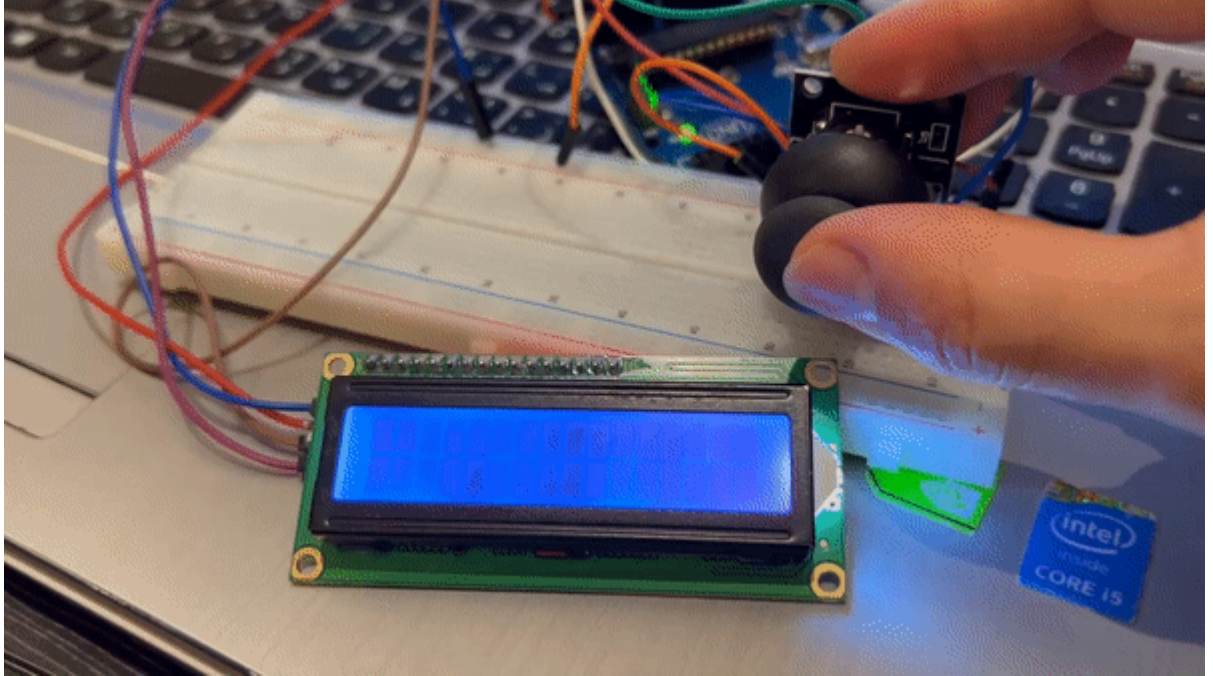


## تحديد الاتجاهات باستخدام لوحة الاردوينو وعصا التحكم

### مقدمة

في هذا الدرس سنستخدم لوحة الاردوينو وعصا التحكم والشاشة الكرسالية؛ لتتعرف على برمجة عصا التحكم وطباعة الاتجاهات على المحور. (x,y) على الشاشة الكرسالية



### المواد والأدوات



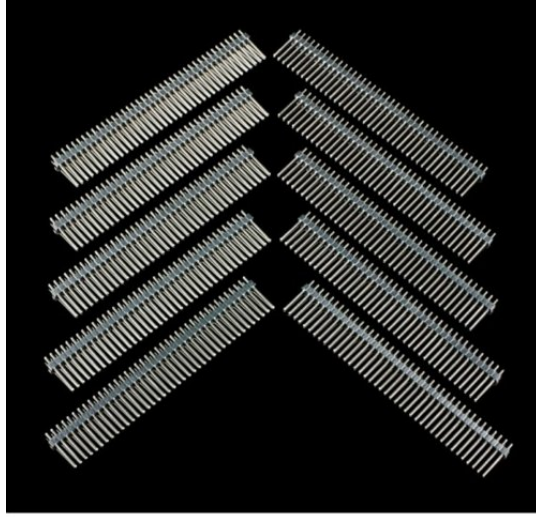
1 × اردوينو اونو



1 × سلك الاردوينو



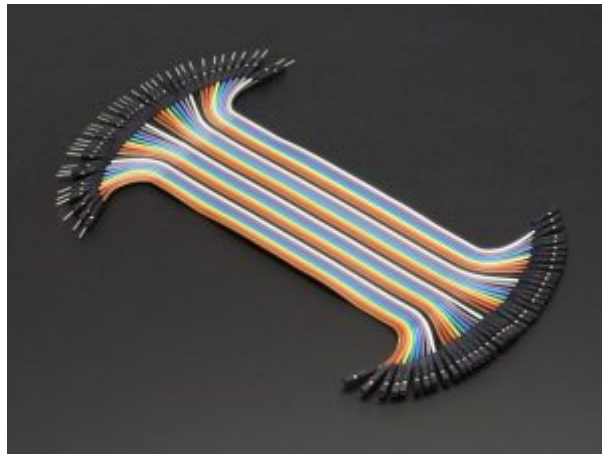
1× شاشة كرسطالية



1×40 رأس دبوس



حزمة أسلاك توصيل (ذكر - ذكر)



