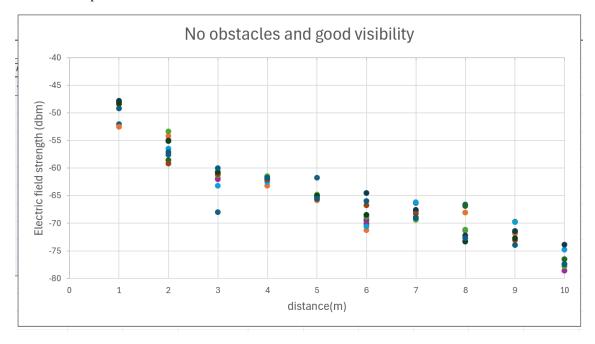
【先週のミーティングの内容で決定した方針】

- ・1. 障害物のない見通しの良い環境下の Coordinator と Enddevice
 - 2. Enddevice だけ水中に投下
 - 3. Coordinator と Enddevice 両方を水中に投下
- の3パターン
- →2. Enddevice だけ水中に投下 の場合、追加で Router を入れるパターンはどうか
- ・水中に投下されている MONOSTICK の四方八方を均等の距離にする. 例えば, ど真ん中にセットして水面, 内壁, 底をそれぞれ 3cm にキープする. そして, 水槽外の Coordinatorの距離を離していく実験を行う.
- ・グラフに関しては、横軸:距離、縦軸:LQI/パケロスの2種類(×3パターン)
- 【1. 障害物のない見通しの良い環境下の Coordinator と Enddevice】 各距離で 10packet の送受信データの平均を導く(1プロット)×10 回行った.



[PiSugar 3 PLUS]

ラズパイにバッテリー(PiSugar 3 PLUS)を搭載することで、コンセントを使用せず、袋の中に密閉して入れることができる.

PiSugar 3 PLUS を使用し、今後の水中投下実験を進めていく予定である。また、バッテリー残量も専用アプリから確認することができる。



参考 URL: https://github.com/PiSugar/PiSugar/wiki/PiSugar-3-Series

また,ラズパイに電源供給された時(起動時)に、自動的にプログラムを実行するように構築した.(auto.py)

参考 URL: https://www.raspberrypirulo.net/entry/systemd

よって, ラズパイとバッテリーと MONOSTICK を袋の中にコードレスで入れることが可能になった.

そのため, 次は「2. Enddevice だけ水中に投下」と「3. Coordinator と Enddevice 両方を水中に投下」の実験を進める.

・電源 ON/OFF の方法が不明

【論文の流れ】

ZigBee, Wi-Fi, Nb-IoT, LP-WPAN, BLE, LTE, 5G の文献がある.

流れとして、 無線通信規格にこだわらず、漁業関係の論文を紹介する. ↓ その論文の欠点を述べ、その欠点を補える無線通信規格の論文を紹介する. ↓

それを繰り返し、自分の研究である「ZigBee」「実装」にもっていく.