/\*

Exemplo de uso para a ponte H L9110 com arduino

\*/

const int AIA = 9; // (pwm) pino 9 conectado ao pino A-IA do Módulo

const int AIB = 5; // (pwm) pino 5 conectado ao pino A-IB do Módulo

const int BIA = 10; // (pwm) pino 10 conectado ao pino B-IA do Módulo

const int BIB = 6; // (pwm) pino 6 conectado ao pino B-IB do Módulo

byte speed = 255; // Mude este valor (150-255) para controlar a velocidade dos motores

void setup() {

pinMode(AIA, OUTPUT); // Colocando os pinos como saída

pinMode(AIB, OUTPUT);

pinMode(BIA, OUTPUT);

pinMode(BIB, OUTPUT);

}

void loop() {//O programa ficará em loop, girando um motor para um lado, depois para o outro e depois troca de motor e repete

Direita();

delay(5000);

Esquerda();

delay(5000);

Frente();

delay(5000);

Tras();

delay(5000);

ParadaTotal();

delay(5000);

}

void Esquerda() // Vira o robô para esquerda

{

analogWrite(AIA, 0);

analogWrite(AIB, speed);

analogWrite(BIA, 0);

analogWrite(BIB, speed);

}

void Direita() // Vira o robô para direita

{

analogWrite(AIA, speed);

analogWrite(AIB, 0);

analogWrite(BIA, speed);

analogWrite(BIB, 0);

}

void Tras() // Faz o robô andar para tras

{

analogWrite(AIA, speed);

analogWrite(AIB, 0);

analogWrite(BIA, 0);

analogWrite(BIB, speed);

}

void Frente() // Faz o robô andar para frente

{

analogWrite(AIA, 0);

analogWrite(AIB, speed);

analogWrite(BIA, speed);

analogWrite(BIB, 0);

}

void ParadaTotal() // Para o robô

{

analogWrite(AIA, 0);

analogWrite(AIB, 0);

analogWrite(BIA, 0);

analogWrite(BIB, 0);

}