#include <SendOnlySoftwareSerial.h>

#include <ArduinoInit.h>

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

void forward();

void reverse();

void right();

void left();

void halt();

void setup() {

configArduino();

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

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

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

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

}

void loop() {

forward();

pause(4500);

halt();

reverse();

pause(1125);

halt();

right();

pause(5000);

halt();

left();

pause(5000);

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

pause(150);

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

reverse();

}

return;

}