

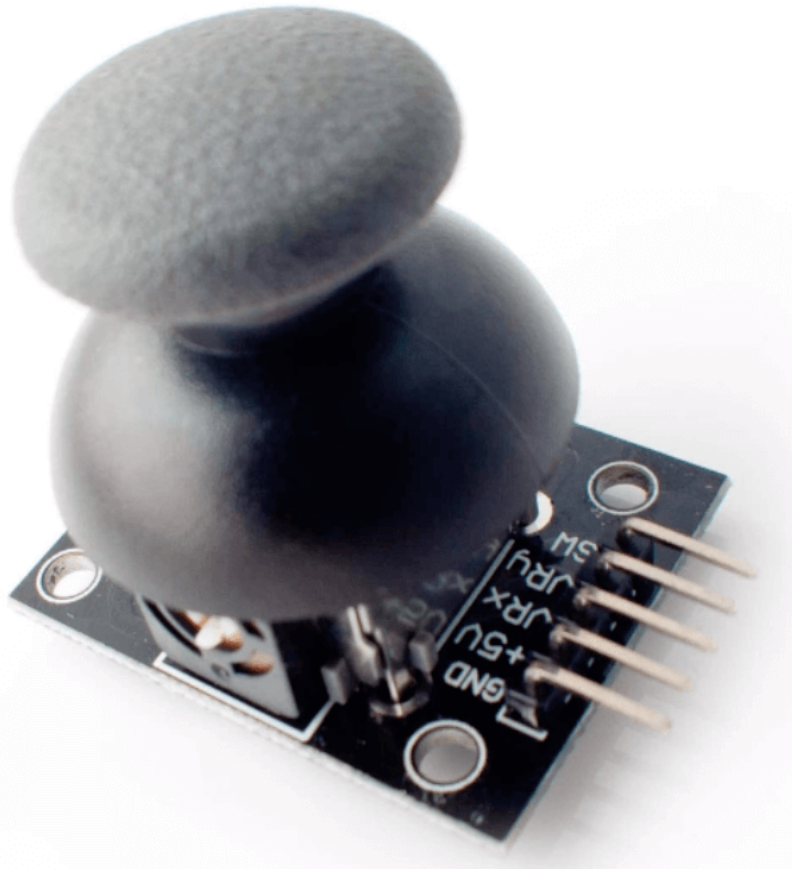
## Ligando o joystick ao Arduino

### Transcrição

Agora que já conhecemos melhor o PWM e as entradas analógicas, vamos reunir esse conhecimento para colocar em prática a montagem e a programação do braço-robô.

### Conhecendo o Módulo Joystick Arduino 3 Eixos

Começaremos pelo módulo do joystick:



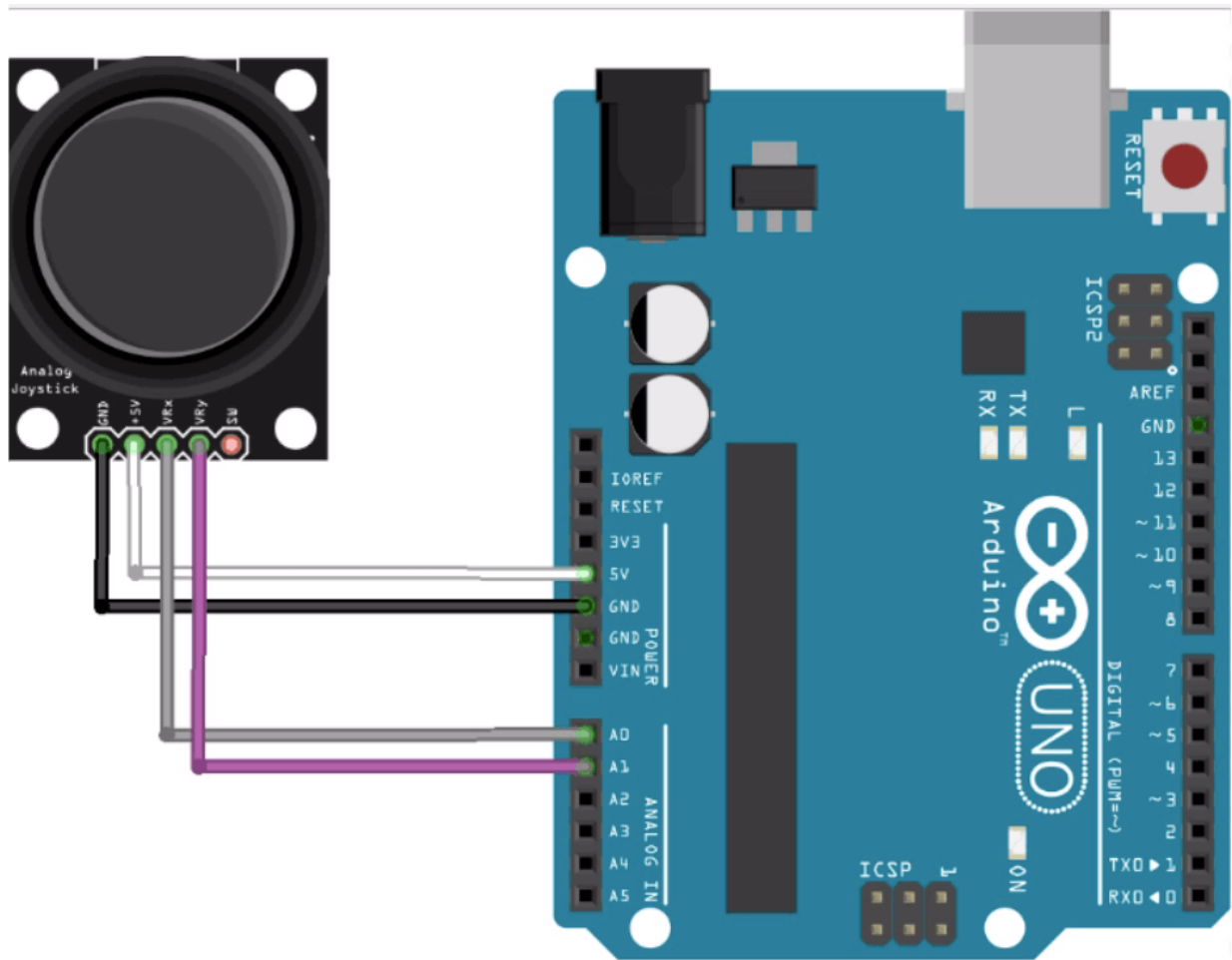
A sua pinagem consiste em:

