/\*

`://////////////////////////////-`

-/////////::////////////:://///////-

://///-` `://////:` `-/////:

:////..:///:. `////`.:///:. .////:

:////:///////- ////////////- ////:

:///++///////: `////////////- `////:

://///-.////-`.//////.-////-`-/////:

:////////::-:///////////::-:///////:

-//////////////////////////////////-

-////////////////////////////////-

`------::////////////////////////////::------`

:/--////////////////////////////////////////--/-

`:/:://::::::://////////////////////::::::://::/:`

./////- `////////////////////////` -/////.

./////- `//////////////////////////` -/////.

./////- `////////////////////////////` -/////.

///////: `//////////////////////////////` :///////

////////`////////////////////////////////`////////

//////////////////////////////////////////////////

---.---.//////////////////////////////////.---.---

.://////////////////////////////:.

`-:///////:::::::::::::..:::::::::::::///////:-`

://////////////////////////////////////////////:

://////////////////////////////////////////////:

://////////////////////////////////////////////:

.//////////////////////:://///////////////////\*/

//L298N Bağlantısı

const int motorA1 = 5; // L298N'in IN3 Girişi

const int motorA2 = 6; // L298N'in IN1 Girişi

const int motorB1 = 10; // L298N'in IN2 Girişi

const int motorB2 = 9; // L298N'in IN4 Girişi

int i=0; //Döngüler için atanan rastgele bir değişken

int j=0; //Döngüler için atanan rastgele bir değişken

int state; //Bluetooth cihazından gelecek sinyalin değişkeni

int vSpeed=255; // Standart Hız, 0-255 arası bir değer alabilir

void setup() {

// Pinlerimizi belirleyelim

pinMode(motorA1, OUTPUT);

pinMode(motorA2, OUTPUT);

pinMode(motorB1, OUTPUT);

pinMode(motorB2, OUTPUT);

// 9600 baud hızında bir seri port açalım

Serial.begin(9600);

}

void loop() {

/\*Bluetooth bağlantısı koptuğunda veya kesildiğinde arabayı durdur.

(Aktif etmek için alt satırın "//" larını kaldırın.)\*/

// if(digitalRead(BTState)==LOW) { state='S'; }

//Gelen veriyi 'state' değişkenine kaydet

if(Serial.available() > 0){

state = Serial.read();

}

/\* Uygulamadan ayarlanabilen 4 hız seviyesi.(Değerler 0-255 arasında olmalı)\*/

if (state == '0'){

vSpeed=0;}

else if (state == '1'){

vSpeed=100;}

else if (state == '2'){

vSpeed=180;}

else if (state == '3'){

vSpeed=200;}

else if (state == '4'){

vSpeed=255;}

/\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*İleri\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*/

//Gelen veri 'F' ise araba ileri gider.

if (state == 'F') {

analogWrite(motorA1, vSpeed); analogWrite(motorA2, 0);

analogWrite(motorB1, vSpeed); analogWrite(motorB2, 0);

}

/\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*İleri Sol\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*/

//Gelen veri 'G' ise araba ileri sol(çapraz) gider.

else if (state == 'G') {

analogWrite(motorA1,vSpeed ); analogWrite(motorA2, 0);

analogWrite(motorB1, 100); analogWrite(motorB2, 0);

}

/\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*İleri Sağ\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*/

//Gelen veri 'I' ise araba ileri sağ(çapraz) gider.

else if (state == 'I') {

analogWrite(motorA1, 100); analogWrite(motorA2, 0);

analogWrite(motorB1, vSpeed); analogWrite(motorB2, 0);

}

/\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*Geri\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*/

//Gelen veri 'B' ise araba geri gider.

else if (state == 'B') {

analogWrite(motorA1, 0); analogWrite(motorA2, vSpeed);

analogWrite(motorB1, 0); analogWrite(motorB2, vSpeed);

}

/\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*Geri Sol\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*/

//Gelen veri 'H' ise araba geri sol(çapraz) gider

else if (state == 'H') {

analogWrite(motorA1, 0); analogWrite(motorA2, 100);

analogWrite(motorB1, 0); analogWrite(motorB2, vSpeed);

}

/\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*Geri Sağ\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*/

//Gelen veri 'J' ise araba geri sağ(çapraz) gider

else if (state == 'J') {

analogWrite(motorA1, 0); analogWrite(motorA2, vSpeed);

analogWrite(motorB1, 0); analogWrite(motorB2, 100);

}

/\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*Sol\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*/

//Gelen veri 'L' ise araba sola gider.

else if (state == 'L') {

analogWrite(motorA1, vSpeed); analogWrite(motorA2, 150);

analogWrite(motorB1, 0); analogWrite(motorB2, 0);

}

/\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*Sağ\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*/

//Gelen veri 'R' ise araba sağa gider

else if (state == 'R') {

analogWrite(motorA1, 0); analogWrite(motorA2, 0);

analogWrite(motorB1, vSpeed); analogWrite(motorB2, 150);

}

/\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*Stop\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*/

//Gelen veri 'S' ise arabayı durdur.

else if (state == 'S'){

analogWrite(motorA1, 0); analogWrite(motorA2, 0);

analogWrite(motorB1, 0); analogWrite(motorB2, 0);

}

}