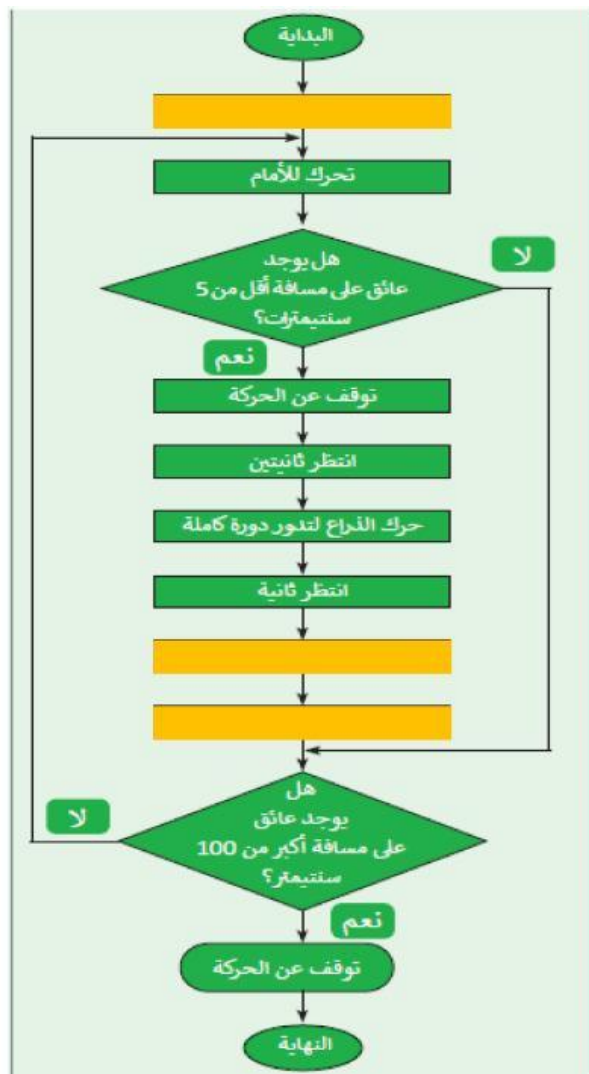




قم بإضافة خطوات  
المخطط الانسيابي  
الناقصة في مكانها الصحيح

Obstacle = 0

Obstacle = Obstacle + 1

اعرض قيمة Obstacle