



Zombie Apocalypse Lab

Surveiller les zombies





- Boitier fait à la découpe laser
- Hardware
- Prérequis
- Installation OS
- Connection au RPi
- Activation camera
- Synchronisation et setup Google Drive
- Capteur de mouvement
- Circuit LED infra-rouge
- Assemblage

Découpe laser

- Dessins à télécharger : GitHub

<https://github.com/oulevey/Zombie-Apocalypse-Lab-PiCam>

- Logiciels dessins 2D :

- Inkscape
- Fusion 360
- Illustrator
- ...

Logiciels pour préparer les gcode :

- Lightburn
- LaserWeb
- ...

Hardware: où l'acheter

- Raspberry Pi Zero WH

Description des modèles www.raspberrypi.org/products/

Magasins en ligne : Reichelt, Playzone, Boxtec, Digitec, Pi-shop (CH), Adafruit (US), PiMoroni (UK), ...

- Caméra Pi NoIR :

Magasins en ligne : Reichelt, Playzone, Boxtec, Digitec, Pi-shop (CH), Adafruit (US), PiMoroni (UK), ...

- Carte SD 16 Go

Magasins : M-Electronics, Interdiscount, ...

- Alimentation 5V – 2,5A

Magasins en ligne : Reichelt, Digitec, Conrad, ...

- LED infrarouge

Magasins en ligne : Reichelt, Playzone, Digikey, Digitech, ...

Matériel supplémentaire

- Lecteur de carte SD
- 4 vis et écrous M2 ou 2,5

Et si on choisi une option non *headless*

- Écran
- Cable HDMI (pour connecter le Raspberry à l'écran)
- Adaptateur micro-HDMI vers HDMI
- Clavier et souris

0. Prérequis

- Aller sur

- <https://github.com/oulevey/>

-

Le dossier Zombie-Apocalypse-Lab-PiCam contient les fichiers de configuration et l'ensemble des consignes.

1. Installation OS

- Installation du système d'exploitation Raspberry Pi OS
- Utiliser l'application Raspberry Imager pour «flasher» une carte SD

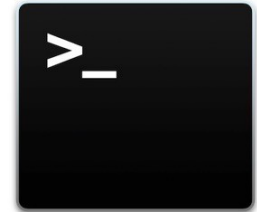
www.raspberrypi.org/downloads/

Ou

- Télécharger le dernier système d'exploitation
<https://www.raspberrypi.org/software/operating-systems/>
- utiliser un logiciel e.g. Balena Etcher

2.1 Connection au RPi headless

- Vous pouvez activer SSH et VNC depuis le terminal de votre ordinateur (se connecter sans besoin de brancher un écran).
- SSH est désactivé par défaut dans Raspberry Pi OS, pour l'activer il suffit de créer un fichier nommé `ssh` à la racine de la partition *boot*.



```
touch /Volumes/boot/ssh
```

2.1 Connection au RPi headless

- On utilise un fichier qui s'appelle : `wpa_supplicant.conf` (dispo sur github)
- Vous allez copier à la racine de la partition `/boot` le fichier `wpa_supplicant.conf`
- Ce fichier est adapté en fonction de votre wifi (ssid et password)
- Vous devrez refaire cette manipulation chez vous, en adaptant le fichier à votre wifi (ssid et password)

