

## Système d'ouverture du garage

Le système d'ouverture du garage écoute sur le port 4280 et attend une requête sur une URL secrète de la part de framateam. Suite à cette requête il ouvre le périphérique série et lui envoie une commande pour procéder à l'actionnement du moteur.

Pré-requis:

```
apt install python3-flask python3-serial
adduser lov dialout
```

Code du serveur dans /home/lov/garage:

```
from flask import Flask
app = Flask(__name__)
import serial

ARDUINO = '/dev/serial/by-id/usb-
Arduino__www.arduino.cc__Arduino_Uno_64938323131351213190-if00'

@app.route('/XXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXX', methods=['POST'])
def open():
    try:
        with serial.Serial(port=ARDUINO, baudrate=9600) as f:
            banner = f.readline().decode('ascii')
            if 'LOV' not in banner:
                return "didn't find the garage opener banner"
            f.write(b'0')
            f.flush()
            resp = f.readline().decode('ascii')
            return "\n".join((banner, resp))
    except serial.serialutil.SerialException as e:
        return str(e)

if __name__ == '__main__':
    app.run(host='0.0.0.0', port=4280)
```

```
#include <Servo.h>

Servo servo;

void setup() {
    Serial.begin(9600);
    Serial.println("LOV garage opener v2: send 0 to open, everything else is
ignored");

    servo.attach(9);
    servo.write(0);
    delay(400);
    servo.detach();
}
```

```
void loop() {  
  int c = 0;  
  c = Serial.read();  
  if (c != '0') {  
    return;  
  }  
  Serial.println("opening...");  
  servo.attach(9);  
  servo.write(30);  
  delay(1000);  
  servo.write(0);  
  delay(400);  
  servo.detach();  
  Serial.println("done");  
}
```

Pour lancer au boot du serveur dans rc.local:

```
sudo -u lov -g lov /usr/bin/python3 server.py 2>&1 >/var/log/garage.log &
```

From:

<https://labovilleurbanne.fr/dokuwiki/> - **DokuWiki du LOV**

Permanent link:

[https://labovilleurbanne.fr/dokuwiki/asso:si:si\\_garage?rev=1669575991](https://labovilleurbanne.fr/dokuwiki/asso:si:si_garage?rev=1669575991)

Last update: **2022/11/27 19:06**

