|  |  |
| --- | --- |
| **Login** | **pi** |
| **Password** | **pi262202** |

Change password : type -> passwd + enter

|  |  |
| --- | --- |
| **Affiche périphérique** | ls /dev |
| port serie par RS32 | ttyAMA0 |
| **redemarrer** | sudo reboot |
| **arreter** | sudo halt |
| **Mode windows** | startx |
| **Switch console (terminal)** | Alt+arrow(<- or ->) |

<http://www.techrepublic.com/blog/10-things/10-keyboard-shortcuts-to-improve-your-linux-experience/>

force affichage specifique (pour 5 in screen hdmi)

<https://learn.adafruit.com/adafruit-5-800x480-tft-hdmi-monitor-touchscreen-backpack/raspberry-pi-config>

**Eexécution automatique de script au demarrage de la pi :**

* Fichier à modifier : sudo nano /etc/rc.local
* Exemple : /home/pi/eurobot/pi/script….sh &

Exit

<https://www.youtube.com/watch?v=SbKkR57wpcY>

**Internet config (pour fixer les IP et tout)**

Sudo nano /etc/network/interface

* **Pour acces internet par cale qui marche mettre**
  + auto eth0
  + iface eth0 inet dhcp
* **Pour fixer IP**
  + auto lo
  + iface lo inet loopback ,
  + iface eth0 inet static
  + adresse 192.168.0.49
  + netmask 255.255.255.0
  + gateway 192.168.0.254
  + allow-hotplug wlan0
  + iface wlan0 inet manual
  + wpa-roam /etc/wpa\_supplicant/wpa\_supplicant.conf
  + iface default inet dhcp

**Confiscation du noyau sur le port série ttyAMA0 (la pi)**

**La pi s’en accaparre par défault**

<http://poivron-robotique.fr/Liaison-UART-du-Raspberry-Pi.html>

/boot/cmdline.txt

Sudo nano cmdline.txt

Avant :

dwc\_otg.lpm\_enable=0 console=ttyAMA0,115200 kgdboc=ttyAMA0,115200 console=tty1 root=/dev/mmcblk0p2 rootfstype=ext4 elevator=deadline rootwait

Après :

dwc\_otg.lpm\_enable=0 console=tty1 root=/dev/mmcblk0p2 rootfstype=ext4 elevator=deadline rootwait

**Préparer la carte SD**

* formatter la carte avec *SDFormatter*
* burner l’image linux avec *win32DiskImager*

TODO install PI

**Github**

Install : sudo apt-get install git

* git init
* git clone <https://github.com/VegLeMeccano/Eurobot-2015>
* git config –-global user.email [loic.maxel@gmail.com](mailto:loic.maxel@gmail.com)
* git config –-global user.name [VegLe](mailto:loic.maxel@gmail.com)Meccano

rep: ~/.git/Eurobot-2015

git pull

**codeblocks**

* sudo apt-get install codeblocks
* /usr/local/lib/libwiringPi.so.2.0.. (librairie à linker)
* sudo apt-get install git-core
* git clone git://git.drogon.net/wiringPi
* cd wiringPi
* git pull origin
* cd wiringPi
* ./build
* git commit -a (si changement local)
* git push (si changment)
* git pull (pour importer changement)
* install IDE Arduino
* sudo apt-get install gcc-avr avr-libc avrdude
* sudo apt-get install arduino
* sudo apt-get install default-jre
* sudo apt-get install default-jdk
* sudo apt-get update

sudo apt\_get install minicom

minicom –b 9600 –o –D /dev/ttyAMA0

* install ide Codeblocks???

config wifi

<https://learn.adafruit.com/adafruits-raspberry-pi-lesson-3-network-setup/setting-up-wifi-with-occidentalis>

