

```

Когда [нажата]
Установить [k] [значение] 1
Ждать [0.1] [секунд]
Повторять пока [НЕ [значение на датчике цвета A2] [красный] цвет]
Если [значение на датчике линии A0 < значение на датчике линии A1], то
    Поворачивать [налево] со скоростью 100
Если [значение на датчике линии A1 < значение на датчике линии A0], то
    Поворачивать [направо] со скоростью 100
Если [значение на датчике линии A1 = значение на датчике линии A0], то
    Ехать [вперёд] со скоростью 100
Если [расстояние по дальномеру < 40], то
    Если [k = 1], то
        Установить [k] [значение] 1 - k
        Остановить моторы
        Повернуть [налево] на 50 градусов со скоростью 100
        Ехать [вперёд] 0.8 секунд со скоростью 100
        Повернуть [направо] на 100 градусов со скоростью 100
        Повторять пока [значение на датчике линии A0 < 1]
            Ехать [вперёд] со скоростью 100
        Ехать [вперёд] 0.1 секунд со скоростью 100
        Повернуть [налево] на 45 градусов со скоростью 100
Иначе
    Остановить моторы
    Повернуть [направо] на 50 градусов со скоростью 100
    Ехать [вперёд] 0.8 секунд со скоростью 100
    Повернуть [налево] на 100 градусов со скоростью 100
    Повторять пока [значение на датчике линии A1 < 1]
        Ехать [вперёд] со скоростью 100
    Ехать [вперёд] 0.1 секунд со скоростью 100
    Повернуть [направо] на 45 градусов со скоростью 100
    Изменить [k] [на] 1 - k
    Ехать [вперёд] 0.3 секунд со скоростью 100

```