# Raspbertry Pi

- Den Pi mit einem Bookworm Image flashen. 32 oder 64 Bit spielt keine Rolle.
- 
  Am besten keinen Filter auswählen, weil man sonst ggf. Bullseye erwischt.
- 
  Für diese Anleitung wird Bookworm 32Bit ohne Desktop verwendet.
- Auf dem Pi einloggen und Python checken:

```
pi@TestPi4:~ $ python3 --version
Python 3.11.2
```

**Hinweis:** Messy braucht mindestens Python 3.10 !!

- Updates und Tools
  - `sudo apt update && sudo apt upgrade -y && sudo apt install -y git silversearcher-ag wavemon hexedit sudoku tcpdump iptraf mc htop dcfldd nano usbutils openvpn ranger tldr ncdu can-utils multitail fd-find lsof x11vnc terminator minicom cutecom joystick jstest-gtk i2c-tools speedtest-cli && mkdir -p ~/.local/share && tldr -u`
  - `sudo apt autoremove -y modem* cups* pulse* avahi* triggerhappy*`
- Devtools nbachinstallieren
  - `sudo apt install -y thonny cutecom sqlitebrowser build-essential pkg-config libusb-1.0-0-dev cmake make gcc python3-dev libhidapi-dev python3-virtualenv python3-tk lm-sensors`
- sinnloses Zeugs weg
  - `sudo apt autoremove -y modem* cups* pulse* avahi* triggerhappy*`
- I2C am Pi aktivieren
  - `sudo raspi-config`
- Bei **Messy WS** den I2C Port drehen (SDA / SCL)
  - `sudo nano /boot/firmware/config.txt`
  - `dtparam=i2c_arm=on` → auskommentieren
  - `dtoverlay=i2c-gpio,i2c_gpio_sda=5,i2c_gpio_scl=6` → einfügen
  - `sudo reboot`
  - → erzeugt einen alternativen I2C Bus auf Nummer 3
    - `ls /dev/i2c*`

From:
https://drklipper.de/ - **Dr. Klipper Wiki**

Permanent link:
**https://drklipper.de/doku.php?id=messy:01_einrichtung:01_raspbertry_pi&rev=1720329168**

Last update: **2024/07/07 07:12**