



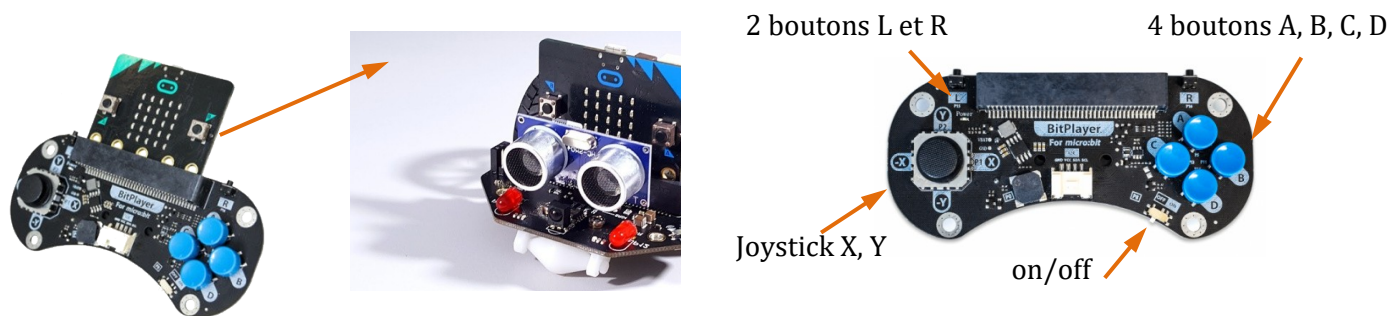
8-Micro bit utiliser le joystick

Matériel à disposition : deux cartes micro:bit, câble USB, robot Maqueen 2.0, et une télécommande BitPlayer.

Durée : 1h00

EXERCICES : DEPLACER LE ROBOT MAQUEEN AVEC LE JOYSTICK

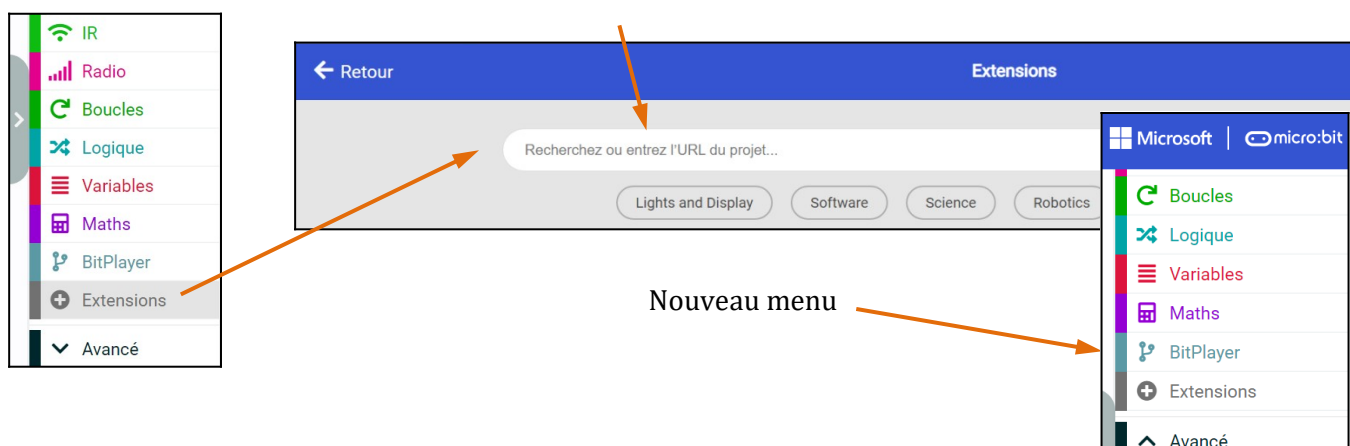
Le robot **Maqueen** peut être piloté à l'aide d'un **joystick radio** connecté à une seconde carte micro-bit :



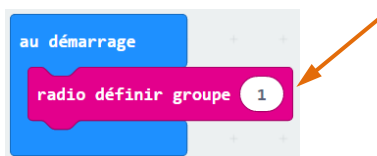
✓ Ajoutez l'extension **Bit Player** pour Makecode afin de programmer le joystick :

Copier-coller cette adresse dans la barre de recherche :

<https://github.com/TinkerGen/pxt-BitPlayer>



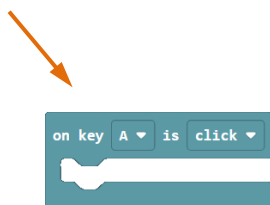
✓ Choisir un **n° de groupe radio** ; pour ne pas interférer avec leurs robots **n° différent des autres groupes** :



Exercice 17 : marche-arrêt du robot à distance

- impulsion sur **A** fait avancer le robot tout droit,
- une impulsion sur **B** le stoppe

Bloc à utiliser : OnKey (dans la bibliothèque BitPlayer) :

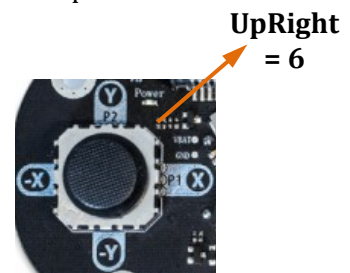


Exercice 18 : Piloter le robot au joystick

Associer à chaque position du joystick un **nombre** envoyé par radio ;

Exemple :

UpLeft = 5	Up = 1	UpRight = 6
Left = 3	Middle = 0	Right = 4
LowerLeft = 7	Down = 2	LowerRight = 8



Notes :