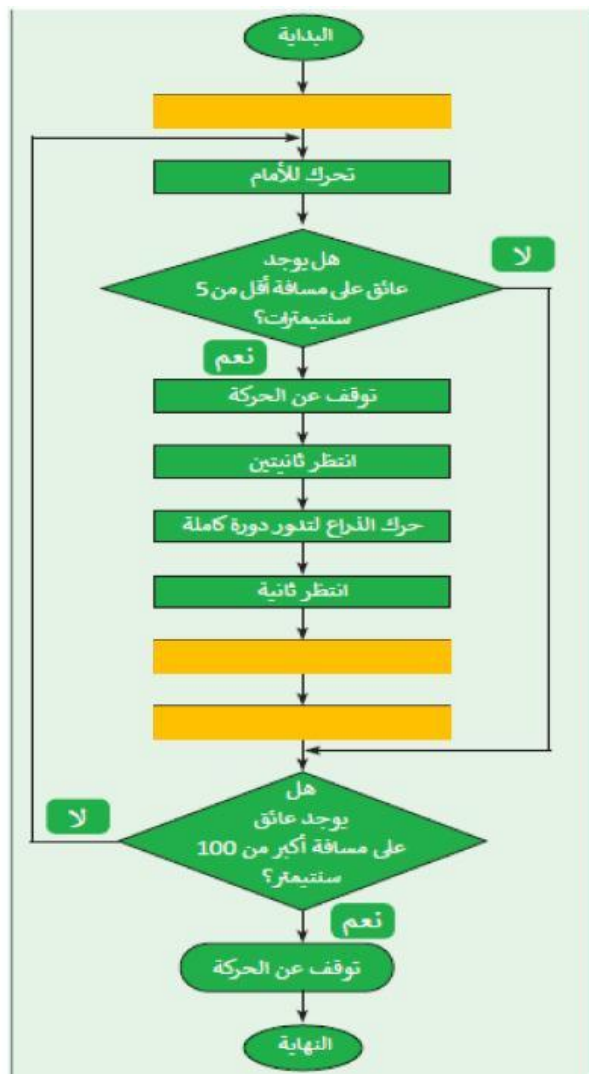




قم بإضافة خطوات
المخطط الانسيابي
الناقصة في مكانها الصحيح

Obstacle = 0

Obstacle = Obstacle + 1

اعرض قيمة Obstacle