

## 1/2

- построчный вывод параметров движения (углы ориентации, ускорения, дирекционный угол, высота) с частотой 10Гц; Опционально: отрисовка параметров движения объекта.
3. Программа-2 должна обеспечивать взаимодействие RPi с дальномером по I2C и выполняет следующие функции:
- запись и чтение значений из модуля дальномера и вычисление расстояния от поверхности;
  - отправка значения расстояния с временной меткой системы по именованным каналам.
4. Программа-3 должна обеспечивать взаимодействие с навигационным модулем по I2C, а также выполняет следующие функции:
- настройка и инициализация навигационного модуля по I2C;
  - чтение и запись данных с I2C для получения навигационных параметров: углы ориентации (тангаж, рыскание, крен), ускорения по осям хуz, показания магнетометра;
  - передача навигационных параметров в программу -2 по именованному каналу.
  - обмен сообщениями со стандартным потоком ввода/вывода, в том числе прием команд от пользователя (см. общие требования к работе ВС);
5. Встраиваемая система должна обеспечивать выдачу сообщений с навигационными параметрами встраиваемой системы в следующем формате:
- «Время \_\_\_\_\_ («hh:mm:ss»);
  - «Углы ориентации: \_\_\_\_\_(град/град/град);
  - «Высота: \_\_\_\_\_ (м);
  - «Направление движения: \_\_\_\_\_ (град);

#### **Порядок выполнения и сдачи [курсового проекта](#):**

1. [Этап проекта №1](#)
2. [Этап проекта №2](#)
3. [Этап проекта №3](#)
4. [Этап проекта №4](#)
5. [Этап проекта №5](#)
6. [Этап проекта №6](#)
7. [Этап проекта №7](#)
8. [Этап проекта №8](#)