1.1. WSN 实验操作

1.1.1. 实验思路

在虚拟仿真实验平台中搭建好设备,启动测试程序,通过串口通信,或者 Socket 通信,获取到传感器数据以及控制继电器的开/关。

1.1.2. 实验设备

网关、协调器、 5V2A 电源、5V12A 电源、继电器、温湿度传感器、电动窗 帘、震动传感器、环境模拟器、灯泡等应用设备。

1.1.3. 网关实验

步骤一.设备选择

启动虚拟仿真实验平台,在工具箱中找到 WSN 设备,拖入到实验台中,如图 2-8-1 所示。

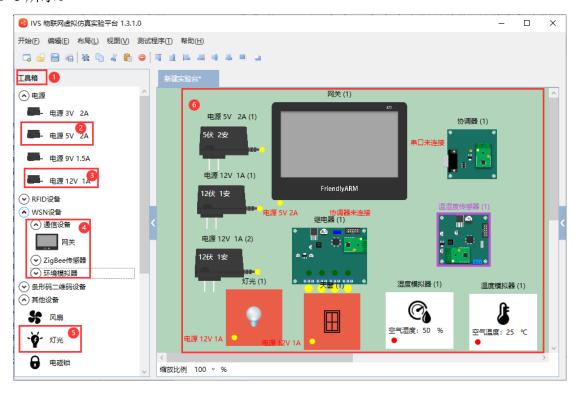


图 2-8-1 设备选择

步骤二.设备供电

选中电源,单击鼠标右键,选择接电,如图 2-8-2 所示,然后选择需要供电的设备(网关、继电器通道),接电完成,如图 2-8-3 所示。

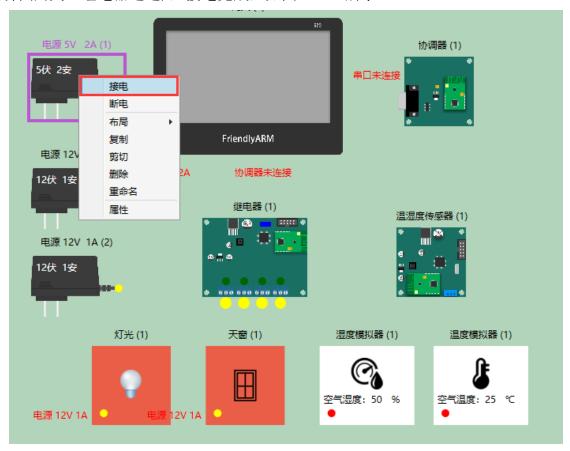


图 2-8-2 选择接电

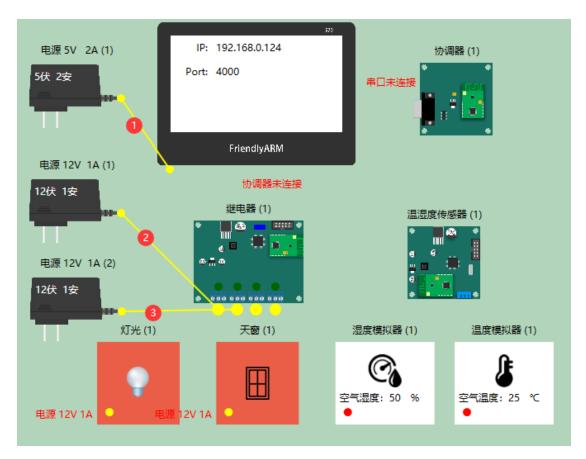


图 2-8-3 设备供电

步骤三.设备连线

协调器通过串口连接到网关,选中协调器,单击鼠标右键,选择连接网关,如图 2-8-4 所示,协调器连接成功后,选择模拟器,搭建鼠标右键,选择连接,如图 2-8-5 所示,然后选中继电器,单击鼠标右键,选择连接回路,如图 2-8-6 所示,设备连接成功如图 2-8-7 所示。

