



Hochschule für Technik und Wirtschaft Berlin

University of Applied Sciences

Agenda

| 1 | Motivation |
|---|------------|
| 2 | Miro Board |
| 3 | Hardware |
| 4 | Daten |
| 5 | Modelle |



1. Motivation



Motivation

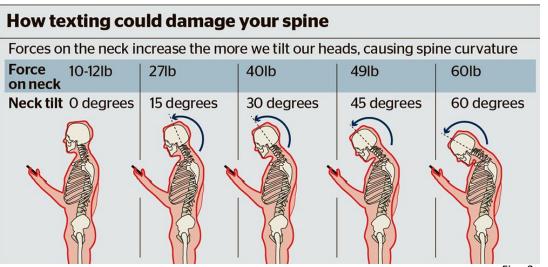


 $Video: https://nrodlzdf-a.akamaihd.net/none/zdf/23/12/231229_clip_3_vks/1/231229_clip_3_vks_4328k_p19v17.webm$



Motivation

Schlechte Nackenpositionen im Alltag verhindern







Motivation

Schlechte Nackenpositionen

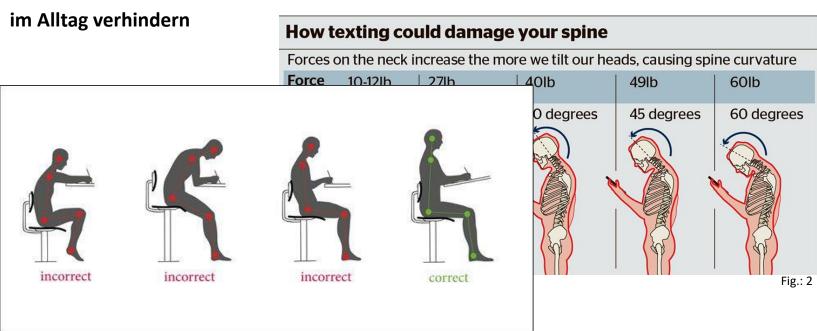




Fig.: 3

Idee

Wearable für den Nacken

- Trackt Nackenposition
- Erkennt ungesunde Haltung
- Warnung durch Tonausgabe
- Analyse in Echtzeit, ohne Datentransfer



2. Miro Board



Value Proposition

For customers / audiences

Menschen mit schlechter Körperhaltung / Bürokräfte

Menschen in Städten

Menschen mit Kommunikations schwierigkeiten

who needs / wants / problems to be solved

aufrechter sitzen Lärm / Umweltbelastung durch Autos Erleichterung bei der Verständigung

the product name is a product category

Körperhaltungsmonitoring AutoEar

Quick Communicator

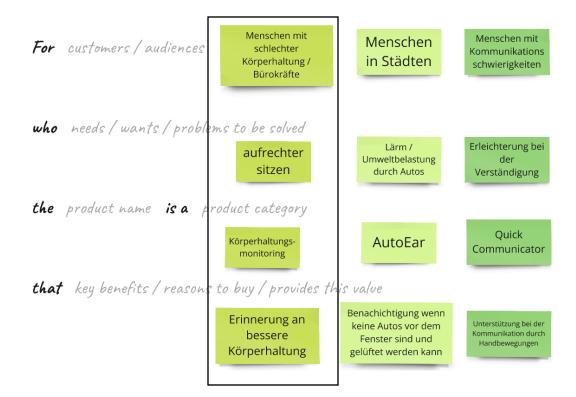
that key benefits / reasons to buy / provides this value

Erinnerung an bessere Körperhaltung Benachichtigung wenn keine Autos vor dem Fenster sind und gelüftet werden kann