wpa_supplicant.conf

- A modifier pour l'adapter au wifi que vous allez utiliser
- Remplacer NomDuWifi et MotDePasseDuWifi

```
country=CH
ctrl_interface=DIR=/var/run/wpa_supplicant GROUP=netdev
update_config=1

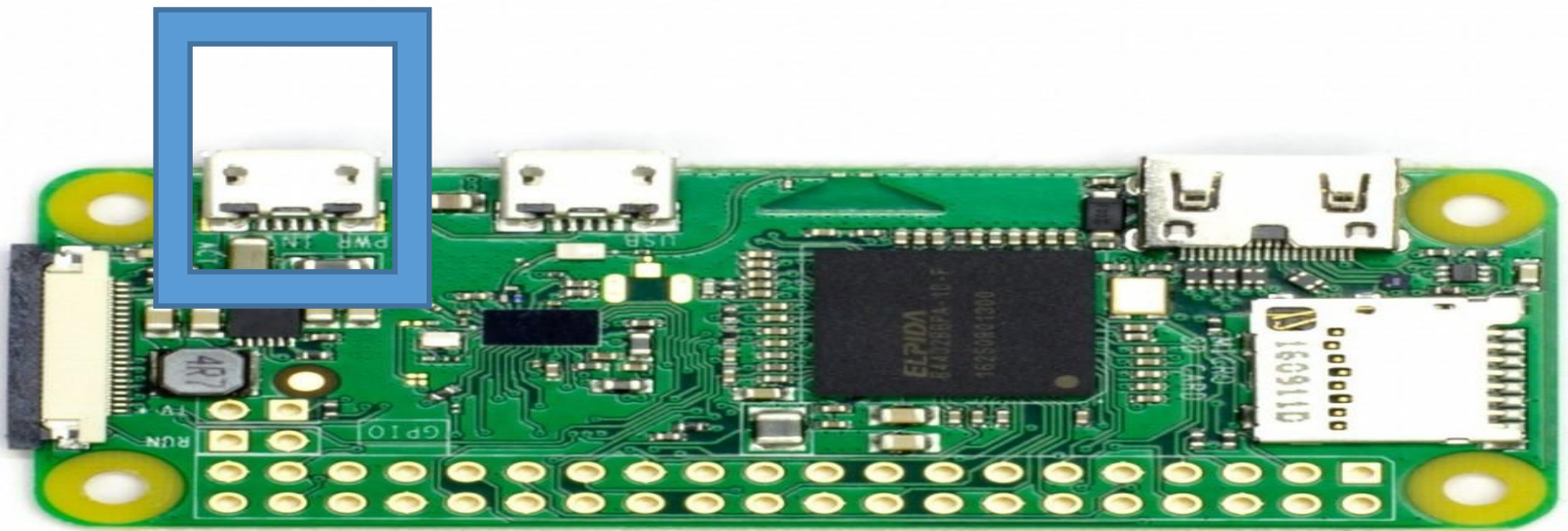
network={
    ssid="NomDuWifi"
    scan_ssid=1
    psk="MotDePasseDuWifi"
    key_mgmt=WPA-PSK
}
```

Connection de votre Pi

- Attendez qu'on vous donne le feu vert avant de brancher votre Pi.
- On va procéder chacun son tour.
- Lorsque qu'on vous aura donné votre adresse IP notez la sur un post-it.
- Attention de bien brancher l'alimentation sur le port micro-USB le plus proche de la caméra.

Connexion de votre Pi

- Branchez bien l'alimentation dans le bon port !



2.1 Connection au RPi headless



- Obtenir l'adresse IP du Raspberry PI :
 - Chapitre 4
 - https://edutechwiki.unige.ch/fr/Installation_de_Raspbian#Activer_SSH
 - Inutile de le faire ici puisqu'on vous a donné l'adresse, en revanche il faudra le faire chez vous.
- Se connecter via ssh (à la place de "adressesIPhôteDistant" mettre l'IP de votre RPi)
 - `ssh pi@10.128.0.XX`
- saisir le mot de passe
`raspberrypi`

2.2 Mettre à jour le Pi

- Même si l'on vient d'installer la distribution il est toujours nécessaire de mettre à jour le Pi.
- On va demander au gestionnaire de paquet Aptitude de faire les mises-à-jour

```
sudo apt-get update
```

```
sudo apt-get upgrade
```

-

- ```
sudo reboot
```

## 2.3 Activer VNC et camera

- Activer VNC

```
sudo raspi-config
```

- [redacted]

- [redacted]

- [redacted]

- [redacted]



# 3. Connection VNC viewer

- Dans VNC viewer:

