#include <SendOnlySoftwareSerial.h>

#include <ArduinoInit.h>

int L0, L1, L2, L3, L4, L5 = 0;

void forward();

void reverse();

void left();

void halt();

void setup()

{

configArduino();

attachInterrupt(0, Int\_D2\_Right, LOW);

attachInterrupt(1, Int\_D3\_Left, LOW);

motors('1','0', 50);

motors('2','0', 50);

}

void loop()

{

right();

pause(10000);

halt();

left();

pause(10000);

halt();

reverse();

pause(1000);

halt();

forward();

pause(4000);

halt();

}

void forward()

{

motors('1','A',40);

motors('2','A',41);

}

void reverse()

{

motors('1','B',40);

motors('2','B',40);

}

void right()

{

motors('1','B',40);

motors('2','A',40);

}

void left()

{

motors('1','A',40);

motors('2','B',40);

}

void halt()

{

motors('1','O',0);

motors('2','O',0);

pause(2000);

}

void Int\_D2\_Right()

{

pause(5);

if((readInput(2)==1) && (readInput(3)==1))

return;

motors('1','O',0);

motors('2','O',0);

pause(150);

while(readInput(2)==0){

reverse();

}

return;

}

void Int\_D3\_Left()

{

pause(5);

if((readInput(2)==1) && (readInput(3)==1))

return;

motors('1','O',0);

motors('1','O',0);

pause(150);

while (readInput(2)==0 || readInput(3)==0){

reverse();

}

return;

}