char dato;

void setup() {

// RUEDA DERECHA

pinMode(6,OUTPUT);

pinMode(7,OUTPUT);

// RUEDA IZQUIERDA

pinMode(8,OUTPUT);

pinMode(9,OUTPUT);

Serial.begin(9600);

}

void loop() {

if (Serial.available()>0){

dato=Serial.read();

Serial.print(dato);

switch(dato){

case('F'): { //MOV.ADELANTE

//motor derecha

analogWrite(10,255);

digitalWrite(7,1);

digitalWrite(6,0);

//motor izquierda

analogWrite(11,255);

digitalWrite(8,0);

digitalWrite(9,1);

break;

}

case('B'): { //MOV.ATRAS

//motor derecha

analogWrite(10,255);

digitalWrite(7,0);

digitalWrite(6,1);

//motor izquierda

analogWrite(11,255);

digitalWrite(8,1);

digitalWrite(9,0);

break;

}

case('R'):{ //MOV.IZQUIERDA

//motor derecha

analogWrite(10,180);

digitalWrite(7,0);

digitalWrite(6,1);

//motor izquierda

analogWrite(11,100);

digitalWrite(8,1);

digitalWrite(9,0);

break;

}

case('L'):{ //MOV.DERECHA

//motor derecha

analogWrite(10,100);

digitalWrite(7,1);

digitalWrite(6,0);

//motor izquierda

analogWrite(11,180);

digitalWrite(8,0);

digitalWrite(9,0);

break;

}

case('I'): { //MOV.ADELANTE IZQUIERDA

//motor derecha

analogWrite(10,170);

digitalWrite(7,1);

digitalWrite(6,0);

//motor izquierda

analogWrite(11,255);

digitalWrite(8,0);

digitalWrite(9,1);

break;

}

case('G'): { //MOV.ADELANTE DERECHA

//motor derecha

analogWrite(10,255);

digitalWrite(7,1);

digitalWrite(6,0);

//motor izquierda

analogWrite(11,170);

digitalWrite(8,0);

digitalWrite(9,1);

break;

}

case('J'): { //MOV.ATRAS IZQUIERDA

//motor derecha

analogWrite(10,170);

digitalWrite(7,0);

digitalWrite(6,1);

//motor izquierda

analogWrite(11,255);

digitalWrite(8,1);

digitalWrite(9,0);

break;

}

case('H'): { //MOV.ATRAS DERECHA

//motor derecha

analogWrite(10,255);

digitalWrite(7,0);

digitalWrite(6,1);

//motor izquierda

analogWrite(11,170);

digitalWrite(8,1);

digitalWrite(9,0);

break;

}

case('S'):{ //COCHE PARADO

//motor derecha

analogWrite(10,0);

digitalWrite(7,0);

digitalWrite(6,0);

//motor izquierda

analogWrite(11,0);

digitalWrite(8,0);

digitalWrite(9,0);

break;

}

}

}

}