5-

//includes

#include <stdio.h>

#include "sapi.h"

//--DEFINES--

struct joystick {

int x, y;

};

//prototipo de funciones

struct joystick leerJoystick ();

int imprimirValores(struct joystick);

//---------MAIN--------------

int main ()

{

boardInit();

delay\_t tiempo;

delayConfig( &tiempo, 1000 );

while(TRUE) {

leerJoystick ();

if(delayRead(&tiempo)) {

imprimirValores(leerJoystick ());

}

}

return 0;

}

struct joystick leerJoystick ()

{

struct joystick valores;

valores.x = adcRead(CH1);

valores.y = adcRead(CH2);

return valores;

}

/\* ejercicio 6 \*/

int imprimirValores(struct joystick valores)

{

printf("[ %d,%d ]\r\n", valores.x, valores.y);

return 0;

}

En la siguiente pagina, está el resuelto del 5-6-7 juntos

//includes

#include <stdio.h>

#include "sapi.h"

//--DEFINES--

struct joystick {

int x, y;

};

//prototipo de funciones

struct joystick leerJoystick ();

int imprimirValores(struct joystick);

int mover\_servo (struct joystick valores);

//---------MAIN--------------

int main ()

{

boardInit();

delay\_t tiempo;

delayConfig( &tiempo, 1000 );

// Habilitar pwm de servos

servoConfig( 0, SERVO\_ENABLE );

// Habilitar salida SERVOn (n puede ser 0...8)

servoConfig( SERVO0, SERVO\_ENABLE\_OUTPUT );

while(TRUE) {

leerJoystick ();

if(delayRead(&tiempo)) {

imprimirValores(leerJoystick ());

mover\_servo (leerJoystick ());

}

}

return 0;

}

struct joystick leerJoystick ()

{

struct joystick valores;

valores.x = adcRead(CH1);

valores.y = adcRead(CH2);

return valores;

}

/\* ejercicio 6 \*/

int imprimirValores(struct joystick valores)

{

printf("[ %d,%d ]\r\n", valores.x, valores.y);

return 0;

}

/\* ejercicio 7 \*/

int mover\_servo (struct joystick valores)

{

int valor\_pote\_x=0;

int grados\_servo =0;

valor\_pote\_x=valores.x;

grados\_servo = ((valor\_pote\_x/1023.0) \*180);

// Escribir el servo con el angulo

servoWrite( SERVO0, grados\_servo );

}