

# Betriebsanleitung

Jeweils auf dem Sender und Empfänger das KALM Repository von GitHub klonen.

## Sender:

1. In den Ordner ev\_node navigieren
2. „npm install“ ausführen, um die benötigten Module von NPM zu installieren
3. Den Sender mit „sudo node src/main.js“ starten. (Sudo wird hierbei benötigt, um Zugriff auf die GPIO Pins des Geräts zu haben)
4. Der Sender läuft nun und es sollte in der Konsole „listening on <http://localhost:3000>“ stehen
5. nun drückt man den Button auf dem Pi zwei Mal, in der Konsole erscheint „On“ und der Sender beginnt Daten zu senden, drückt man ihn wieder kann man das Senden pausieren
6. Dann in einer neuen Konsole den Befehl „ifconfig“ ausführen und die IP Adresse des Senders notieren

## Empfänger:

7. In den Ordner car\_node navigieren
8. „npm install“ ausführen, um die benötigten Module von NPM zu installieren
9. Die Datei src/main.js in einem Texteditor öffnen und in Zeile 5 localhost durch die IP des Senders austauschen
10. Daraufhin den Empfänger mit „node src/main.js“ starten.
11. Der Empfänger läuft nun und es sollte in der Konsole „listening on <http://localhost:3001>“ stehen
12. Nun <http://localhost:3001> im Browser aufrufen