گزارش کار استفاده از جوی استیک و بیزر در Arduino

اهداف يروژه

-خواندن ورودی آنالوگ از جوی استیک و تعیین موقعیت آن.

-تولید صدا با استفاده از بیزر در پاسخ به حرکت جوی استیک.

وسایل مورد نیاز

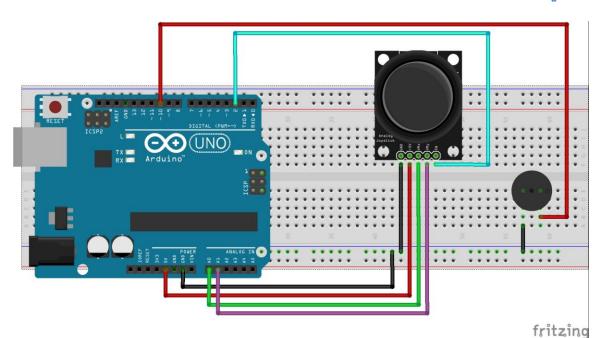
۱ برد اردینو

.2ماژول جوى استيك دو محوره (VRx, VRy)

(Buzzer)بازر.

.5سيمهاي اتصال

شماتیک



شرح برنامه

.1تعريف پينها:

- پین آنالوگ A0 به VRx و A1 به VRy متصل است.
 - سوئیچ جوی استیک به پین دیجیتال 2 متصل است.

```
- بازر به پین دیجیتال 10 متصل شده است.
```

.2تنظيمات اوليه:

- تنظیم مود پینها در تابع.setup
- فعالسازی ارتباط سریال برای مانیتورینگ مقادیر.

.3عملكر د حلقه اصلى:

- خواندن مقادير آنالوگ از VRy و VRy
- شناسایی جهت حرکت (بالا، پایین، چپ، راست)با مقایسه مقادیر.
 - تولید صدا توسط بازر به از ای حرکت چپ و راست.
 - نمایش اطلاعات در مانیتور سریال.

کد پروژه

```
const int sw = 2;
const int x = A0;
const int y =A1;
const int buzzer=10;
void setup() {
  pinMode(sw, INPUT_PULLUP);
  Serial.begin(9600);
 pinMode(x, INPUT);
 pinMode(y, INPUT);
 pinMode(buzzer,OUTPUT);
}
void loop() {
  // put your main code here, to run repeatedly:
  Serial.print("switch: ");
  Serial.print(digitalRead(sw));
  Serial.print("\t\t");
  Serial.print("VRx: ");
  if (analogRead(y)>1000) {
    Serial.print("right");
    tone(buzzer,1000);
    delay(1000);
    noTone(buzzer);
    delay(1000);
```

```
}
  else if (analogRead(y)<259&& 498<x<520) {</pre>
    Serial.print("left");
    tone(buzzer,7000);
    delay(1000);
    noTone(buzzer);
    delay(1000);
  }
 Serial.print("\t\t");
 Serial.print("VRy: ");
 if (analogRead(x)>800) {
    Serial.print("up");
  }
 else if (analogRead(x)<259) {</pre>
    Serial.print("down");
  }
 Serial.println("_____");
  delay(500);
}
```

نتايج اجراى برنامه

-حرکت جوی استیک:

- وقتی جوی استیک به راست حرکت میکند: بیزر با فرکانس 1000 هرتز صدا تولید میکند.
 - وقتى جوى استيك به چپ حركت مىكند بييزر با فركانس 7000 هرتز صدا توليد مىكند.
 - حرکت بالا و پایین تنها در مانیتور سریال نمایش داده میشود.
 - -سوئيچ جوىاستيك:
 - مقدار وضعیت سوئیچ در مانیتور سریال نمایش داده میشود.