#include <16F876A.h>  
#device ADC=16  
#FUSES WDT //Watch Dog Timer  
#FUSES NOBROWNOUT //No brownout reset  
#FUSES NOLVP //No low voltage prgming, B3(PIC16) or B5(PIC18) used for I/O  
#use delay(crystal=20000000)  
#use FIXED\_IO( B\_outputs=PIN\_B7,PIN\_B6,PIN\_B5,PIN\_B4,PIN\_B3,PIN\_B2,PIN\_B1,PIN\_B0 )  
#use rs232(baud=1200,parity=N,xmit=PIN\_C6,rcv=PIN\_C7,bits=8,stream=PORT1)  
#define PIN\_B7 ENA  
#define PIN\_B6 IN1  
#define PIN\_B5 IN2  
#define PIN\_B4 IN3  
#define PIN\_B3 IN4  
#define PIN\_B2 ENB  
char dado;  
void main()  
{  
 setup\_wdt(WDT\_36MS); //~36,0 ms reset  
 output\_high(ENA); //Ativa o motor A  
 output\_high(ENB); //Ativa o motor B  
 while(TRUE) //loop infinito  
 {  
 if(kbhit()){ //verifica se tem algum char no buffer do serial  
 dado = getc(); //se tiver, dado recebe o que está no buffer  
 switch(dado){ //Compara dado com os casos abaixo  
 case 'A':  
 output\_high(IN1); //Ativa o IN1 do motor A  
 output\_low(IN2); //Desativa o IN2 do motor A  
 //Nesse caso o motor A terá uma aceleração positiva  
 fprintf(PORT1,"\nRecebido: A\n"); //Confirma o último comando executado  
 break;  
 case 'a':  
 output\_low(IN1); //Desativa o IN1 do motor A  
 output\_low(IN2); //Desativa o IN2 do motor A  
 //Nesse caso o motor A ficará parado  
 fprintf(PORT1,"\nRecebido: a\n"); //Confirma o último comando executado  
 break;  
 case 'B':  
 output\_low(IN1); //Desativa o IN1 do motor A  
 output\_high(IN2); //Ativa o IN2 do motor A  
 //Nesse caso o motor A terá uma aceleração negativa  
 fprintf(PORT1,"\nRecebido: B\n"); //Confirma o último comando executado  
 break;  
 /////////////////////////Daqui para baixo são os casos que alteram o motor B//////////////////////////  
 case 'C':  
 output\_high(IN3); //Ativa o IN3 do motor A  
 output\_low(IN4); //Desativa o IN4 do motor A  
 //Nesse caso o motor B terá uma aceleração positiva  
 fprintf(PORT1,"\nRecebido: C\n"); //Confirma o último comando executado  
 break;  
 case 'c':  
 output\_low(IN3); //Desativa o IN3 do motor A  
 output\_low(IN4); //Desativa o IN4 do motor A  
 //Nesse caso o motor B ficará parado  
 fprintf(PORT1,"\nRecebido: c\n"); //Confirma o último comando executado  
 break;  
 case 'D':  
 output\_low(IN3); //Desativa o IN3 do motor A  
 output\_high(IN4); //Ativa o IN4 do motor A  
 //Nesse caso o motor B terá uma aceleração negativa  
 fprintf(PORT1,"\nRecebido: D\n"); //Confirma o último comando executado  
 break;  
 } //fim do switch  
 } //fim do if  
 restart\_wdt(); //reseta o timer do WDT  
 } //fim do while  
} //fim do main