// C++ code

//

// Motor A bağlantıları

int enA = 9;

int in1 = 8;

int in2 = 7;

// Motor B bağlantıları

int enB = 3;

int in3 = 5;

int in4 = 4;

void setup()

{

// Tüm motor kontrol pinlerini çıkışlara ayarlayın

pinMode(enA, OUTPUT);

pinMode(enB, OUTPUT);

pinMode(in1, OUTPUT);

pinMode(in2, OUTPUT);

pinMode(in3, OUTPUT);

pinMode(in4, OUTPUT);

// Motorları kapatın - Başlangıç ​​durumu

digitalWrite(in1, LOW);

digitalWrite(in2, LOW);

digitalWrite(in3, LOW);

digitalWrite(in4, LOW);

}

void loop()

{

directionControl();

delay(1000);

/\*speedControl();

delay(1000);\*/

}

// Bu fonksiyon, motorların dönüş yönünü kontrol etmenizi sağlar.

void directionControl()

{

// Motorları maksimum hıza ayarlayın

// PWM için maksimum olası değerler 0 ila 255 arasındadır.

analogWrite(enA, 255);

analogWrite(enB, 255);

// A ve B motorunu açın

digitalWrite(in1, HIGH);

digitalWrite(in2, LOW);

digitalWrite(in3, LOW);

digitalWrite(in4, HIGH);

delay(2000);

// Şimdi motor yönlerini değiştirin

/\*digitalWrite(in1, LOW);

digitalWrite(in2, HIGH);

digitalWrite(in3, HIGH);

digitalWrite(in4, LOW);

delay(2000);\*/

// Şimdi motorları kapat

digitalWrite(in1, LOW);

digitalWrite(in2, LOW);

digitalWrite(in3, LOW);

digitalWrite(in4, LOW);

}

// Bu fonksiyon, motorların hızını kontrol etmenizi sağlar.

/\*void speedControl()

{

// Motorları aç

digitalWrite(in1, LOW);

digitalWrite(in2, HIGH);

digitalWrite(in3, HIGH);

digitalWrite(in4, LOW);

// Sıfırdan maksimum hıza hızlanın

for (int i = 0; i < 256; i++)

{

analogWrite(enA, i);

analogWrite(enB, i);

delay(20);

}

// Maksimum hızdan sıfıra yavaşlayın

for (int i = 255; i >= 0; --i)

{

analogWrite(enA, i);

analogWrite(enB, i);

delay(20);

}

// Şimdi motorları kapat

digitalWrite(in1, LOW);

digitalWrite(in2, LOW);

digitalWrite(in3, LOW);

digitalWrite(in4, LOW);

}\*/