#include <AFMotor.h>

AF\_DCMotor motor1(1);

AF\_DCMotor motor2(2);

AF\_DCMotor motor3(3);

AF\_DCMotor motor4(4);

Int Speed = 230;

Char value;

Void setup() {

Serial.begin(9600);

Motor1.setSpeed(Speed);

Motor2.setSpeed(Speed);

Motor3.setSpeed(Speed);

Motor4.setSpeed(Speed);

}

Void loop() {

If (Serial.available() > 0) {

Value = Serial.read();

}

If (value == ‘F’) {

Motor1.run(FORWARD);

Motor2.run(FORWARD);

Motor3.run(FORWARD);

Motor4.run(FORWARD);

} else if (value == ‘B’) {

Motor1.run(BACKWARD);

Motor2.run(BACKWARD);

Motor3.run(BACKWARD);

Motor4.run(BACKWARD);

} else if (value == ‘L’) {

Motor1.run(BACKWARD);

Motor2.run(BACKWARD);

Motor3.run(FORWARD);

Motor4.run(FORWARD);

} else if (value == ‘R’) {

Motor1.run(FORWARD);

Motor2.run(FORWARD);

Motor3.run(BACKWARD);

Motor4.run(BACKWARD);

} else {

Motor1.run(RELEASE);

Motor2.run(RELEASE);

Motor3.run(RELEASE);

Motor4.run(RELEASE);

}

}