# Documentation API communication Arduino – Serveur

Table des matières

[Documentation API communication Arduino – Serveur 1](#_Toc506387250)

[Base de données MongoDB 1](#_Toc506387251)

[Importer la base de données 1](#_Toc506387252)

[Utilisation de l’API 2](#_Toc506387253)

[Lancement 2](#_Toc506387254)

[Requêtes 2](#_Toc506387255)

[Obtenir toutes les voies : 2](#_Toc506387256)

[Obtenir une voie 2](#_Toc506387257)

[Changer les infos d’une prise 3](#_Toc506387258)

[Obtenir les infos d’une prise 3](#_Toc506387259)

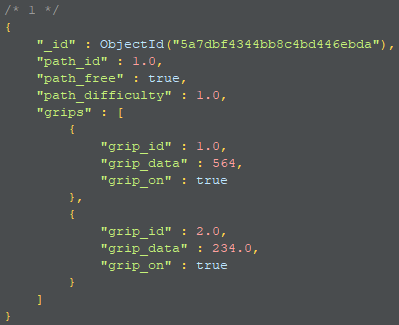
[Changer l’état « Libre » d’une voie 4](#_Toc506387260)

## Base de données MongoDB

Nom de la base : climbing\_room

Nom de la collection : climbing\_paths

Exemple de données :



### Importer la base de données

mongoimport --db climbing\_room --collection climbing\_paths --file ./db.json

## Utilisation de l’API

### Lancement

node server.js

#### Exemple :



### Requêtes

Exemples avec Postman

### Obtenir toutes les voies :

#### Requête :

GET : localhost :3000



#### Réponse :



Ou 204 si pas de résultat.

### Obtenir une voie

#### Requête :

GET : localhost:3000/path?id=nbdelavoie



#### Réponse :



Ou 204 si pas de résultat.

### Changer les infos d’une prise

#### Requête :

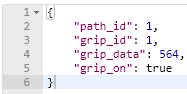
POST : localhost:3000/grip



Headers :

* Key : Content-Type
* Value : application/json

Body :



#### Réponse :

OK

### Obtenir les infos d’une prise

#### Requête :

GET : localhost:3000/grip?path\_id=nbdelavoie&grip\_id=nbdelaprise

#### 

#### Réponse :



Ou 204 si pas de résultat.

### Changer l’état « Libre » d’une voie

POST : localhost:3000/path/free



Headers :

* Key : Content-Type
* Value : application/json

Body :



Si path\_free = true alors les valeurs grip\_on des prises passeront à false et si path\_free = false les valeurs grip\_on des prises à true.

#### Réponse :

OK