

Robotický tank - pohyb do štvorca

```
#include <Servo.h>
int pinLB = 12; // definuj pin 12
int pinLF = 3; // definuj pin 3
int pinRB = 13; // definuj pin 13
int pinRF = 11; // definuj pin 11
////////////////////
int inputPin = 4; // definuj pin pre príjem senzora
int outputPin = 5; // definuj pin pre vysielanie senzora
int Fspeedd = 0; // vzdialenosť vpredu
int Rspeedd = 0; // vzdialenosť vpravo
int Lspeedd = 0; // vzdialenosť vľavo
int directionn = 0; // prerušenie vpredu=8 vzadu=2 vľavo=4 vpravo=6
Servo myservo; // nastav servomotor
int delay_time = 250; // doba usadzovania po pohybe servomotora B
int Fgo = 8; // pohyb dopredu
int Rgo = 6; // pohyb vpravo
int Lgo = 4; // pohyb vľavo
int Bgo = 2; // pohyb dozadu
void setup()
{
  Serial.begin(9600); // definuj výstupný pin pre motor
  pinMode(pinLB,OUTPUT); // pin 12
  pinMode(pinLF,OUTPUT); // pin 3 (PWM)
  pinMode(pinRB,OUTPUT); // pin 13
  pinMode(pinRF,OUTPUT); // pin 11 (PWM)
  pinMode(inputPin, INPUT); // definuj pin pre vstup do senzora
  pinMode(outputPin, OUTPUT); // definuj výstup pre výstup zo senzora
}
void back() // pohyb dozadu
{
  digitalWrite(pinLB,HIGH); // motor sa pohybuje doľava
  digitalWrite(pinRB,HIGH); // motor sa pohybuje doprava
  analogWrite(pinLF,255);
  analogWrite(pinRF,255);
}
void advance() // pohyb dopredu
{
  digitalWrite(pinLB,LOW); // pravé koleso sa posunie dopredu
  digitalWrite(pinRB, LOW); // ľavé koleso sa posunie dopredu
  analogWrite(pinLF,255);
  analogWrite(pinRF,255);
  delay(800); // pohyb dozadu
}
void stopp() // stop
{
  digitalWrite(pinLB,HIGH);
  digitalWrite(pinRB,HIGH);
  analogWrite(pinLF,0);
  analogWrite(pinRF,0);
}

void right() // pohyb vpravo
{
  digitalWrite(pinLB,HIGH); // ľavé koleso dopredu
  digitalWrite(pinRB,LOW); // pravé koleso dozadu
  analogWrite(pinLF, 255);
  analogWrite(pinRF,255);
}

void left() // pohyb vľavo
{
  digitalWrite(pinLB,LOW); // ľavé koleso dozadu
```

```
digitalWrite(pinRB,HIGH); // pravé koleso dopredu
analogWrite(pinLF, 255);
analogWrite(pinRF,255);
}
void loop()
{
advance();
delay(1000);
stopp();
delay(1000);
left();
delay(1000);
stopp();
delay(1000);
advance();
delay(1000);
stopp();
delay(1000);
left();
delay(1000);
stopp();
delay(1000);
advance();
delay(1000);
stopp();
delay(1000);
left();
delay(1000);
stopp();
delay(1000);
left();
delay(1000);
}
}
```