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);

 }

 }

}