

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() {  
    pinMode(10, OUTPUT);  
    digitalWrite(10, LOW);  
    pinMode(11, OUTPUT);  
    digitalWrite(11, LOW);  
  
    Serial.begin(9600);  
    Serial.println("LOV garage opener v3");  
}
```

```
/*servo.attach(9);
servo.write(0);
delay(400);
servo.detach();*/
pinMode(9, INPUT);
digitalWrite(9, LOW);
}

void loop() {
    int c = 0;
    c = Serial.read();
    if (c == '0') {
        //Code for activating the servo of that simulates a click on the real
        life remote of the garagedoor
        Serial.println("opening garage...");
        /*servo.attach(9);
        servo.write(30);
        delay(1000);
        servo.write(0);
        delay(400);
        servo.detach();*/
        pinMode(9, OUTPUT);
        digitalWrite(9, LOW);
        delay(1000);
        pinMode(9, INPUT);
        Serial.println("done");
    } else if (c == 'E') {
        //Serial data for shorting the remote controller of backdoor
        Serial.println("opening back door...");
        digitalWrite(10, HIGH);
        delay(2500);
        digitalWrite(10, LOW);
        Serial.println("done");
    } else if (c == 'L') {
        //Serial data for shorting the remote controller of backdoor
        Serial.println("closing back door...");
        digitalWrite(11, HIGH);
        delay(2500);
        digitalWrite(11, LOW);
        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=1786407027

Last update: **2026/08/11 00:10**

