

JOYSTICK

<p>Joystick</p> 	<p>Instructions / Fonctions utilisées</p> <ul style="list-style-type: none"> Base Broches Radio Logique CODO 	
--	--	--

Niv1 : afficher les angles de rotation sur l'axe X lorsque le bouton A est pressé et afficher les angles de rotation sur l'axe Y lorsque le bouton B est pressé

<p>Avec MakeCode : codo-JOYSTICK-EX1.hex</p> 	<p>Avec mu Python Editor : codo-JOYSTICK-EX1.py</p> <pre> 1 from microbit import * 2 3 while True: 4 if button_a.is_pressed(): 5 display.scroll(str(pin0.read_analog())) 6 elif button_b.is_pressed(): 7 display.scroll(str(pin1.read_analog())) </pre>
--	---

Niv2 : par radio faire avancer ou reculer le robot (carte 1) à l'aide du joystick (carte 2)

<p>Avec MakeCode : codo-JOYSTICK-EX2A.hex</p> 
<p>Avec MakeCode : codo-JOYSTICK-EX2B.hex</p> 

Niv3 : diriger le robot dans toutes les directions par radio avec le joystick connecté à la carte 2

Avec MakeCode : codo-JOYSTICK-EX3A.hex



```
au démarrage
  radio définir groupe 1

toujours
  si lire la broche analogique P0 > 700 alors
    envoyer le nombre 1 par radio
  sinon si lire la broche analogique P0 < 300 alors
    envoyer le nombre 2 par radio
  sinon si lire la broche analogique P1 < 300 alors
    envoyer le nombre 3 par radio
  sinon si lire la broche analogique P1 > 700 alors
    envoyer le nombre 4 par radio
  sinon
    envoyer le nombre 5 par radio
```

Avec MakeCode : codo-JOYSTICK-EX3B.hex



```
au démarrage
  radio définir groupe 1

quand une donnée est reçue par radio receivedNumber
  si receivedNumber = 1 alors
    déplacement avancer vitesse 15
  si receivedNumber = 2 alors
    déplacement reculer vitesse 15
  si receivedNumber = 3 alors
    déplacement tourner à droite vitesse 15
  si receivedNumber = 4 alors
    déplacement tourner à gauche vitesse 15
  sinon
    déplacement stop vitesse 0
```