

```
#ifndef __MOTOR_H_
#define __MOTOR_H_
#include "stm32f10x.h"

extern uint16_t speed_count;//占空比计数器 50ms 一周期
extern int8_t left_speed_duty;
extern int8_t right_speed_duty;

void CarMove(void);
void CarGo(void);
void CarGoL(void);
void CarGoR(void);

//void CarLeft(void);
void CarRight(void);
//void CarStop(void);
void MotorInit(void);
#endif
```