포팅 매뉴얼

기본 설치

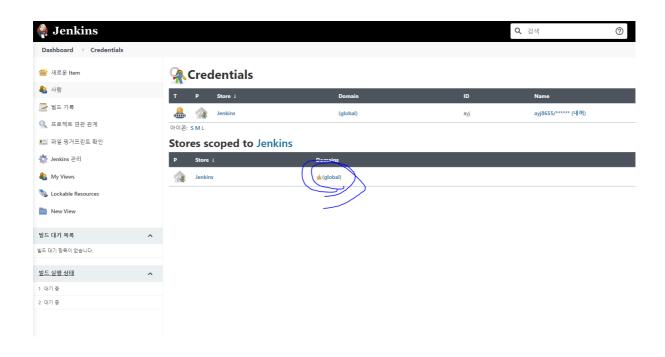
- AWS 서버에서 mysql Ver 8.0.26-0ubuntu0.20.04.2 for Linux on x86_64 ((Ubuntu)) 설치
- AWS 서버에서 node.js v10.19.0 설치
- AWS 서버에서 Python 3.7 이상 설치
- 로컬(윈도우)에서 공식문서(https://docs.ros.org/en/eloquent/Installation.html) 에 따라 ros2 eloquent 설치

배포 방법

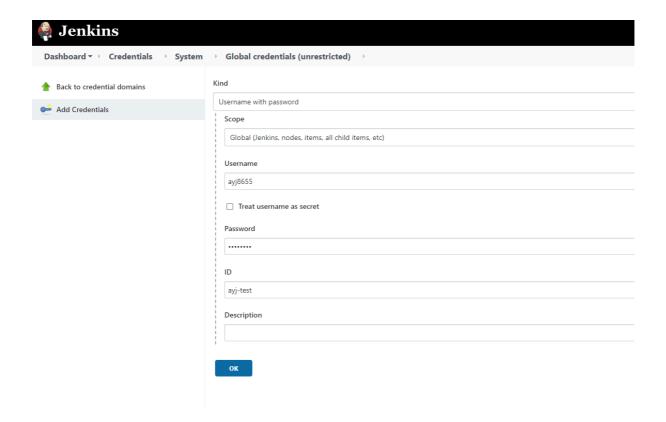
- ubuntu home/jenkins_war 폴더 생성
- wget https://get.jenkins.io/war-stable/2.303.2/jenkins.war 실행 후 jenkins 설치
- java -jar jenkins.war 실행하여 http://j5b202.p.ssafy.io:8080/ 로 접속
- vi /var/lib/jenkins/secrets/initialAdminPassword 입력하여 비밀번호 확인 후 접속한 페이지에 입력하고 기본 플러그인 설정 및 계정 설정

