//#include<Servo.h>

//Servo kalem;

//const byte sag\_echo = 6;

//const byte sag\_trig = 7;

//int sag\_sure = 0;

//int sag\_mesafe = 0;

//const byte sol\_echo = 2;

//const byte sol\_trig = 3;

//int sol\_sure = 0;

//int sol\_mesafe = 0;

const byte orta\_echo = 13;

const byte orta\_trig = 12;

int orta\_sure = 0;

int orta\_mesafe = 0;

#define SagMotorileri 4

#define SagMotorGeri 5

#define SolMotorileri 6

#define SolMotorGeri 7

#define B 11

#define EN1 9

#define EN2 3

int metal\_pini = 8; // variable for reading the pushbutton status

int metal = 0;

//int in=0;//yerdeki acıso

//int cik=90;//yukardaki acısı

void setup() {

//kalem.attach(9);

pinMode(SolMotorileri, OUTPUT);

pinMode(SolMotorGeri, OUTPUT);

pinMode(SagMotorileri, OUTPUT);

pinMode(SagMotorGeri, OUTPUT);

pinMode(B, OUTPUT);

pinMode(EN1, OUTPUT);

pinMode(EN2, OUTPUT);

//pinMode(sag\_echo , INPUT);

// pinMode(sag\_trig , OUTPUT);

//

//pinMode(sol\_echo , INPUT);

// pinMode(sol\_trig , OUTPUT);

pinMode(orta\_echo , INPUT);

pinMode(orta\_trig , OUTPUT);

pinMode(metal\_pini , INPUT);

Serial.begin(9600);

// kalem.write(cik); // ortada

}

void loop() {

metal = digitalRead(metal\_pini);

bak();

if (orta\_mesafe < 20 )

{

digitalWrite(SolMotorileri, LOW);

digitalWrite(SolMotorGeri, HIGH);

digitalWrite(SagMotorileri, LOW);

digitalWrite(SagMotorGeri, HIGH);

// digitalWrite(EN1, HIGH);

// digitalWrite(EN2, HIGH);

delay (300);

digitalWrite(SolMotorileri, HIGH);

digitalWrite(SolMotorGeri, LOW);

digitalWrite(SagMotorileri, LOW);

digitalWrite(SagMotorGeri, HIGH);

//digitalWrite(EN1, HIGH);

// digitalWrite(EN2, HIGH);

delay (500);

}

else

{

metal = digitalRead(metal\_pini);

if (metal == LOW)

{

// digitalWrite(SolMotorileri, LOW);

// digitalWrite(SolMotorGeri, LOW);

// digitalWrite(SagMotorileri, LOW);

// digitalWrite(SagMotorGeri, LOW);

digitalWrite(B, HIGH);

delay(300);

// digitalWrite(SolMotorileri, LOW);

// digitalWrite(SolMotorGeri, HIGH);

// digitalWrite(SagMotorileri, LOW);

// digitalWrite(SagMotorGeri, HIGH);

digitalWrite(B,LOW);

delay (300);

// digitalWrite(SolMotorileri, LOW);

// digitalWrite(SolMotorGeri, HIGH);

// digitalWrite(SagMotorileri, HIGH);

// digitalWrite(SagMotorGeri, LOW);

digitalWrite(B, HIGH);

delay (300);

}

// digitalWrite(SolMotorileri, HIGH);

// digitalWrite(SolMotorGeri, LOW);

// digitalWrite(SagMotorileri, HIGH);

// digitalWrite(SagMotorGeri, LOW);

digitalWrite(B,LOW);

}

}

void bak()

{

digitalWrite(orta\_trig , HIGH);

delayMicroseconds(1000);

digitalWrite(orta\_trig , LOW);

orta\_sure = pulseIn(orta\_echo , HIGH);

orta\_mesafe = (orta\_sure / 2) / 28.5 ;

delay (50);

Serial.print (" orta\_mesafe ");

Serial.println (orta\_mesafe);

}