# [BLE] Configuración

- Activación de Bluetooth
- Conexión de Bluetooth
  - Raspberry Server (Servidor de Tierra)
  - Rasberry Cliente (Barco)
- Comunicación de Bluetooth
  - Rasberry Servidor (Servidor de tierra)
  - Rasberry Cliente (Barco)

### Activación de Bluetooth

```
Sudo apt update
sudo apt install -y bluetooth bluez bluez-tools
sudo systemctl start bluetooth
sudo systemctl enable bluetooth
```

## Conexión de Bluetooth

Raspberry Server (Servidor de Tierra)

Primero, se mira cual es la Mac de la raspberry que aloja el servidor de tierra:

Se realizan los siguientes comandos para poner el dispositivos bluetooth visible:

```
Configuración bluetooth

bluetoothctl
    power on
    discoverable on
    pairable on
    agent on
    default-agent
```

• Muestra de confirmación de establecimiento de conexión con la raspberry del barco:

```
[CHG] Device E4:5F:01:E2:BB:FE Connected: yes
Request confirmation
[[agent] Confirm passkey 655825 (yes/no): yes
[CHG] Device E4:5F:01:E2:BB:FE Connected: no
[CHG] Device E4:5F:01:E2:BB:FE Connected: yes
Authorize service
[[agent] Authorize service 0000111f-0000-1000-8000-00805f9b34fb (yes/no): yes
Authorize service
```

Confirmación de conexión con la raspberry Pi del barco:

```
[pi@raspberrypi:~ $ hcitool con
```

Connections:

> ACL E4:5F:01:E2:BB:FE handle 12 state 1 lm CENTRAL AUTH ENCRYPT

#### Rasberry Cliente (Barco)

■ Primero, se mira cual es la Mac de la raspberry del barco:

Se realizan los siguientes comandos para inciar el escaneo de dispositivos bluetooth:

#### Conexión bluetooth

bluetoothctl

power on scan on

■ Se espera a que aparezca el siguiente mensaje en la raspberry:

# [NEW] Device B8:27:EB:7D:8C:DE raspberrypi

Una vez encontrado el dispositivo al que nos queremos conectar realizamos los siguientes comandos (dentro de bluetoothctl):

#### Conexión bluetooth

pair B8:27:EB:7D:8C:DE

■ Tras este comando nos pedirá confirmar una "passkey" para poder enlazar el dispositivo bluetoth:

```
[agent] Confirm passkey 655825 (yes/no): yes
[CHG] Device B8:27:EB:7D:8C:DE Bonded: yes
[CHG] Device B8:27:EB:7D:8C:DE UUIDs: 0000110a-0000-1000-8000-00805f9b34fb
[CHG] Device B8:27:EB:7D:8C:DE UUIDs: 0000110b-0000-1000-8000-00805f9b34fb
[CHG] Device B8:27:EB:7D:8C:DE UUIDs: 0000110c-0000-1000-8000-00805f9b34fb
[CHG] Device B8:27:EB:7D:8C:DE UUIDs: 0000110e-0000-1000-8000-00805f9b34fb
[CHG] Device B8:27:EB:7D:8C:DE UUIDs: 0000111e-0000-1000-8000-00805f9b34fb
[CHG] Device B8:27:EB:7D:8C:DE UUIDs: 0000111f-0000-1000-8000-00805f9b34fb
[CHG] Device B8:27:EB:7D:8C:DE UUIDs: 00001200-0000-1000-8000-00805f9b34fb
[CHG] Device B8:27:EB:7D:8C:DE UUIDs: 00001800-0000-1000-8000-00805f9b34fb
[CHG] Device B8:27:EB:7D:8C:DE UUIDs: 00001801-0000-1000-8000-00805f9b34fb
[CHG] Device B8:27:EB:7D:8C:DE Paired: yes
[CHG] Device B8:27:EB:7D:8C:DE Paired: yes
[CHG] Device B8:27:EB:7D:8C:DE Paired: yes
```

Confiamos en el dispositivo servidor:

#### Conexión bluetooth

trust B8:27:EB:7D:8C:DE

```
[bluetooth]# trust B8:27:EB:7D:8C:DE
[CHG] Device B8:27:EB:7D:8C:DE Trusted: yes
Changing B8:27:EB:7D:8C:DE trust succeeded
```

Nos conectamos al servidor:

```
Conexión bluetooth
```

connect B8:27:EB:7D:8C:DE

Confirmación de conexión con la raspberry Pi del servidor de tierra:

## Comunicación de Bluetooth

Rasberry Servidor (Servidor de tierra)

Realizamos una escucha activa mediante el comando:

#### Escucha activa

sudo rfcomm listen /dev/rfcomm0

pi@raspberrypi:~ \$ sudo rfcomm listen /dev/rfcomm0
Waiting for connection on channel 1
Connection from E4:5F:01:E2:BB:FE to /dev/rfcomm0
Press CTRL-C for hangup
Disconnected

Muestra del mensaje enviado por el cliente (barco):

# [pi@raspberrypi:~ \$ cat /dev/rfcomm0 Hola desde el cliente

Rasberry Cliente (Barco)

■ Creamos un documento Python para enviar un mensaje de prueba:

#### client\_ble.py

```
import bluetooth, time
# Dirección MAC del servidor (Raspberry Pi A)
server_mac_address = "B8:27:EB:7D:8C:DE"
port = 1
# Crear un socket Bluetooth
client_sock = bluetooth.BluetoothSocket(bluetooth.RFCOMM)
try:
   # Conectar al servidor
   client_sock.connect((server_mac_address, port))
   print("Conectado a", server_mac_address)
   time.sleep(5)
   # Enviar datos
   message = "Hola desde el cliente \n"
   client_sock.send(message)
   print("Enviado:", message)
except OSError as e:
   print("Error:", e)
finally:
   # Cerrar conexión
   print("Cerrando conexión")
   client_sock.close()
```