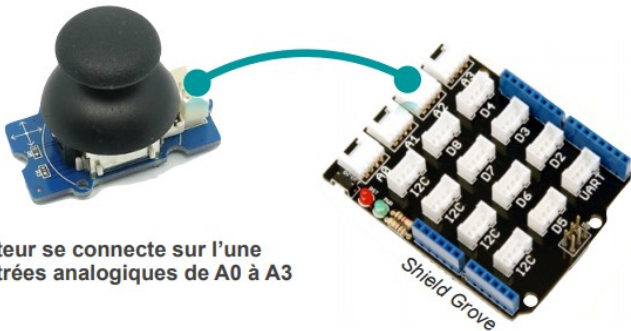


Le joystick

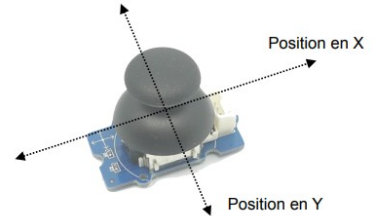
Introduction :



Le capteur se connecte sur l'une des entrées analogiques de A0 à A3



Les entrées analogiques convertissent en valeurs numériques sur 10 bits. Soit 1024 valeurs possibles de 0 à 1023

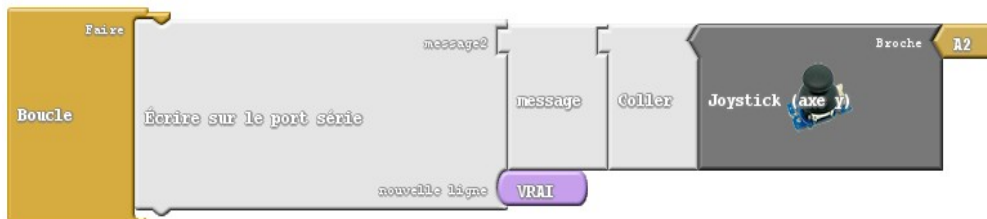


Le joystick est un capteur qui renvoie des informations analogiques. Il est constitué de deux potentiomètres qui détectent un mouvement en deux dimensions (l'axe X et l'axe Y).

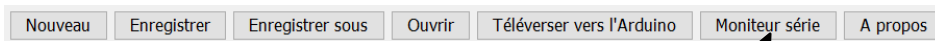
Branchement : Si vous le branchez en A2-A3, l'axe X se retrouve en A2 et le Y en A3.

Ardublock :

→ Lecture sur le port série des valeurs acquises par le capteur :

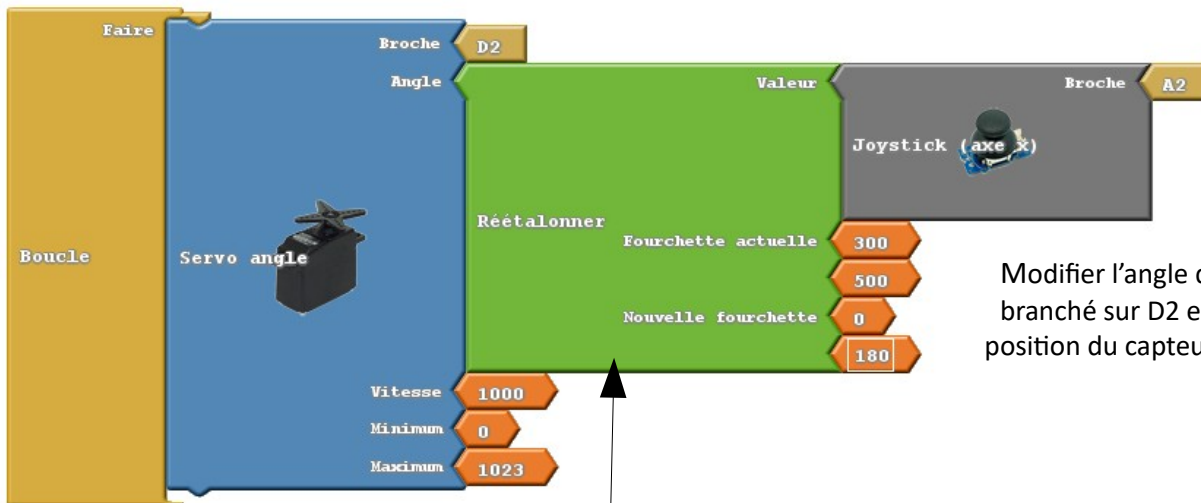


→ Le capteur, branché sur l'entrée analogique A2, envoie ses valeurs sur le port série de la carte programmable.



Ouvrir le moniteur série et noter les valeurs. Recommencer pour A3 (axe Y)

→ Conception du programme :



Modifier l'angle du servomoteur branché sur D2 en fonction de la position du capteur branché sur A0

La fonction « Réétalonner » permet de convertir des valeurs. Ici, les valeurs transmises par le capteur, de 500 à 700, sont transformées en valeurs comprises entre 0° à 180° pour commander le servomoteur.