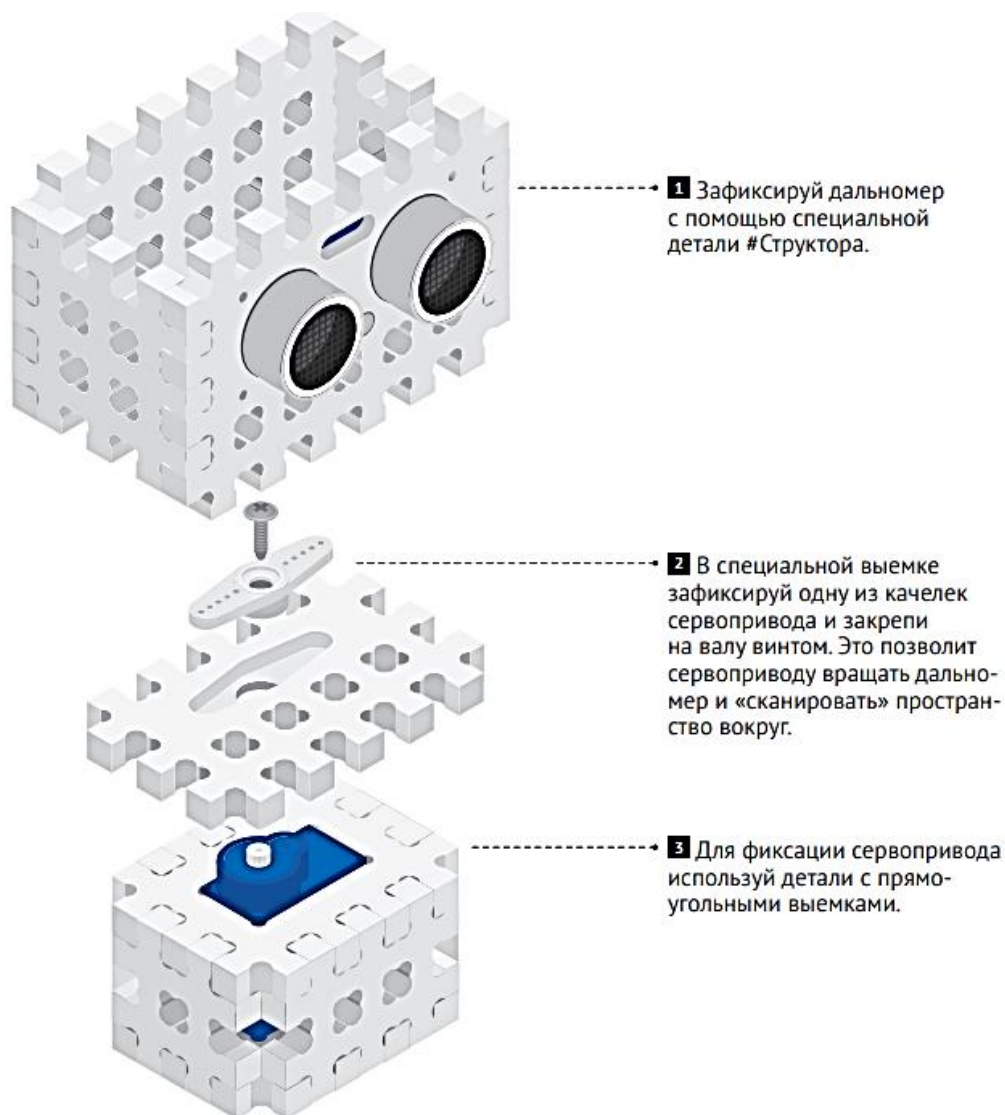


Чтобы мониторить пространство вокруг, нашему марсоходу необходим радар. Попробуем собрать такой радар с помощью набора для робототехники Йодо и, входящего в его состав ультразвукового дальномера.

С помощью круговой диаграммы в приложении Serial Projector, мы сможем понаблюдать за работой нашего радара.

