

```

//#include <SoftwareSerial.h>
//SoftwareSerial mySerial(9, 10); // RX, TX
char data;

#define sol_motor_1 A2
#define sol_motor_2 A1
#define sag_motor_1 A3
#define sag_motor_2 A4

void setup() {
  pinMode(A1,OUTPUT);
  pinMode(A2,OUTPUT);
  pinMode(A3,OUTPUT);
  pinMode(A4,OUTPUT);

  Serial.begin(9600);
  //Serial.begin(9600);
}

void ileri(){

  digitalWrite(sol_motor_1, LOW);
  digitalWrite(sol_motor_2, HIGH);
  digitalWrite(sag_motor_1, HIGH);
  digitalWrite(sag_motor_2, LOW);

}

void geri(){

  digitalWrite(sol_motor_1, HIGH);
  digitalWrite(sol_motor_2, LOW);
  digitalWrite(sag_motor_1, LOW);
  digitalWrite(sag_motor_2, HIGH);

}

void sol(){

  digitalWrite(sol_motor_1, HIGH);
  digitalWrite(sol_motor_2, LOW);
  digitalWrite(sag_motor_1, HIGH);
  digitalWrite(sag_motor_2, LOW);

}

void sag(){

  digitalWrite(sol_motor_1, LOW);

```

```
    digitalWrite(sol_motor_2, HIGH);
    digitalWrite(sag_motor_1, LOW);
    digitalWrite(sag_motor_2, HIGH);

}

void dur() {

    digitalWrite(sol_motor_1, LOW);
    digitalWrite(sol_motor_2, LOW);
    digitalWrite(sag_motor_1, LOW);
    digitalWrite(sag_motor_2, LOW);

}

void loop() {

    if(Serial.available()){
        data = Serial.read();
        Serial.println(data);
    }

    if(data == 'F'){
        ileri();
    }

    else if(data == 'B'){
        geri();
    }

    else if(data == 'L'){
        sol();
    }

    else if(data == 'R'){
        sag();
    }

    else if(data == 'S'){
        dur();
    }

}
```