//VCC pin needs to be connected with 5 volts

//GND pin needs to be connected to GND

//TRIG pin needs to be connected with a pin as an OUTPUT

//ECHO pin needs to be connected with a pin as an INPUT

//Το πιν VCC του αισθητηρα πρεπει να συνδεθει με την τροφοδοσια

//Η γειωση του αισθητηρα πρεπει να συνδεθει με την γειωση της πλακετας

//Το πιν TRIG του αισθητηρα πρεπει να δηλωθει ως μια εξοδος

//Το πιν ECHO του αισθητηρα πρεπει να δηλωθει ως ειοδος

const int car= 3;//δηλώνουμε τις σταθερες και τις μεταβλητες

const int city=5;//δηλώνουμε τις σταθερες και τις μεταβλητες

const int trigpin\_1= 4;//δηλώνουμε τις σταθερες και τις μεταβλητες

const int echopin\_1= 2;//δηλώνουμε τις σταθερες και τις μεταβλητες

long duration\_1;//δηλωνουμε τις κλασεις της καθε μεταβητης

int distance\_1;//δηλωνουμε τις κλασεις της καθε μεταβλητης

const int trigpin\_2= 7;//δηλώνουμε τις σταθερες και τις μεταβλητες

const int echopin\_2= 8;//δηλώνουμε τις σταθερες και τις μεταβλητες

long duration\_2;//δηλωνουμε τις κλασεις της καθε μεταβλητης

int distance\_2;//δηλωνουμε τις κλασεις της καθε μεταβλητης

void setup(){

pinMode (trigpin\_1,OUTPUT);//δηλωνουμε τις εισοδους και τις εξοδους

pinMode(echopin\_1,INPUT); //δηλωνουμε τις εισοδους και τις εξοδους

pinMode (trigpin\_2,OUTPUT);//δηλωνουμε τις εισοδους και τις εξοδους

pinMode(echopin\_2,INPUT);//δηλωνουμε τις εισοδους και τις εξοδους

pinMode(car,OUTPUT);//δηλωνουμε τις εισοδους και τις εξοδους

pinMode(city,OUTPUT);//δηλωνουμε τις εισοδους και τις εξοδους

Serial.begin(9600);//ανοιγουμε την σειριακη θηρα στους 9600 παλμους

}

void loop(){

digitalWrite(trigpin\_1, LOW);//δηλωνουμε την κατασταση της καθε μεταβλητης

delayMicroseconds(2);//βαζουμε την αναλογη καθυστερηση

digitalWrite(trigpin\_1, HIGH);//δηλωνουμε την κατασταση της καθε μεταβλητης

delayMicroseconds(10);//βαζουμε την αναλογη καθυστερηση

digitalWrite(trigpin\_1, LOW);//δηλωνουμε την κατασταση της καθε μεταβλητης

duration\_1=pulseIn(echopin\_1, HIGH);//δηλωνουμε την κατασταση της καθε μεταβλητης

distance\_1=duration\_1\*0.034/2;//βαζουμε τον τυπο ο οποιος μετατρεπει την διαρκεια επιστροφης του παλμου στην αναλογη αποσταση

digitalWrite(trigpin\_2, LOW);//δηλωνουμε την κατασταση της καθε μεταβλητης

delayMicroseconds(2);//βαζουμε την αναλογη καθυστερηση

digitalWrite(trigpin\_2, HIGH);//δηλωνουμε την κατασταση της καθε μεταβλητης

delayMicroseconds(10);//βαζουμε την αναλογη καθυστερηση

digitalWrite(trigpin\_2, LOW);//δηλωνουμε την κατασταση της καθε μεταβλητης

duration\_2=pulseIn(echopin\_2, HIGH);//δηλωνουμε την κατασταση της καθε μεταβλητης

distance\_2=duration\_2\*0.034/2;//βαζουμε τον τυπο ο οποιος μετατρεπει την διαρκεια επιστροφης του παλμου στην αναλογη αποσταση

Serial.print("First distance is");//τυπωνουμε στις σηριακες θηρες τις αξιες των αισθητηρων

Serial.print(distance\_1);//τυπωνουμε στις σηριακες θηρες τις αξιες των αισθητηρων

Serial.println();//τυπωνουμε στις σηριακες θηρες τις αξιες των αισθητηρων

Serial.print("Second distance is");//τυπωνουμε στις σηριακες θηρες τις αξιες των αισθητηρων

Serial.print(distance\_2);//τυπωνουμε στις σηριακες θηρες τις αξιες των αισθητηρων

Serial.println();//τυπωνουμε στις σηριακες θηρες τις αξιες των αισθητηρων

if (distance\_1<=200){//βαζουμε την δομη επιλογης ωστε να φωταγωγηθει η πολυ και να αρχισει να κινειται το αμαξι αν οι αξιες των αισθητηρων ειναι αναλογες με τις παραμετρους

analogWrite(car,255);

analogWrite(city,255);

}

else if(distance\_2<10){

analogWrite(car,255);

analogWrite(city,255);

}else{

analogWrite(car,0);

analogWrite(city,0);

}

}