

先週から変更した点について

- 以下は、ラズパイの Python とセンサデータを受信している Enddevice 側の表示内容

```
KY@YOHEI@KY@YOHEI:~/Desktop $ python al.py
受信データ : 333.0
電圧       : 0.666
b'\x00\x00In start state\r\n'
受信データ : 400.0
電圧       : 0.800
b'In primitive type1 state \r\n'
受信データ : 358.0
電圧       : 0.716
b'In primitive type2 state \r\n'
受信データ : 378.0
電圧       : 0.756
b'Sensor Data Catch \r\n'
受信データ : 331.0
電圧       : 0.662
b'data: 0 \r\n'
受信データ : 407.0
電圧       : 0.814
b'Sensor Data Catch \r\n'
受信データ : 398.0
電圧       : 0.796
b'data: fa \r\n'
受信データ : 334.0
電圧       : 0.668
b'Sensor Data Catch \r\n'
受信データ : 374.0
電圧       : 0.748
b'data: 7e \r\n'
受信データ : 355.0
電圧       : 0.710
b'Sensor Data Send \r\n'
受信データ : 373.0
電圧       : 0.746
b'In start state\r\n'
受信データ : 408.0
電圧       : 0.816
b'In primitive type1 state \r\n'
受信データ : 342.0
電圧       : 0.684
b'Command : 3\r\n'
^Z
[2]+  停止                  python al.py
```

以下が Coordinator 側の受信結果である.

[illegible]

センサから受信した Enddevice のデータを表示している部分として

b' data : 0

b' data : fa

b' data : 7e

というデータを取得していて, Coordinator 側で同じデータ内容を確認することができた.  
しかし, それ以降の値(0cdcdcdcdcdcd)は何か不明である.

今後の方針として, 表示内容の確認とその意味を調べる.