

Embedded PsJoyCon Parallel mode IO Example

```
unsigned char big_motor;    //듀얼쇼크2의 큰 모터의 진동 값
unsigned char small_motor;  //듀얼쇼크2의 작은 모터의 진동 값

unsigned char DS2_data[17]; //듀얼쇼크2의 데이터가 저장될 메모리

//임베디드 PsJoyCon 핀 정의
#define SEL      P3_2
#define CLK      P3_3
#define RDY      P3_4

//듀얼쇼크2 데이터 순서
#define DS2_LX0
#define DS2_LY1
#define DS2_RX    2
#define DS2_RY    3

#define DS2_X    4
#define DS2_S    5
#define DS2_T    6
#define DS2_O    7

#define DS2_L    8
#define DS2_R    9
#define DS2_U   10
#define DS2_D   11

#define DS2_L1  12
#define DS2_L2  13
#define DS2_R1   14
#define DS2_R2   15

#define DS2_StR3L3Sel16

void PollDS2()
{
    unsigned char i;

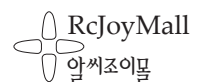
    P1 = small_motor;    //듀얼쇼크2 작은모터 진동
    SEL = 0;             //Embedded PsJoyCon module 선택
    while(RDY){RDY = 1;} //RDY low 대기

    P1 = 0xFF; DS2_data[0] = P1; //Data[0]읽기
    P1 = big_motor;         //듀얼쇼크2 큰 모터 진동
    CLK = 0;               //CLK low
    while(!RDY){RDY = 1;CLK = 0;} //RDY high 대기

    for(i=1 ; i<17 ; i+=2)
    {
        P1 = 0xFF; DS2_data[i] = P1; //Data[i]읽기
        CLK = 1;                   //CLK high
        while(RDY){RDY = 1;CLK = 1;} //RDY low 대기

        P1 = 0xFF; DS2_data[i+1] = P1; //Data[i+1]읽기
        CLK = 0;                   //CLK low
        while(!RDY){RDY = 1;CLK = 0;} //RDY high 대기
    }

    CLK = 1;
    SEL = 1; //Embedded PsJoyCon module 선택해제
}
```



RcJoyCon.co.kr

Embed DualShock2 in your Application