- **GND:** Terra
- **+5V:** 5 volts, alimentação
- **VRx:** Eixo X do joystick
- **VRy:** Eixo Y do joystick
- **SW:** *Switch*, quando o botão é pressionado

No nosso projeto, não vamos utilizar o pino **SW**, mas é mais uma possibilidade que o módulo nos dá.

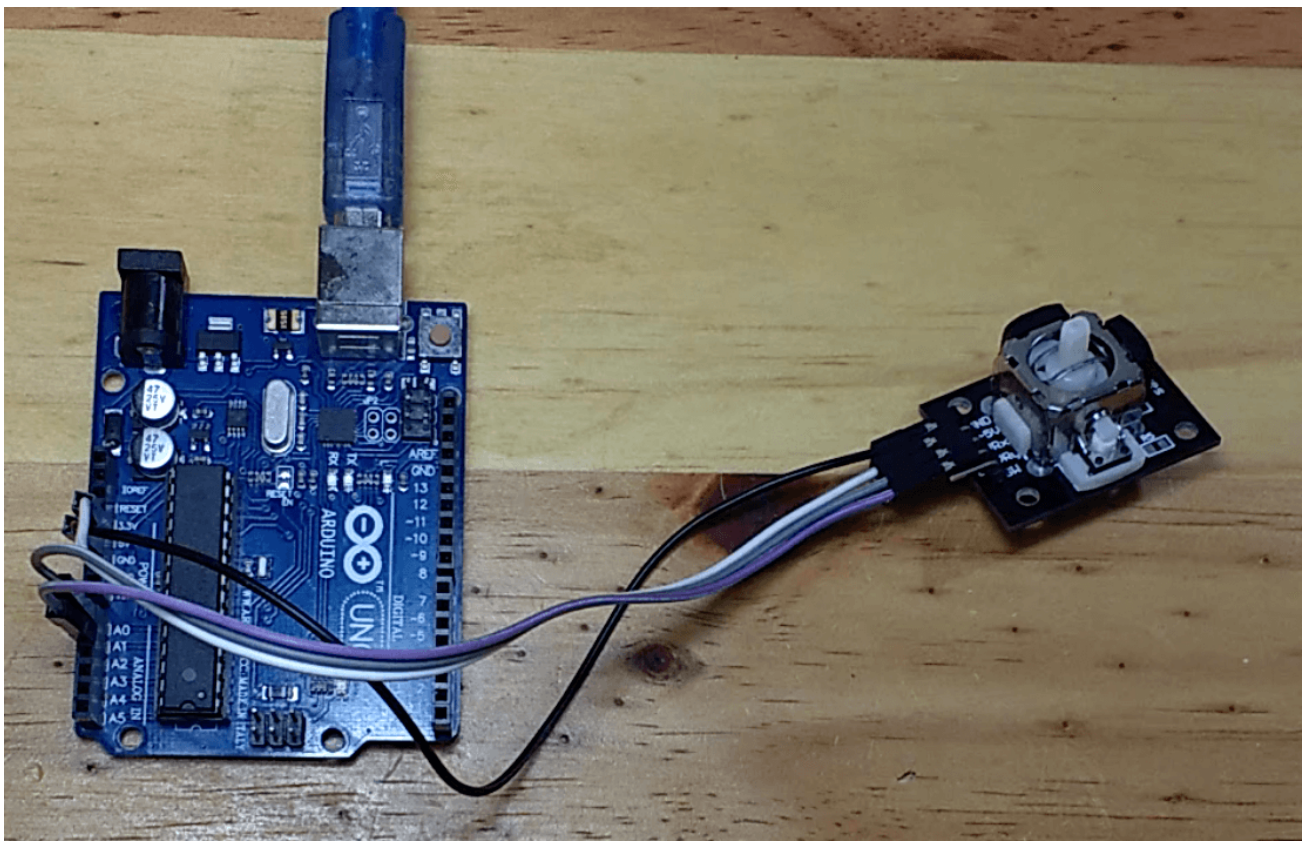
### Desenhando e conectando o joystick ao Arduino

Para melhorar a visualização, podemos desenhar o projeto no Fritzing:



Assim conseguimos esquematizar e documentar melhor o projeto. Para testar o joystick, vamos ligá-lo diretamente ao Arduino.

Então, baseado no desenho, podemos conectar o módulo do joystick ao Arduino:



Ao conectar e ligar tudo, vamos programar e testar o joystick no próximo vídeo.