

Δοκιμάζω με κώδικα τους κινητήρες

1. Στον κώδικα που ακολουθεί συμπληρώνω τα σημεία που είναι απαραίτητα για να λειτουργήσουν οι κινητήρες σύμφωνα με τις προδιαγραφές που βρίσκονται στα σχόλια (//). Σε αυτή τη φάση δοκιμάζουμε τη λειτουργία μεταβλητής ταχύτητας των κινητήρων.

```
const int LMotor1 = ____;  
const int LMotor2 = ____;  
const int LMotorEn = ____; // Ακίδα PWM  
const int RMotor1 = ____;  
const int RMotor2 = ____;  
const int RMotorEn = ____; // Ακίδα PWM  
  
void setup() {  
  pinMode(LMotor1, OUTPUT);  
  pinMode(LMotor2, _____);  
  pinMode(LMotorEn, _____);  
  pinMode(_____, _____);  
  pinMode(_____, _____);  
  pinMode(_____, _____);  
}  
  
void loop() {  
  // Ο Αριστερός κινητήρας γυρίζει με μέση ταχύτητα εμπρός  
  // για 10 δευτερόλεπτα και ο Δεξιός κινητήρας δε λειτουργεί  
  digitalWrite(LMotor1, LOW);  
  digitalWrite(LMotor2, HIGH);  
  analogWrite(LMotorEn, 128); // Μέση ταχύτητα  
  digitalWrite(RMotor1, LOW);  
  digitalWrite(RMotor2, LOW);  
  analogWrite(RMotorEn, 0); // Σταματημένος  
  delay (_____);
```

```

// Ο Αριστερός κινητήρας γυρίζει με μέγιστη ταχύτητα εμπρός
// και ο Δεξιός κινητήρας γυρίζει εμπρός με μέση ταχύτητα
// για 10 δευτερόλεπτα
digitalWrite(LMotor1, _____);
digitalWrite(LMotor2, _____);
analogWrite(LMotorEn, _____); // Μέγιστη ταχύτητα
digitalWrite(RMotor1, _____);
digitalWrite(RMotor2, _____);
analogWrite(RMotorEn, _____); // Μέση ταχύτητα
delay (_____);

// Ο Αριστερός κινητήρας γυρίζει εμπρός με μέση ταχύτητα
// και ο Δεξιός κινητήρας σταματά για 5 δευτερόλεπτα
digitalWrite(LMotor1, _____);
digitalWrite(LMotor2, _____);
analogWrite(LMotorEn, _____); // Μέση ταχύτητα
digitalWrite(RMotor1, _____);
digitalWrite(RMotor2, _____);
analogWrite(RMotorEn, _____); // Σταματημένος
delay (_____);

// Και οι δύο κινητήρες σταματάν για 5 δευτερόλεπτα
digitalWrite(LMotor1, _____);
digitalWrite(LMotor2, _____);
analogWrite(LMotorEn, _____); // Σταματημένος
digitalWrite(RMotor1, _____);
digitalWrite(RMotor2, _____);
analogWrite(RMotorEn, _____); // Σταματημένος
delay (_____);
}

```

2. Εκτελώ τον κώδικα και ελέγχω τη σωστή λειτουργία του. Δοκιμάζω και άλλες ταχύτητες στους κινητήρες από τιμές 0 έως 255. Καταγράφω αν υπάρχουν προβλήματα σε κάποιες τιμές:

.....

.....

.....