حزمة أسلاك توصيل (ذكر - أنثى)



2C / IIC Serial Interface Module x1



×1 عصا التحكم

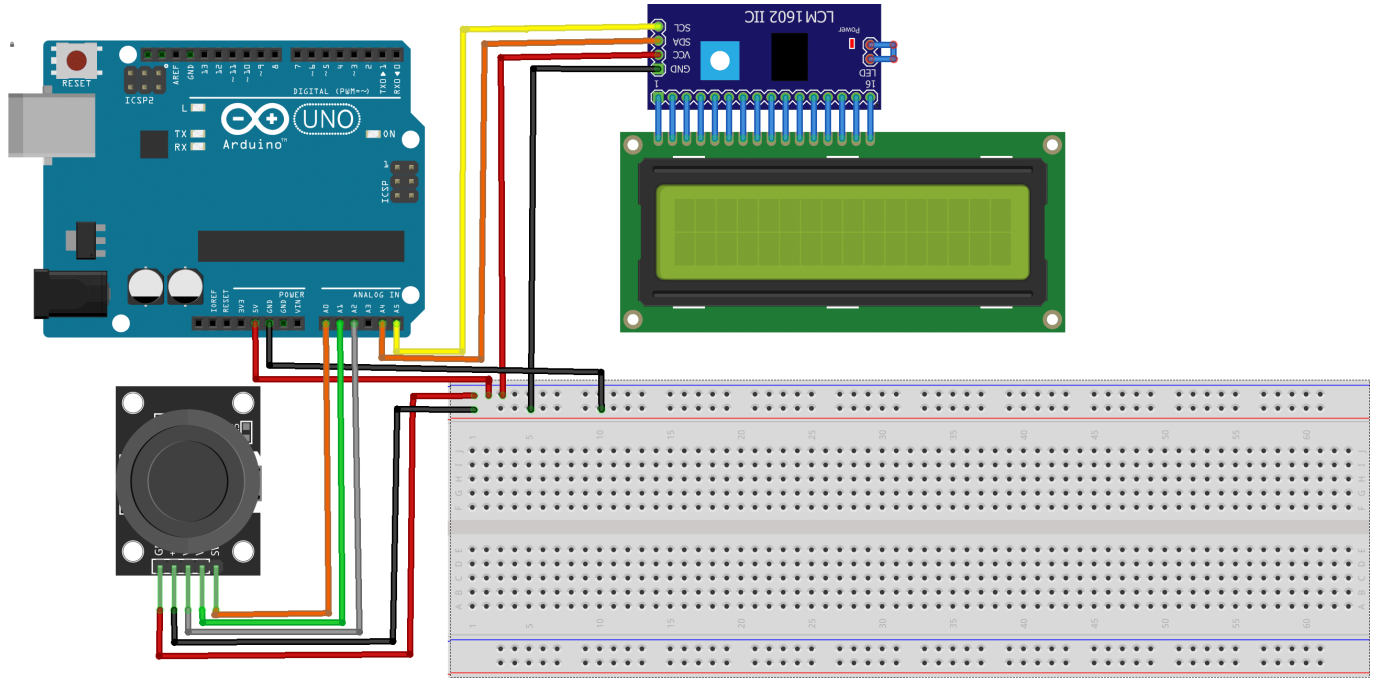


×1 لوحة تجارب - حجم كبير

## توصيل الدائرة

لمعرفة المزيد حول الشاشة الكرسطالية يمكنك الرجوع للدرس التحكم بالشاشة الكرسطالية LCD.

