==7 || t==8)
    {
        motor(-40,40);
        beep(150);
    }
    if (t==2)
    {
        motor(40,-40);
        beep(150);
    }
}
```



```
if (t==3 || t==6 || t==9)
{
    motor(0,0);
    delay(400);
    d=csb.dis();
    if (d<8)
    {
        motor(0,0);
        while (1);
    }
    else
    {
        motor(-40,40);
        delay(200);
    }
}
}
```