New connection avec l'IP du RPi

Username: pi

password: raspberry

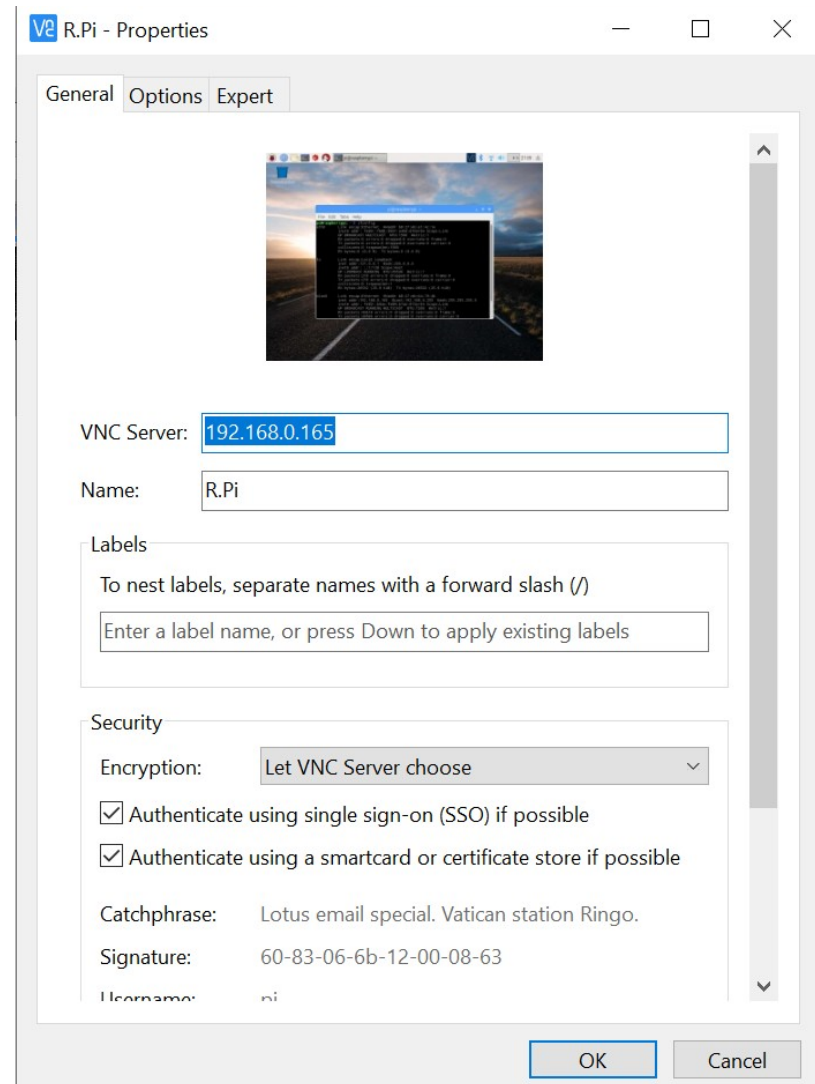


- Pour afficher l'écran en grand:

Depuis l'interface graphique

Menu Raspberry -> Preferences ->

Raspberry Pi Configuration -> Display -> Set Resolution...



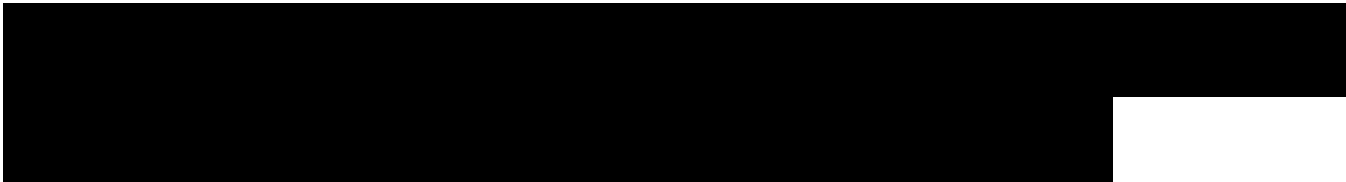
## 4. Test de la camera

- Maintenant que la caméra est activée et que l'on arrive à émuler l'écran du Pi on va tester la caméra.

