**ROBOT TOY CODING PART :**

int val;

int m1=2;

int m2=3;

int m3=4;

int m4=5;

int m5=6;

int m6=7;

int m7=8;

int m8=9;

int moisture=10;

int sensor=13;

int motor=11;

int led=12;

int sen;

int i;

int gas;

int count;

const byte interruptPin = 2;

void setup()

{

  Serial.begin(9600);

  pinMode(m1,OUTPUT);

  pinMode(m2,OUTPUT);

  pinMode(m3,OUTPUT);

  pinMode(m4,OUTPUT);

  pinMode(m5,OUTPUT);

   pinMode(m6,OUTPUT);

  pinMode(m7,OUTPUT);

  pinMode(m8,OUTPUT);

  pinMode(motor,OUTPUT);

  pinMode(moisture,INPUT);

  pinMode(led,OUTPUT);

  pinMode(sensor,INPUT);

  pinMode(interruptPin, INPUT\_PULLUP);

  attachInterrupt(1, blink, CHANGE);

}

void loop()

{

if(Serial.available()>0)

  {

    val=Serial.read();

    Serial.write(val);

  }

if(val=='A')

{

     digitalWrite(led,LOW);

    digitalWrite(motor,HIGH);

     gas=digitalRead(sensor);

    if(gas==HIGH)

    {

      digitalWrite(led,HIGH);

    }

    digitalWrite(m1,HIGH);

    digitalWrite(m2,LOW);

    digitalWrite(m3,HIGH);

    digitalWrite(m4,LOW);

    delay(3000);

    digitalWrite(m1,LOW);

    digitalWrite(m2,LOW);

    digitalWrite(m3,LOW);

    digitalWrite(m4,LOW);

    delay(1000);

    digitalWrite(m5,HIGH);

    digitalWrite(m6,LOW);

    delay(500);

    digitalWrite(m5,LOW);

    digitalWrite(m6,LOW);

    delay(1000);

     digitalWrite(m7,HIGH);

    digitalWrite(m8,LOW);

    delay(1000);

    digitalWrite(m7,LOW);

    digitalWrite(m8,HIGH);

    delay(1200);

    digitalWrite(m5,LOW);

    digitalWrite(m6,HIGH);

    delay(500);

    digitalWrite(m5,LOW);

    digitalWrite(m6,LOW);

    digitalWrite(m7,LOW);

    digitalWrite(m8,LOW);

    delay(4000);

}

 if(val=='F')

  {

    digitalWrite(m1,HIGH);

    digitalWrite(m2,LOW);

    digitalWrite(m3,HIGH);

    digitalWrite(m4,LOW);

}

 if(val=='B')

  {

    digitalWrite(m1,LOW);

    digitalWrite(m2,HIGH);

    digitalWrite(m3,LOW);

    digitalWrite(m4,HIGH);

}

 if(val=='L')

  {

   digitalWrite(m1,HIGH);

    digitalWrite(m2,LOW);

    digitalWrite(m3,LOW);

    digitalWrite(m4,LOW);

}

  if(val=='R')

  {

   digitalWrite(m1,LOW);

    digitalWrite(m2,LOW);

    digitalWrite(m3,HIGH);

    digitalWrite(m4,LOW);

}

if(val=='S')

  {

    digitalWrite(m1,LOW);

    digitalWrite(m2,LOW);

    digitalWrite(m3,LOW);

    digitalWrite(m4,LOW);

}

}

void blink() {

  digitalWrite(led,HIGH);

}

**REMOTE PART CODING:**

int val;

int sw1=2;

int sw2=3;

int sw3=4;

int sw4=5;

int sw5=6;

int sw6=7;

int count;

int aut,up,down,left,right,sto;

void setup()

{

  Serial.begin(9600);

  pinMode(sw1,INPUT);

  pinMode(sw2,INPUT);

  pinMode(sw3,INPUT);

  pinMode(sw4,INPUT);

  pinMode(sw5,INPUT);

  pinMode(sw6,INPUT);

}

void loop()

{

 aut=digitalRead(sw1);

up=digitalRead(sw2);

down=digitalRead(sw3);

left=digitalRead(sw4);

right=digitalRead(sw5);

sto=digitalRead(sw6);

count=0;

if(aut==HIGH)

{

  if(count==0)

  {

  Serial.print('A');

  count=1;

  }

}

else if(up==HIGH)

{

  if(count==0)

  {

  Serial.print('F');

  count=1;

  }

}

else if(down==HIGH)

{

  if(count==0)

  {

  Serial.print('B');

  count=1;

  }

}

else if(left==HIGH)

{

  if(count==0)

  {

  Serial.print('L');

  count=1;

  }

}

 else if(right==HIGH)

{

  if(count==0)

  {

  Serial.print('R');

  count=1;

  }

}

else if(sto==HIGH)

{

  if(count==0)

  {

  Serial.print('S');

  count=1;

  }

}

}