

```

#include <SoftwareSerial.h>
#include <LightsLib.h>
#include <MotorsLib.h>
SoftwareSerial BT(7,6);
LightsLib lightsLib(4,5,3);
MotorsLib motorsLib(13, 8, 12, 11, 9, 10);
void setup() {
  BT.begin(9600);
  Serial.begin(9600);
  pinMode(3, OUTPUT);
  pinMode(4, OUTPUT);
  pinMode(5, OUTPUT);
  lightsLib.ApagarLuces();
  pinMode(8, OUTPUT);
  pinMode(9, OUTPUT);
  pinMode(10, OUTPUT);
  pinMode(11, OUTPUT);
  pinMode(12, OUTPUT);
  pinMode(13, OUTPUT);
  delay(100);
  motorsLib.PararMotores();
}
void loop() {
  if(BT.available())
  {
    switch (BT.read())
    {
      case 'w':
        motorsLib.IrAdelante();
        break;
      case 's':
        motorsLib.PararMotores();
        break;
      case 'x':
        motorsLib.IrAtras();
        break;
      case 'a':
        motorsLib.GirarDerecha();
        break;
      case 'd':
        motorsLib.GirarIzquierda();
        break;
      case 'p':
        lightsLib.ApagarLuces();
        break;
      case 'u':
        lightsLib.EncenderLuces();
        break;
      case 'i':
        lightsLib.LucesTraseras();
        break;
      case 'o':
        lightsLib.LucesActividad1();
        lightsLib.LucesActividad2();
    }
  }
}

```

```
        lightsLib.LucesActividad3();
        break;
    default:
        break;
    }
    delay(200);
}
}
```