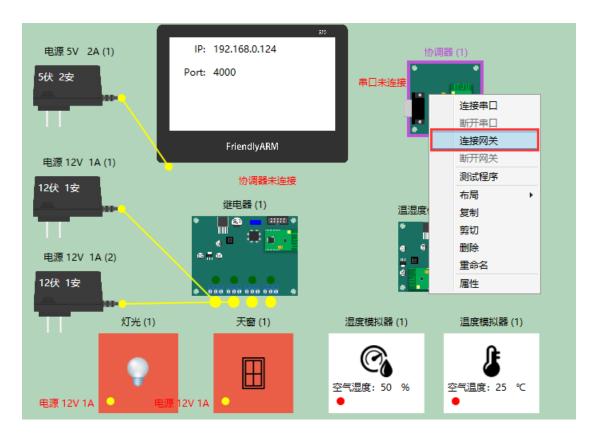


图 2-8-4 连接网关

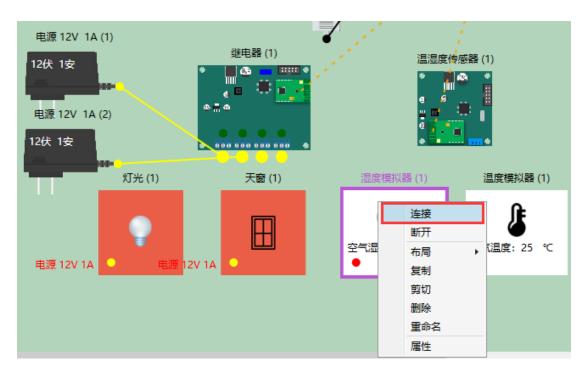


图 2-8- 5 连接传感器



图 2-8-6 连接灯泡等设备

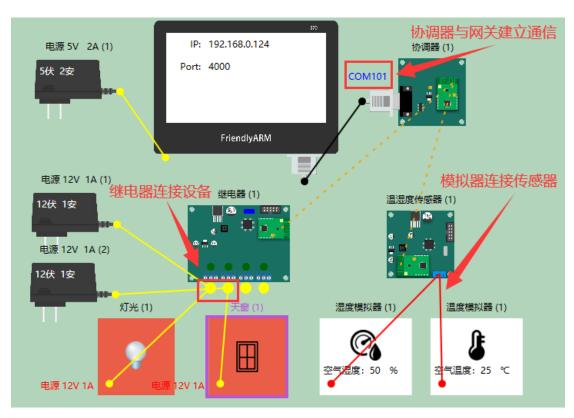


图 2-8-7 设备连接

步骤四.启动程序

单击菜单栏中测试程序,选择无线传感网,如图 2-8-8 所示,测试程序打开成功如图 2-8-9 所示。

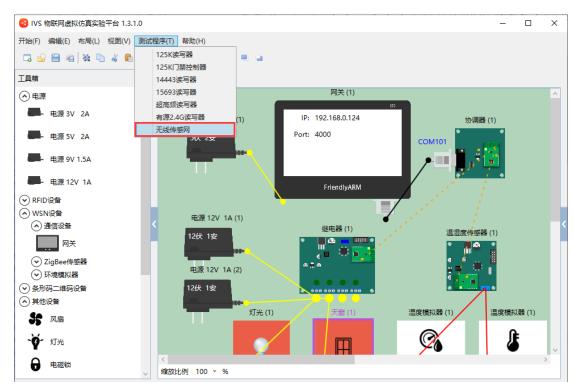


图 2-8-8 选择无线传感网

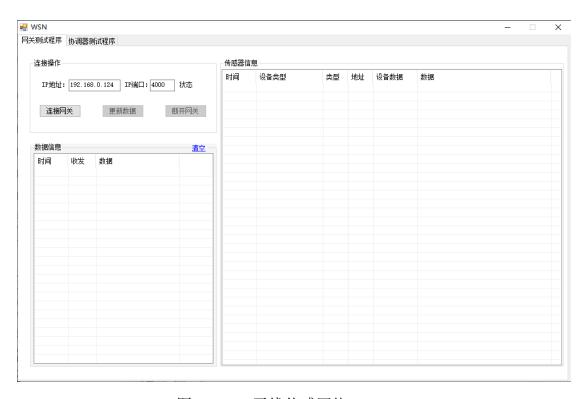


图 2-8-9 无线传感网络

步骤五.连接网关

输入相同的 IP 与端口,单击【连接网关】指令,使测试程序与网关进行通信,操作结果会在信息栏中显示,如图 2-8-10 所示。

