**CÓDIGO A**

**CÓDIGO B**

**CÓDIGO C**

**CÓDIGO D**

**CÓDIGO PARA ENTREGAR (esperando revisión)**

//Conexiones del motor de abajo

#define enA 5 //enable pin para el motor A

#define in1 8 //control pin 1 para el motor A

#define in2 9 //control pin 2 para el motor A

//Conexiones del motor de arriba

#define enB 6 //enable pin para el motor B

#define in3 11 //control pin 1 para el motor B

#define in4 10 //control pin 2 para el motor B

void setup() {

// put your setup code here, to run once:

for (int i = 8; i<11; i++) //inicializamos los pines

pinMode (i, OUTPUT);

}

void loop() {

// put your main code here, to run repeatedly:

analogWrite(enA, analogRead(A1)/4);

//activamos el MAtar A

digitalWrite(in1, HIGH); //Arranca el nene

digitalWrite(in2, LOW);

delay(3000);

digitalWrite(enA, LOW); //Se va a dormir el nene

delay(1000);

analogWrite(enA, analogRead(A1)/4);

//Activamos el mataR A

digitalWrite(in1, LOW); //cambia de dirección

digitalWrite(in2, HIGH);

delay(3000);

digitalWrite(enA, LOW);// se va a dormir el nene

delay(1000);

analogWrite(enB, analogRead(A2)/4);

//activamos el MAtar B

digitalWrite(in3, HIGH); //Arranca el nene

digitalWrite(in4, LOW);

delay(3000);

digitalWrite(enB, LOW); //Se va a dormir el nene

delay(1000);

analogWrite(enB, analogRead(A2)/4);

//Activamos el mataR B

digitalWrite(in3, LOW); //cambia de dirección

digitalWrite(in4, HIGH);

delay(3000);

digitalWrite(enB, LOW);// se va a dormir el nene

delay(1000);

//si esto anda bailamos plena en la cuarentini

}