

Guide de mise en marche du shield Joystick GT1124

Matériel nécessaire :

- 1 x carte compatible Uno®
- 1 x [cordon USB B](#)
- 1 x shield joystick [GT1124](#)



Présentation du module :

Shield Joystick composé de deux potentiomètres pour les axes X et Y, de deux boutons-poussoirs centraux et de 4 boutons-poussoirs de couleur. Les axes X et Y sont à raccorder sur deux entrées analogiques.

Caractéristiques :

Alimentation : +3,3 Vcc ou +5 Vcc (via la carte compatible Uno®, sélection par interrupteur)

1 joystick X et Y

1 inter central à "clic"

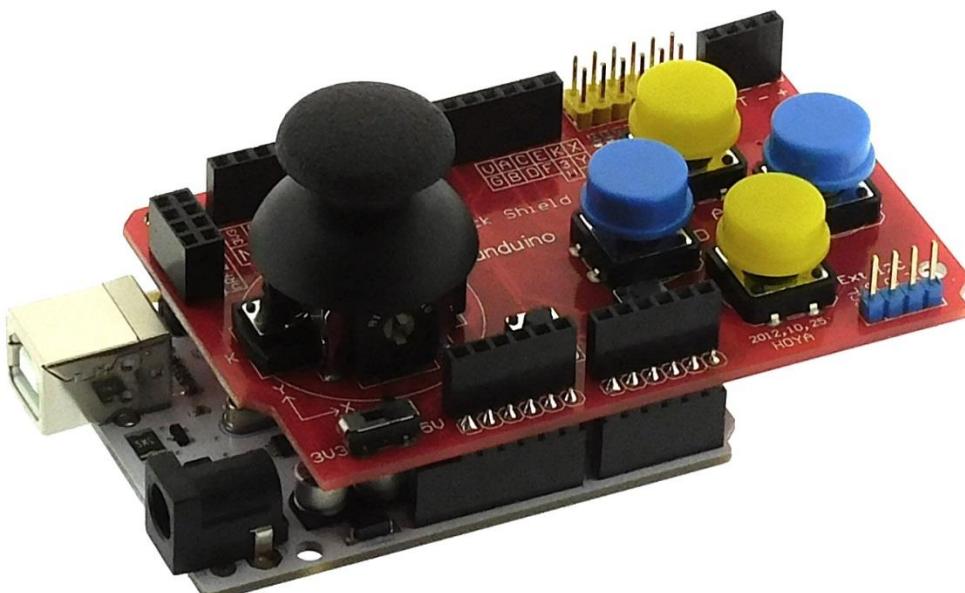
- 2 boutons-poussoirs centraux

- 4 boutons-poussoirs de couleur

Dimensions : 87 x 54 x 33 mm

Connexion du module :

Le shield s'enfiche simplement dans les connecteurs latéraux de la carte compatible Uno®.



Exemple de programme:

L'exemple de code suivant (à copier dans l'IDE Arduino®) permet d'afficher l'état des boutons et la position des axes dans le moniteur série (CTRL+MAJ+M).

```
int const boutonA=2, boutonB=3, boutonC=4, boutonD=5, boutonE=6, boutonF=7,  
boutonK=8; // Déclaration des boutons et des broches correspondantes  
  
void setup(void)  
  
{  
pinMode(boutonA, INPUT); // Déclare le bouton A comme entrée  
pinMode(boutonB, INPUT); // Déclare le bouton B comme entrée  
pinMode(boutonC, INPUT); // Déclare le bouton C comme entrée  
pinMode(boutonD, INPUT); // Déclare le bouton D comme entrée  
pinMode(boutonE, INPUT); // Déclare le bouton E comme entrée  
pinMode(boutonF, INPUT); // Déclare le bouton F comme entrée  
pinMode(boutonK, INPUT); // Déclare le bouton K comme entrée  
Serial.begin(9600); // Initialisation de la communication série  
  
}  
  
void loop(void)  
  
{  
// Lecture des axes  
Serial.print("Position axe X: ");  
Serial.println(analogRead(0)); // Lecture de la valeur analogique  
de l'axe X  
Serial.print("Position axe Y: ");  
Serial.println(analogRead(1)); // Lecture de la valeur analogique  
de l'axe Y  
  
// Lecture des boutons-poussoirs  
Serial.print("A: ");  
Serial.println(digitalRead(boutonA)); // Lecture de la valeur analogique  
du bouton A  
Serial.print("B: ");  
Serial.println(digitalRead(boutonB)); // Lecture de la valeur analogique  
du bouton B  
Serial.print("C: ");  
Serial.println(digitalRead(boutonC)); // Lecture de la valeur analogique  
du bouton C  
Serial.print("D: ");  
Serial.println(digitalRead(boutonD)); // Lecture de la valeur analogique  
du bouton D  
Serial.print("E: ");  
Serial.println(digitalRead(boutonE)); // Lecture de la valeur analogique  
du bouton E  
Serial.print("F: ");  
Serial.println(digitalRead(boutonF)); // Lecture de la valeur analogique  
du bouton F  
Serial.print("K: ");  
Serial.println(digitalRead(boutonK)); // Lecture de la valeur analogique  
du bouton K  
  
delay(1000); // Temporisation d'une seconde  
}
```

GO TRONIC

ROBOTIQUE ET COMPOSANTS ÉLECTRONIQUES

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

sav@gotronic.fr