

```

int a,b,c,d;
void setup()
{
    pinMode(2,INPUT);
    pinMode(3,INPUT);
    pinMode(13,OUTPUT) ;
    Serial.begin(115200);
    a = 2;
    b = 3;
}

int a,b,c,d;
void setup()
{
    pinMode(2,INPUT);
    pinMode(3,INPUT);
    pinMode(13,OUTPUT) ;
    Serial.begin(115200);
    a = 2;
    b = 3;
}

void loop()
{

    if(digitalRead(3)==0)
    {
        Serial.println("Motor STOP");
        digitalWrite(13,0);
    }
    else if (digitalRead(2)==0);
    {
        Serial.println("Motor START");
        digitalWrite(13,1);
    }

    delay(300);
}

void loop()
{

    if(digitalRead(3)==0)
    {

```

```
        Serial.println("Motor STOP");
        digitalWrite(13,0);
    }
    else if (digitalRead(2)==0);
    {
        Serial.println("Motor START");
        digitalWrite(13,1);
    }

    delay(300);
}
```