لابد من تلحيم المنافذ مع الشاشة الكرسطالية، للمزيد حول اللحام يمكنك الرجوع للدرس تعلم كيفية التلحيم – تلحيم القطع باللوحة الإلكترونية



## البرمجة

ارفع الكود البرمجي الخاص بمشروع تحديد الاتجاهات على لوحة الاردوينو باستخدام بيئة تطوير الاردوينو IDE.

```
#include <LiquidCrystal_I2C.h>
LiquidCrystal_I2C lcd(0x27, 16, 2);

void setup()
{
  analogReference(DEFAULT);
  pinMode(A0, INPUT_PULLUP);
  pinMode(A1, INPUT);
  pinMode(A2, INPUT);
  lcd.begin();
}

void loop() {
  int X, Y, P ;
  Y = analogRead(A1);
  X = analogRead(A2);
  P = digitalRead(A0);
  lcd.setCursor(0, 0);
  if ((480 <= X) & (530 >= X) & (480 <= Y) & (530 >= Y)) {
  }
```

```

if ((531 <= X) & (480 <= Y) & (530 >= Y)) {
  lcd.print("UP");
}

if ((X <= 479) & (480 <= Y) & (530 >= Y)) {
  lcd.print("Down");
}

if ((480 <= X) & (530 >= X) & (531 <= Y)) {
  lcd.print("Right");
}

if ((480 <= X) & (530 >= X) & (Y <= 479)) {
  lcd.print("Left");
}

if ((531 <= X) & (531 <= Y)) {
  lcd.print("UP and Right");
}

if ((531 <= X) & (Y <= 479)) {
  lcd.print("UP and Left");
}

if ((X <= 479) & (531 <= Y)) {
  lcd.print("Down and Right");
}

if ((X <= 479) & (Y <= 479)) {
  lcd.print("Down and Left");
}

if (P == 0) {
  lcd.setCursor(0, 1);
  lcd.print("PUSH");
}

delay(300);
lcd.clear();
}

```

## شرح الكود البرمجي

سنقوم في البداية باستدعاء مكتبة (LiquidCrystal\_I2C.h) الخاصة بوحدة i2c والتي تحتوي على مجموعة أوامر برمجية نحتاجها في مشروع تحديد الاتجاهات.

ثم نضيفها للاردينو IDE.

بتتبع المسار التالي:

. Sketch > Include libraries > Add ZIP library

```
#include <LiquidCrystal_I2C.h>
```

نعرف عنوان وحدة i2c.

```
LiquidCrystal_I2C lcd(0x27, 16, 2);
```

في الدالة setup() سنعرف متغيرات عصا التحكم والتي ستكون كمدخلات.

وسنقوم بتهيئة الشاشة الكرسالية استعداداً لطباعة المخرجات.

```
void setup()
{
  analogReference(DEFAULT);
  pinMode(A0, INPUT_PULLUP);
  pinMode(A1, INPUT);
  pinMode(A2, INPUT);
  lcd.begin();
}
```

في الدالة loop() سنقوم بقراءة البيانات من عصا التحكم وعلى أساس تلك المدخلات سيتم تحديد الجهة وطباعة الجهة على الشاشة الكرسالية.

الجهات التي سيتم قراءتها وطباعتها على الشاشة:

(الأعلى- الأسفل-يمين-يسار- أعلى اليسار-أعلى اليمين-أسفل اليسار-أسفل اليمين).

```
void loop() {
  int X, Y, P ;
  Y = analogRead(A1);
  X = analogRead(A2);
  P = digitalRead(A0);
  lcd.setCursor(0, 0);
  if ((480 <= X) & (530 >= X) & (480 <= Y) & (530 >= Y)) {
  }

  if ((531 <= X) & (480 <= Y) & (530 >= Y)) {
  lcd.print("UP");
  }

  if ((X <= 479) & (480 <= Y) & (530 >= Y)) {
  lcd.print("Down");
  }

  if ((480 <= X) & (530 >= X) & (531 <= Y)) {
  lcd.print("Right");
  }

  if ((480 <= X) & (530 >= X) & (Y <= 479)) {
  lcd.print("Left");
  }
}
```

```
}  
  
if ((531 <= X) & (531 <= Y)) {  
  lcd.print("UP and Right");  
}  
  
if ((531 <= X) & (Y <= 479)) {  
  lcd.print("UP and Left");  
}  
  
if ((X <= 479) & (531 <= Y)) {  
  lcd.print("Down and Right");  
}  
  
if ((X <= 479) & (Y <= 479)) {  
  lcd.print("Down and Left");  
}  
  
if (P == 0) {  
  lcd.setCursor(0, 1);  
  lcd.print("PUSH");  
}  
  
delay(300);  
lcd.clear();  
}
```

بعد اكتمال عملية الرفع يمكنك اختبار نظام تحديد الاتجاهات.

لا تنسَ فصل مصدر الطاقة بعد الانتهاء من استخدام النظام.