const int motorA1  = 5;  // L298N'in IN3 Girişi

  const int motorA2  = 6;  // L298N'in IN1 Girişi

  const int motorB1  = 10; // L298N'in IN2 Girişi

  const int motorB2  = 9;  // L298N'in IN4 Girişi

  int i=0; //Döngüler için atanan rastgele bir değişken

  int j=0; //Döngüler için atanan rastgele bir değişken

  int state; //Bluetooth cihazından gelecek sinyalin değişkeni

  int vSpeed=255;     // Standart Hız, 0-255 arası bir değer alabilir

void setup() {

    // Pinlerimizi belirleyelim

    pinMode(motorA1, OUTPUT);

    pinMode(motorA2, OUTPUT);

    pinMode(motorB1, OUTPUT);

    pinMode(motorB2, OUTPUT);

    // 9600 baud hızında bir seri port açalım

    Serial.begin(9600);

}

void loop() {

  /\*Bluetooth bağlantısı koptuğunda veya kesildiğinde arabayı durdur.

 (Aktif etmek için alt satırın "//" larını kaldırın.)\*/

//     if(digitalRead(BTState)==LOW) { state='S'; }

  //Gelen veriyi 'state' değişkenine kaydet

    if(Serial.available() > 0){

      state = Serial.read();

    }

  /\* Uygulamadan ayarlanabilen 4 hız seviyesi.(Değerler 0-255 arasında olmalı)\*/

    if (state == '0'){

      vSpeed=0;}

    else if (state == '1'){

      vSpeed=100;}

    else if (state == '2'){

      vSpeed=180;}

    else if (state == '3'){

      vSpeed=200;}

    else if (state == '4'){

      vSpeed=255;}

  /\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*İleri\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*/

  //Gelen veri 'F' ise araba ileri gider.

    if (state == 'F') {

      analogWrite(motorA1, vSpeed); analogWrite(motorA2, 0);

        analogWrite(motorB1, vSpeed);      analogWrite(motorB2, 0);

    }

  /\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*İleri Sol\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*/

  //Gelen veri 'G' ise araba ileri sol(çapraz) gider.

    else if (state == 'G') {

      analogWrite(motorA1,vSpeed ); analogWrite(motorA2, 0);

        analogWrite(motorB1, 100);    analogWrite(motorB2, 0);

    }

  /\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*İleri Sağ\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*/

  //Gelen veri 'I' ise araba ileri sağ(çapraz) gider.

    else if (state == 'I') {

        analogWrite(motorA1, 100); analogWrite(motorA2, 0);

        analogWrite(motorB1, vSpeed);      analogWrite(motorB2, 0);

    }

  /\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*Geri\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*/

  //Gelen veri 'B' ise araba geri gider.

    else if (state == 'B') {

      analogWrite(motorA1, 0);   analogWrite(motorA2, vSpeed);

        analogWrite(motorB1, 0);   analogWrite(motorB2, vSpeed);

    }

  /\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*Geri Sol\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*/

  //Gelen veri 'H' ise araba geri sol(çapraz) gider

    else if (state == 'H') {

      analogWrite(motorA1, 0);   analogWrite(motorA2, 100);

        analogWrite(motorB1, 0); analogWrite(motorB2, vSpeed);

    }

  /\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*Geri Sağ\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*/

  //Gelen veri 'J' ise araba geri sağ(çapraz) gider

    else if (state == 'J') {

      analogWrite(motorA1, 0);   analogWrite(motorA2, vSpeed);

        analogWrite(motorB1, 0);   analogWrite(motorB2, 100);

    }

  /\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*Sol\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*/

  //Gelen veri 'L' ise araba sola gider.

    else if (state == 'L') {

      analogWrite(motorA1, vSpeed);   analogWrite(motorA2, 150);

        analogWrite(motorB1, 0); analogWrite(motorB2, 0);

    }

  /\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*Sağ\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*/

  //Gelen veri 'R' ise araba sağa gider

    else if (state == 'R') {

      analogWrite(motorA1, 0);   analogWrite(motorA2, 0);

        analogWrite(motorB1, vSpeed);   analogWrite(motorB2, 150);

    }

  /\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*Stop\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*/

  //Gelen veri 'S' ise arabayı durdur.

    else if (state == 'S'){

        analogWrite(motorA1, 0);  analogWrite(motorA2, 0);

        analogWrite(motorB1, 0);  analogWrite(motorB2, 0);

    }

}

 **NOT: BU KODLAR ARDUİNO CAR PROGRAMINA GÖRE YAZILMIŞTIR.**