

Opis naszego programu:

1) Definiujemy wyjścia do sterowania silnikami:

- STEP_PIN – kroki
- DIR_PIN – kierunek
- ENABLE_PIN - pin włączający silnik
- tworzymy zmienne kroki i kierunek

2) Tworzymy funkcje do sterowania iloscia krokow oraz kierunkiem obrotow każdego silnika.

3) Uzywamy petli while ,gdy port jest dostępnny .Następnie odczytujemy informacje ,które zapisujemy do zmiennej a funckja a = Serial.readStringUntil('\n');

Kolejno odczytujemy ilość krokow funkcja sscanf(a.c_str(), "a %d b %d c %d", &krok1, &krok2, &krok3).W wyniku tego działania odczytujemy ilość krokow.

Wykonujemy zadane ilości krokow .