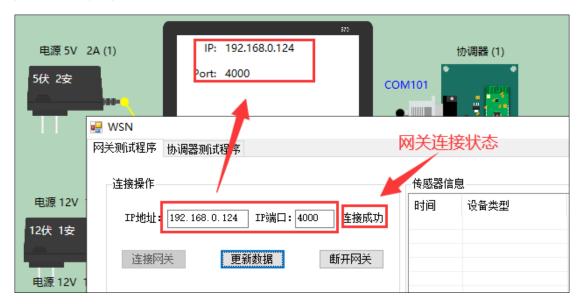


图 2-8-10 连接网关

步骤六.更新数据

网关连接成功后,点击【更新数据】指令,右侧信息栏将显示获取到传感器的信息,数据信息栏会显示发送/接收的数据,如图 2-8-11 所示。



图 2-8- 11 更新数据

步骤七.设置模拟器

选中模拟器,单击鼠标右键,选择属性,如图 2-8-12 所示,在属性窗口中可以设置数据的值以及变化模式的等,如图 2-8-13 所示。

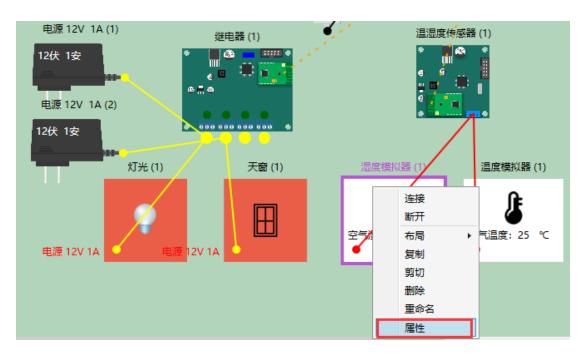


图 2-8- 12 选择属性



图 2-8-13 设置数值

步骤八.获取数据

设置模拟数据后,单击【更新数据】指令,重新获取到当前模拟器的数值,如图 2-8-14 所示。



图 2-8- 14 更新数据

步骤九.设置继电器

获取到传感器信息后,选择继电器,单击【写入数据】指令,如图 2-8-15 所示,进入写入命令界面,选中需要启动的设备,单击【发送指令】,如图 2-8-16 所示。

