



18.2 chizma. Djoystik platasini va Pan/TitleBracket ni Arduinoga ulanish sxemasi.

Ulanish tartibi:

1. 18.2 chizmadagi sxema bo'yicha Arduino platasiga djoystik ulanadi.
2. Arduino platasiga 18.1 listing sketchi yuklanadi.
3. Monitorida Arduino IDE ning ketma-ket portini ko'ramiz - X va Y o'qlar bo'yicha og'ish qiymatini va tugma holatini (Z o'q) chiqarish.

Djoystikni ishlatilishiga ancha tushunarli misol loyihalashtiramiz - ikkita servoyuritgichli Pan/Titl Bracket kronshteyn holatini boshqarish uchun, unga masalan kamerani joylashtirish mumkin va kamera holatini chapga/o'ngga hamda pastga/tepaga djoystik yordamida o'zgartirish mumkin. Bu amaliy ish uchun ulanish sxemasi 18.2 chizmada ko'rsatilgan.

X o'qi bo'yicha djoystikni harakatlantirib pastdagi servoyuritgichni (chapga/o'ngga) burilishi boshqariladi, djoystikni Y o'qi bo'yicha harakatlantirish orqali esa yuqoridagi servoyuritgichni (yuqoriga/pastga) burilishi boshqariladi. Har bir o'q bo'yicha (analog qiymatda 512) djoystikni o'rtadagi neytral holati servoyuritmaning burilish burchagi 90° mos keladi. 18.2 listingda sketch ko'rsatilgan.

18.2 listing

```

#include<Servo.h> // Servo kutubxonasining ulanishi
Servoservo1, servo2;
constintpinServo1=8; // 1 servoyuritmani ulash uchun pin
constintpinServo2=9; // 2 servoyuritmani ulash uchun pin

```