Cenni storici su meshtastic in Italia e mio coinvolgimento

La prima apparizione, con tanto di gruppo Telegram, risale al Dicembre 2020 dove mi aggrego ai 14 iscritti al gruppo di allora (oggi sono oltre 1000). Il fondatore del gruppo era (ed è) Andrea IU1IVA di Torino e tra i primi iscritti risultavano anche Manuel IZ1KGA e IK1JNS tutti torinesi. A quel tempo già conoscevo i controller ESP32 su cui erano basati i devices Lora in uso meshtastic e dato che avevo già allestito un server su AWS per il controllo remoto di ESP32 che inviavano dati telemetrici di temperatura pressione e umidità via internet, la prima cosa che mi venne in mente fu quella di mettere in piedi un sistema di controllo dei messaggi di protocollo e testuali ricevuti basato su collegamento seriale e applicazione python su PC.

Nacque allora https://github.com/vinloren/meshtastic broadcast che, dopo la serie di aggiornamenti apportati d'allora, oggi prevede oltre la risposta automatica a messaggi contenenti qsl? e l'invio a discrezione di messaggi periodici con cadenza ogni 10 minuti, vede aggiunta la funzione di invio dati di protocollo a un server globale centrale (https://vinmqtt.hopto.org) cui farò cenno di seguito.

meshtastic broadcast

Questa applicazione prevede già di per sé il mapping su mappa OpenStreet dei nodi visti dal device collegato sulla seriale (sia in ambiente Windows che Linux) e un embrione di tracking ma ovviamente ha limite di non essere accessibile che dal PC da cui è stata lanciata. E' anche vero che loraitalia ha avuto sviluppi notevoli nel 2023-2024 per cui il servizio di mapping e tracking (oltre ad altre chicche sulle statistiche e sulla telemetria) sono disponibili per chiunque abbia accesso alla rete, ma essendo orientato al controllo di una rete propria, ho deciso di optare per la messa in linea di un server dedicato al supporto di funzioni similari ma totalmente sotto il controllo mio e degli iscritti al gruppo Whatsapp che fa riferimento alla nostra rete circoscritta.

Server globale

Nel Marzo 2025 nasce così https://vinmqtt.hopto.org che è un python flask https server (non tragga in inganno mqtt che sta nel nome che ho lasciato com'era al tempo della gestione ESP32 per telemetria che appunto lavorava in mqtt) che riceve in input i dati trasmessi dai meshtastic_broadcast che colleghi della nostra rete hanno installato in proprio. La cosa ha funzionato così fino a Luglio 2025 quando mi sono reso conto che sarebbe stato necessario un aggiornamento all'approccio dell'input dati meshtastic via applicazione suddetta. L'installazione della stessa, segnatamente all'ambiente Linux, risultava lunga e laboriosa disincentivando così la sua diffusione, inoltre la stessa, in rapporto alla semplice funzione di raccogliere e inviare dati a server globale era inutilmente ridondante. Nasce così l'idea che ha portato a https://github.com/vinloren/meshtastic_meshmonitor.

meshtastic meshmonitor

E' costituito da due componenti che accedono in comune ad un unico Data Base Sglite3:

- 1. mesh controller.py applicaione python d'interfaccia col device Tlora collegato in seriale
- 2. Flask server locale per accedere al Db e prelevare i dati atti alla rappresentazione in mappa dei nodi visti dal Tlora d'interfaccia oltre che al tracciamento dei percorsi dei nodi mobili.

mesh_controller.py

Attraverso lo stesso codice emendato usato da broadcast mesh_controller.py si prende cura di rilevare e gestire tutti i messaggi di:

- 1. NODEINFO
- 2. POSITION
- 3. TELEMETRY
- 4. TEXT_APP per risposta automatica messaggio con dentro qsl? e/o accumulo messaggi della giornata in tabella 'messaggi'

per registrarne il contenuto in tabella meshnodes di DB Sqlite3:

```
CREATE TABLE "meshnodes" (
       "data" VARCHAR(8) NOT NULL,
       "ora"
             VARCHAR(8) NOT NULL,
       "nodenum"
                    INTEGER NOT NULL,
       "node id"
                    VARCHAR(9) NOT NULL,
       "longname"
                    VARCHAR(28) NOT NULL,
       "alt"
              INTEGER,
       "lat"
              FLOAT.
       "lon"
              FLOAT.
       "batt"
             INTEGER,
       "snr"
              FLOAT,
       "pressione"
                    FLOAT,
       "temperat"
                    FLOAT,
       "umidita"
                    FLOAT,
       PRIMARY KEY("nodenum")
)
```

onde caratterizzare ciascun nodo rilevato in rete e poterne fissare la posizione in mappa con data e ora della sua ultima presenza. Per riempire i vari campi di questa tabella vengono considerati i messaggi di NODEINFO, POSITION e TELEMETRY via via ricevuti. Poi per poter realizzare il tracciamento del percorso di nodi mobili abbiamo la tabella tracking:

```
CREATE TABLE "tracking" (
       "node id"
                     VARCHAR(9) NOT NULL,
       "longname"
                     VARCHAR(28) NOT NULL,
       "data" VARCHAR(8) NOT NULL,
       "ora"
              VARCHAR(8) NOT NULL,
       "lon"
              FLOAT,
       "lat"
              FLOAT,
       "alt"
              INTEGER,
       "batt"
              INTEGER,
       "temperat"
                     FLOAT,
       "pressione"
                     FLOAT,
       "umidita"
                     FLOAT,
       " id"
              INTEGER NOT NULL,
       PRIMARY KEY(" id")
)
```

