

# การบันทึกการเคลื่อนไหว ในแต่ละวันของผู้ป่วย



# สมาชิกในกลุ่ม

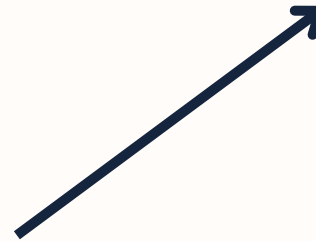
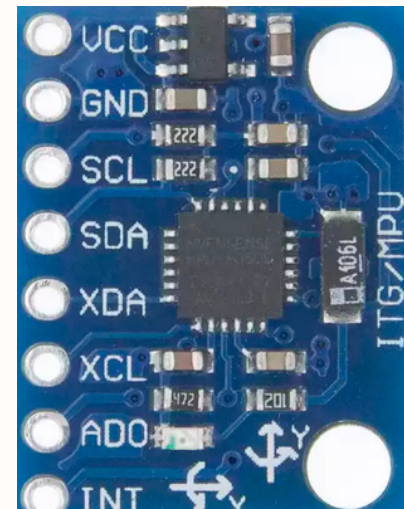
63101190	จณิสตา	ระเหม
63102131	ชญานุช	บัวชุม
63107593	ฟ้ารดา	สลาม
63122659	นฤพร	พัฒงค์

# แก้ปัญหา

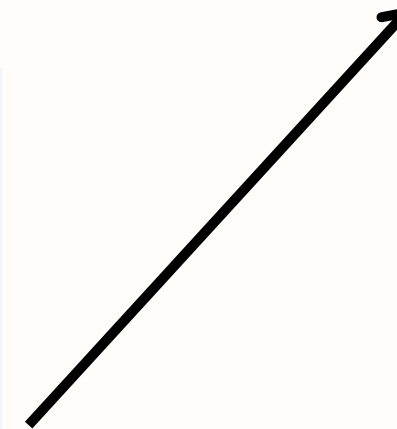
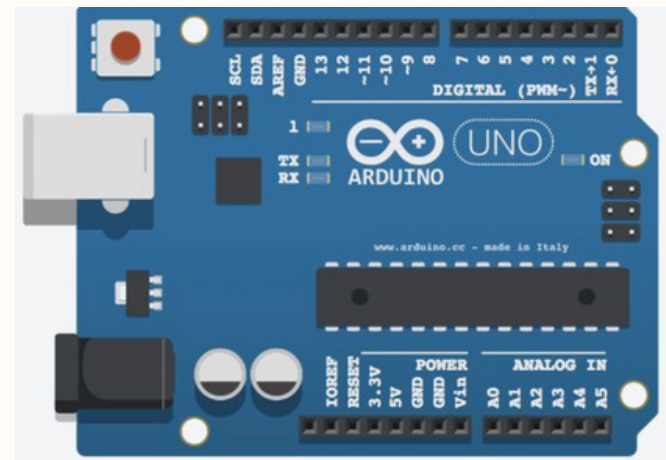
ต้องการดูแลสุขภาพของผู้ป่วย  
ในแต่ละวัน เพื่อบันทึกการขยับ  
ร่างกาย