- Tester la camera:

```
raspistill -o cam_test.jpg
gpicview cam_test.jpg
```



- 

# 5.1 Synchronisation Google Drive

On peut utiliser d'autres services que Google, mais on ne l'abordera pas dans cet atelier. Pour l'adapter à d'autres services, vous trouverez les infos sur <https://rclone.org/docs/>

- Vous connectez sur le RPi avec VNC et ouvrir une fenêtre de terminal (Ctrl+Alt+T)
- Télécharger l'appli [rclone](#)

```
sudo apt-get install -y rclone
```

## 5.1. Synchronisation Google Drive

- Configurer rclone:

```
sudo rclone config
```

- 
- | Relationship Duration                                         | Yes (%) |
|---------------------------------------------------------------|---------|
| People who have been in a relationship for 10 years or more   | 75      |
| People who have been in a relationship for less than 10 years | 65      |

# 5.1. Synchronisation Google Drive

- Une fenêtre avec le navigateur web va s'ouvrir pour vous permettre de connecter rclone à votre Google Drive, il suffira de rentrer votre nom d'utilisateur et votre mot de passe.
- Ecrire le fichier de configuration rclone  
`sudo rclone config file`

# 6. Détection de mouvement

- D'abord...upgrade du kernel :

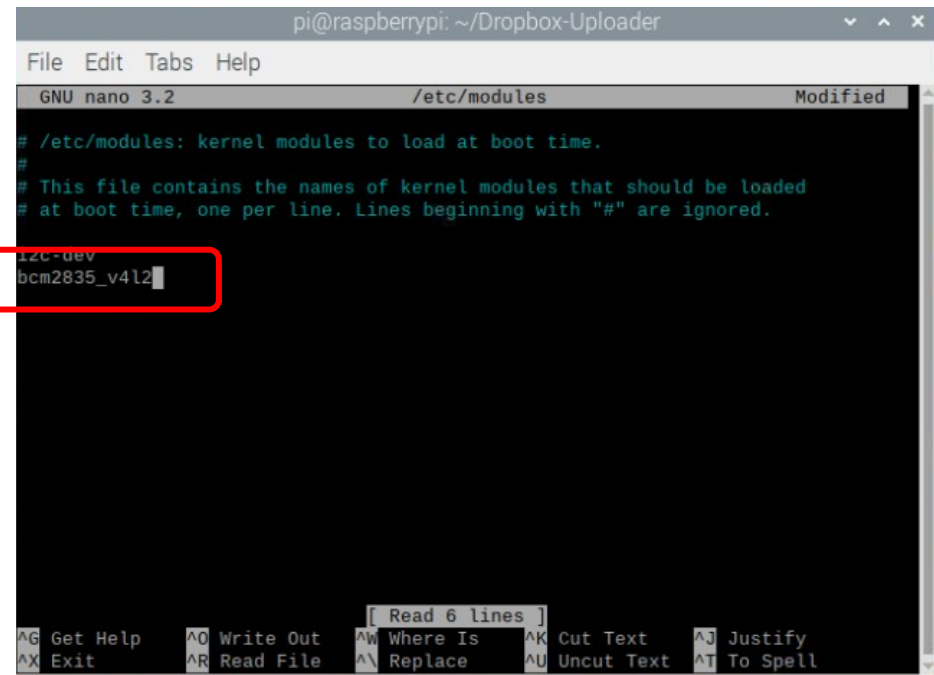
```
sudo nano /etc/modules
```

- Rajouter  
“bcm2835\_v4” a la fin  
du fichier

- Reboot et test:

```
sudo reboot
```

```
ls -l /dev/video*
```



The screenshot shows a terminal window titled "pi@raspberrypi: ~/Dropbox-Uploader". Inside, the GNU nano 3.2 editor is open, editing the file /etc/modules. The file's content is as follows:

```
/etc/modules: kernel modules to load at boot time.
#
This file contains the names of kernel modules that should be loaded
at boot time, one per line. Lines beginning with "#" are ignored.
```

The last line of the file, "bcm2835\_v4l2", is highlighted with a red box. The bottom status bar of the nano editor shows various keyboard shortcuts: ^G Get Help, ^O Write Out, ^W Where Is, ^K Cut Text, ^J Justify, ^X Exit, ^R Read File, ^\ Replace, ^U Uncut Text, and ^T To Spell. A small notification "[ Read 6 lines ]" is also visible.

