Imagen raspian en sd:

* Con win32 DiskImager en windows
* Con [<https://computadorasdeplacareducida.wordpress.com/2014/04/08/instalar-raspbian-en-sd-utilizando-linux-ubuntu/>] en linux

Al encender la raspberry la primera vez nos dará la opción de expandir la partición.

Configuración inicial:

* sudo raspy-config
  + 4 Internationalisation Options -I2 Change Tmezone - I3 Change Keyboard Layout
  + ssh - Enable

Actualizar:

* sudo apt-get update
* sudo apt-get upgrade

Instalar mySQL [<https://geekytheory.com/tutorial-raspberry-pi-15-instalacion-de-apache-mysql-php/>]:

* sudo apt-get install mysql-server mysql-client

Instalar acceso remoto desde windows (conexión a escritorio remoto) [<http://comiendorasps.blogspot.com.es/2013/04/accediendo-remotamente-la-raspberry-con.html>]:

* sudo apt-get install xrdp

Instalar python:

* Instalaremos los paquetes necesarios para trabajar con python [1]:
  + python-dev python-pip python-serial
  + pip
  + virtualenv
* $ sudo apt-get install python-dev python-pip python-serial
* $ sudo pip install virtualenv pymysql

SFTP (filecilla puerto 22):

* Copiar programa python y hex necesarios en /home/pi/zowi/python/

Ejecutar script al inicio [<http://nideaderedes.urlansoft.com/2013/12/20/como-ejecutar-un-programa-automaticamente-al-arrancar-la-raspberry-pi/>]

Instalar Arduino 1.0.6

sudo apt-get install arduino

cd Downloads/

wget http://arduino.cc/download.php?f=/arduino-1.0.6-linux32.tgz  
tar zxvf arduino-1.0.6-linux32.tgz

cd ~/Downloads/arduino-1.0.6  
rm -rf hardware/tools

cd ~/Downloads/arduino-1.0.6  
sudo cp -ru lib /usr/share/arduino   
sudo cp -ru libraries /usr/share/arduino  
sudo cp -ru tools /usr/share/arduinosudo   
sudo cp -ru hardware /usr/share/arduino  
sudo cp -ru examples /usr/share/doc/arduino-core   
sudo cp -ru reference /usr/share/doc/arduino-core

Cargar programa HEX en.

Arduino MEGA:

avrdude -patmega2560 -cwiring -P/dev/ttyUSB0 -b115200 -D -Uflash:w:/home/pi/fichero.hex:i

Arduino ZUM:

avrdude -patmega328p -carduino -P/dev/ttyUSB0 -b 115200 -D -Uflash:w:/home/pi/zowi/python/zowi\_offset\_i2c.cpp.hex:i

Hay dos script de bash en el directorio /home/pi/zowi/python para cargar el programa de calibración en la mega, ejecutar

./cargar\_culo.sh o ./cargar\_cara.sh en función de lo que el operador vea.

Arranque automático deprograma en el inicio:

http://nideaderedes.urlansoft.com/2013/12/20/como-ejecutar-un-programa-automaticamente-al-arrancar-la-raspberry-pi/

Recuperación ejecución script python (main.mysql.py) si cierre (pendiente probar en armario prototipo):

/etc/init.d ->running.sh

/home/pi/zowi/python/ ->startscript.sh

Hacer ejecutables los dos ficheros anteriores (chmod +x /.../…)

running.sh -> lanza ejecución temporizada de startscript

startscript.sh-> lanza script python controlando que sólo se ejecuta una vez

ficheros en drive ->[script rearranque de python.zip]