L'aggiornamento della tabella 'tracking' ha luogo a cura di mesh_controller.py quando un nuovo messaggio di POSITION per un determinato node_id trova l'ultima posizione registrata più lontana di

75mt rispetto l'attuale. In questo caso viene aggiunto un record in tabella tracking con la nuova posizione e contemporaneamente si aggiorna 'meshnodes' con data, ora, nuova posizione. Se la nuova posizione è meno di 75mt lontana dalla precedente viene solo aggiornata data e ora in 'meshnodes'.

Abbiamo poi la gestione dei messaggi testuali ricevuti aggiornando la tabella 'messaggi' da parte di mesh_controller.py::

```
CREATE TABLE messaggi (
_id INTEGER NOT NULL,
data VARCHAR(8) NOT NULL,
ora VARCHAR(8) NOT NULL,
msg VARCHAR(200) NOT NULL,
PRIMARY KEY (_id)
)
```

I messaggi salvati in questa tabella saranno visualizzabili dal server flask locale come vedremo più avanti

Autorizzazione a comparire in mappa

La nostra rete "Lombardia e Canton Ticino" lavora in modalità medium_fast e come tale vede l'intera rete loraitalia che consta di circa 250 nodi. Questa gran massa di nodi presenti creerebbe una visione caotica e priva di reale rilevanza per chi è interessato ai soli nodi iscritti alla nostra rete, quindi per superare questo problema ho previsto sul lato server locale una procedura atta a specificare uno per uno i nodi che vogliamo possano essere mostrati in mappa o in tracking. A questo proposito esiste la tabella 'modes':

```
CREATE TABLE modes (
node_id VARCHAR(9) NOT NULL,
nome VARCHAR(28) NOT NULL,
freq INTEGER NOT NULL,
mode VARCHAR(14) NOT NULL,
PRIMARY KEY (node_id)
)
```

Tramite questa tabella il server locale sarà in grado anche di marcare con colori diversi i marker dei nodi in mappa: in rosso i nodi a 868Mhz di iscritti al gruppo Whatsapp "Lombardia e Canton Ticino", in blu i nodi scelti di essere mostrati appartenenti a non iscritti, in verde i nodi a 433Mhz.

La rappresentazione dei percorsi, curata dal Flask server locale, avrà sempre il marker di partenza in rosso, i marker intermedi lungo il percorso in verde, il marker finale in blu. Sul marker finale sarà anche riportata la misura in Km del percorso effettuato.

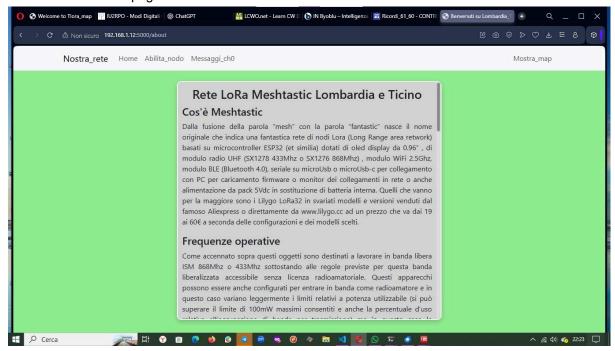
Pulizia del Db

Vengono mantenuti attivi i dati in Db per un massimo di 15gg per non ingrandire le dimensioni del Db inutilmente ritenendo che una storia dei soli ultimi 15 giorni sia rispondente alle nostre esigenze. A questo proposito ogni giorno intorno alle ore 11:10 e 18:00 mesh_controller.py provvede ad eventualmente cancellare i vecchi record. Ho previsto due orari di controllo perché un utente magari accende solo il pomeriggio e non la mattina.

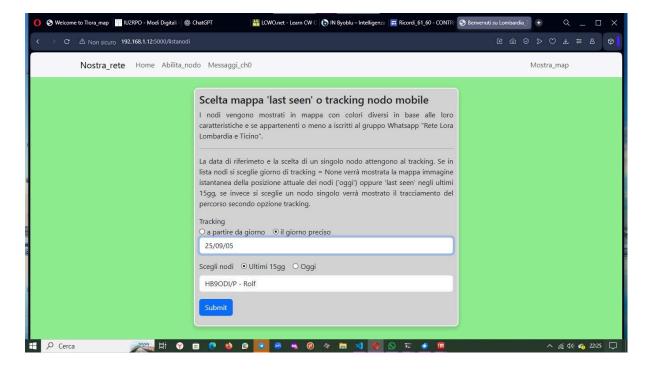
Il server locale

Come già accennato si tratta di un Python Flask server che lavora in modalità 'sviluppo' (non 'produzione') e questo perché essendo non esposto ad accessi esterni oltre quello locale non necessita di configurazioni più sofisticate che si appoggiano a Gunicorn e Nginx che sono appunto gli ambienti di 'produzione'. In ambiente 'sviluppo' abbiamo poi un vantaggio accessorio che è quello di lavorare in modalità 'debug' che ci solleva dai problemi di gestione Flask cache / Nginx cache che altrimenti dovremmo affrontare.

