

# Sinusbots auf einem Raspberry Pi installieren

## Description

In dieser Anleitung geht es darum, wie wir den Sinusbots auf einem Raspberry Pi installieren und zum Laufen bekommen. Aktuell unterstützt der Sinusbots nur eine AMD64 Architektur und keine Möglichkeit diesen unter ARM laufen zu lassen.

Es gibt einen Inoffiziellen Weg den ich hier beschreiben werde. Ich übernehme aber keine Haftung für etwaige Schäden oder Unzuverlässigkeiten!

## Sinusbots installieren

Im ersten Schritt müssen wir überprüfen welche Pagesize unser Raspberry Pi hat. Die Pagesize muss 4k betragen. Welche Pagesize aktuell eingestellt ist, können wir mit dem folgenden Befehl überprüfen:

```
getconf PAGESIZE
```

Wir erhalten in der Regel auf einem Raspberry Pi dann eine Ausgabe mit **16384**. Da dies leider zu hoch ist, müssen wir dies über die Boot-Config auf unserem Raspberry Pi ändern. Dazu öffnen wir die folgende Datei und fügen an unterster Stelle unter **[all]** den folgenden Inhalt ein:

```
sudo nano /boot/firmware/config.txt
```

```
kernel=kernel8.img
```

Im Anschluss müssen wir den Raspberry Pi einmal neustarten.

```
systemctl reboot
```

Sobald der Raspberry Pi wieder hochgefahren ist, müssen wir einmal überprüfen ob die Pagesize jetzt **4096** ist.

```
getconf PAGESIZE
```

## Docker installieren

Als nächstes müssen wir jetzt auf unserem Raspberry Pi **Docker** und **Docker-Compose** installieren. Dazu führen wir die unten stehenden Befehle aus.

```
# Add Docker's official GPG key:
sudo apt update
sudo apt install ca-certificates curl
sudo install -m 0755 -d /etc/apt/keyrings
sudo curl -fsSL https://download.docker.com/linux/debian/gpg -o
/etc/apt/keyrings/docker.asc
sudo chmod a+r /etc/apt/keyrings/docker.asc

# Add the repository to Apt sources:
sudo tee /etc/apt/sources.list.d/docker.sources <<EOF
Types: deb
URIs: https://download.docker.com/linux/debian
Suites: $(. /etc/os-release && echo "$VERSION_CODENAME")
Components: stable
Signed-By: /etc/apt/keyrings/docker.asc
EOF

sudo apt update
```

```
sudo apt install docker-ce docker-ce-cli containerd.io docker-buildx-plugin
docker-compose-plugin
```

Im Anschluss können wir einmal überprüfen ob die Installation erfolgreich geklappt hat, in dem wir die beiden Befehle ausführen. Wir sollten dann die Versionsnummern unserer Docker-Installationen sehen.

```
docker version
docker-compose version
```

## QEMU/binfmt für amd64 aktivieren

Im nächsten Schritt aktivieren wir die AMD64 Emulation auf unserem Raspberry Pi. Dazu führen wir den folgenden Befehl aus um den Emulator zu aktivieren.

```
docker run --privileged --rm tonistiigi/binfmt --install amd64
```

Wenn der Befehl durchgelaufen ist, sollten wir jetzt AMD64 Container ausführen können. Um dies einmal zu testen können wir einmal den folgenden Container einmal starten.

```
docker run --rm --platform linux/amd64 alpine uname -m
```

## Benutzer & Verzeichnis vorbereiten

Um den Sinusbot jetzt laufen zu lassen, müssen wir dafür einen dedizierten Benutzer für den Dienst erstellen. Dazu führen wir den folgenden Befehl aus:

```
sudo useradd sinusbot
```

Im Anschluss erstellen wir ein Verzeichnis indem unser Sinusbot später seine eigenen Dateien ablegen kann. Ich erstelle diese gerne immer unter **/opt**.

```
mkdir -p /opt/sinusbot
```

## Container vorbereiten und starten

Im ersten Schritt legen wir die Verzeichnisse an, in denen Sinusbot seine Daten ablegt. Dazu können wir den folgenden Befehl ausführen:

```
mkdir -p /opt/sinusbot/data
mkdir -p /opt/sinusbot/scripts
mkdir -p /opt/sinusbot/init
```

Dann legen wir jetzt die **Docker-Compose.yml** Datei an die mit dem folgenden Inhalt gefüllt werden muss:

```
sudo nano /opt/sinusbot/docker-compose.yml
```

```
services:
  sinusbot:
    image: sinusbot/docker:latest
    container_name: sinusbot
    platform: linux/amd64
    restart: unless-stopped
    ports:
      - "8087:8087"
    environment:
      TZ: Europe/Berlin
      UID: "1001"
      GID: "1001"
    volumes:
      - ./scripts:/opt/sinusbot/scripts
      - ./data:/opt/sinusbot/data
      - ./init:/opt/init:ro
    entrypoint: ["/bin/bash", "-lc",
```

```
"/opt/init/bootstrap.sh; exec /opt/sinusbot/entrypoint.sh"]
```

**Wichtig:** Wir müssen hier die UID und GID auf die IDs des Sinusbot Benutzers einstellen. Dazu können wir den Befehl `id sinusbot` eingeben. Diese angezeigten IDs tragen wir dann unter UID und GID ein.

Jetzt legen wir das Start-Skript unseres Sinusbots an und füllen dieses auch mit Inhalt:

```
sudo nano /opt/sinusbot/init/bootstrap.sh
```

```
#!/usr/bin/env bash
set -euo pipefail

STAMP="/opt/sinusbot/data/.bootstrap_done"
if [[ -f "$STAMP" ]]; then
    exit 0
fi

# Debian buster -> archive + valid-until off
sed -i 's|http://deb.debian.org/debian|http://archive.debian.org/debian|g'
/etc/apt/sources.list || true
sed -i
's|http://deb.debian.org/debian-security|http://archive.debian.org/debian-security|g'
/etc/apt/sources.list || true
sed -i 's|security.debian.org|archive.debian.org|g' /etc/apt/sources.list || true
echo 'Acquire::Check-Valid-Until "false";' > /etc/apt/apt.conf.d/99no-check-valid-until

# Achtung: kann bei dir wieder bei libc-bin segfaulten
apt-get -o Acquire::Check-Valid-Until=false update
DEBIAN_FRONTEND=noninteractive apt-get install -y --no-install-recommends libpulse0
youtube-dl ca-certificates || true

touch "$STAMP"
```

Zum Schluss setzen wir noch die Berechtigungen für die Verzeichnisse und das Skript.

```
chown -R sinusbot:sinusbot /opt/sinusbot/
chmod +x /opt/sinusbot/init/bootstrap.sh
```

Jetzt können wir den Container starten und warten das unsere Sinusbot-Instanz erfolgreich hochfährt.

```
docker compose up -d -f /opt/sinusbot/docker-compose.yml
```

Wenn der Container erfolgreich hochgefahren ist, können wir mit der IP und dem Port 8087 das Webinterface unseres Sinusbots öffnen.

### Category

1. Linux
2. Raspberry Pi
3. Sinusbot

### Date Created

19.02.2026

### Author

administrator