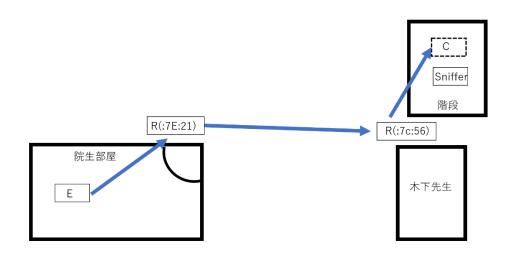
## 0607

- 【1】以前アルベルト先生に指摘していただいたネットワークの信頼性についての予備実験について、以下はアルベルト先生のステップを抜粋.
- a) マルチホップ・ネットワークを設定し、マルチホップ方式で動作していることを確認する (コーディネータとエンド・デバイスの間に少なくとも 3~4 本のリンクがある)。
- b) センサーから実データを作成し、送信先に送信する(複数回のテスト)。送信されたデータは100%宛先に届いているか?そうでない場合は、そうでない理由を見つける。
- c) ノードの1つが削除された場合、ネットワークは回復できるか?



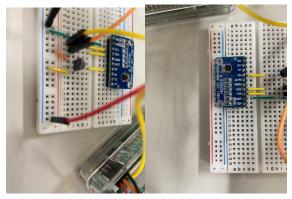
Coordinator (受信側) 1台

Router 2台

(MAC アドレス 00:1b:c5:01:22:03:**7e:21** と 00:1b:c5:01:22:03:**7c:56**)

Enddevice(送信側) 1台

Enddevice では温度センサとラズパイに接続されている.



そして Sniffer でデータの流れを調査した.

## [実験の流れと結果]

- 1. Coordinator を起動.
- 2. Router (:7c:56)をコンセントに接続する.
- 3. Router (:**7e:21**)をコンセントに接続する.
- 4. Enddevice をラズパイに接続し、温度センサでデータを取得していく. 以下はこの時点での、Coordinator の取得状況である.
  - a0. a1…は, 受信した順である.

0x1465 の shortMAC アドレスは送信元である Enddevice である.

```
E-Problems © Console © Properties F-Router F-EndDevice F-Coordinator © *100Ent Serial: (COMS, 115200, 8, 1, None, None - CLOSED) - Encoding: (ISC-8689-1) a0. [MAC: 0x1465] [Data16: 0x003108ac1c5a64eb3f00000000000] a1. [MAC: 0x1465] [Data16: 0x003108ac1c5a64eb3f00000000000] a1. [MAC: 0x1465] [Data16: 0x003108ac1c5a64eb3f00000000000] a2. [MAC: 0x1465] [Data16: 0x003108ac1c5a64eb3f00000000000] a3. [MAC: 0x1465] [Data16: 0x003108ac1c5a64eb3f00000000000] a4. [MAC: 0x1465] [Data16: 0x003108ac1c5a64eb3f00000000000] a6. [MAC: 0x1465] [Data16: 0x003108ac1c5a64eb3f000000000000] a6. [MAC: 0x1465] [Data16: 0x003108ac1c5a64eb3f000000000000] a7. [MAC: 0x1465] [Data16: 0x003108ac1c5a64eb3f00000000000] a8. [MAC: 0x1465] [Data16: 0x003108ac1c5a64eb3f00000000000] a9. [MAC: 0x1465] [Data16: 0x003108ac1c5a64eb3f00000000000] a0. [MAC: 0x1465] [Data16: 0x003108ac1c5a64eb3f00000000000] a0. [MAC: 0x1465] [Data16: 0x003108ac1c5a64eb3f000000000000] ac. [MAC: 0x1465] [Data16: 0x003108ac1c5a64eb3f000000000000] ac. [MAC: 0x1465] [Data16: 0x003108ac1c5a64eb3f000000000000] ac. [MAC: 0x1465] [Data16: 0x003108ac1c5a64eb3f000000000000] ab. [MAC: 0
```

実行結果より、Enddevice から送信されたデータは 100%漏れなく、送信先である Coordinator に届いている.

この時点では、接続図のように Coordinator の一つ前の Router は:7c:56 であった.

しばらくして、Router (:7c:56)をコンセントから抜く.
 以下が、この時点での Coordinator の受信状況である.

エラーが表示されていくが、順番通りに受信できている.

この時点では、接続図のように Coordinator の一つ前の Router は:7e:21 であった.

```
IEEE 802.15.4 Data, Dst: 0x3183, Src: 0xf445

▶ Frame Control Field: 0x8861, Frame Type: Data, Acknowledge Request, PAN ID C Sequence Number: 191

Destination PAN: 0x469b

Destination: 0x3183

Source: 0xf445

[Extended Source: IEEERegi_01:22:03:7e:21 (00:1b:c5:01:22:03:7e:21)]

[Origin: 16]

FCS: 0x4b46 (Correct)

▼ZigBee Network Layer Data, Dst: 0x0000, Src: 0x1465
```

