

Funkcja Main

- x1- sygnał z prawego czujnika podczzerwieni
- x2- sygnał z lewego czujnika podczzerwieni
- x3- sygnał z przedniego czujnika odległości
- xb- bezpieczna odległość wylania wody
- y1- sygnał do lewego silnika
- y2- sygnał do prawego silnika
- y3- sygnał do pompy wody