Presentiamo le varie pagine di accesso al Server:

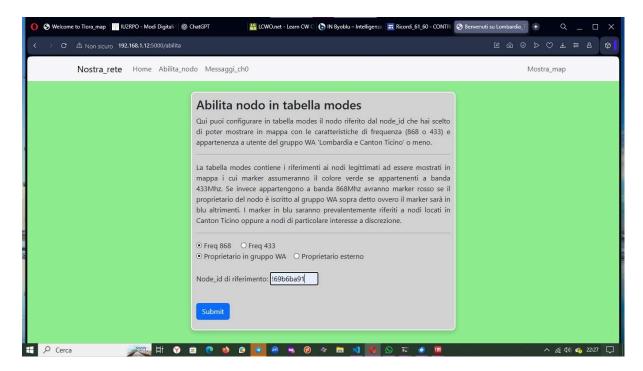


E' la pagina d'ingresso del server dove viene fatta un po' di storia e data qualche spiegazione.

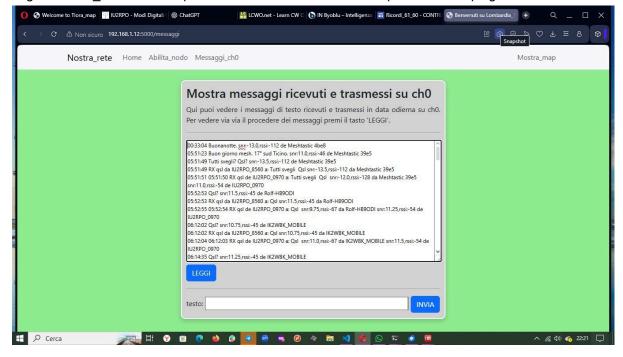


E' la pagina Home dove possiamo scegliere di mostrare in mappa o il tracciamento di un nodo scelto nella lista 'Scelta nodi' dove si può riferire di tracciare un giorno preciso o tutti i tracciamenti negli ultimi 15gg, oppure si sceglie di mostrare la mappa dell'attuale collocazione dei nodi nell'arco degli ultimi 15gg oppure nella giornata di oggi. Se nel campo tracking si mette data = None verrà automaticamente considerato di mostrare lo stato della mappa attuale nel giorno di oggi o lomstorico degli ultimi 15gg.

Circa il tracking osserviamo che la scelta 'Ultimi 15gg' serve solo a capire poi quale giorno davvero ci interessa tracciare per il nodo scelto in lista non sapendo a priori quando si è mosso in questo arco temporale.



Pagina 'abilita nodo' dove impostare le caratteristiche del nodo prescelto. Si spiega da sé.



Pagina 'Messaggi_ch0'. Premendo 'LEGGI' vengono mostrati i messaggi testuali ricevuti su ch0. Ad ogni depressione di 'LEGGI' viene mostrata l'intera storia della giornata da ore 00:00 al momento attuale. La tabella 'messaggi' contiene solo quelli ricevuti nella giornata in corso.

Invio messaggi

Premendo il tasto 'INVIA' è possibile inviare messaggi testuali sul ch0 avendo riempito il testo. Il server, ricevuto il testo, lo inserisce in tabella 'messaggi' preponendovi il carattere ^ che fa capire a mesh_controller.py, al termine di ciascun ciclo di ricezione (dopo esaminato il messaggio di protocollo o di testo ricevuto via seriale), che c'è un messaggio da inviare su ch0. Se ^ è presente nell'ultimo messaggio presente in tabella 'messaggi', questo viene inviato in rete su ch0 privato del carattere ^.

Per vedere quando il nostro messaggio è davvero partito occorre premere 'LEGGI' dopo premuto 'INVIO'. L'acquisizione in tabella 'messaggi' del messaggio inviato ci è notificata dalla scomparsa del testo, a questo punto premendo 'LEGGI' vediamo in nostro messaggio con preposto ^ nell'ultima riga. Per vedere l'effettivo invio in rete dobbiamo attendere che un nuovo messaggio di protocollo faccia il suo giro in mesh_controller.py il che può prendere anche un minuto in funzione del traffico di rete. In ogni caso quando nell'ultima riga, premuto 'LEGGI' troviamo il nostro messaggio privato del carattere ^, sappiamo che esso è stato davvero inviato.

Ripensandoci ora, un metodo ulteriore per avere echo di ritorno a messaggio inviato da un nodo qualunque recepito dal Tlora di mesh_controller è quello di anteporre ^ al messaggio senza bisogno di qsl?. Ho visto che davvero funziona! Questo può anche essere un metodo per capire chi in rete sta usando l'ambiente Meshtastic meshmonitor.