Guide Proto-Sigfox

Dans ce guide, nous verrons comment envoyer la pression Backend Sigfox à partir du Arduino MKR FOX 1200

Arduino LPWAN

# Programme Proto Sigfox

## Téléversement du programme dans la carte Arduino

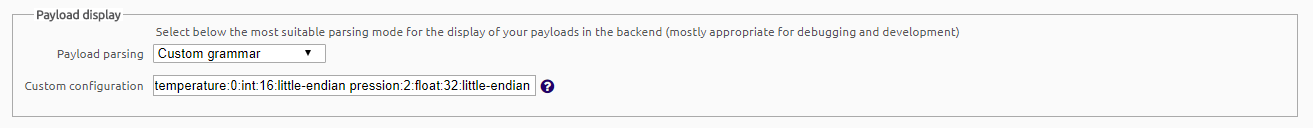
1. A partir d’un nouveau programme Arduino, copier le code « Proto\_Sigfox.txt »
2. Téléverser le programme dans la carte Arduino
3. Vérifier votre câblage auprès d’un expert (certainement pas quelqu’un du LAB 😊)
4. Débrancher votre port USB de la carte Arduino

ATTENTION : NE JAMAIS BRANCHER LES PILES EN MEME TEMPS QUE L’USB

1. Brancher 2 Piles en série
2. Vérifier les messages sur le Back-End Sigfox

## Dé-formattage des données sous Sigfox

1. Via l’édition du Type de device
2. Utiliser un parsing « Custom grammar » du format : « *temperature:0:int:16:little-endian pression:2:float:32:little-endian* »



1. Vérifier que vos messages soient bien analysés

## Call-back de Sigfox vers Azure

Maintenant que les données remontent correctement vers Sigfox, il nous faut les router vers Azure.

1. A partir de votre accès sur le back-end Sigfox, modifier votre device Type.
2. Ajouter un CallBacks de Type Azure IoT Hub
3. Renseigner la chaine de connection présente dans le dossier « 003 – Dans les nuages\Accès à Azure.txt »
4. Modifier le JSON Body pour qu’il corresponde au format attendu dans le dossier

{

"device": "1CFBB1",

"data": "120000000000",

"temperature": "18",

"pression": "0.0",

"time": 1519830982,

"duplicate": false,

"snr": 18.6,

"station": "1DFE",

"avgSignal": 38.52,

"lat": 48,

"lng": -2,

"rssi": -133,

"seqNumber": 339

}