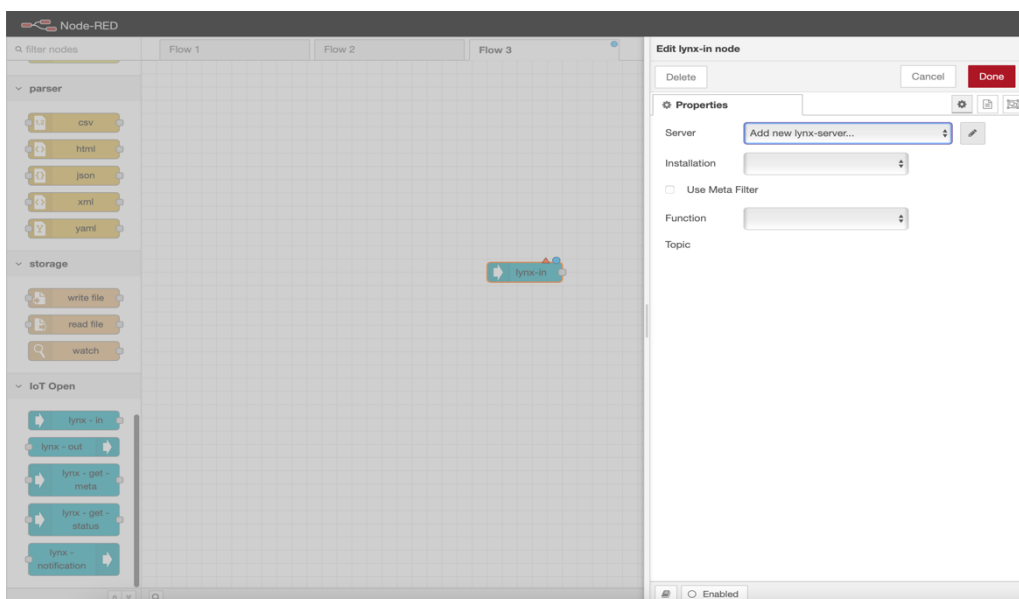


## STEG 3

Nu har vi kommit till de sista stegen där vi kommer att använda oss av 'Node-RED' för att även där kunna styra vår 'buzzer'."

- Det första vi behöver göra är att aktivera "Node-RED" i vår terminal. Skriv följande kommando: ``sudo docker start mynodered``
- Sedan kan du skriva kommandot: ``hostname -I`` för att få ut din IP-adress till RPi.
- Öppna sedan din webbläsare och skriv följande: ``http://<dinipadress>:1880`` och tryck sedan på "enter". Du bör komma till Node-REDs hemsida.
- När du väl är inne i Node-RED kan du lägga till en server om du inte redan har gjort det för att ansluta den till din installation.



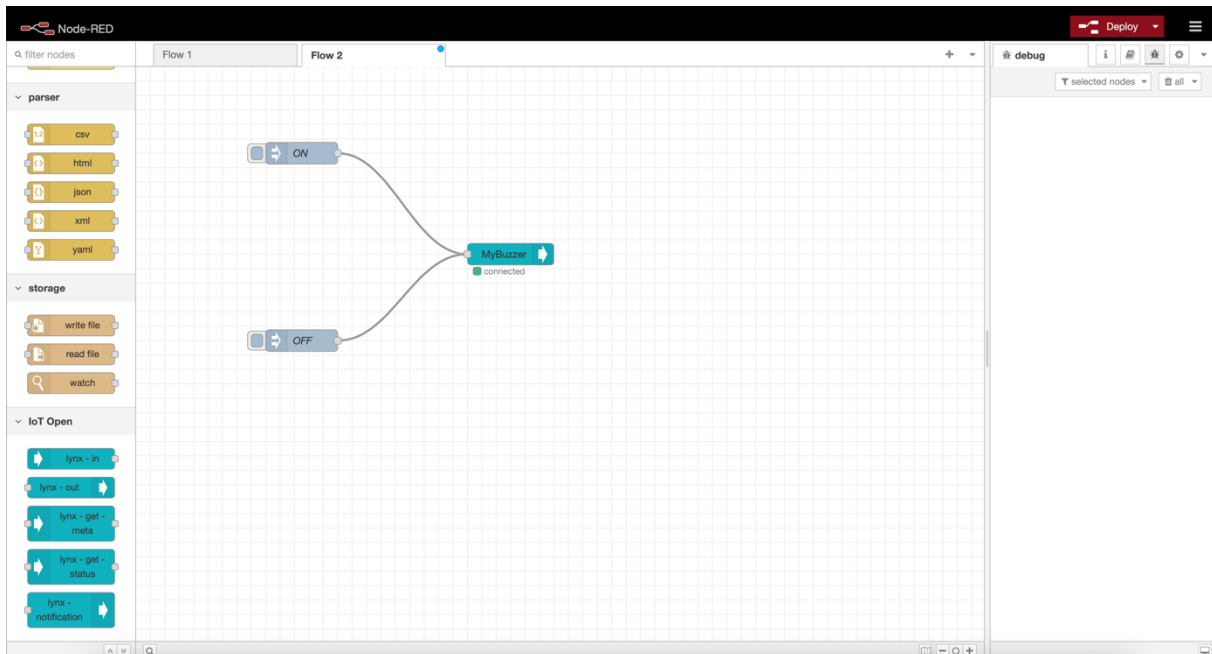
- Dra ut i skärmen en "lynx-in" eller "lynx-out" som på bilden ovan, det spelar ingen roll vilken. Dubbelklicka på den så får du fram ruttan som visas på bilden, tryck sedan på "pennan" symbolen för att lägga till en server där skriver du följande:

1. Server: Valfrinamn, exempelvis "Test corner"
2. URL: <https://lynx.iotopen.se>
3. Broker: lynx.iotopen.se

4. API-Key: Dessa hittar du i IoT-Open. Gå in på din användare, på vänster kanten väljer du sen "Säkerhet" --> API-Keys --> Och skapa nya. Dessa ska du sedan kopiera och klistra in i NodeRed.

Sen är det bara att trycka på "Addera" inne i NodeRed.

- Skapa sedan en flödesschema som ser ut såhär:



- Lägg till två "Inject nodes", dubbelklicka för att öppna dem, och bredvid "msg.payload" väljer du "number" och skriver in 1 eller 0. Upprepa samma process för den andra noden.
- Sedan lägger du till en "Lynx-Out"-nod, dubbelklicka på den och välj din server -> installation -> funktion -> och på topic väljer du "write". Deploya sedan längst upp till höger och gå in i terminalen och skriv följande kommando: ``python buzzer_integration_v1.py``.
- Nu bör du kunna styra din buzzer via "NodeRed".