// C++ code

//

int trigSag = A2;

int echoSag = A3;

int trigIleri = A1;

int echoIleri = A0;

long sureSag;

long sureIleri;

long uzaklikSag;

long uzaklikIleri;

// Motor A bağlantıları

int soli = 3;

int solg = 11;

// Motor B bağlantıları

int sagg = 9;

int sagi = 10;

void setup()

{

// Tüm motor kontrol pinlerini çıkışlara ayarlayın

pinMode(soli, OUTPUT);

pinMode(solg, OUTPUT);

pinMode(sagg, OUTPUT);

pinMode(sagi, OUTPUT);

pinMode(trigSag, OUTPUT);

pinMode(echoSag, INPUT);

pinMode(trigIleri, OUTPUT);

pinMode(echoIleri, INPUT);

Serial.begin(9600);

// Motorları kapatın - Başlangıç durumu

analogWrite(soli, 0);

analogWrite(solg, 0);

analogWrite(sagg, 0);

analogWrite(sagi, 0);

}

void loop()

{

if(distanceMeterSag()<=7){

Serial.println("Calisti");

forward(101.50,0,0,102);

stopmove();

}

if(distanceMeterSag()>=15){

turnright(101.50,0,102,0);

stopmove();

delay(50);

}

}

long distanceMeterSag()

{

digitalWrite(trigSag, LOW);

delayMicroseconds(5);

digitalWrite(trigSag, HIGH);

delayMicroseconds(10);

digitalWrite(trigSag, LOW);

sureSag = pulseIn(echoSag, HIGH);

uzaklikSag = sureSag / 29.1 / 2;

delay(15);

Serial.print("Sag :");

Serial.println(uzaklikSag);

return uzaklikSag;

}

long distanceMeterIleri()

{

digitalWrite(trigIleri, LOW);

delayMicroseconds(5);

digitalWrite(trigIleri, HIGH);

delayMicroseconds(10);

digitalWrite(trigIleri, LOW);

sureIleri = pulseIn(echoIleri, HIGH);

uzaklikIleri = sureIleri / 29.1 / 2;

delay(15);

Serial.print("Ileri :");

Serial.println(uzaklikIleri);

return uzaklikIleri;

}

// Bu Fonksiyon İleri harekettir

void forward(int s1, int s2, int s3, int s4){

analogWrite(soli, s1);

analogWrite(solg, s2);

analogWrite(sagg, s3);

analogWrite(sagi, s4);

delay(100);

stopmove();

}

void stopmove(){

analogWrite(soli, 0);

analogWrite(solg, 0);

analogWrite(sagg, 0);

analogWrite(sagi, 0);

}

void turnright(int s1, int s2, int s3, int s4){

analogWrite(soli, s1);

analogWrite(solg, s2);

analogWrite(sagg, s3);

analogWrite(sagi, s4);

delay(270);

forward(101.50,0,0,102);

delay(300);

}