## 6. Détection de mouvement

- Installation de “Motion”

```
sudo apt-get update
```

```
sudo apt-get install -y motion
```

```
sudo chown motion:motion /var/lib/motion
```

## 6. Détection de mouvement

- Normalement la configuration de motion se fait via nano en ligne de commande. Pour simplifier vous trouverez sur GitHub un fichier de configuration **motion.conf** déjà prêt que vous pourrez copier sur votre Pi.
- <https://github.com/oulevey/Zombie-Apocalypse-Lab-PiCam/blob/main/motion.conf>
- Pour copier deux méthodes :
  - Dans le terminal de votre ordinateur avec SCP :  
**scp motion.conf pi@10.128.0.25:/etc/motion/**
  - En utilisant VNC
- Ensuite plus qu'à lancer motion  
**sudo motion -n**

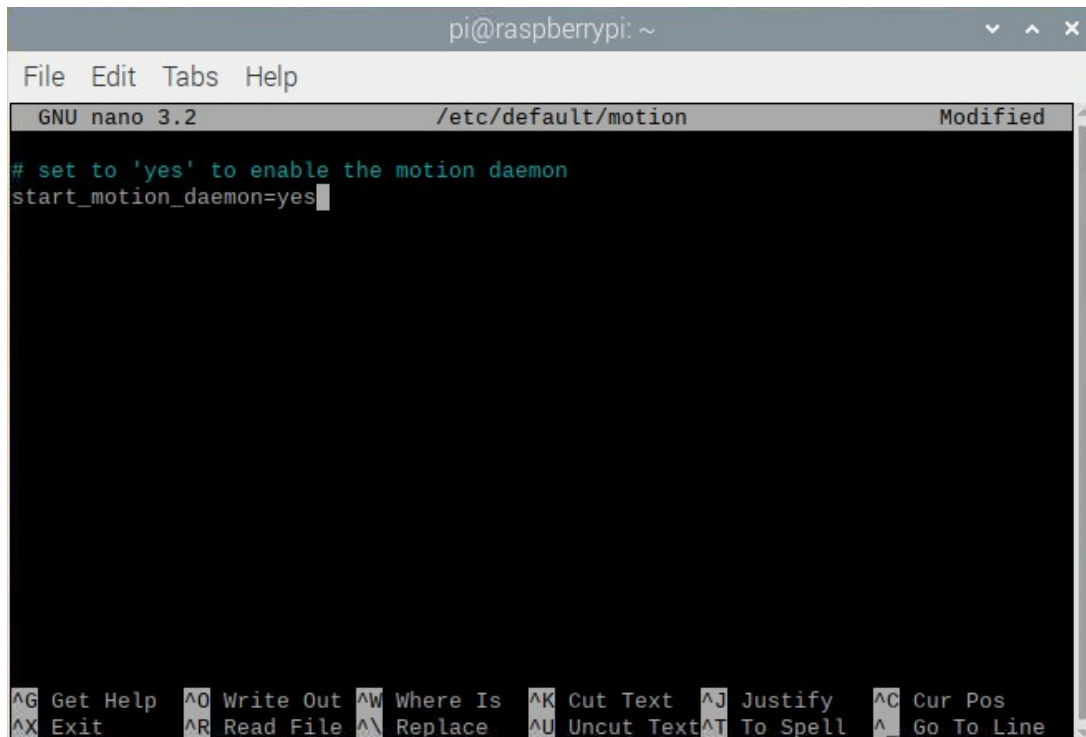


# 7. Lancer motion au boot

- On active le *daemon* de motion

```
sudo nano /etc/default/motion
```

```
start_motion_daemon=yes
```



```
pi@raspberrypi: ~
File Edit Tabs Help
GNU nano 3.2 /etc/default/motion Modified
set to 'yes' to enable the motion daemon
start_motion_daemon=yes
^G Get Help ^O Write Out ^W Where Is ^K Cut Text ^J Justify ^C Cur Pos
^X Exit ^R Read File ^\ Replace ^U Uncut Text ^T To Spell ^_ Go To Line
```

