

# 포팅 메뉴얼

말짜 @2023년 11월 15일♥ 분류 Skill

# Gitlab 소스 클론 이후 빌드 및 배포할 수 있도록 정리한 문서

#### 사용 툴 및 버전

- 웹서버
  - o nginX/1.18.0 (Ubuntu)
- 개발환경 IDE
  - Visual Studio Code 1.81.1
    - Django 4.2 (백엔드 서버)
  - o Android Studio 2022.3.1
  - Turtlebot
    - Ubuntu 16.04
  - o EC2
    - Ubuntu 20.04.6
  - Docker
    - Docker Desktop (로컬 개발시 사용)
    - EC2 내부 Docker 버전: 24.0.6
  - Jenkins

# 백엔드 설정파일

#### secrets.py

# secrets.py
DB\_NAME = 'S09P31A408'

```
DB_USERNAME = 'S09P31A408'

DB_PASSWORD = 'e82Vn5Ba4l'

DB_HOST = 'mongodb+srv://S09P31A408:e82Vn5Ba4l@ssafy.ngivl.mongodb.net/S09P31A408?authSource=admin'

DJANGO_KEY = 'django-insecure-xun0o37%0ghqua_2t6cd4sepgjnex#7v#_)zn27671gx9^*9ju'
```

파일을 Backend > Backend에 위치

#### 가상환경 설정

```
python -m venv venv

pip install -r requirements.txt

source venv/Scripts/activate

python manage.py runserver
```

#### requirements.txt

```
aniso8601==9.0.1
asgiref==3.7.2
attrs==23.1.0
autobahn==23.6.2
Automat==22.10.0
cffi==1.16.0
channels==4.0.0
colorama==0.4.6
constantly==15.1.0
cryptography==41.0.5
daphne==4.0.0
Django==4.1.12
django-cors-headers==4.3.0
dnspython==2.4.2
exceptiongroup==1.1.3
graphene==3.3
graphene-django==3.1.5
graphene-mongo==0.2.15
graphql-core==3.2.3
graphql-relay==3.2.0
hyperlink==21.0.0
idna==3.4
incremental==22.10.0
iniconfig==2.0.0
iso8601==2.1.0
mongoengine==0.27.0
packaging==23.2
pluggy==1.3.0
promise==2.3
pyasn1==0.5.0
pyasn1-modules==0.3.0
pycparser==2.21
```

```
pymongo==3.12.3
pyOpenSSL==23.2.0
pytz==2023.3.post1
service-identity==23.1.0
singledispatch==4.1.0
six==1.16.0
sqlparse==0.2.4
text-unidecode==1.3
tomli==2.0.1
Twisted==23.8.0
txaio==23.1.1
typing_extensions==4.8.0
tzdata==2023.3
zope.interface==6.1
```

# 애플리케이션 빌드

- 1. Android Studio > Build > Build Bundle / Apk > Build APK
- 2. Application > app > build > outputs > apk > debug 에서 app-debug.apk 파일을 휴대폰 내에 설치

# 사용 기술 스택

#### 백엔드

- Django 4.2
  - o Graphene-Django
  - channels

### 애플리케이션

- · Android SDK in Kotlin
  - o Apollo3

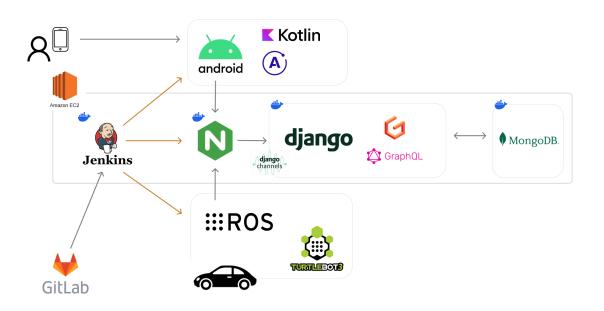
#### 데이터베이스

MongoDB

#### CI/CD

- EC2 (Ubuntu 20.04.6)
- Jenkins (Jenkins/Jenkins:Jdk17)
- nginx(1.18.0 Ubuntu)
- docker (24.0.5)
- Gitlab (ssafy gitlab)

### 인프라 아키텍처



#### 목적 : 빌드 & 배포 자동화

- Gitlab에서 push가 일어나면 Jenkins가 감지하여 빌드한다.
- Jenkins에서 빌드한 파일 배포 : nginX, (Docker)SpringBoot
- Django 서버는 mongoDB와 연동상태

# 터틀봇 빌드

- 터틀봇 환경설정
  - 1. PC setup

https://emanual.robotis.com/docs/en/platform/turtlebot3/quick-start/#pc-setup

2. SBC setup

https://emanual.robotis.com/docs/en/platform/turtlebot3/sbc\_setup/#sbc-setup

#### 3. OpenCR setup

https://emanual.robotis.com/docs/en/platform/turtlebot3/opencr\_setup/#opencr-setup

#### • 빌드 과정

- 1. roscore
- 2. ssh pi@{ip address}
  - (2-1) roslaunch turtlebot3\_bringup turtlebot3\_robot.launch
  - (2-2) roslaunch turtlebot3\_autorace\_camera turtlebot3\_autorace\_camera\_pi.launch
- export AUTO\_IN\_CALIB=action
   export GAZEBO\_MODE=false
   roslaunch turtlebot3\_autorace\_camera
   turtlebot3\_autorace\_intrinsic\_camera\_calibration.launch
- export AUTO\_EX\_CALIB=action
   export AUTO\_DT\_CALIB=action
   roslaunch turtlebot3\_autorace\_core turtlebot3\_autorace\_core.launch
- 5. rosrun get\_ws get\_ws.py
- 6. rosrun send data send data.py
- 7. 이후 어플을 통해 자동주차, 주차 완료 후 호출하기 버튼 클릭으로 동작 제어