IoTデバイス活用マニュアル

センサ種類:超音波

型番: Grove Ultrasonic Ranger

ストーリー:液面までの距離を測り、補充のタイミングを知らせる



•Arduinoのプログラムの変更

コードの変更箇所

ライブラリのダウンロードと読み込み

下記リンクの zip ファイルをダウンロードする https://github.com/Seeed-Studio/Seeed_Arduino_UltrasonicRanger/archive/master.zip

ダウンロードした zip ファイルを Arduino のスケッチに読み込む。

「スケッチ」>「ライブラリをインクルード」>「.ZIP形式のライブラリをインストール…」を選択すると表示されるダイアログにて上でダウンロードした zip 形式のファイルを選択する。



WiFi 設定、デバイスキーの書き換え

WiFi の SSID、パスワードを入力する
Azure IoThub で発行されたデバイスのプライマリ文字列を該当箇所に反映する



2. Stream Analyticsのクエリ確認

超音波センサーの値を確認する

Stream Analytics への書き込み状況を確認

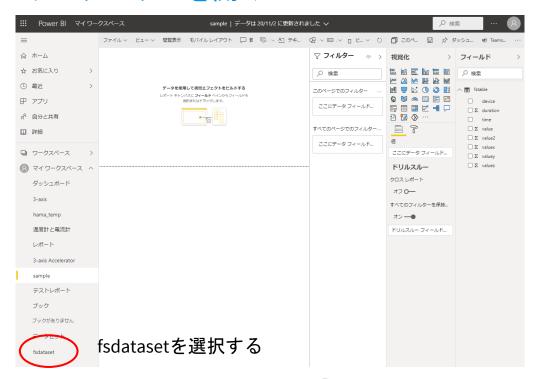
StreamAnalytics での入力テストの例

params	Dev	Id	EventProcessedUtcT
{"Sensor":"ultrasonicranger","EspValue":221}	"hamanakaultrasonicr	16	"2020-11-30T06:22:45

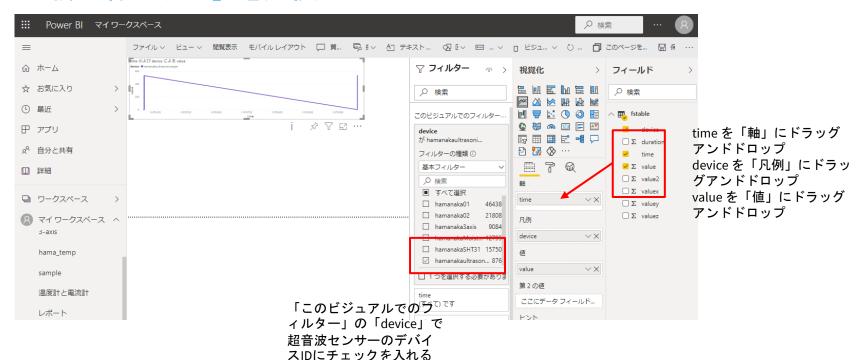
3. PowerBIでのレポートの作成

超音波センサーの値をモニターする

データセットを開く



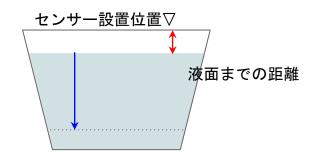
「折れ線グラフ」を選択



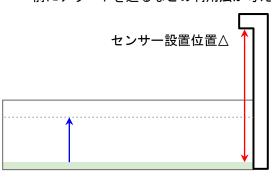
4.液体補給のタイミングを知らせる

閾値を超えた場合に通知を送る

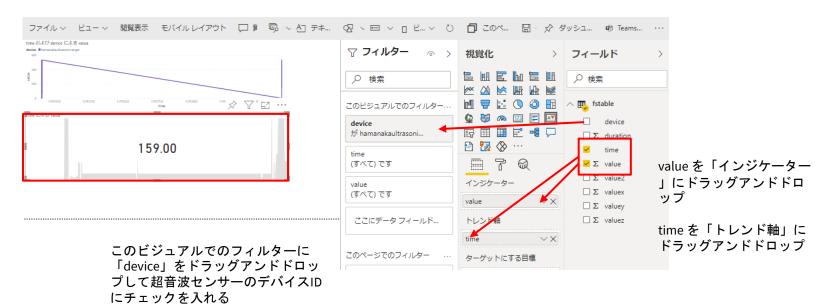
センサーの閾値を検討する



液面までの距離が30cm (例) を超えるとタンク への補充が必要なものとして検討を進める このほかにも、ものが容器からあふれそうになる前にアラートを送るなどの利用法が考えられる。



「KPI」を選択



KPI を任意のダッシュボードにピン留めする

ダッシュボードを確認

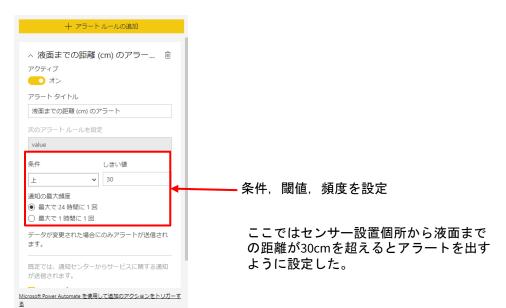




ダッシュボードでアラートを設定する

ダッシュボードでのアラートの設定

^{液面までの距離 (CM)}
アラートを管理



MITO CIMO

キャンセル