/\*

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);

}