

■ 일사:

- 2025 년 3 월 31 일 (월) 17:00 ~ 19:00
- 2025 년 4 월 2 일 (수) 수업시간
- 2025 년 4 월 3 일 (목) 수업시간

■ 장소:

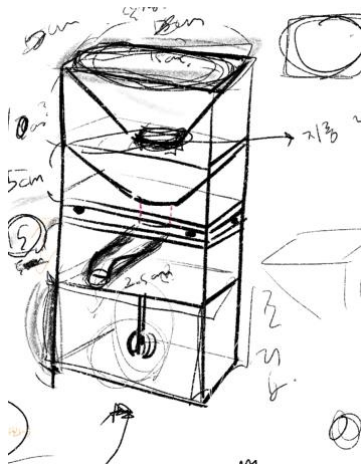
- 캡스톤실

■ 참가자:

- 김채연, 이세진, 박예은, 최지혜, 김동현

✅ 회의 주요 내용 요약

1. 로드셀 센서 위치 고려한 외관 설계 완료



- 사료 무게 측정을 위한 로드셀 센서 위치 최적화 논의 완료
- 로드셀 장착 시 구조적 안정성과 측정 정확도를 고려하여 외관 설계 반영

2. 3D 모델링 시작

- 확정된 외관 설계를 기반으로 3D 모델링 작업 착수

- 주요 부품(사료통, 혼합부, 세척구조 등)의 위치와 결합 방식 고려하여 설계 진행 중
- 사용 소프트웨어: Fusion 360 (또는 SketchUp 등)

3. 부품 견적서 작성 및 재료 주문 시작

- 회의 결과를 바탕으로 필요 부품 목록 정리 및 견적서 작성
- 예산 범위 내에서 우선적으로 센서류 및 구조 부품 주문 시작
- 주요 부품: 로드셀, 서보모터, 유량 센서, 혼합용 모터, PVC 구조물, 고정 브래킷 등

4. 급식량 계산 로직 구현 완료

- 아두이노 기반으로 급식량을 계산하는 로직 구현 완료.
- 입력값: 강아지 체중, 활동 지수, 하루 급여 횟수, 1kg 당 사료 칼로리 등
- 계산 방식:
 - RER(기초 에너지 요구량)은 체중의 0.75 제곱에 70 을 곱한 값으로 산출
 - DER(하루 에너지 요구량)은 RER 에 활동 지수를 곱하여 산출
 - 최종적으로 DER 을 바탕으로 1 회 급여량(g)을 계산
- 테스트를 위해 체중 값을 무작위로 설정하여 Serial Monitor 에 결과 출력

다음 주 계획

- 3D 모델링 마무리 및 STL 파일 출력 준비
- 회로도 설계 및 코드 구조 구상 병행