Pour enregistrer la modification et quitter l'éditeur de texte Nano :

Ctrl + O

Enter

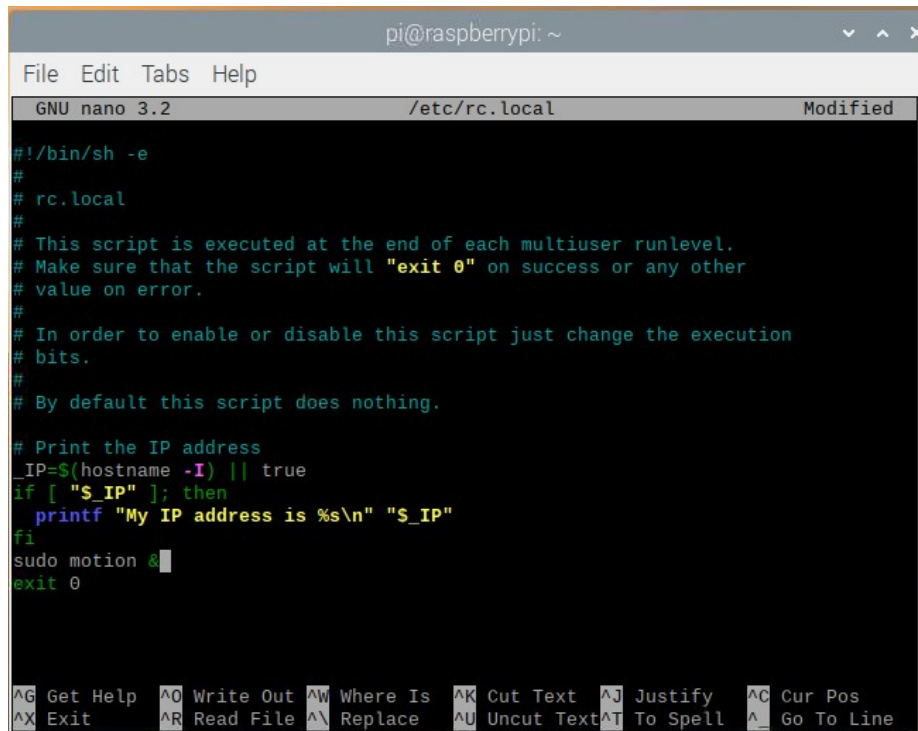
Ctrl + X

# 7. Lancer motion au boot

- Modifier le fichier rc.local

```
sudo nano /etc/rc.local
```

```
sudo motion &
```



```
pi@raspberrypi: ~
File Edit Tabs Help
GNU nano 3.2 /etc/rc.local Modified

#!/bin/sh -e
#
rc.local
#
This script is executed at the end of each multiuser runlevel.
Make sure that the script will "exit 0" on success or any other
value on error.
#
In order to enable or disable this script just change the execution
bits.
#
By default this script does nothing.
#
Print the IP address
_IP=$(hostname -I) || true
if ["$_IP"]; then
 printf "My IP address is %s\n" "$_IP"
fi
sudo motion &
exit 0

^G Get Help ^O Write Out ^W Where Is ^K Cut Text ^J Justify ^C Cur Pos
^X Exit ^R Read File ^\ Replace ^U Uncut Text ^T To Spell ^_ Go To Line
```

