

```
int ENB=6; //Connecté à Arduino pin 6 (Sortie pwm)
int IN3=8; //Connecté à Arduino pin 7
int IN4=7; //Connecté à Arduino pin 8
```

```
void setup() {
pinMode(ENB,OUTPUT);
pinMode(IN3,OUTPUT);
pinMode(IN4,OUTPUT);
```

```
digitalWrite(ENB,LOW), // Moteur B ne tourne pas
```

```
// direction du moteur B
```

```
digitalWrite(IN3,HIGH);
digitalWrite(IN4,LOW);
```

```
}
```

```
void loop() {
// Moteur B mi-régime
```

```
analogWrite(ENB,128);
delay(2000);
analogWrite(ENB,255);
delay(3000);
```

```
//on change le sens de rotation
```

```
digitalWrite(IN3,LOW);
digitalWrite(IN4,HIGH);
```

```
}
```