

Firmware, Rollen und Builds

MeshCore-Firmware wird für konkrete Hardware und konkrete Rollen gebaut. Deshalb ist „die MeshCore-Firmware“ nicht eine einzige universelle Datei.

Boardabhängigkeit

Ein Firmware-Build enthält die Hardwarekonfiguration für ein bestimmtes Board. Dazu gehören unter anderem Pins und Funkhardware. Ein Build für ein anderes Board kann trotz identischem Mikrocontroller ungeeignet sein.

Rollenabhängigkeit

Für unterstützte Plattformen können unterschiedliche Rollen angeboten werden, beispielsweise Companion, Repeater, Room Server oder Sensor.

Die Rolle entscheidet über den Einsatzzweck und die verfügbaren Schnittstellen. Ein Repeater-Build wird nicht dadurch zum Companion, dass eine App geöffnet wird.

Release und Entwicklung

Für produktive Infrastruktur sollte grundsätzlich ein stabiler, für die Hardware vorgesehener Release verwendet werden, sofern kein konkreter Grund für einen Entwicklungsbuild besteht.

Entwicklungsstände können neue Funktionen enthalten, aber auch Änderungen, die noch nicht für dauerhaften Betrieb vorgesehen sind.

Firmwaredateien

Dateiformat und Flashverfahren hängen von Plattform und Bootloader ab. UF2, BIN und DFU-Pakete dürfen nicht beliebig gegeneinander ausgetauscht werden.

Prüfen vor dem Flash

Vor jedem Flashvorgang werden Board, Revision, Funkvariante, Rolle und Quelle der Firmware geprüft. Bei Infrastruktur wird zusätzlich die bisherige Konfiguration dokumentiert beziehungsweise gesichert.

Versionsdokumentation

Für Community-Repeater sollte die eingesetzte Firmwareversion dokumentiert werden. Dadurch können Fehlerberichte und Änderungen später einem konkreten Softwarestand zugeordnet werden.

Quellen, Rechte und redaktionelle Prüfung

- [MeshCore – offizielle Dokumentation](#)
- [meshcore-cli – offizielles Projekt](#)
- [MeshCore Wiki DE – ergänzende Communityquelle](#)

Redaktioneller Hinweis: Diese Seite ist eine eigenständige Darstellung für MeshCore Hessen. Sachinformationen wurden anhand der oben genannten Quellen geprüft. Texte, Bilder und die Gliederung des MeshCore Wiki DE wurden nicht übernommen; die Seite wird nur als ergänzende Communityquelle zur Faktenkontrolle genannt. Für technische Details hat die aktuelle offizielle MeshCore-Dokumentation Vorrang. Deutschlandbezogene Funkrechtsangaben werden an den Veröffentlichungen der Bundesnetzagentur geprüft.

Urheberrecht: Technische Begriffe, Protokollnamen, Befehlsnamen, Zahlenwerte und andere notwendige Sachangaben werden unverändert verwendet, soweit dies für fachliche Richtigkeit erforderlich ist. Es werden keine längeren fremden Textpassagen oder Bilder reproduziert.

Prüfstand: 18. August 2026
