1. int ledPin = 13;

int inPin = 17;

int val = 0;

void setup(){

pinMode (ledPin, OUTPUT);

pinMode(inPin, INPUT);

}

void loop(){

val = digitalRead(inPin);

digitalWrite(ledPin, val);

}

1. void setup(){

pinMode(3,OUTPUT);

pinMode(5,OUTPUT);

pinMode(6,OUTPUT);

pinMode(9,OUTPUT);

}

void Forward(){

digitalWrite(3,HIGH);

digitalWrite(5,LOW);

digitalWrite(6,HIGH);

digitalWrite(9,LOW);

}

void Backward(){

digitalWrite(3,LOW);

digitalWrite(5,HIGH);

digitalWrite(6,LOW);

digitalWrite(9,HIGH);

}

1. void loop(){

Forward();

delay(1000);

Backward();

delay(1000);

}

void setup(){

pinMode(3,OUTPUT);

pinMode(5,OUTPUT);

pinMode(6,OUTPUT);

pinMode(9,OUTPUT);

pinMode(2,INPUT);

pinMode(4,INPUT);

}

void Forward(int Lspeed,int Rspeed){

analogWrite(3,Lspeed);

digitalWrite(5,LOW);

analogWrite(6,Rspeed);

digitalWrite(9,LOW);

}

void Moter\_Stop(){

digitalWrite(5,LOW);

digitalWrite(3,LOW);

digitalWrite(6,LOW);

digitalWrite(9,LOW);

}

void loop(){

Forward(80,255);

if(digitalRead(4)==0){

Moter\_Stop();

while(1);

}

}

4. #include <SoftwareSerial.h>

#define rxPin 18

#define txPin 18

SoftwareSerial MySerial = SoftwareSerial(rxPin,txPin) ;

void setup (){

digitalWrite(txPin,HIGH) ;

delay(1000);

pinMode(txPin,OUTPUT);

MySerial.begin(9600) ;

delay(1000);

}

void loop(){

MySerial.write(0xFE);

MySerial.write(0x80);

MySerial.print("JARUWIT");

MySerial.write(0xFE);

MySerial.write(0xC0);

MySerial.print("5710742221");

while(1);

}

|  |  |
| --- | --- |
| Name: นายณัฏฐนันธ์ อิทธิพิสิฐ  นายจารุวิทย์ รอดพิรุณ  นางสาวศุภิสรา วรโรจนศิริ  นางสาวชนกานต์ กองหาญ | ID: 5710742148  5710742221  5710742130  5710742239 |