int DonmeHizi = 100;

/\* bu değişken ile motorların dönme hızı kontrol edilebilir \*/

/\* motor sürücüsüne bağlanacak INPUT ve ENABLE pinleri belirleniyor \*/

const int sagileri = 9;

const int saggeri = 8;

const int solileri = 12;

const int solgeri = 13;

const int solenable = 11;

const int sagenable = 10;

const int farlar= 2;

const int korna=4;

void ileri(int hiz){

/\* ilk değişkenimiz sag motorun ikincisi sol motorun hızını göstermektedir.

\* motorlarımızın hızı 0-255 arasında olmalıdır.

\* Fakat bazı motorların torkunun yetersizliğiniden 60-255 arasında çalışmaktadır.

\* Eğer motorunuzdan tiz bir ses çıkıyorsa hızını arttırmanız gerekmektedir.

\*/

analogWrite(sagenable, hiz); /\* sağ motorun hız verisi \*/

digitalWrite(sagileri,HIGH); /\* ileri dönme sağlanıyor \*/

digitalWrite(saggeri,LOW); /\* ileri dönme sağlanıyor \*/

analogWrite(solenable, hiz); /\* sol motorun hız verisi \*/

digitalWrite(solileri, HIGH); /\* ileri dönme sağlanıyor \*/

digitalWrite(solgeri,LOW); /\* ileri dönme sağlanıyor \*/

}

void sagaDon(int hiz){

analogWrite(sagenable, hiz); /\* sağ motorun hız verisi \*/

digitalWrite(sagileri,LOW); /\* geri dönme sağlanıyor \*/

digitalWrite(saggeri,HIGH); /\* geri dönme sağlanıyor \*/

analogWrite(solenable, hiz); /\* sol motorun hız verisi \*/

digitalWrite(solileri, HIGH); /\* ileri dönme sağlanıyor \*/

digitalWrite(solgeri,LOW); /\* ileri dönme sağlanıyor \*/

}

void solaDon(int hiz){

analogWrite(sagenable, hiz); /\* sağ motorun hız verisi \*/

digitalWrite(sagileri,HIGH); /\* ileri dönme sağlanıyor \*/

digitalWrite(saggeri,LOW); /\* ileri dönme sağlanıyor \*/

analogWrite(solenable, hiz); /\* sol motorun hız verisi \*/

digitalWrite(solileri, LOW); /\* geri dönme sağlanıyor \*/

digitalWrite(solgeri,HIGH); /\* geri dönme sağlanıyor \*/

}

void geri(int hiz){

analogWrite(sagenable, hiz); /\* sağ motorun hız verisi \*/

digitalWrite(sagileri,LOW); /\* geri yönde dönme sağlanıyor \*/

digitalWrite(saggeri, HIGH); /\* geri yönde dönme sağlanıyor \*/

analogWrite(solenable, hiz); /\* sol motorun hız verisi \*/

digitalWrite(solileri, LOW); /\* geri yönde dönme sağlanıyor \*/

digitalWrite(solgeri, HIGH); /\* geri yönde dönme sağlanıyor \*/

}

void dur()

{

/\* Tüm motorlar kitlenerek durma sağlanıyor \*/

digitalWrite(sagileri, HIGH);

digitalWrite(saggeri, HIGH);

digitalWrite(solileri, HIGH);

digitalWrite(solgeri, HIGH);

}

void kornaD()

{

digitalWrite(korna,HIGH);

delay(500);

digitalWrite(korna,LOW);

}

void farlarD()

{

digitalWrite(farlar,HIGH);

}

void setup(){

/\* Bluetooth için port açılıyor \*/

Serial.begin(9600);

/\* motorları kontrol eden pinler çıkış olarak ayarlanıyor \*/

pinMode(sagileri,OUTPUT);

pinMode(saggeri,OUTPUT);

pinMode(solileri,OUTPUT);

pinMode(solgeri,OUTPUT);

pinMode(sagenable,OUTPUT);

pinMode(solenable,OUTPUT);

pinMode(farlar,OUTPUT);

pinMode(korna,OUTPUT);

}

void loop(){

if (Serial.available() > 0) { /\*Bluetooth’tan veri bekliyoruz \*/

char tus = (char)Serial.read();

if( tus == 'w' )

ileri(DonmeHizi);

if( tus == 'x' )

dur();

if( tus == 'a' )

solaDon(DonmeHizi);

if( tus == 'd' )

sagaDon(DonmeHizi);

if( tus == 's' )

geri(DonmeHizi);

if( tus == 'e' )

kornaD();

if( tus == 'r' )

{ digitalWrite(farlar,HIGH);

delay(500);

digitalWrite(farlar,LOW);

}

}

}