Documentation GoRPIsoft

Le programme du RPI est séparé en 3 parties :

* GoRPISoft (actSoft) est le programme de communication avec l’actionneur dans /home/pi/go/src
* ActSoftFront / actSoftBack sont les deux parties de l’interface Web de configuration. (dans /home/pi)

GoRPISoft se compose de plusieurs fichiers :

* Main/communication.go : main, assure l’interface entre les différentes parties
* serialBT : communication Bluetooth avec l’actionneur
* analyser : analyse des données pour les rendre intelligibles
* influx : envoi des données au serveur influxdb

Le programme est lancé avec ‘sudo service actSoft start’ qui lancera le ‘go run main/communication.go’

ActFront & ActBack sont les services qui lancent les fichiers correspondants dans /home/pi

Installation :

Faire des copies complètes des cartes SD. Le RPI n°4 contient une base InfluxDB.

On se connecte à l’interface de configuration du réseau mesh via leur adresse IP et le port 8080. Le RPI n°1 est configuré en gateway pour le connecter à Internet. La documentation du programme utilisé est à github.com/urlgrey/hsmm-pi .

Pour changer l’adresse de la base de données on modifiera influx/influx.go, dans la fonction SendDB.

Se connecter aux RPI : Se connecter à AREDN avec une IP en 10.x.x.x comme 10.0.0.1, netmask 255.0.0.0, gateway 10.154.203.224.

N°1 : 10.154.203.224

N°2 : 10.56.25.133

N°3 : 10.104.154.234

N°4 : 10.198.24.108

Connection ssh : user pi, password bernardcontrols

Interface d’admin du réseau mesh : identifiants admin ; mdp bernardcontrols; port 8080

Interface d’admin de la connexion au servomoteur : port 3000 (si besoin admin/password)

Base de données sur le 4. Connexion à la base de données hardcodée pour l’instant

Problèmes :

* Attention aux nombres de requêtes par secondes sur les actionneurs en bluetooth pour ne pas les DDOS.
* Attention aux connexions bluetooth : les standards semblent changer selon les versions du soft sur le servomoteur.