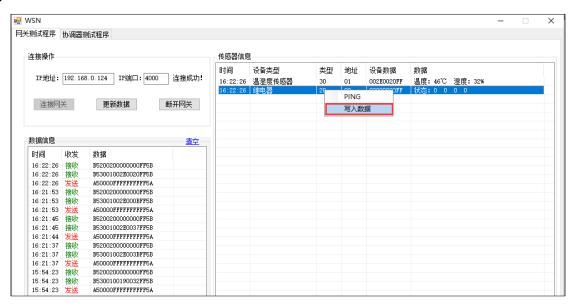


图 2-8-15 选择写入数据



图 2-8-16 发送指令

步骤十.查看设备

发送指令后,查看设备是否执行命令,如图 2-8-17 所示。

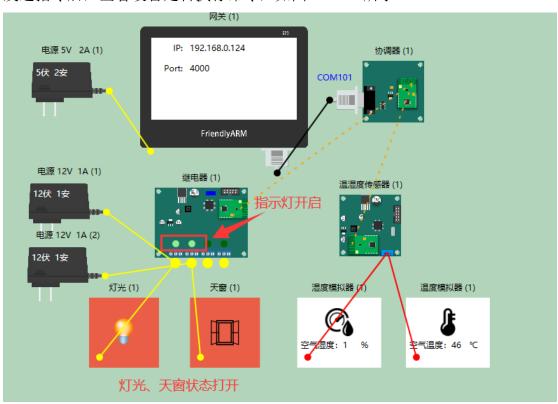


图 2-8-17 设备状态

1.1.4. 协调器实验

步骤一.设备选择

启动虚拟仿真实验平台,在工具箱中找到 WSN 设备,拖入到实验台中,如图 2-8-18 所示。

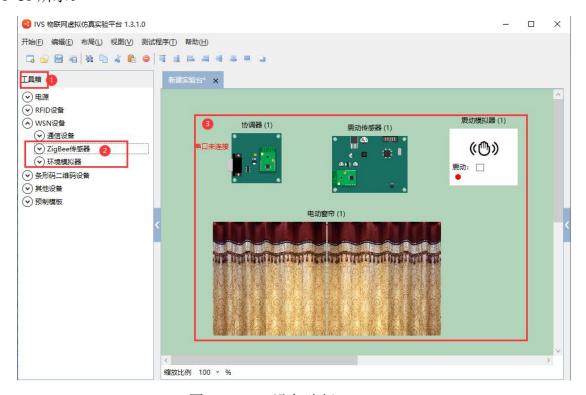


图 2-8-18 设备选择

步骤二.分配通信端口

给协调器分配一个通信端口,选中协调器,单击鼠标右键,选择串口连接,如图 2-8-19 所示,弹出串口选择框,选择一个未被使用的串口号,单击确定,如图 2-8-20 所示。