이후 로그인하고 메인화면에서 깃 계정 설정을 위해 Manage Credentials 클릭 이후 global 선택





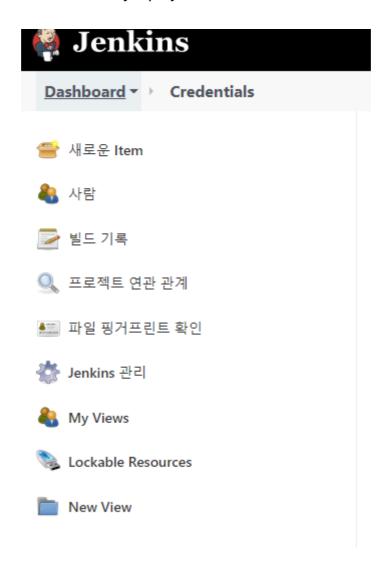
Add Credentials

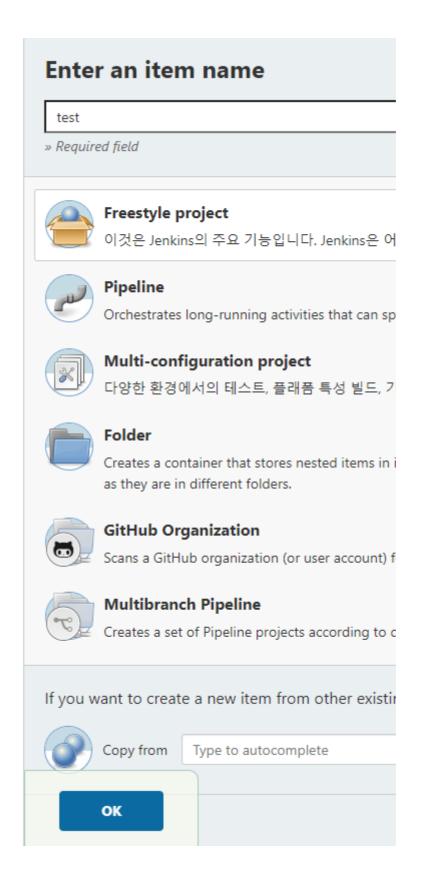


Username = git 아이디 Password = git 비밀번호

ID = 젠킨스에 저장될 키 이름

새로운 Item → 이름정하고 Freestyle project 이후 OK

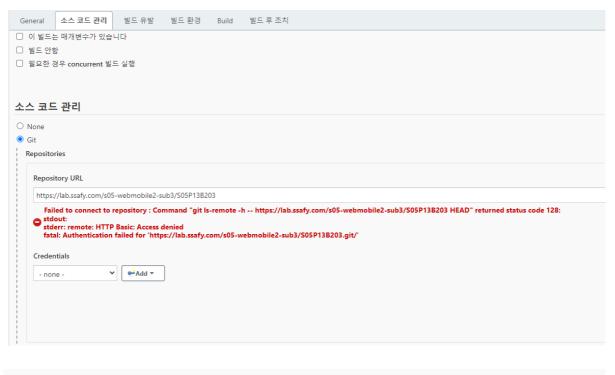


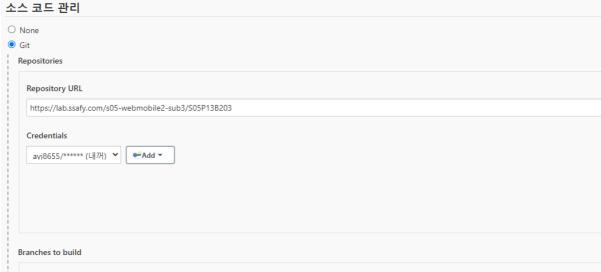


소스 코드 관리에서 깃 URL 입력시 아래 에러 발생시 Credentials에서 아까 만든 키 설정

포팅 매뉴얼

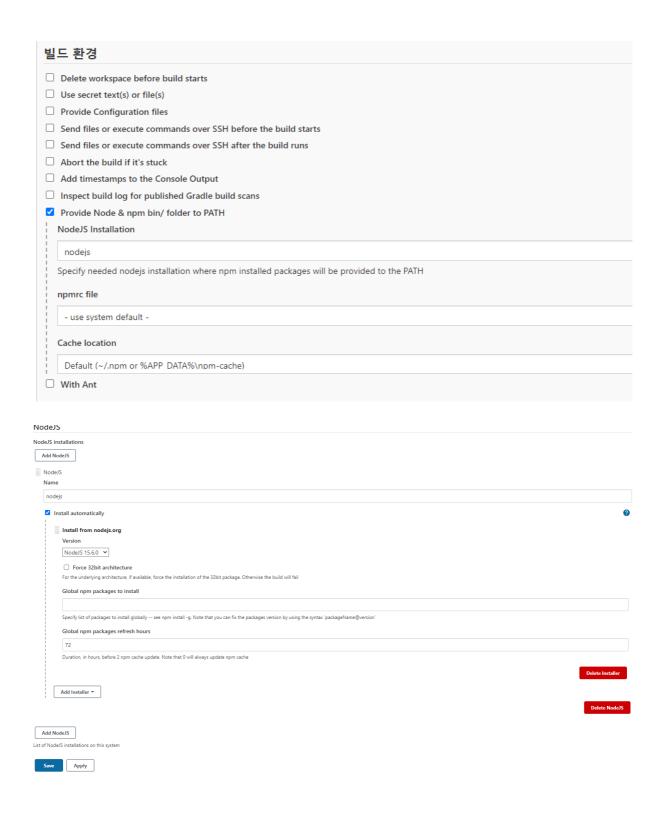
4



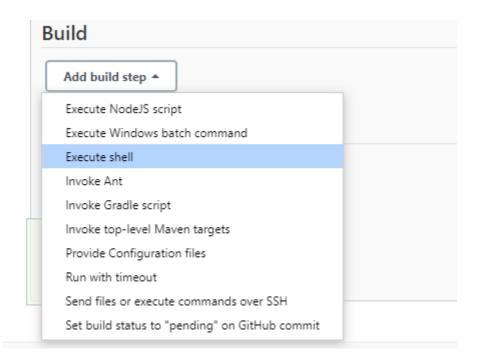


빌드 환경에서 npm 사용하기 위해 체크

(플러그인에서 Nodejs 설치하고 젠킨스 관리에서 Global Tool Configuration 에서 NodeJS 추가)



빌드 명령어 입력 위해 Execute Shell 추가





excute shell

```
cd ~/jenkins_home/workspace/kjw/Backend
npm install
nohup npm start &
```

• 이후 설정한 깃랩 레포지터리에 커밋하면 서버에 자동 배포가 된다.

배포 특이사항

• 서버 연결중 socketio 버전 문제 발생시 로컬-서버 버전 가이드

- o python-socketio 5.4.0
- websocket-client 1.2.1
- node.js 14.17.3
- socketio 4.2.0

시뮬레이터 실행 메뉴얼

- SSAFY Simulator 설치
- 로그인 후 네트워크 세팅 확인(기본 세팅 연결이 잘 되었는지)

•

시뮬레이터는 서버와 소켓 통신하며, 앱에서 요청한 사항을 서버에서 데이터와 함께 전달해 주면 그에 맞는 동작을 수행한다. 이를 위해 해당 동작에 필요한 .py 파일을 사전에 실행해 놓아야 한다. 다음은 사용하고자 하는 동작에 따른 ros 이용 메뉴얼이다.

클론받은 폴더의 경로가 다음과 같을 때, 우선 파이썬 파일을 빌드해야 한다.

C:\Users\multicampus\Desktop\S05P21B202\ros2_smart_home

```
call C:\dev\ros2_eloquent\setup.bat // ros2_eloquent 설치 경로
