

Cylon.js 初入：使用 **Cylon.js** 控制 **Leap Motion**

Phodal Huang

October 24, 2017

目录

步骤 1: 搭建 3

步骤 2: 对 Leap Motion 编程 4

步骤 3: 连接 Leap Motion 4

 OS X 4

 Ubuntu 4

 连接到其它机器 5

玩点什么: <https://www.wandianshenme.com>

原文链接: <https://www.wandianshenme.com/play/leap-motion-cylon-build-iot-project>

Leap Motion 是一种用户界面设备, 用于跟踪用户的手动运动, 并将其转换为可以控制机器人、物理计算硬件的事件。

Cylon.js 是一个用于机器人、物理计算和物联网的 **JavaScript** 框架。它使得对机器人和设备下指令, 变得非常容易。

本文, 我们将介绍如何结合 **Leap Motion** 和 **Cylon.js**, 以便于使用 **JavaScript** 来对识别物理世界。

步骤 1: 搭建

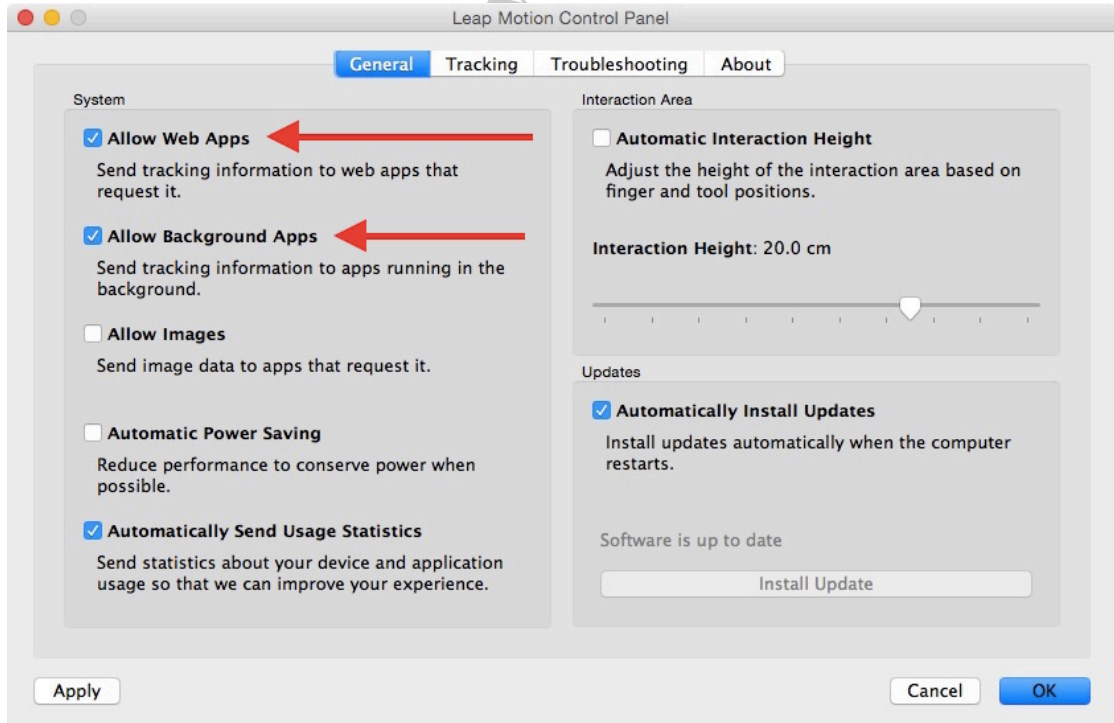
开始之前, 你需要先拥有一个 **Leap Motion**。

接着, 你需要从 **Leap Motion** 的网站上, 下载 **Leap Motion driver/SDK**, 并安装它。

在安装完 **Leap Motion** 后, 我们需要安装 **Cylon.js** 及其 **Leap Motion** 插件:

```
1 npm install cylon cylon-leapmotion
```

然后在 **Leap Motion** 的内容设置中, 确保“**Allow Web Apps**”和“**Allow Background Apps**”都被选中, 如下图所示:



步骤 2: 对 **Leap Motion** 编程

以下是 **Cylon.js** 官网中的 **Leap Motion** 示例:

```
1 var Cylon = require('cylon');
2
3 Cylon.robot({
4   connections: {
5     leapmotion: { adaptor: 'leapmotion' }
6   },
7
8   devices: {
9     leapmotion: { driver: 'leapmotion' }
10  },
11
12  work: function(my) {
13    my.leapmotion.on('hand', function(payload) {
14      Logger.info(payload.toString());
15    });
16  }
17 }).start();
```

代码中, 先设置了 **connections** 及 **devices** 的类型, 然后在 **work** 对象中, 监听 **Leap Motion** 的手势事件。

步骤 3: 连接 **Leap Motion****OS X**

我们的驱动程序与 **Leap Motion 软件** 的香草 (vanilla) 安装一起开箱即用。

Ubuntu

Leap Motion 的 Linux 下驱动, 可以从 **Leap Motion Dev Center** 获取。

确保一切正常工作:

- 运行 **leapd** 守护程序, 以在端口 **6437** 中打开 **Websocket** 连接。
- 连接您的计算机和 **Leap Motion** 控制器

- 通过 `Cylon.js` 连接到设备

连接到其它机器

默认情况下, `cylon-leapmotion` 尝试连接到在 `localhost` 上运行的 `LeapMotion Websocket` 服务器。但是, 您可以在连接对象中提供另一个 `IP`, 并尝试连接到该连接对象:

```
1 connections: {  
2   leapmotion: { adaptor: 'leapmotion', host: '192.168.1.64' }  
3 }
```

原文链接: <https://www.wandianshenme.com/play/leap-motion-cylon-build-iot-project>