

MQTT-Pi-Project

Netzwerk zur Datenerhebung/-speicherung/-verwaltung

Beschreibung:

Fahrende Robocars sollen ihre aufgenommenen Bilder nicht lokal speichern, sondern über eine MQTT-Verbindung an den Broker schicken, welcher diese auf einem externen Speichermedium ablegt. Die gesammelten Daten sollen einer späteren KI zum "lernen" dienen (Objekterkennung/mechinal learning).

HowTo:

Festplatte:

- Festplatte einbinden: `sudo mount -t exfat -o utf8,uid=pi,pid=pi,noatime /dev/sda1 /media/extern`

botlib:

- ggf. botlib klonen: `git clone https://github.com/GretaThunbergUltras/botlib.git`
- Branch wechseln: `git checkout origin/witling-design`
- Branch aktualisieren: `git pull origin witling-desing`
- botlib installieren: `sudo ./install`

send and recive file:

- recive_file auf Broker starten: `sudo python3 recive_file.py`
- send_file auf Client (Gruppe11) starten: `sudo python3 send_file.py`

Links:

- [Funkkommunikation zwischen Raspberry Pi's mittels MQTT Broker/Client](#)

Ideen für die Zukunft:

- [Webinterface zu Statusabfrage](#)

Autoren:

- [Mercedes Dörr](#)
- [Kris Myslowski](#)

Großes Danke an:

- [Laurin Kirbach](#) für die Botlib und die Rettung vor der Depression.
- [Elias Hörner](#) für die Bereitschaft zum Testen und Fehlerbehebung.