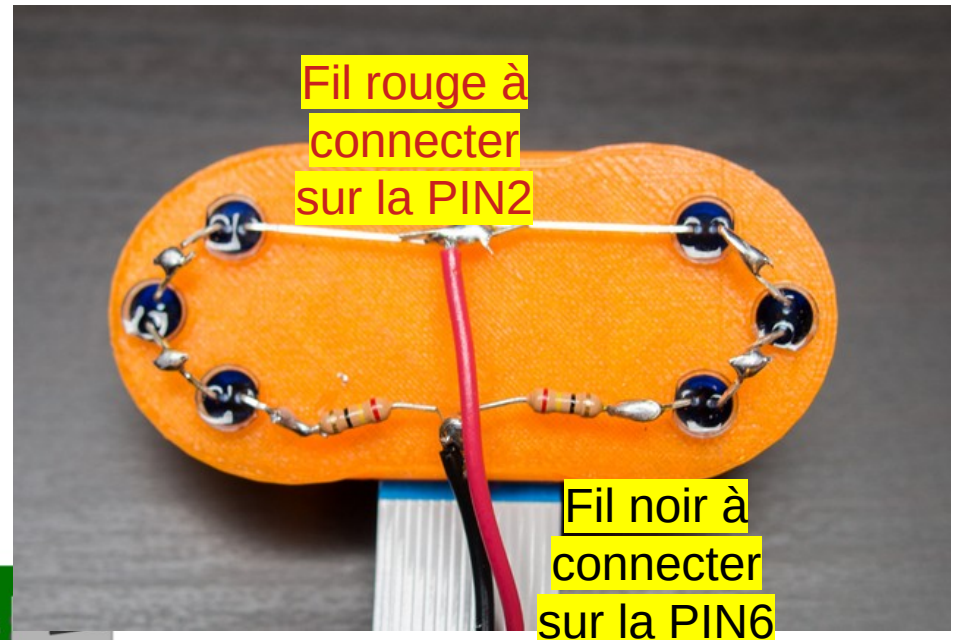
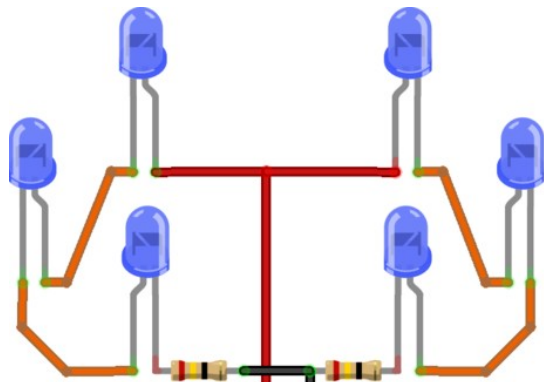
Pour enregistrer la modification et quitter l'éditeur de texte Nano :

Ctrl + O

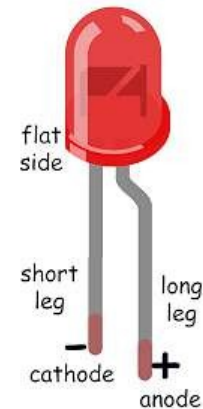
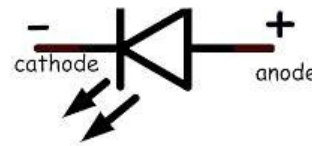
Enter

Ctrl + X

# 8. Circuit LED infra-rouge



**ATTENTION AU SENS**  
Bien connecter les LEDs entre elles



# 9. De retour chez vous

- Rebrancher la carte SD sur votre PC
- Placer à la racine du volume /boot le fichier `wpa_supplicant.conf` en l'adaptant à votre réseau wifi (ssid et password)
- Avant de brancher votre raspberry pi chez vous
- Connectez-vous sur votre box pour voir les machines de votre réseau
- Branchez votre raspberry pi
- Après quelques minutes, une nouvelle machine apparaît dans votre réseau. Noter l'adresse IP de votre raspberry pi ( du type 192.168.0.XXX ) pour pouvoir vous connecter en ssh ou via VNC

# 10. A faire **seulement si vous souhaitez désactiver** la détection de mouvement au prochain boot

Pour désactiver motion au prochain redémarrage.

Connexion avec ssh:

```
ssh pi@XXX.XXX.XXX.XXX
```

```
sudo nano /etc/local.rc
```

Ajouter un **#** au début de la ligne: “**sudo motion &**”

```
#sudo motion &
```

# 11. Tutoriel en anglais (pas à jour)

ADAFRUIT

<https://learn.adafruit.com/cloud-cam-connected-raspberry-pi-security-camera>