

Datum: 10/01/2014 Versie: 1.1

**PROJECTBLAD** 

Titel: PWO\_HEALTHCARE\_1\_DEV

### De opdracht:

Twee IMU (Inertial measurement unit) modules ontwerpen en produceren. Een Bluetooth interface voorzien voor communicatie met de PC. Vibro motors op de IMU plaatsten voor feedback.

## Opdrachtgever (coach): Vincent Claes, Dieter Vanrykel

**Projectleider:** Glenn Kerselaers

# Voorwaarden die vervuld moeten zijn op het einde van het project:

- I2C protocol tot stand brengen.
- Uitlezing van de gyroscoop.
- Uitlezing van de accelerometer.
- Interpretatie van de uitlezingen.
- Interfacekaart met Bluetooth (BLE) ontwikkelen en integreren.

#### Projectscope: waarop richt het team zich wel en waarop niet?

• De focus ligt op:

Het uitlezen en interpreteren van de waardes van de verschillende sensoren. Het gebruik van een Bluetooth module. Het toepassen van het I<sup>2</sup>C protocol.

• De focus ligt niet op:

De PC-applicatie, het theoretisch gedeelte achter de protocollen, het schrijven van bibliotheken.

Ruwe planning	Activiteiten		<b>Streefdatum</b>
Haalbaarheidsfase	<ul> <li>Bluetooth overdrachtssnelheid hoog genoeg?</li> <li>Resolutie van sensoren groot genoeg?</li> <li>Voeding.</li> <li>Compatible microcontroller.</li> <li>Bevestiging van de modules.</li> <li>I²C meest voorkomende problemen voorkomen.</li> </ul>		26 januari 2014
Definitiefase	<ul> <li>Twee IMU's waarin een accelerometer en gyroscoop zit.</li> <li>Een interfacekaart met Bluetooth (BLE) module. Een Demux voor max. 8 IMU's te verbinden of 16 IMU's mits hardware aanpassing. Microcontroller voor gegevensverwerking en overdracht naar PC.</li> <li>Eventueel visualisatie software voor PC.</li> </ul>		19 januari 2014
Realisatiefase	<ul> <li>Schema opstellen, printontwerp en print montage.</li> <li>Software ontwikkelen.</li> <li>Module bevestiging systeem.</li> </ul>		4 mei 2014
Testfase	<ul> <li>Sensoren uitlezing.</li> <li>I²c gegevens overdracht.</li> <li>Bluetooth gegevens overdracht.</li> <li>Interpretatie gegevens met PC.</li> </ul>		18 mei 2014
Nazorgfase	<ul> <li>Demo-presentatie.</li> <li>Bundel.</li> <li>Website.</li> <li>Documentatie project.</li> </ul>		1 juni 2014
Teamleden: Glenn Kerselaers Devlin Voets		<ul> <li>Verwachte kost:</li> <li>1x Arduino Nano: €33</li> <li>2x MPU-6050: €29,34 x 2 = €58,68</li> <li>2x Vibratie Motor: €3,64 x 2 = €7,28</li> <li>1x 74HC238: €0,7</li> <li>1x BLE112a: €33,64</li> <li>Diverse kosten: 20% van totale prijs</li> <li>Totale prijs: €159,6</li> </ul>	
<ul> <li>Voorwaarden opdat de opdracht goed verloopt:</li> <li>Compatibiliteit tussen de componenten.</li> <li>Gegevensverwerking van sensoren.</li> <li>Correcte implementatie van de protocollen.</li> <li>Levertijd component en diverse.</li> <li>Goede afspraken en communicatie in het team.</li> <li>Goede documentatie van het project</li> </ul> Andere betrokken personen die informatie moeten krijgen of		Risico's, hindernissen, beperkingen van  Gemeenschappelijke adressen va  Storing op de signalen.	

### Andere betrokken personen die informatie moeten krijgen of kunnen leveren:

Studenten van Healthcare. Onderzoeksproject PWO

