

```

// Movimentazione di un robot con motori in cc e driver TB6612FNG

//Motore A connesso tra A01 ed A02
//Motore B connesso tra B01 ed B02

int STBY = 10; //Pin segnale di Standby

//Motor A
int PWMA = 3; //Pin segnale di controllo velocità motore A (PWM)
int AIN1 = 9; //Pin segnale di direzione motore A
int AIN2 = 8; //Pin segnale di direzione motore A

//Motor B
int PWMB = 5; //Pin segnale di controllo velocità motore B (PWM)
int BIN1 = 11; //Pin segnale di direzione motore B
int BIN2 = 12; //Pin segnale di direzione motore B

void setup() { //Tutti i segnali precedenti sono definiti come usc
    pinMode(STBY, OUTPUT);

    pinMode(PWMA, OUTPUT);
    pinMode(AIN1, OUTPUT);
    pinMode(AIN2, OUTPUT);

    pinMode(PWMB, OUTPUT);
    pinMode(BIN1, OUTPUT);
    pinMode(BIN2, OUTPUT);
}

void loop() {
    move(1, 255, 1); //motore A, velocità max, verso antiorario
    move(2, 255, 1); //motor B, velocità max, verso antiorario

    delay(1000); //procede per 1 secondo
    stop(); //stop
    delay(250); //attendi 250ms prima del prossimo movimento

    move(1, 128, 0); //motore A, velocità media, verso orario
    move(2, 128, 0); //motore B, velocità media, verso orario

    delay(1000); //procede per 1 secondo
    stop(); //stop
}

```

```

    delay(250);    //attendi 250ms prima del prossimo movimento
}

void move(int motor,int speed, int direction){    //funzione di movimento
//Muove il motore alla velocità e direzione stabilite
//motor:      0 per motore B ,      1 per motore A
//speed:      0 per motore fermo,  255 per la massima velocità
//direction:  0 per verso orario,   1 per verso antiorario

    digitalWrite(STBY, HIGH); //standby disabilitato: motore attivo

    boolean inPin1 =LOW;    //definita ed inizializzata variabile inPin1
    boolean inPin2 =HIGH;   //definita ed inizializzata variabile inPin2
    //In tal modo il verso impostato è quello orario

    if(direction ==  1){//Si imposta il verso antiorario
        inPin1 =HIGH;
        inPin2 =LOW;
    }

    if(motor ==  1){//Al motore A si impone il verso e la velocità stabilita
        digitalWrite(AIN1, inPin1);
        digitalWrite(AIN2, inPin2);
        analogWrite(PWMA, speed);    //Scrittura su pin PWM
    }else{
        digitalWrite(BIN1, inPin1);
        digitalWrite(BIN2, inPin2);
        analogWrite(PWMB, speed);    //Scrittura su pin PWM
    }
}

void stop(){    //funzione di STOP
//Abilita lo standby
    digitalWrite(STBY, LOW);
}

```