#include <Stepper.h>

Stepper myStepper(512, 40, 41, 42, 43);

void setup()

{

Serial.begin(9600);

pinMode(13,OUTPUT);

pinMode(2,OUTPUT);

pinMode(9,OUTPUT);

pinMode(10,OUTPUT);

pinMode(5,OUTPUT);

pinMode(6,OUTPUT);

myStepper.setSpeed(5);

}

void loop()

{

if(Serial.available())

{

char Serial\_data=Serial.read();

if(Serial\_data=='q')

{

Serial.println(Serial\_data);

digitalWrite(9,HIGH);

digitalWrite(10,LOW);

}

if(Serial\_data=='w')

{

Serial.println(Serial\_data);

digitalWrite(9,LOW);

digitalWrite(10,LOW);

}

if(Serial\_data=='e')

{

Serial.println(Serial\_data);

digitalWrite(9,LOW);

digitalWrite(10,HIGH);

}

if(Serial\_data=='a')

{

Serial.println(Serial\_data);

digitalWrite(5,HIGH);

digitalWrite(6,LOW);

}

if(Serial\_data=='s')

{

Serial.println(Serial\_data);

digitalWrite(5,LOW);

digitalWrite(6,LOW);

}

if(Serial\_data=='d')

{

Serial.println(Serial\_data);

digitalWrite(5,LOW);

digitalWrite(6,HIGH);

}

if(Serial\_data=='z')//capper:

{

Serial.println(Serial\_data);

digitalWrite(13,HIGH);

digitalWrite(2,LOW);

}

if(Serial\_data=='x')

{

Serial.println(Serial\_data);

digitalWrite(13,LOW);

digitalWrite(2,LOW);

}

if(Serial\_data=='c')

{

Serial.println(Serial\_data);

digitalWrite(13,LOW);

digitalWrite(2,HIGH);

}

if(Serial\_data=='1')//stepper:

{

Serial.println(Serial\_data);

myStepper.step(455);

}

}

}