

Program summo

```
task main()
{
    SetSensorLight(IN_3);
    SetSensorLowspeed(IN_4);

    while(true) {
        if (SENSOR_3 > 50) {
            // vidim bilou
            OnRev(OUT_BC, 75);
            Wait(1000);
            OnFwdSync(OUT_BC, -75, 75);
            Wait(500);
        } else {
            // vidim cernou

            if (SensorUS(IN_4) < 50) {
                // vidim soupe
                OnFwd(OUT_BC, 100);
            } else {
                // nevidim nikoho, hledam
                OnFwd(OUT_B, 0);
                OnFwd(OUT_C, 50);
            }
        }
    }
}
```