

**idea\_support.ino**

```
1 //YWROBOT
2 //Compatible with the Arduino IDE 1.0
3 //Library version:1.1
4 #include <Wire.h>
5 #include <LiquidCrystal_I2C.h>
6
7 LiquidCrystal_I2C lcd(0x27,16,2); // set the LCD address to 0x27 for a 16 chars and 2 line
display
8
9 void setup()
10 {
11     lcd.init(); // initialize the lcd
12     // lcd.init();
13     // Print a message to the LCD.
14     lcd.backlight();
15     // lcd.setCursor(3,0);
16     // lcd.print("Hello, world!");
17     // lcd.setCursor(2,1);
18     // lcd.print("Ywrobot Arduino!");
19     lcd.setCursor(0,0);
20     // lcd.setCursor(2,3);
21     // lcd.print("Power By Ec-yuan!");
22
23     pinMode(8 , INPUT); // MANUAL
24     pinMode(7 , INPUT);
25     pinMode(9 , INPUT);
26     pinMode(10 , INPUT);
27
28     pinMode( 4 , INPUT );
29 }
30
31
32 void loop()
33 {
34     lcd.clear();
35     int a = digitalRead(8);
36     if(a == 1)
37     {
38         lcd.setCursor(0,0);
39         lcd.print("MANUAL");
40     }
41     int b = digitalRead(9);
42     if(b == 1)
43     {
44         lcd.setCursor(0,0);
45         lcd.print("AUTOMATIC");
46     }
47
48     int c = digitalRead(10);
49     if(c==1)
50     {
51         lcd.setCursor(0,1);
52         lcd.print("MOTOR : ON");
53     }
54     else
55     {
56         lcd.setCursor(0,1);
```

```
57     lcd.print("MOTOR : OFF");
58 }
59
60
61 int d = digitalRead(7);
62
63 if(d ==1)
64 {
65     lcd.setCursor(13,0);
66     lcd.print("ERR");
67 }
68
69
70
71 if( digitalRead(4) == 1)
72 {
73     lcd.setCursor(15,1);
74     lcd.print("B");
75 }
76
77 delay(100);
78
79 }
80
```