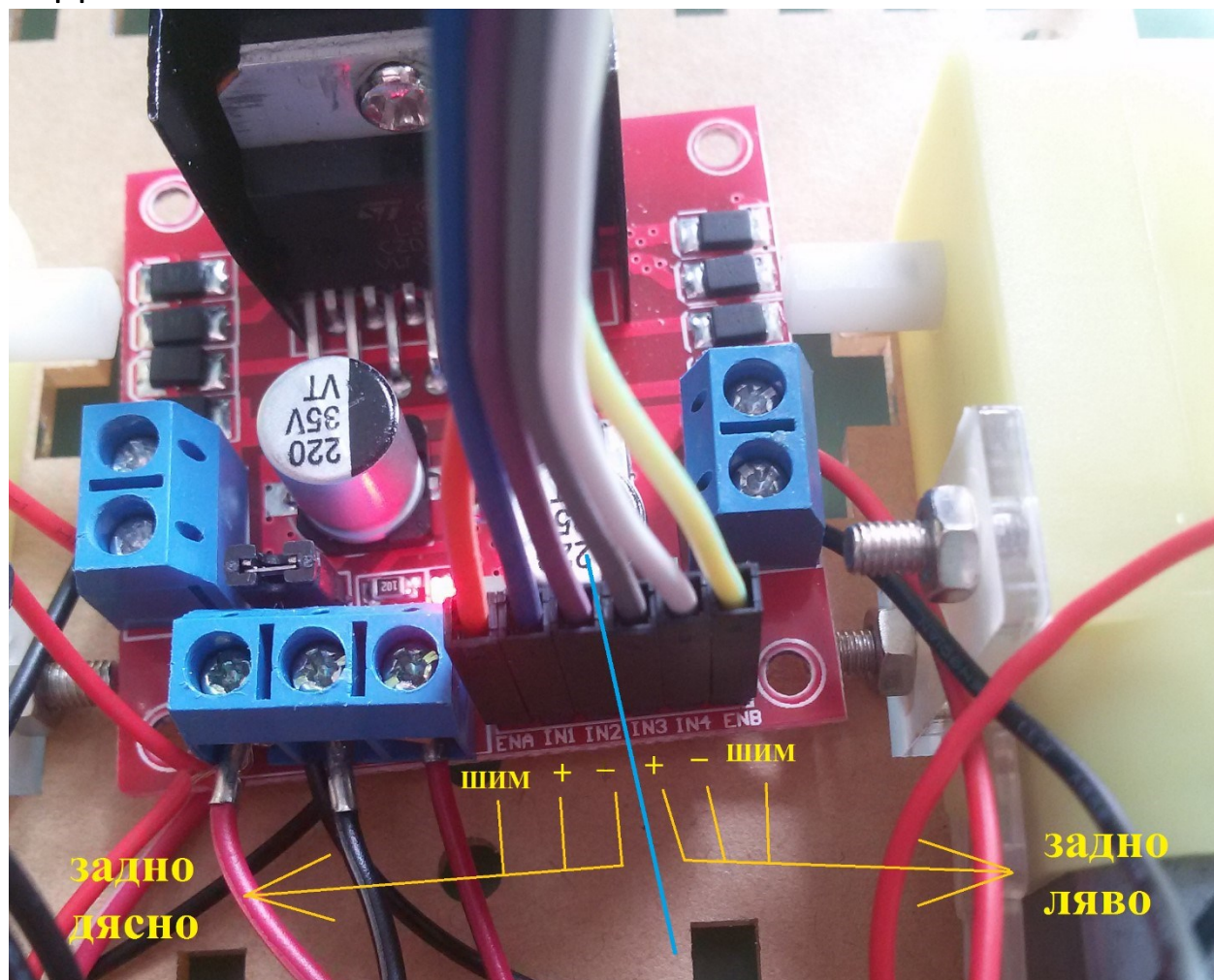
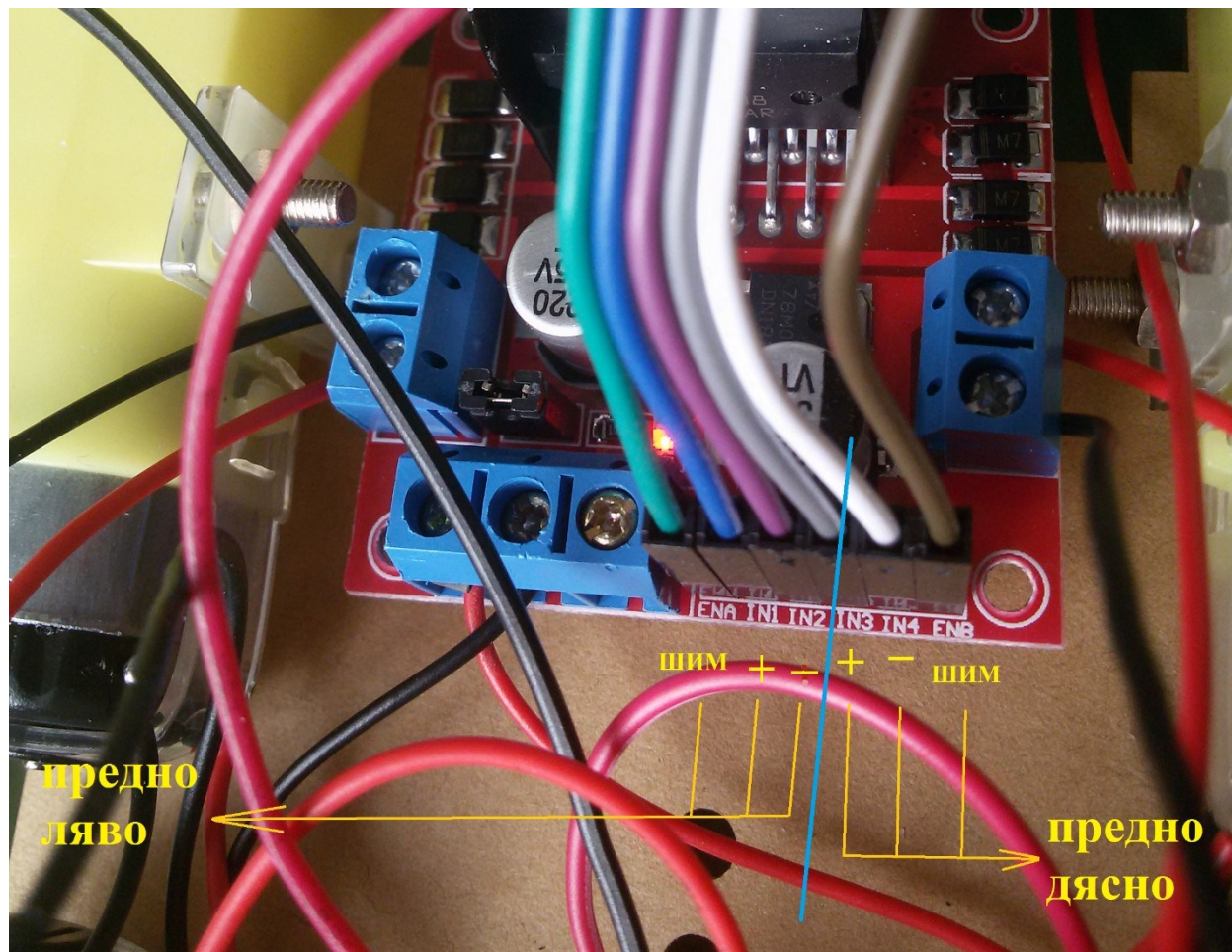


задни колела:



предни колела:



Задачи

1. Всички кабели между контролера, драйвера и сензорите вече са свързани. В програмата обозначете номерата на съответните щифтове (пинове).
2. Допълнете функцията `setup()` и функциите за движение: `forward()`, `backward()`, `left()`, `sharpLeft()`, `right()`, `sharpRight()`, `halt()`, след което ги изпробвайте на практика.
3. Определете минималната стойност (от 0 до 255) за ШИМ на двигателите, при която платформата може да се придвижва, и минималното разстояние, правилно отчитано от сензорите.
4. Допълнете алгоритъма за движение покрай стена.

Начален код:

в прилежащия файл `4x4.ino`