

Jarvis de JB...



Mon jarvis est composé de:

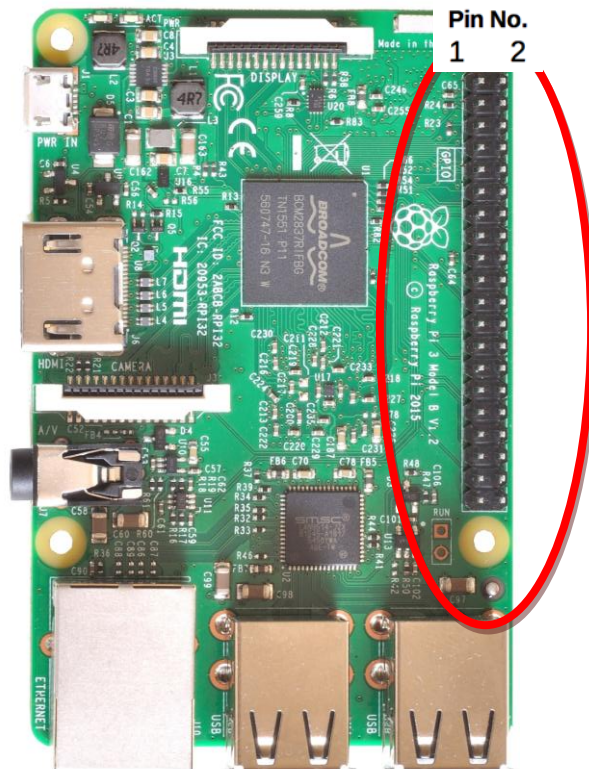
- 2 leds pour les yeux pour me dire qu'il attend un ordre suite au magic word et aussi pour me faire un clin d'oeil...
- 1 pour le nez, cette dernière doit rester allumée tant que jarvis est en fonctionnement.

Je suis équipé d'un Raspberry pi III mais tout cela fonctionne aussi sur le II.

Mon micro est incorporé dans les haut parleur c'est sa soucoupe volante lol, avec un Jabra410 voir ici pour l'acheter: <http://www.onedirect.fr/produits/gn-netcom-jabra/jabra-speak-410>. Il est super sensible même de loin et la qualité sonore est au top !

- Lorsque jarvis est lancé le nez est éclairé.
- Lorsque jarvis est arrêté le nez est éteint.
- Lorsqu'il a entendu le magic word ses yeux clignent.
- Lorsque le temps d'écoute est fini ses yeux s'éteignent.
- A la demande, il sait me faire le clown ou des clins d'œil.

Fonctionnement du gpio:

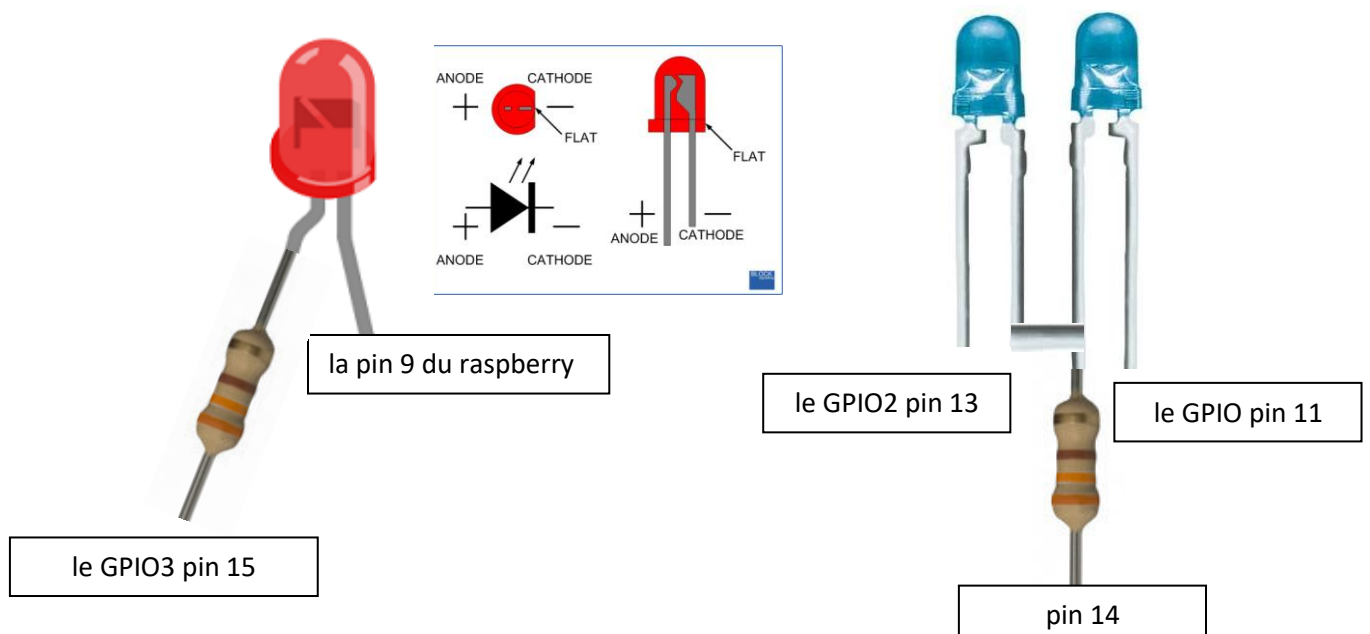


Raspberry Pi 3 Model B (J8 Header)					
GPIO#	NAME			NAME	GPIO#
	3.3 VDC Power	1		2	5.0 VDC Power
8	GPIO 8 SDA1 (I2C)	3		4	5.0 VDC Power
9	GPIO 9 SCL1 (I2C)	5		6	Ground
7	GPIO 7 GPCLK0	7		8	GPIO 15 TxD (UART)
	Ground	9		10	GPIO 16 RxD (UART)
0	GPIO 0	11		12	GPIO 1 PCM_CLK/PWM0
2	GPIO 2	13		14	Ground
3	GPIO 3	15		16	GPIO 4
	3.3 VDC Power	17		18	GPIO 5
12	GPIO 12 MOSI (SPI)	19		20	Ground
13	GPIO 13 MISO (SPI)	21		22	GPIO 6
14	GPIO 14 SCLK (SPI)	23		24	GPIO 10 CE0 (SPI)
	Ground	25		26	GPIO 11 CE1 (SPI)
30	SDA0 (I2C ID EEPROM)	27		28	SCL0 (I2C ID EEPROM)
21	GPIO 21 GPCLK1	29		30	Ground
22	GPIO 22 GPCLK2	31		32	GPIO 26 PWM0
23	GPIO 23 PWM1	33		34	Ground
24	GPIO 24 PCM_FS/PWM1	35		36	GPIO 27
25	GPIO 25	37		38	GPIO 28 PCM_DIN
	Ground	39		40	GPIO 29 PCM_DOUT

Pour avoir ce tableau
taper au clavier = gpio readall

A gauche le Raspberry, à droite la correspondances avec les Pin numéroté. En Vert ce sont les broches que l'on peut utiliser pour nos bidouilles.

Deux résistances de 330 ohms (orange, orange, marron)



```
*FER*ES*EUX*==say "Je vais m'endormir..."; gpio write 2 0; gpio write 0 0
```

Mes Hooks Jarvis:

entering_cmd

```
$verbose && jv_debug "DEBUG: entering_cmd hook"
```

```
gpio mode 2 out
```

```
gpio mode 0 out
```

```
gpio write 2 1
```

```
gpio write 0 1
```

```
sleep 0.2
```

```
gpio write 2 0
```

```
gpio write 0 0
```

```
sleep 0.2
```

```
gpio write 2 1
```

```
gpio write 0 1
```

```
sleep 0.2
```

```
gpio write 2 0
```

```
gpio write 0 0
```

```
sleep 0.2
```

```
gpio write 2 1
```

```
gpio write 0 1
```

exiting_cmd

```
$verbose && jv_debug "DEBUG: exiting_cmd hook"
```

```
gpio mode 2 out
```

```
gpio mode 0 out
```

```
gpio write 2 0
```

```
gpio write 0 0
```

program_exit

```
$verbose && jv_debug "DEBUG: program_exit hook"
```

```
(( $1 )) && say "J'ai rencontré une erreur, relancez-moi!"
```

```
gpio write 0 0
```

```
gpio write 2 0
```

```
gpio write 3 0
```

program_startup

```
$verbose && jv_debug "DEBUG: program_startup hook"
```

```
gpio mode 3 out
```

```
gpio write 3 1
```