

Procédure d'installation

Sommaire :

- I. Installation de la BDD
- II. Installation du site
- III. Installation du code arduino
- IV. Utilisation du pilotage du robot
- V. Lien github

I. Installation de la BDD :

Pour installer la bdd, il suffit d'importer le fichier sql du dossier BDD: *desenclos_robot.sql* , dans phpmyadmin.

Il faudra vérifier que la VM possède phpmyadmin, mariadb, apache2.

Il faudra s'assurer que mariadb soit bien configuré.

II. Installation du site :

Pour installer, il suffit d'importer les fichiers du dossier Site dans la VM ou sera stocké le site. Il faudra paramétrer le pdo dans le dossier pdo le fichier *config.php* pour pouvoir que le site puisse accéder à la BDD qui doit se trouver sur une autre VM :

```
try
{
    $GLOBALS['bdd'] = new PDO("mysql:host=192.168.65.102:3306;dbname=desenclos_robot;charset=utf8", "user", "user");
}
catch(PDOException $e)
{
    die('Erreur : '.$e->getMessage());
}
```

Il faudra vérifier si le port et l'adresse n'ont pas été changés dans le fichier *index.php* car cela permet au site de se connecter à l'arduino.

```
$adresse = "192.168.65.71";
$port = 123;
$socket =socket_create(AF_INET, SOCK_STREAM, SOL_TCP);
```

Il faut vérifier que la VM possède apache2, php, samba.

III. Installation du code arduino :

Pour installer le code pour l'arduino, il faudra téléverser le code et vérifier l'adresse ip de l'arduino et qu'il écoute sur le bon port ainsi que l'adresse mac.

```
byte mac[] = { 0xDE, 0xAD, 0xBE, 0xEF, 0xFE, 0xED }; // Adresse MAC de l'Arduino
IPAddress ip(192,168,65,71); // Adresse IP

EthernetServer server(123); // Crée un serveur TCP sur le port 123
```

IV. Utilisation du pilotage du robot :

Pour faire fonctionner le robot, veuillez téléverser le programme arduino puis aller sur le site. Connectez vous avec par exemple l'identifiant : *root* et le password : *root* . Ensuite, vous pouvez utiliser les boutons avancer, reculer, gauche et droite pour diriger le robot. Vous devrez voir les leds s'allumer correspondant aux boutons sélectionner.

V. Lien github :

https://github.com/charlesdesenclos/Pilotage_distance_robot