Include <AFMotor.h>

AF\_DCMotor motor1(1);

AF\_DCMotor motor2(2);

AF\_DCMotor motor3(3);

AF\_DCMotor motor4(4);

int Speed = 230;

char value;

void setup() {

Serial.begin(9600);

motor1.setSpeed(Speed);

motor2.setSpeed(Speed);

motor3.setSpeed(Speed);

motor4.setSpeed(Speed);

}

void loop() {

if (Serial.available() > 0) {

value = Serial.read();

}

if (value == 'F') {

motor1.run(FORWARD);

motor2.run(FORWARD);

motor3.run(FORWARD);

motor4.run(FORWARD);

} else if (value == 'B') {

motor1.run(BACKWARD);

motor2.run(BACKWARD);

motor3.run(BACKWARD);

motor4.run(BACKWARD);

} else if (value == 'L') {

motor1.run(BACKWARD);

motor2.run(BACKWARD);

motor3.run(FORWARD);

motor4.run(FORWARD);

} else if (value == 'R') {

motor1.run(FORWARD);

motor2.run(FORWARD);

motor3.run(BACKWARD);

motor4.run(BACKWARD);

} else {

motor1.run(RELEASE);

motor2.run(RELEASE);

motor3.run(RELEASE);

motor4.run(RELEASE);

}

}