Valetudo

- Viomi V2 über Windows

Viomi V2 über Windows

Linux-Distro auf Windows installieren

Powershell (Standard Ubuntu Installation):

```
wsl --install
```

USBIPD installieren, um USB auf WSL umzuleiten: https://learn.microsoft.com/de-de/windows/wsl/connect-usb

```
usbipd list
```

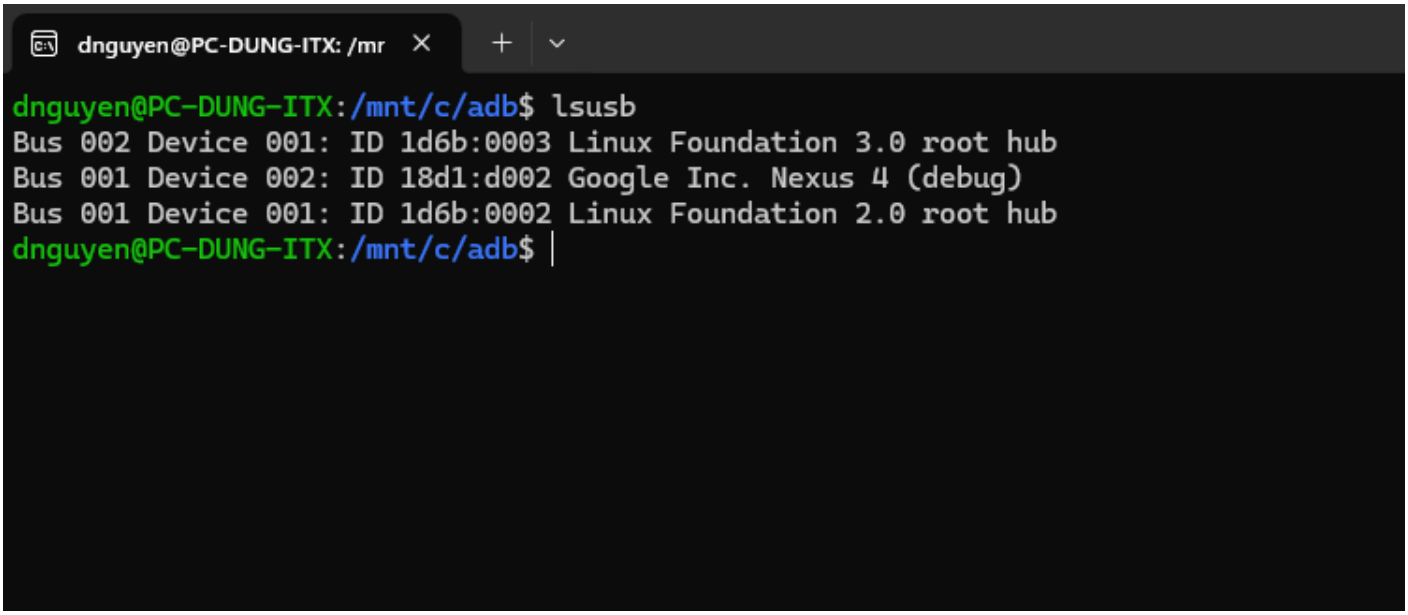
```
PS C:\Users\hdung> usbipd list
Connected:
BUSID  VID:PID    DEVICE                                                        STATE
1-2    0b05:19af  AURA LED Controller, USB-Eingabegerät                         Not shared
1-5    1043:857c  Xonar U7, USB-Eingabegerät                                    Not shared
1-7    1e71:2007  USB-Eingabegerät                                              Not shared
1-9    18d1:d002  Android                                                       Not shared
1-10   046d:c539  PRO WIRELESS, USB-Eingabegerät, LIGHTSPEED Receiver, Virt...  Not shared
1-11   046d:c52b  Logitech USB Input Device, USB-Eingabegerät                    Not shared
1-14   8087:0026  Intel(R) Wireless Bluetooth(R)                                Not shared
2-3    05e3:0749  USB-Massenspeichergerät                                       Not shared
2-4    0b95:1790  ASIX USB to Gigabit Ethernet Family Adapter                   Not shared
6-1    4355:0082  USB-Eingabegerät                                              Not shared
6-2    0951:1718  HyperX Cloud II Wireless, USB-Eingabegerät                    Not shared
7-5    2109:8888  USB Billboard Device                                          Not shared

Persisted:
GUID                                  DEVICE
```

Hier Android=Viomi V2 freigeben:

```
Freigabe mit Adminrechten:
usbipd bind --busid 1-9

Bind an geöffnete WSL-InstanzL:
usbipd attach --wsl --busid 1-9

Unbind (falls nötig):
usbipd detach --busid 1-9
```

