**LINE FALLOWING:**

#include <Arduino.h>

// #include<AFMotor.h>

// AF\_DCMotor motor1(1, MOTOR12\_64KHZ); // create motor #1, 64KHz pwm

// AF\_DCMotor motor2(2, MOTOR12\_64KHZ); // create motor #2, 64KHz pwm

// AF\_DCMotor motor3(3, MOTOR34\_64KHZ); // create motor #3, 64KHz pwm

// AF\_DCMotor motor4(4, MOTOR34\_64KHZ); // create motor #4, 64KHz pwm

// #define left\_IRSERSOR A0

// #define right\_IRSERSOR A1

// void setup() {

//     Serial.begin(9600);           // set up Serial library at 9600 bps

//     motor1.setSpeed(255);     // set the speed to 200/255

//     motor2.setSpeed(255);     // set the speed to 200/255

//     motor3.setSpeed(255);     // set the speed to 200/255

//     motor4.setSpeed(255);     // set the speed to 200/255

// pinMode(left\_IRSERSOR,INPUT);

// pinMode(right\_IRSERSOR,INPUT);

// }

// void turn\_left()

// {

//    motor1.run(FORWARD);

//     motor2.run(FORWARD);

//     motor3.run(BACKWARD);

//     motor4.run(BACKWARD);

// }

// void turn\_right()

// {

//     motor1.run(BACKWARD);

//     motor2.run(BACKWARD);

//     motor3.run(FORWARD);

//     motor4.run(FORWARD);

// }

// void loop()

// {

// if(digitalRead(left\_IRSERSOR)==0 && digitalRead(right\_IRSERSOR)==0)

// {

//       motor1.run(FORWARD);

//         motor2.run(FORWARD);

//         motor3.run(FORWARD);

//         motor4.run(FORWARD);

//     Serial.println("stop");

// }

// else if(digitalRead(left\_IRSERSOR)==0 && digitalRead(right\_IRSERSOR)==1)

// {

//     turn\_right();

// }

//     else if(digitalRead(left\_IRSERSOR)==1 && digitalRead(right\_IRSERSOR)==0)

//     {

//         turn\_left();

//     }

//     else if(digitalRead(left\_IRSERSOR)==1 && digitalRead(right\_IRSERSOR)==1)

//     {

//       motor1.run(RELEASE);

//     motor2.run(RELEASE);

//     motor3.run(RELEASE);

//     motor4.run(RELEASE);

//     }

// else

// {

//     Serial.println("error");

// }

//     }