Unterstützung bei der Kommunikation durch Handbewegungen

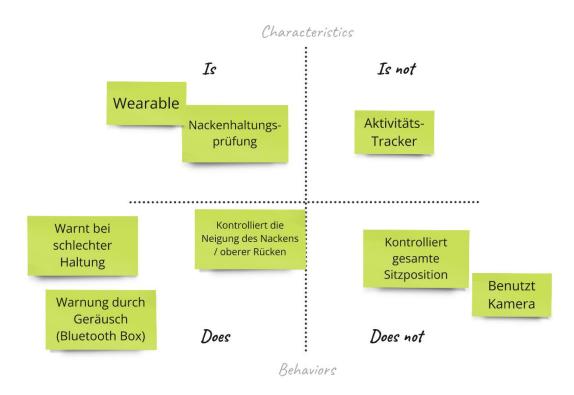


Value Proposition



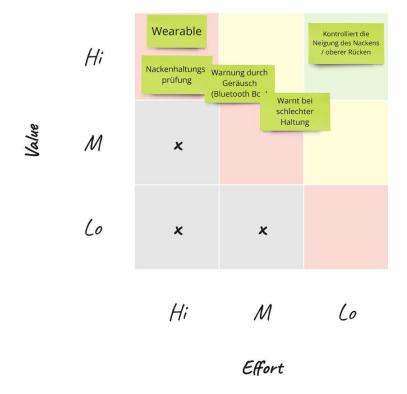


Characteristics / Behaviors



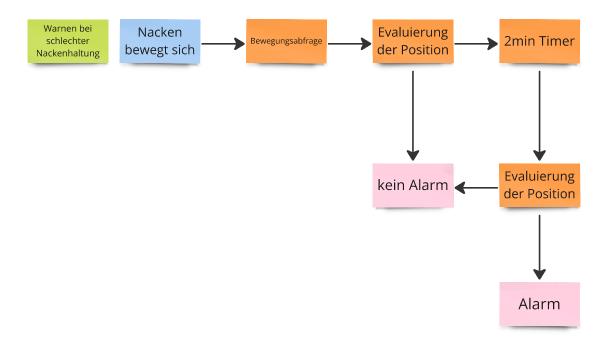


Product Goals



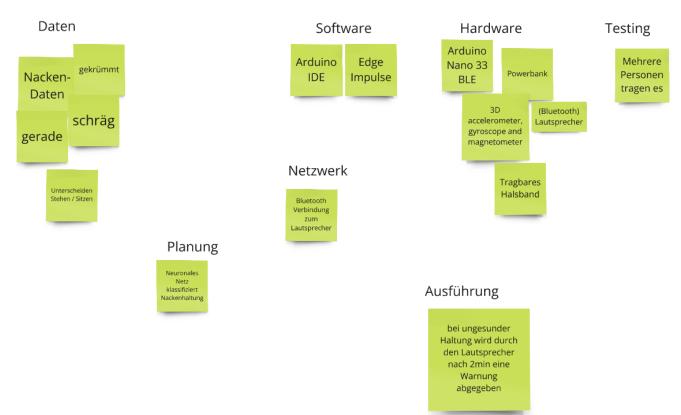


Process





Capabilities





2. Hardware



Bewegungserfassung

Accelerometer:

Messung von linearen Bewegungen (X, Y, Z-Achse)

Gyroscope:

Messung der Drehgeschwindigkeit

Magnetometer: Misst das Magnetfeld

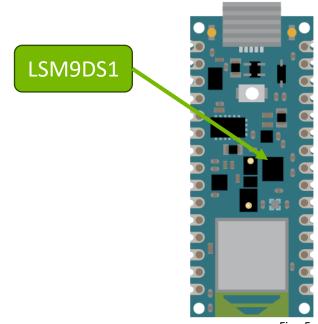


Fig.: 5



Geräuschwarnung

- Warnung über Bluetooth
 - Drahtlose Verbindung zu einem Lautsprecher
- Bluetooth Modul ist integriert im Microcontroller
- Bluetooth 5.0, integrierte PCB-Antenne