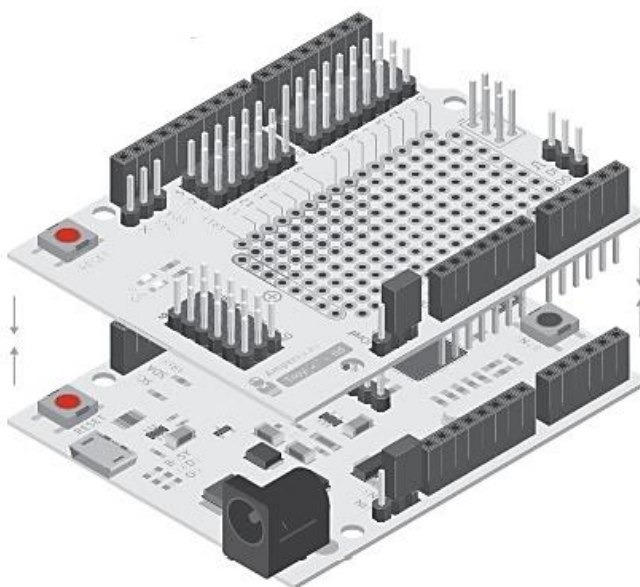
Сначала соберем корпус нашего будущего радара и вставим в него необходимые детали: сервопривод, чтобы радар вращался, и сам ультразвуковой радар.



КАК ПОДКЛЮЧАТЬ


Вставь Troyka Shield в пины Iskra JS сверху. Ты получишь единое устройство.

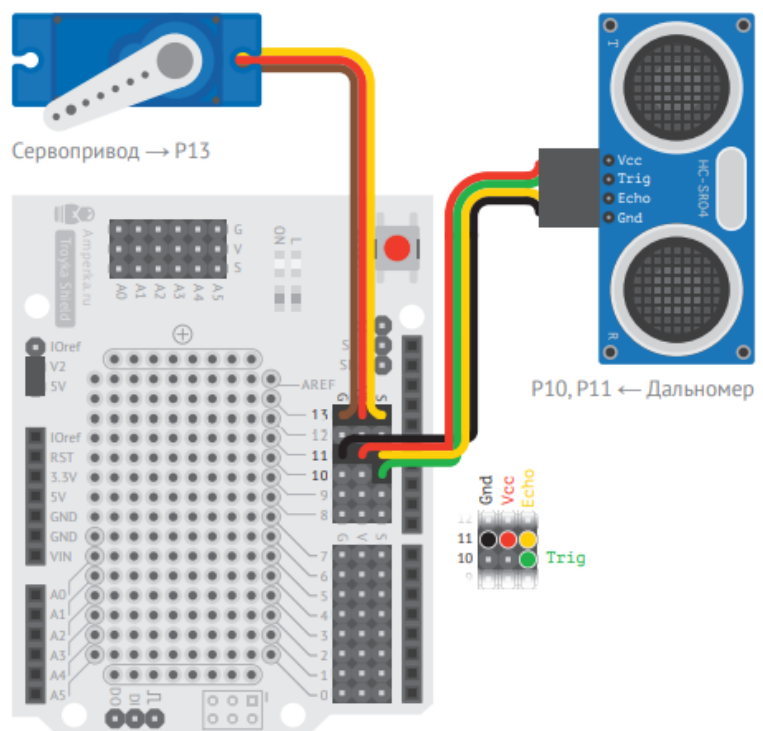
Для соединения с компьютером, как и раньше, используй USB-порт на Iskra JS. А для подключения модулей используй разъёмы на Troyka Shield.



Теперь подключим модули радара (дальномер и сервомотор) к контроллеру:

Подключаем нашу плату к компьютеру через кабель micro-USB и запускаем программу ESPRUIO WEB IDE.

Нажимаем на значок  и открываем файл TableRadar.js в папке Радар на Рабочем столе. Наша программа, написанная на языке программирования JavaScript готова к загрузке в контроллер.



Подключи Iskra JS через кабель micro-USB к своему компьютеру, нажми на кнопку соединения и выбери порт. — COMx на Windows; Всё, мы готовы к работе.



Нажимаем  для загрузки кода.

Запускаем приложение Serial Projector (приложение Chrome).

Одновременно контроллер Iskra JS может общаться только с одной программой.

Сначала отсоединяем плату от среды программирования  и потом

подключаемся к Serial Projector



Ставим на пути какие-либо препятствия и наблюдаем, как меняется диаграмма.