Xnode로 배우는

저전력 무선 네트워크

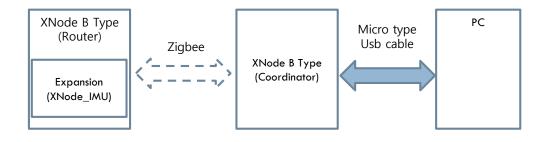
프로그래밍

- □ Xnode의 확장포트에 IMU 모듈을 장착 후 센서를 이용한 움직임 감지
 - 두 개의 Xnode B type 사용
 - Router의 IMU센서로 쿼터니언 값을 측정
 - Coordinator로 전송
 - Coordinator에서 3차원 그래픽 시뮬레이터(xquat)로 이를 시각화

□ 준비물

준비물				
1	PC 1ea			
2	Xnode 2ea			
3	Micro type USB cable 1ea			
4	Xnode_IMU 1ea			

- □ 구성
 - Xnode의 확장포트에 IMU모듈 장착하여 움직임 감지
 - 두 개의 Xnode를 사용하여 Router의 움직임을 Coordinator에서 감시
 - Coordinator에서는 3D모델링으로 출력



Coordinator

- 라이브러리, 코드 옮김
- 부팅 후 네트워크 연결 시까지 대기
- Router 노드로부터 데이터 수신 대기
- Router 노드로부터 쿼터니언 값 수신 후 PC로 시리얼 출력

Router

- 라이브러리, 코드 옮김
- 부팅 후 네트워크 연결 시까지 대기
- IMU 센서로 쿼터니언 값을 읽어서 Coordinator 노드에 송신

PC

- 3차원 그래픽 시뮬레이터(xquat) 실행
- Router노드를 회전 시켜 PC에서 상태 확인

□ 라이브러리 사용

■ Xnode B type 별 장착 모듈 및 라이브러리

XNode	장착 모듈	NI	추가 라이브러리
Coordinator		Coordinator	USB > Library > CORE > lib > pop.py, core_b.py
Router	IMU	Router	USB > Library > CORE > lib > pop.py, core_b.py
			USB > Library > EXT> lib > IMU.py

■ 라이브러리 옮긴 후 확인

Router C:\XNode\CORE>xnode -p com3 ls /flash/lib /flash/lib/IMU.py /flash/lib/core_b.py /flash/lib/pop.py

Coordinator

C:\XNode\CORE>xnode -p com4 ls /flash/lib
/flash/lib/core_b.py
/flash/lib/pop.py

- □ 코드: Xnode(Router)
 - CD > Library > Core > lib 폴더를 Xnode에 복사하여 사용
 - CD > Library > EXT > lib > IMU.py 폴더를 Xnode에 복사하여 사용
 - 코드를 Xnode(Router)에 업로드하고 reset 버튼 누름
 - 네트워크가 설정된 후 네트워크 접속이 되면
 - □ 0.1 초 간격으로 9축 센서로 측정된 값을 Zigbee통신으로 Coordinator에 전송

Xnode(Router)

01:	from pop import xnode,time,IMU	12:	while xnode.atcmd('Al') !=0:
02:		13:	pass
03:	imu = IMU()	14:	
04:		15:	while True:
05:	xnode.atcmd('NI', 'Router')	16:	imu_data= imu.quat()
06:	xnode.atcmd('CE', 0x00)	1 <i>7</i> :	transmit_data = str(imu_data)[1:-1]
07:	xnode.atcmd('ID', 0x15)	18:	
08:	xnode.atcmd('JV', 0x01)	19:	try:
09:	xnode.atcmd('SC', 0x08)	20:	
10:	xnode.atcmd('WR')	xnode.transmit(xnode.ADDR_COORDINATOR,transmit_data)	
11:		21:	except:
		22:	pass
		23:	
		24:	time.sleep(.1)

□ 코드설명

- 01: xnode, time, IMU class import
- 03: IMU class 인스턴스 화
- 05: XNode의 Node Identifier을 'Router'로 설정
- 06: XNode의 역할을 Router로 설정
- 12: 네트워크 연결 시까지 대기
- 16: IMU 센서에서 데이터를 읽어옴
- 17: 전송할 데이터로 가공
- 20: Coordinator XNode 모듈로 IMU 센서 데이터 전송
- 21: 0.1초 동안 대기

- □ 코드: Xnode(Coordinator)
 - CD > Library > Core > lib 폴더를 Xnode에 복사하여 사용
 - 코드를 Xnode(Coordinator)에 업로드하고 reset버튼 누름
 - o.1 초 간격으로 수신된 Zigbee data를 확인
 - □ 수신된 data가 있다면 이를 serial로 출력

Xnode(Coordinator)

01:	from pop import xnode, time
02:	
03:	xnode.atcmd('NI', 'Coordinator')
04:	<pre>xnode.atcmd('CE', 0x01)</pre>
05:	xnode.atcmd('ID', 0x15)
06:	xnode.atcmd('JV', 0x00)
07:	xnode.atcmd('SC', 0x08)
08:	xnode.atcmd('WR')
09:	

```
10:
              while xnode.atcmd('Al') !=0:
11:
                 pass
12:
13:
              while True:
14:
15:
                 received data = xnode.receive()
16:
17:
                 if received data:
18:
                    output_data = received_data['payload'].decode()
19:
                    print(output_data)
20:
21:
                 time.sleep(0.1)
```

■ 코드 설명

- 01: xnode 모듈, time 라이브러리 import
- 03: XNode의 Node Identifier를 'Coordinator'로 설정
- 04: XNode의 역할을 Coordinator로 설정
- 10: 네트워크 연결 시까지 대기
- 15: Router로부터 IMU 센서값 수신
- 18: 수신된 데이터를 바이트 배열에서 문자열로 변환
- 19: 쿼터니언 값을 시리얼 출력

\Box PC

■ 실행 파일 옮기기

Router

PS C:\XNode\IMU> xnode -p com3 put .\project imu router.py main.py

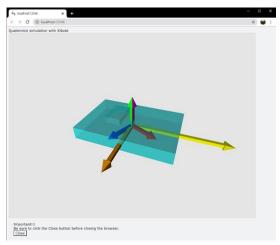
Coordinator

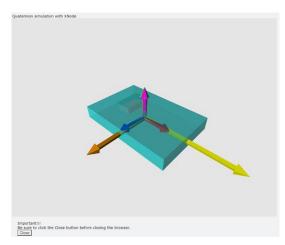
PS C:\XNode\IMU> xnode -p com4 put .\project_imu_coordinator.py main.py

- 파일을 옮긴 후 Router의 케이블을 제거하고, Router와 Coordinator의 리셋 버튼을 누름
- 다음으로 PC에서 3차원 그래픽 시뮬레이터 실행

PS C:\XNode\IMU> xquat com4

- 브라우저 확인
- Xnode(Router)를 움직이면 쿼터니언 값을 기반으로 시뮬레이터에 상태가 표시됨





- 웹브라우저를 닫을 때는 반드시 Close 버튼을 눌러서 시리얼 연결을 끊어야 함
- 만약 Close 버튼은 누르지 않고 웹브라우저를 닫으면 XNode의 USB 케이블을 가 다시 연결해야 함.

분리했다