In WSL-Konsole testen:

```
lsusb
```



Viomi V2 root

adb installieren:

```
sudo apt install adb
```

Verbindung zu Viomi V2 testen:

```
adb shell
```

Kein login erforderlich bei mir. Ansonsten Anleitung hier folgen um ADB auf Viomi zu aktivieren:

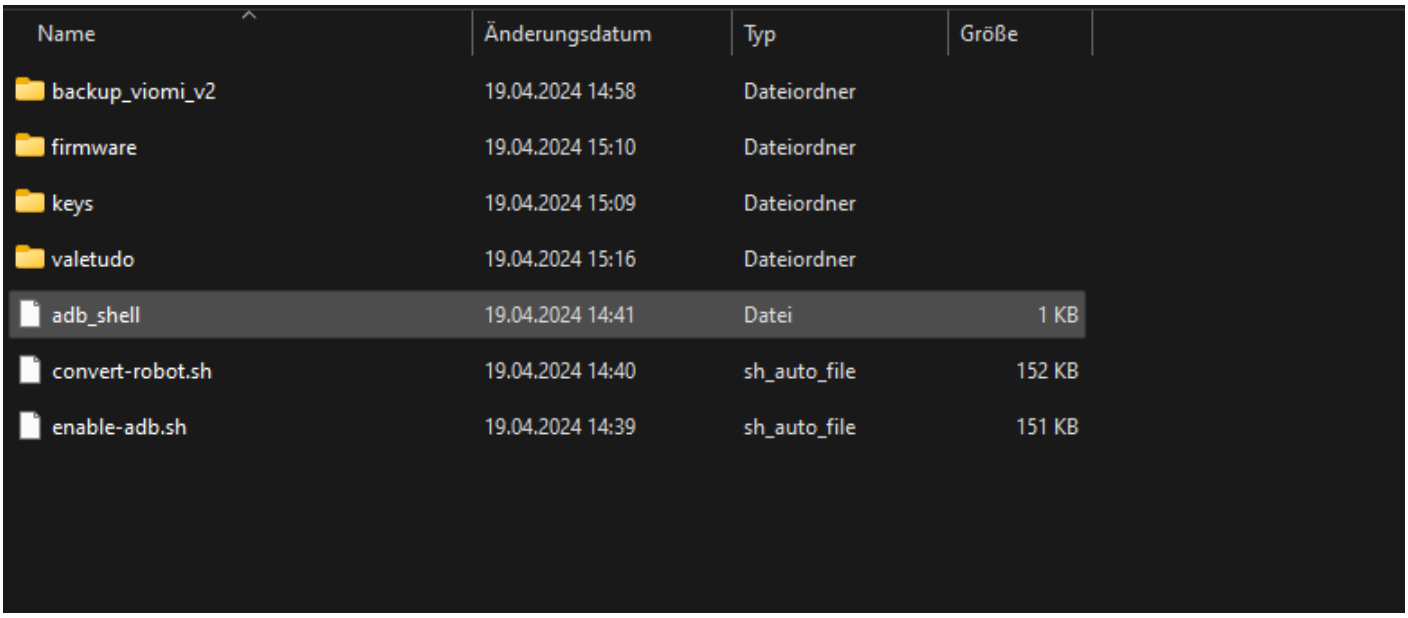
https://github.com/Hypfer/valetudo-crl200s-root

Backups erstellen (davor adb exit):

```
adb pull /proc/partitions
adb pull /dev/nanda
adb pull /dev/nandb
adb pull /dev/nandc
adb pull /dev/nandd
adb pull /dev/nande
adb pull /dev/nandf
adb pull /dev/nandg
adb pull /dev/nandh
adb pull /dev/nandi
```

```
Firmware package erstellen und danach auf Emails warten / :
https://builder.dontvacuum.me/

Verzeichnisse in Windows erstellen und Alle Daten in der Email downloaden,
zB. C:\adb\firmware

Firmware pushen:
cd /mnt/c/adb/firmware
adb push ./viomi.vacuum.v6_fw.tar.gz /tmp/

Aktuelle Valetudo binary downloaden:
https://github.com/Hypfer/Valetudo/releases/latest/download/valetudo-armv7.upx

Valetudo binary pushen:
cd /mnt/c/adb/valetudo
adb push ./valetudo-armv7.upx /mnt/UDISK/valetudo

Skript 'convert-robot.sh' downloaden:
https://github.com/Hypfer/valetudo-crl200s-root/blob/master/convert-robot.sh

Skript pushen:
cd /mnt/c/adb/
adb push ./convert-robot.sh /tmp/
```

Meine Verzeichnis-Struktur:

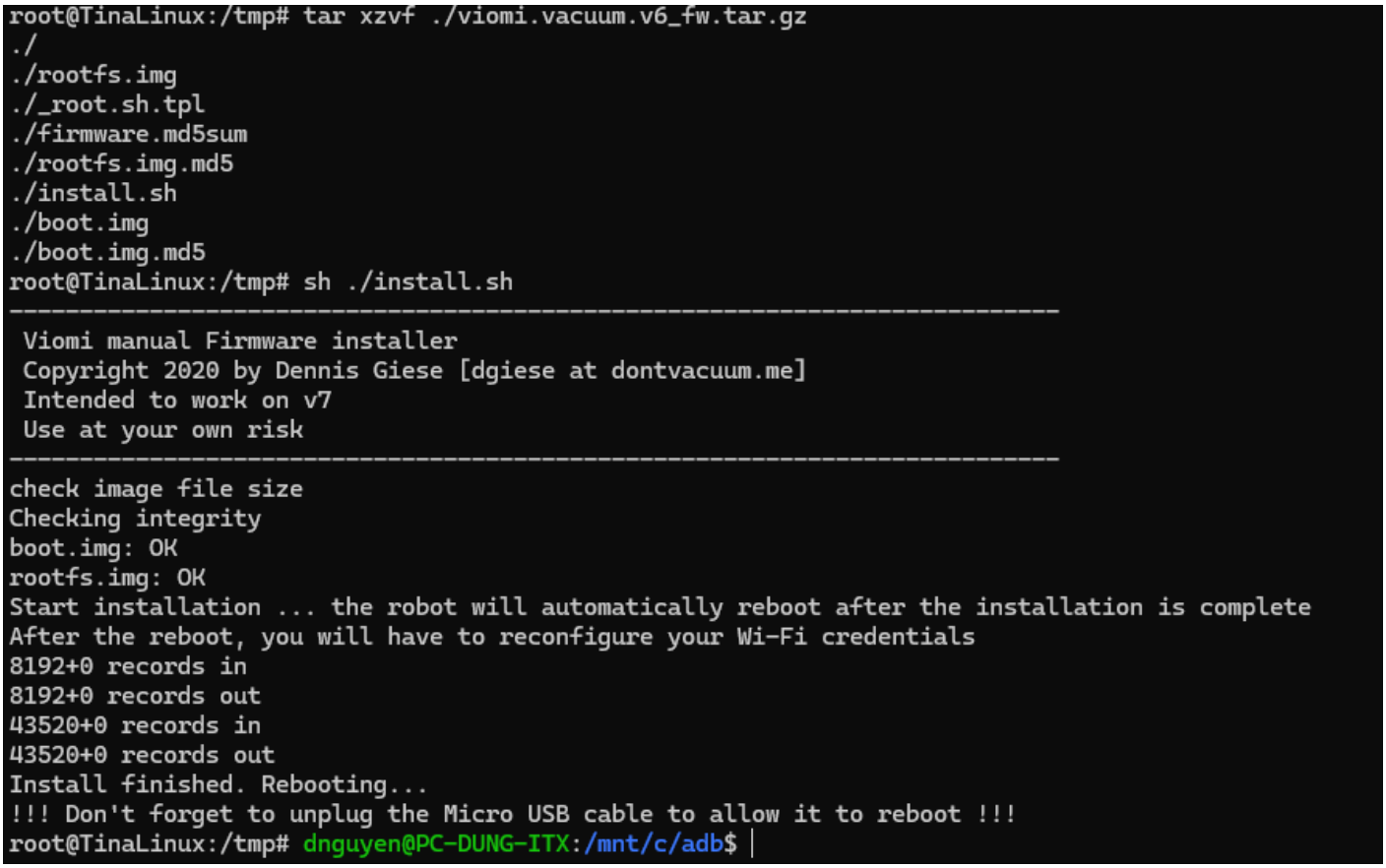


Name	Änderungsdatum	Typ	Größe
backup_viomi_v2	19.04.2024 14:58	Dateiordner	
firmware	19.04.2024 15:10	Dateiordner	
keys	19.04.2024 15:09	Dateiordner	
valetudo	19.04.2024 15:16	Dateiordner	
adb_shell	19.04.2024 14:41	Datei	1 KB
convert-robot.sh	19.04.2024 14:40	sh_auto_file	152 KB
enable-adb.sh	19.04.2024 14:39	sh_auto_file	151 KB

Valetudo installieren:

```
ADB zu viomi:
adb shell

Valetudo installieren:
cd /tmp/
sh ./convert-robot.sh
tar xzvf ./viomi.vacuum.v6_fw.tar.gz
sh ./install.sh
```

Erfolgreiche Installation:



Jetzt nur noch Valetudo Companion App installieren und Roboter ins Netzwerk holen. Fertig!