- そのまま, Router (:**7e:21**)をコンセントから抜く.
   この時点で, Coordinator で受信できなくなり, 完全に停止した.
- 7. Router (:7c:56) と Router (:7e:21)をコンセントに接続する
   以下がこの時点での、Coordinator の受信状況である。
   止まっていた受信が、再び開始された。
   この時点では、接続図のように Coordinator の一つ前の Router は:7c:56 であった。

```
▲ IEEE 802.15.4 Data, Dst: 0x0000, Src: 0x3183
6-0
        ▷ Frame Control Field: 0x8861, Frame Type: Data, Acknowledge Request, PAN II
6-0
          Sequence Number: 19
6-0
          Destination PAN: 0x469b
6-6
          Destination: 0x0000
6-0
          Source: 0x3183
6-0
          [Extended Source: IEEERegi_01:22:03:7c:56 (00:1b:c5:01:22:03:7c:56)]
6-0
          [Origin: 4]
6-6
          FCS: 0xd7c9 (Correct)
      ▷ ZigBee Network Layer Data, Dst: 0x0000, Src: 0x1465
```

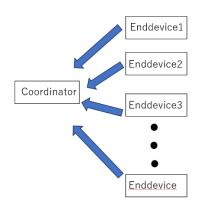
以上が実験の流れと結果である.

もう一度,同じ条件で実験を行ってみても,結果は同じになった.

a)~c) をクリアしており、実験を行った B2 研究室は電波をあまり通さない環境であるため、院生部屋から 3F の階段までデータを送受信できたことで、マルチホップの利点を生かすことができたと言える.

d) ネットワーク内の多くの場所からセンサーデータを同時に送信する。

ラズパイが複数個無いため、作成した文字列送信を行っている. 先週に以下のような環境を構築し、Enddevice 3 台の場合、4 台の場合、5 台の場合で実験を行った.



## 0.001s での結果

[Enddevice 3 台の場合] 漏れなし.

[Enddevice 4 台の場合] 漏れなし.

[Enddevice 5 台の場合]

 $COM3: 0 \sim 255$  で漏れなし.

 $COM4: 44\sim230$  $COM7: 121\sim255$  COM9: 180~255

 $COM10: 0\sim43, 241\sim255$ 

0.1s, 0.01s の場合は, Enddevice5 台でも漏れなく, Coordinator で受信することができた.

f) センサーの種類や送信するデータ量を変更した場合、プロトコルやアプリケーションは 簡単に変更できますか?設計は柔軟であるべきです。

現在は以下のように、センサの送受信はラズパイからの受信データごとに処理を行っている。また、辻先生からいただいた実際の養殖場で使用されているセンサのデータに合わせたコードも作成はしてある.

```
app_sieeping_enduevice.c = app_endpoint.c = otilis.c =
case START:
 switch(state){
                                                               if(rxByte == 0x01) //SOH
 case START:
                                                                 state = COMMAND;
                                                                 break;
       if(rxByte == 0xAA){
           state = PRIMITIVE_TYPE;
           break;
                                                           case COMMAND: //コマンド処理
                                                               if(rxByte == 0x33 ){
  state = STATUS;
       break:
   case PRIMITIVE TYPE:
                                                                break;
       if(rxByte >= 1){
           RxByte[i] = rxByte;
                                                               break;
                                                           case STATUS: //ステータス
           state = WAIT_DATA;
                                                               if(rxByte == 0x06){
    state = DATA_LENGTH_L;
           break;
                                                                    break;
       break;
   case WAIT DATA:
                                                                   break;
       RxByte[i] = rxByte;
                                                           case DATA_LENGTH_L: //データ長(L) if(rxByte == 0x08){
       if(i == 10){
                                                                    state = DATA_LENGTH_H;
               cmd = 3;
                                                                    break;
               i = 0;
               state = START;
                                                                   break;
       }
                                                           case DATA_LENGTH_H: //データ長(H)
           break;
                                                               if(rxByte == 0x00){
   default:
                                                                    state = CO2_DATA;
      break;
                                                                    break;
```

## 【2】辻先生からのコメント

Zigbee メッシュネットワークの構成

- ・正常時と故障時のシミュレーション 正常時と故障時の通信時の遅延など検討
- ・遮蔽物を想定したシミュレーション 遮蔽物ありとなしの比較検討
- ・通信時のスループット,通信経路に関する時間,遅延,損失,電波強度などを比較 RSSIの使用する.

シミュレーションのシナリオとして、工場の水槽や金属製の棚、扉、冷蔵庫、配管などを想定して、遮蔽物があった場合に、Zigbee の自由なデバイス配置とネットワーク構成で、通信の損失無くデータが送受信できるかを確認する.

1:デバイス数は減らせるが、経路上の Router が故障したときスループットが落ちる.単位時間辺りのデータ数が、正常な通信時と故障時の通信時間を比較してグラフ化する. Router 2 台を並列にしてメッシュ構成として冗長化する. Router 1 台が故障しても問題なく (Router の切り替えが行われ) データが送れるか確認する. 同じく、スループットを計測する.

2: Router の切り替えに関する遅延が起きていないか確認. スループットを測るのに、Coordinator でデータ到着時の時刻情報を取得する. Enddevice と Coordinator で時刻が同期できていれば、Enddevice からデータ送信時にタイムスタンプを付けて送る. Coordinator の受信時刻との差分から、データ送信時に通信経路にかかった時間が判明する.

【3】実際に水が入った容器(水槽の代わり)を用意し、データの受信状況を確認. 未実施.