SMARS

Pinout:

Jeder Motor hat 3 Pins: Speed-Pin, F-Pin (vorwärts) und R-Pin (rückwärts). Der Speed-Pin wird mit analogWrite(LEFT\_MOTOR\_SPEED\_PIN, 100) zum Beispiel angesteuert. Hier würde er mit einer Geschwindigkeit von 100 Impulsen angesteuert, der Wert kann zwischen 0 und 255 geschrieben werden. Näheres dazu erfahrt ihr unter dem Begriff PWM-Pin (Puls-Weiten-Modulation).

Das Auto fährt vorwärts, wenn der F-Pin HIGH, der R-Pin Low und der Speed-Pin > 0 ist. Geradeaus fährt es, wenn beide Motoren gleich schnell bewegt werden.

Aufgabe 1:

Hänge den Ultraschallsensor HC-SR04 an den Arduino. Benutze dazu Trigger-Pin 8 und Echo-Pin 9.

Das Auto soll einfach nur geradeaus fahren, bis ein Hindernis näher als 10 cm auftaucht. Dann soll es stehen bleiben. Beispielcode dazu findest du [hier](https://github.com/fischundfleisch/smars)