

# [Bor] LXC Teamspeak

La LXC Teamspeak va nous permettre de proposer un service de communication et de jukebox pour les associations

## Présentation

<b>Type</b>	Linux Container (machine virtuelle) hébergée sur <a href="#">Bor</a>
<b>Utilité</b>	Communications et Jukebox
<b>Services</b>	Teamspeak & SinusBot
<b>OS</b>	Ubuntu Server 17.04
<b>Nom du LXC</b>	bor_teamspeak
<b>IP</b>	<b>10.61.15.25</b> (DMZ BOR)

## Création de la LXC

Pour créer le Linux Container qui contiendra notre Teamspeak et le SinusBot, je vous invite à suivre la seconde partie du tutoriel disponible sur cette page : [Créer un Linux Container \(LXC\)](#)

La seule chose à respecter lors de la création du container est le nom que vous lui donnerez : **bor\_teamspeak**

## Configuration de la LXC

En suivant le précédent tutoriel pensez à :

→ attribuer une IP fixe au LXC (cf tutoriel [LXC](#))

→ la mettre en démarrage automatique au démarrage de [Bor](#)

→ changer le mot de passe de l'utilisateur par défaut

→ [Ajouter une règle NAT](#) pour permettre au LXC de communiquer avec l'extérieur via le ports entrants TCP 30033, 10011, 41144 TCP et UDP 9987 sur [Bor](#)

## Installation du serveur Teamspeak

On se place dans notre **home** :

```
$> cd
```

Puis on télécharge le serveur Teamspeak (64 bits) et on l'extrait [Page de téléchargement serveur teamspeak](#) :

```
$> wget  
http://dl.4players.de/ts/releases/3.0.13.6/teamspeak3-server_linux_amd64-3.0  
.13.6.tar.bz2  
$> sudo apt-get install screen  
$> tar xvjf teamspeak3-server_linux_amd64-3.0.13.6.tar.bz2  
$> rm teamspeak3-server_linux_amd64-3.0.13.6.tar.bz2  
$> mv teamspeak3-server_linux_amd64 teamspeak
```

On se place ensuite dans un screen, on navigue jusqu'au dossier Teamspeak, on donne les bons droits puis on lance le serveur pour la première fois :

```
$> screen -S teamspeak  
$> cd /home/teamspeak  
$> sudo chmod a+x ts3server_startscript.sh  
$> ./ts3server_startscript.sh start
```

Vous verrez alors un message de ce type :



Notez absolument le login, password et token, il nous serviront pour avoir les droits sur le serveur Teamspeak

On quitte le screen avant toute chose (**ctrl+a et d**).

A ce stade, le serveur Teamspeak est lancé, vous pouvez vous connecter sur le serveur en entrant son ip sur Teamspeak.

Pour être administrateur du Teamspeak, allez dans **outils**, puis **utiliser la clé de privilège**. Rentrez alors le token que le terminal nous avait montré juste avant. L'usage du token est unique, c'est maintenant à vous de distribuer les droits aux autres personnes qui devraient être admin du TS.

Pour finir on crée un fichier pour démarrer Teamspeak au démarrage du LXC :

### Créer le fichier `/etc/rc.local`

```
#!/bin/sh -e  
#  
# rc.local  
#  
# This script is executed at the end of each multiuser runlevel.  
# Make sure that the script will "exit 0" on success or any other  
# value on error.  
#  
# In order to enable or disable this script just change the execution  
# bits.  
#  
# By default this script does nothing.
```

```
/home/ginfo/teamspeak/ts3server_startscript.sh start  
exit 0
```

Puis on ajoute les bonnes permissions :

```
$> sudo chmod 755 /etc/rc.local
```

## Installation du SinusBot

Le **SinusBot** va nous permettre de diffuser de la musique en bonne qualité sur les canaux Teamspeak de notre choix. Le SinusBot dispose d'une interface Web très intuitive qui une fois installée permet de contrôler la musique diffusée dans les canaux Teamspeak. Il peut être un excellent outil pour gérer la musique lors d'une soirée (création de playlists, écoute de webradio etc.).

L'installation est très simple et je vous invite à la suivre ici : [Installation de SinusBot sur Ubuntu](#)

Pensez à lancer le SinusBot dans un screen pour qu'il reste allumé quand vous quitterez le terminal !

From:  
<https://wiki.centrale-med.fr/ginfo/> - **Wiki GInfo**

Permanent link:  
[https://wiki.centrale-med.fr/ginfo/musee:infrastructure:bor:lxc\\_teamspeak](https://wiki.centrale-med.fr/ginfo/musee:infrastructure:bor:lxc_teamspeak)

Last update: **15/10/2018 20:59**

