

## Guide de mise en marche du module LK-Joystick (35424)

### Présentation :

Module joystick compatible Linker délivrant deux signaux analogiques en fonction de la position du joystick. Il est également possible de "cliquer" sur le joystick.

Il se raccorde sur une entrée analogique d'une carte à microcontrôleur avec un cordon non inclus via:

- le shield 35420 pour une carte Arduino ou compatible
- le shield 35421 pour une carte Raspberry B+, 2 et 3

Interface: compatible Linker

Alimentation: compatible 3,3 V et 5 V

Dimensions: 45 x 25 x 35 mm

### Exemple de code Arduino:

```
/*
Module joystick:
Lecture de la position du joystick et affichage du résultat sur le moniteur série.
*/
void setup() {
  Serial.begin(9600);
}

void loop() {
  int sensorValue = analogRead(A0);
  int sensorValue2 = analogRead(A1);
  Serial.print("Position du joystick, axe X et Y:");
  Serial.print(sensorValue, DEC);
  Serial.print(",");
  Serial.println(sensorValue2, DEC);
  Serial.println(" ");
  delay
}
```

## Exemple de code Raspberry:

```
import RPi.GPIO as GPIO
import spidev
from time import sleep

# Initialisation du joystick analogique broche 0 & 1
joyX = 0
joyY = 1

spi = spidev.SpiDev()
spi.open(0,0)
#GPIO.setwarnings(False)
#GPIO.setmode(GPIO.BCM)

def readadc(adcnun):
# SPI-Daten auslesen
    r = spi.xfer2([1,8+adcnun <<4,0])
    adcout = ((r[1] &3) <<8)+r[2]
    return adcout

while True:
    x = readadc(joyX)
    y = readadc(joyY)
    print("X: " + str(x) + " Y: " + str(y))
    if(x > 1000):
        print("Joystick gedrueckt")
    sleep(0.1)
```

# GO TRONIC

## ROBOTIQUE ET COMPOSANTS ÉLECTRONIQUES

Si vous rencontrez des problèmes, merci de nous contacter par courriel à :

[sav@gotronic.fr](mailto:sav@gotronic.fr)