

아두이노 조이스틱으로 드론 조종하기

- 조이스틱 센서를 다음과 같이 아두이노에 연결한다. 조이스틱 센서 중에서 가장 오른쪽에 있는 세 번째 핀은 디지털 버튼 센서이다.





아날로그 0번에 연결 X축 조이스틱

아날로그 1번에 연결
Y축 조이스틱

- 아래의 예는 조이스틱 센서 값을 시리얼 통신으로 전송하는 예제이다.

```
void setup()
{
}

void loop()
{
    d2 = DigitalRead(2)
    a0 = analogRead(0)
    a1 = analogRead(1)

    a4 = analogRead(4)
    a5 = analogRead(5)

    if (a0 < 100)
        Print("-LX;")
    else if (a0 > 900)
        Print("LX;")
    else if (a1 < 100)
        Print("-LY;")
    else if (a1 > 900)
        Print("LY;")

    if (a4 < 100)
        Print("-RX;")
    else if (a4 > 900)
        Print("RX;")
    else if (a5 < 100)
        Print("-RY;")
    else if (a5 > 900)
        Print("RY;")

    delay(50)
}
```

시리얼 통신으로 드론 조종하기

드론A 추가하기 dr1



모터 파워 비율:50

바닥판 추가하기 pn1



a = SerialList ()



SerialOpen(a [0], 115200)



기다리기(200)



함수 loop() ×

s = SerialReadStringUntil(";") ×

if (s == "-LX") ×

dr1 드론 왼쪽 회전() ×

if (s == "LX") ×

dr1 드론 오른쪽 회전() ×

if (s == "-LY") ×

dr1 드론 파워 업() ×

if (s == "LY") ×

dr1 드론 파워 다운() ×

if (s == "-RX") ×

dr1 드론 왼쪽으로 이동() ×

if (s == "RX") ×

dr1 드론 오른쪽으로 이동() ×

if (s == "-RY") ×

dr1 드론 앞으로 이동() ×

if (s == "RY") ×

dr1 드론 뒤로 이동() ×

```
AddDroneA dr1
    /PowerScale:50
AddPlane pn1

a = SerialList()
SerialOpen(a[0], 115200)

delay(200)

void loop()
{
    s = SerialReadStringUntil(";")
    if (s == "-LX")
    {
        dr1.DroneTurnLeft()
    }

    if (s == "LX")
    {
        dr1.DroneTurnRight()
    }

    if (s == "-LY")
    {
        dr1.DronePowerUp()
    }

    if (s == "LY")
    {
        dr1.DronePowerDown()
    }

    if (s == "-RX")
    {
        dr1.DroneMoveLeft()
    }

    if (s == "RX")
    {
        dr1.DroneMoveRight()
    }

    if (s == "-RY")
    {
        dr1.DroneMoveFront()
    }

    if (s == "RY")
    {
        dr1.DroneMoveBack()
    }
}
```

