1102

〇コマンド送信の確認を行う.

グラフィカル ユーザー インターフェイス, テキスト, アプリケーション, チャットまたはテキスト メッセージ

自動的に生成された説明

・MONOSTICK１(NXP)

テキスト

自動的に生成された説明

・ラズパイ(python)

テキスト

自動的に生成された説明

・結果

テキスト

自動的に生成された説明

MONOSTICK１→MONOSTICK２に送信している文字列が読み取られた.

以下はsendData関数で, ｘコマンドを受信すると,　文字列を送信する関数

グラフィカル ユーザー インターフェイス, テキスト, アプリケーション, メール

自動的に生成された説明

予測する原因

MONOSTICK2（Coordinator）→MONOSTICK１(Enddevice)

はプーリング機能を解除しないとできない. 解除すると送信できるが, 今までのEnddeivceからのコマンドを送信できなくなる.(Enddeivceのスリープ機能より)

今まではアプリケーションの想定環境からEnddevice→Coordinaotrができれば良いとしていた.

〇センサ値を取得

センサ値の取得回数を5秒に１回にする.

テキスト

自動的に生成された説明テキスト

自動的に生成された説明

光センサを使用しており, 不正確の可能性があるが, 手で覆うと受信データが900台になる. 期待することは, 極端に値が減少した表示になっていること.

〇今後の予定

・正しい回路でセンサ値を取得する

→ｘ＋センサ＋13　（ｘは開始, 13は終了）

　　→MONOSTICKで送受信できるようにする.