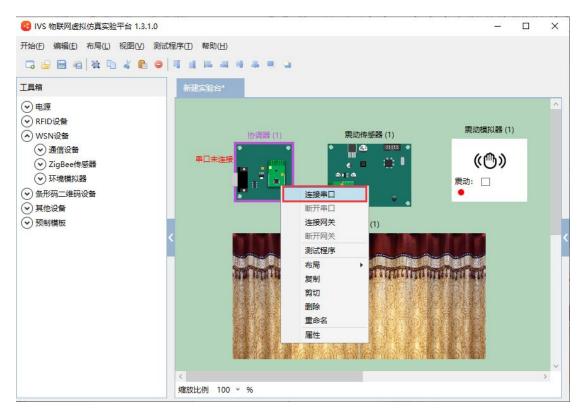


图 2-8-19 选择连接串口

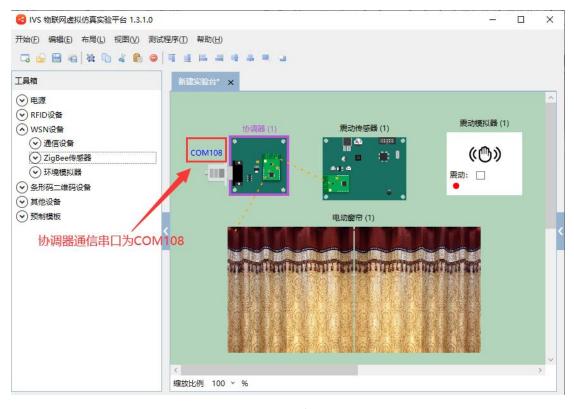


图 2-8-20 设置串口

步骤三.设备连接

选中模拟器,搭建鼠标右键,选择连接,如图 2-8-21 所示,然后选择需要连接的传感器(震动传感器),如图 2-8-22 所示。

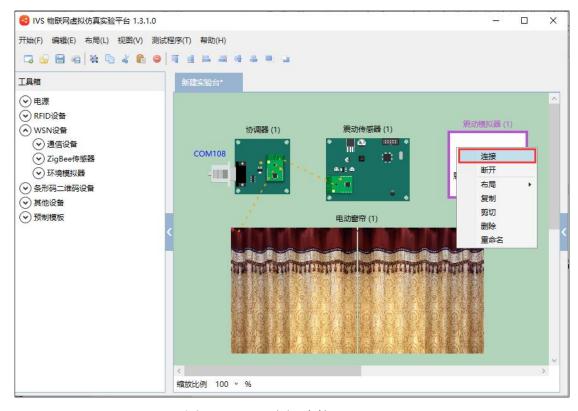


图 2-8-21 选择连接

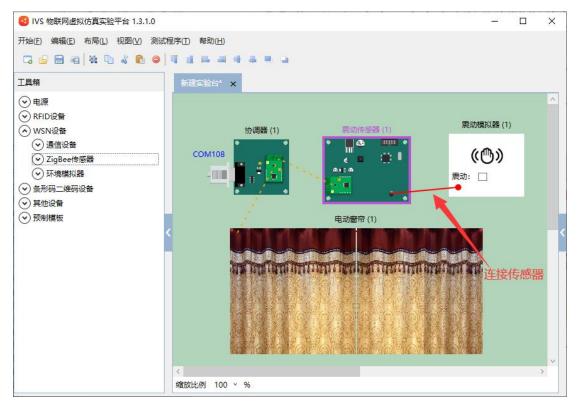


图 2-8-22 连接传感器

步骤四.启动程序

单击菜单栏中测试程序,选择无线传感网,如图 2-8-23 所示,测试程序打开成功如图 2-8-24 所示。

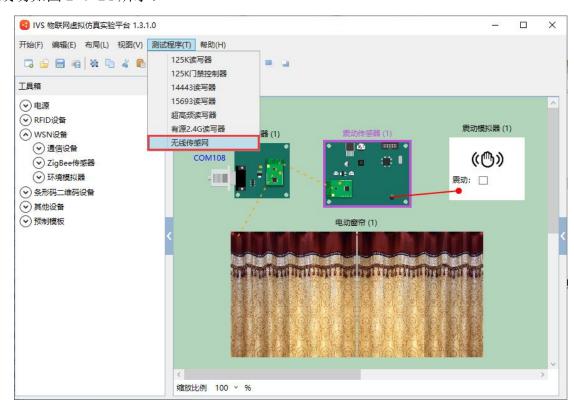


图 2-8-23 选择无线传感网测试程序



图 2-8- 24 协调器测试程序

步骤五.打开串口

选择与协调器一致的串口号,单击【打开】指令,使测试程序与协调器建立通信,操作结果会在信息栏中显示,如图 2-8-25 所示。

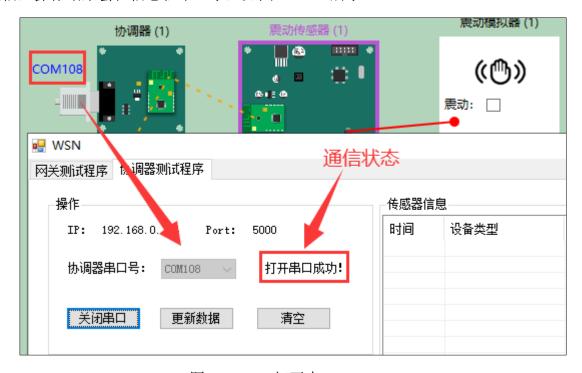


图 2-8-25 打开串口

步骤六.更新数据