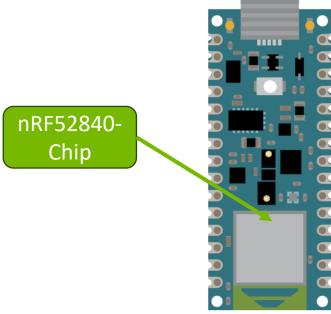


Fig.: 5



3. Daten



Datengewinnung

Externe Daten Käuflich verfügbar

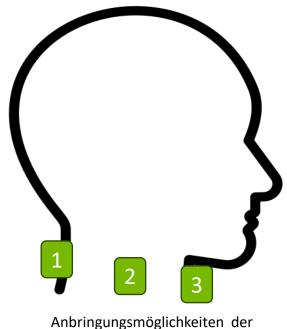
Daten selbst erheben



Datengewinnung



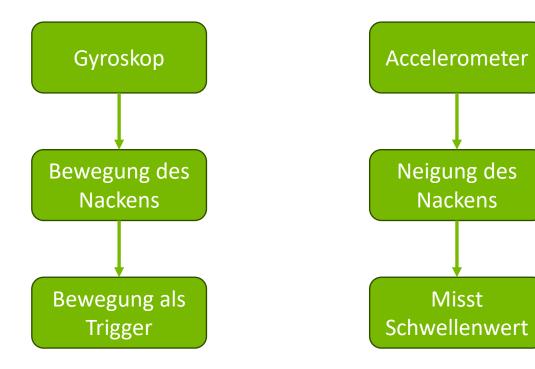
Daten selbst erheben



Anbringungsmöglichkeiten der Sensoren



Erhobene Daten





3. Modelle



Modellvergleich

| Methode | Vorteile | Nachteile |
|--------------------|---|--|
| Schwellenwertlogik | Einfache Implementierung Wenig Rechenleistung notwendig | Dynamische Bewegungen werden nicht erfasst Geringe Anpassungsfähigkeit an unterschiedliche Personen |
| Entscheidungsbaum | Effizient bei wenigen Features | Ungenau bei verrauschten Daten |
| Neuronales Netz | Lernt komplexe Bewegungsmuster Anpassungsfähig bei verschiedenen Personen | Erfordert initiales Training |



Modellvergleich

| Methode | Vorteile | Nachteile |
|--------------------|---|--|
| Schwellenwertlogik | Einfache Implementierung Wenig Rechenleistung notwendig | Dynamische Bewegungen werden nicht erfasst Geringe Anpassungsfähigkeit an unterschiedliche Personen |
| Entscheidungsbaum | Effizient bei wenigen Features | Ungenau bei verrauschten Daten |
| Neuronales Netz | Lernt komplexe Bewegungsmuster Anpassungsfähig bei verschiedenen Personen | Erfordert initiales Training |



4. Ziel



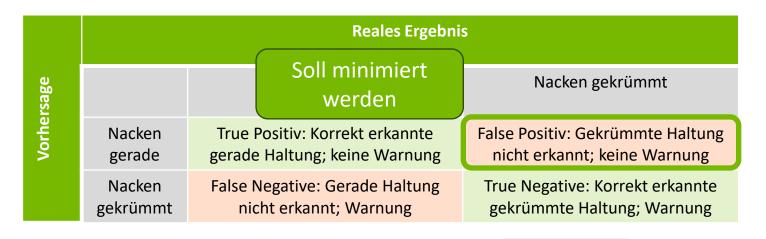
Konfusionsmatrix

| | | Reales Ergebni | s |
|------------|--------------------|---|--|
| rsage | | Nacken gerade | Nacken gekrümmt |
| Vorhersage | Nacken gerade | True Positive: Korrekt erkannte gerade Haltung; keine Warnung | False Positive: Gekrümmte Haltung nicht erkannt; keine Warnung |
| | Nacken gekrümmt | False Negative: Gerade Haltung nicht erkannt; Warnung | True Negative: Korrekt erkannte gekrümmte Haltung; Warnung |

Quelle: Sawadski (2025)



Konfusionsmatrix



Accuracy:

Anteil der Korrekten Vorhersagen insgesamt

80 – 95 %

Precision:

Tatsächlich korrekte Warnungen

Quelle: Sawadski (2025)

60 – 80 %

Recall:

Erkennung von gekrümmter Haltung

90 – 100 %



Vielen Dank.



Textquellen

- o a Nano 33 BLE Sense. (o. D.). Docs.Arduino. Abgerufen am 18. März 2025, von https://docs.arduino.cc/tutorials/nano-33-ble-sense/imu-accelerometer/
- b Nano 33 BLE Sense. (o. D.). Docs.Arduino. Abgerufen am 18. März 2025,
 von https://docs.arduino.cc/tutorials/nano-33-ble-sense/ble-device-to-device/
- Sawadski, B. (2025, 7. März). Performance-Metriken des überwachten Lernens für Klassifikationsprobleme.
 Synvert. https://synvert.com/synvert-blog/performance-metriken-klassifikation-2-2/



Bildquellen

| Fig. 1 | Benevida. (2023, 5. August). The Best Ways to Fix Forward Head Posture (Nerd Neck). https://benevidawellness.com/. https://benevidawellness.com/how-to-fix-forward-head-posture/ |
|--------|--|
| Fig. 2 | Physiotherapy Treatment, Exercise Physio, Massage, and Pilates Care Our Clinic. (o. D.). Physio Labs. https://www.physiolabs.com.au/uploads/2/1/8/9/21894396/1311220-orig_orig.png |
| Fig. 3 | Images Vector (o.D.). Shutterstock. https://static1.howtogeekimages.com/wordpress/wp-content/uploads/2018/04/shutterstock_441776695.jpg |
| Fig. 4 | Bild generiert mit Open Al ChatGPT, 19.03.2025 |
| Fig. 5 | Nano 33 BLE Sense. (o. D.). Docs.Arduino. Abgerufen am 18. März 2025, von https://docs.arduino.cc/hardware/nano-33-ble-sense/ |

