

```

#define PINO_PWM 9 //pino do Arduino que terá a ligação para o driver de motor (ponte H) L298N
int buttonState_Motorde = 2 ;
int cont = 0 ;
#define botao 2

//display
const int A = 7;
const int B = 6;
const int C = 5;
const int D = 4;

void setup()
{
    //configura como saída pino terá a ligação para o driver de motor (ponte H) L298N
    pinMode(PINO_PWM, OUTPUT);
}

void loop()
{
    int valor_pwm = 0; //variavel que armazena o valor do PWM (0..255 -> 0%..100% da rotação do motor)

    // condição do botão de seleção
    if (digitalRead(botao)== HIGH) {
        delay(500);
        cont++;

        if (cont==4){
            cont=1;
        }

        if (cont==1) {
            |
            analogWrite (PINO_PWM, 50);

        }

        if (cont==1) {
            |
            analogWrite (PINO_PWM, 50);

            digitalWrite(A, 1);
            digitalWrite(B, 0);
            digitalWrite(C, 0);
            digitalWrite(D, 0);

        }

        if (cont==2) {
            analogWrite (PINO_PWM, 100);

            digitalWrite(A, 0);
            digitalWrite(B, 1);
            digitalWrite(C, 0);
            digitalWrite(D, 0);

        }

        if (cont==3) {
            analogWrite (PINO_PWM, 200);

            digitalWrite(A, 1);
            digitalWrite(B, 1);
            digitalWrite(C, 0);
            digitalWrite(D, 0);

        }
    }
}

```