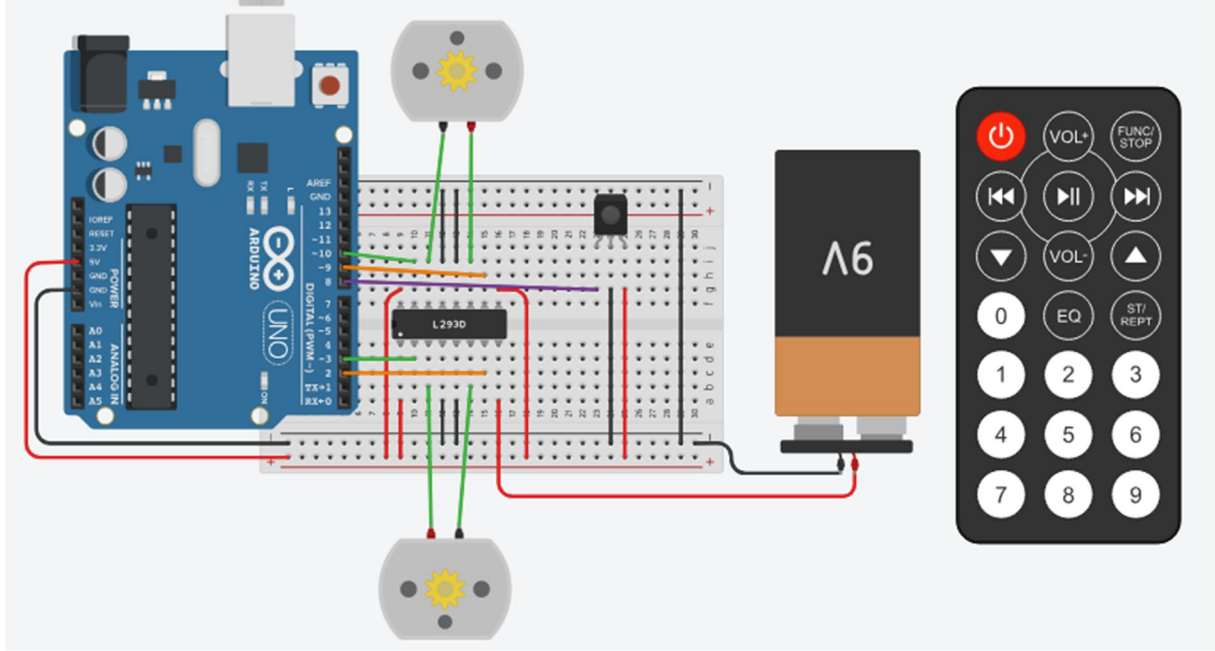


Bölüm80 : Kumanda ile Araba Kontrolü



İr kumanda ile arabamızı kontrol edebiliriz. İleri geri sağa sola tuşlara basarak dc motorlarımız hareket eder ve böylece arabamız istediğimiz yöne gitmiş olur. Gerekli mazlemeleri aldıktan sonra gerisi bizim verdiğimiz kodlarla arabanızı hareket ettirmek.

Kullanılan Kodlar:

```
#include <IRremote.h>
int RECV_PIN = 8;
IRrecv irrecv(RECV_PIN);
//pin degerleri oku
decode_results results;
//kizilsensör okuduğu deęerleri
//results değişkenine tanımlıyoruz
void setup()
{
  Serial.begin(9600);
  irrecv.enableIRIn(); // Start
  pinMode(10,OUTPUT);
  pinMode(9,OUTPUT);
  pinMode(3,OUTPUT);
  pinMode(2,OUTPUT);
}
```

```

}
void loop() {
  if (irrecv.decode(&results)) {

    switch(results.value)
    {
      case 0xFD8877: Serial.println("ILERI"); // Buton 2
                    digitalWrite(2,HIGH);
                    digitalWrite(3,LOW);
                    digitalWrite(9,LOW);
                    digitalWrite(10,HIGH);

                    break;
      case 0xFD28D7: Serial.println("SOL"); // Buton 4
                    digitalWrite(2,HIGH);
                    digitalWrite(3,LOW);
                    digitalWrite(9,HIGH);
                    digitalWrite(10,LOW);

                    /*      delay(2000);
                        digitalWrite(2,HIGH);
                        digitalWrite(3,HIGH);
                        digitalWrite(9,HIGH);
                        digitalWrite(10,HIGH); */

                    break;
      case 0xFDA857: Serial.println("DUR"); // Buton 5
                    digitalWrite(2,HIGH);
                    digitalWrite(3,HIGH);
                    digitalWrite(9,HIGH);
                    digitalWrite(10,HIGH);

                    break;
      case 0xFD6897: Serial.println("SAG"); // Buton 6
                    digitalWrite(2,LOW);
                    digitalWrite(3,HIGH);
                    digitalWrite(9,LOW);
                    digitalWrite(10,HIGH);

                    break;
      case 0xFD9867: Serial.println("GERI"); // Buton 8
                    digitalWrite(2,LOW);
                    digitalWrite(3,HIGH);
                    digitalWrite(9,HIGH);
                    digitalWrite(10,LOW);

                    break;

      default: Serial.println(results.value, HEX);

              // değeri(value) hex onaltılık formatta seriporta yazdır.

    }
    irrecv.resume(); // resume yeniden başlat
  }
}

```

<https://tinkercadilearduino.blogspot.com/2018/09/bolum80-kumanda-ile-araba-kontrolu.html>