cd C:\Users\multicampus\Desktop\S05P21B202\ros2_smart_home
colcon build
```

각 ros2 run이나 launch, .py 파일 실행은 모두 명령 프롬프트를 켠 후 다음 과정을 사전에 거쳐야 한다.

```
call C:\dev\ros2_eloquent\setup.bat
call C:\Users\multicampus\Desktop\S05P21B202\ros2_smart_home\install\local_setup.bat
```

1. 청소 실행

모든 명령어는 새로운 명령 프롬프트에서 실행

```
ros2 run final load_map
ros2 run final odom
ros2 run final a_star
```

```
ros2 run final a_star_local_path
ros2 run final path_tracking
ros2 run final cleaning2
```

2. 가전 제어

```
ros2 run final load_map
ros2 run final odom
ros2 run final a_star
ros2 run final a_star_local_path
ros2 run final path_tracking
ros2 run final appliance_control2
```

3. 사물 인식(침입, 분실물 확인)

```
ros2 run final load_map
ros2 run final odom
ros2 run final a_star
ros2 run final a_star_local_path
ros2 run final path_tracking
ros2 run sub3 tf_detector
```

4. 순찰 모드

```
ros2 run final load_map
ros2 run final odom
ros2 run final a_star
ros2 run final a_star_local_path
ros2 run final path_tracking
ros2 run final patrol
```

각 모드의 마지막 명령어는 동시 실행이 가능하다. 구체적인 명령을 하기 위해서는 앱과 서 버를 연결한 후 앱에서 명령을 보내야 한다.

App 실행 메뉴얼

```
git clone https://lab.ssafy.com/s05-iot-ctrl/S05P21B202.git
cd S05P21B202/ssavis2
```

npm install

expo start

데이터베이스 접속 정보

• database: ssafy_app_db

• ID: root

• pwd: 1q2w3e4r1!