串口连接成功后,点击【更新数据】指令,右侧信息栏将显示获取到传感器的信息,数据信息栏会显示发送/接收的数据,如图 2-8-26 所示。

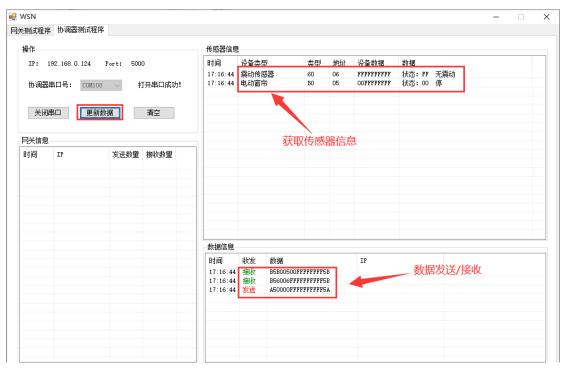


图 2-8-26 更新数据

步骤七.设置模拟器

震动这类传感器,直接在模拟器打钩表示 true,如图 2-8-27 所示。

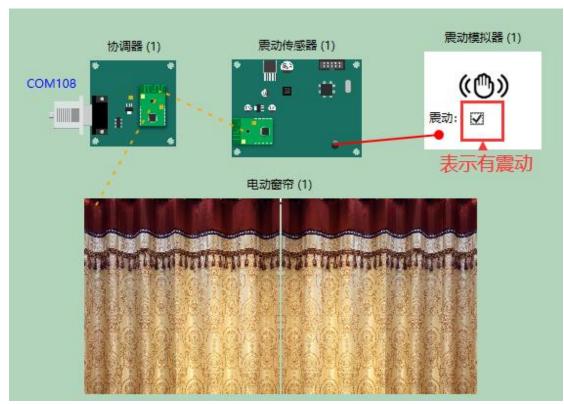


图 2-8-27 设置环境值

步骤八.获取数据

设置模拟器后,单击【更新数据】指令,重新获取到当前模拟器的值,如图 2-8-28 所示。



图 2-8-28 获取最新数据

步骤九.设置窗帘

获取到传感器信息后,选择电动窗帘,单击【写入数据】指令,如图 2-8-29 所示,进入写入命令界面,选中需要执行的操作,单击【发送指令】,如图 2-8-30 所示。

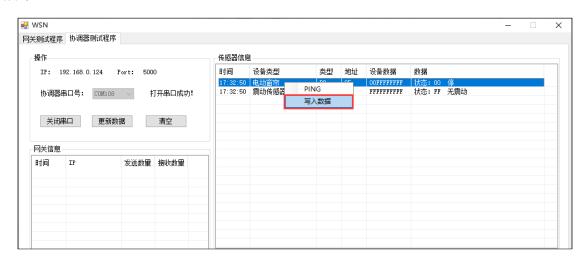


图 2-8-29 选择写入数据

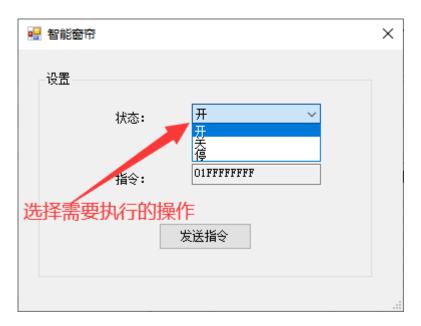


图 2-8-30 发送指令

步骤十. 查看设备

发送指令后,查看设备是否执行命令,如图 2-8-31 所示。

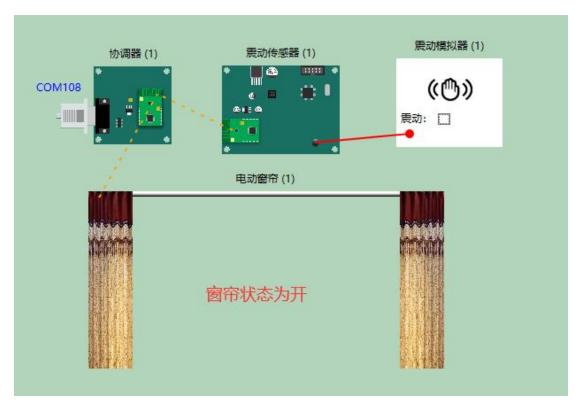


图 2-8-31 设备状态