# System Architecture



# System Architecture

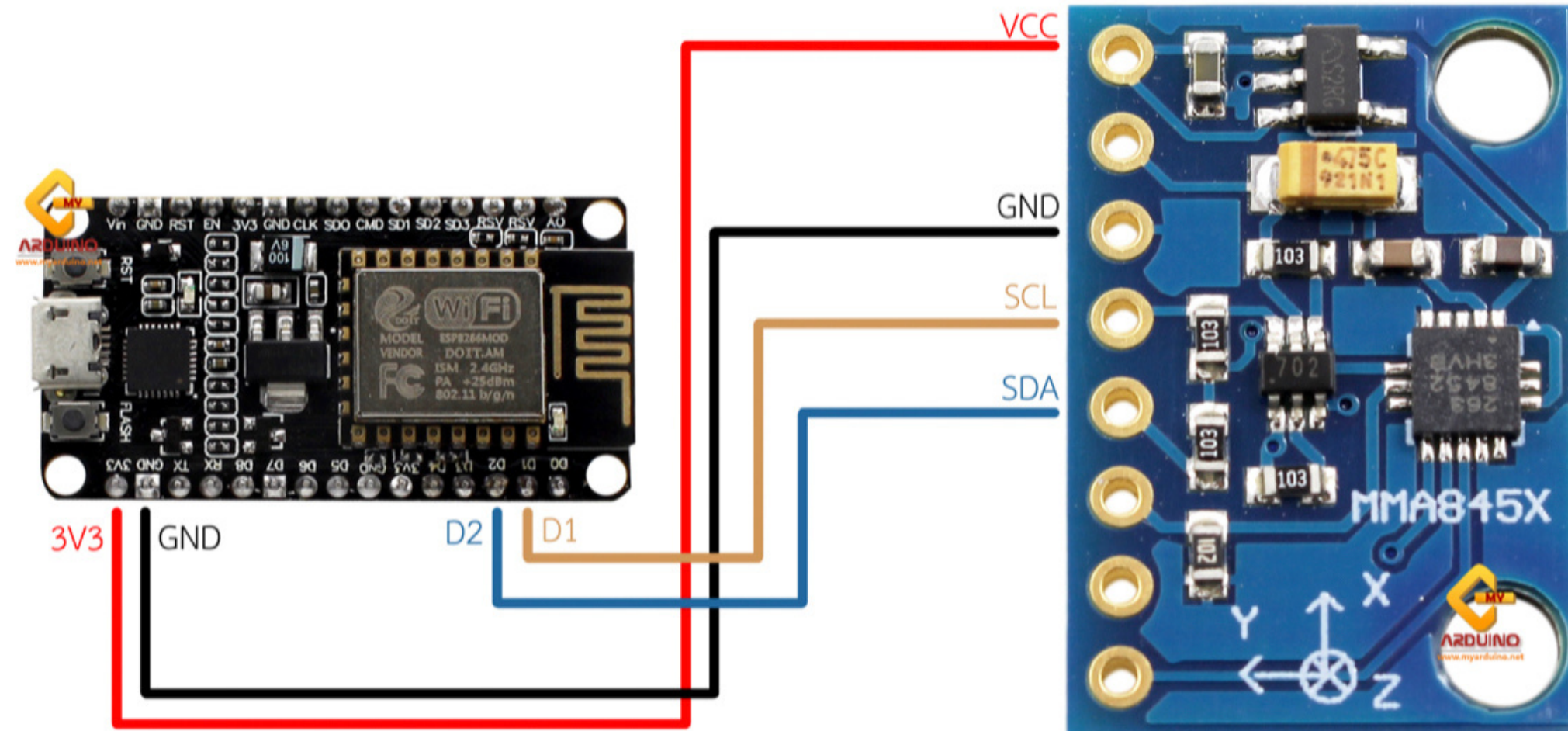


# รายการเซนเซอร์และอุปกรณ์ที่ใช้

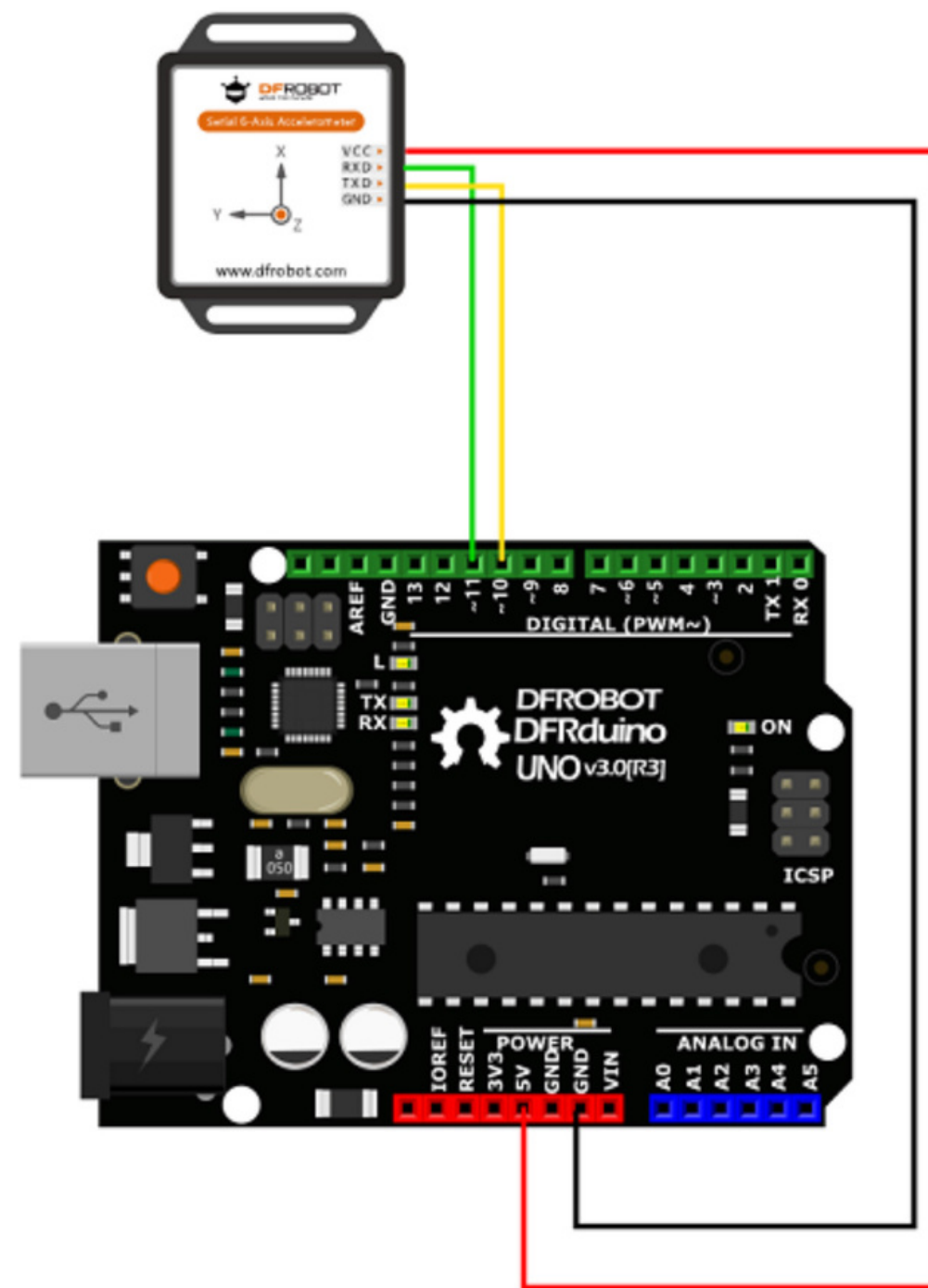
- MPU 6050
- Serial 6-Axis Accelerometer
- บอร์ด ESP8266
- บอร์ด Arduino



# Wired Circuit

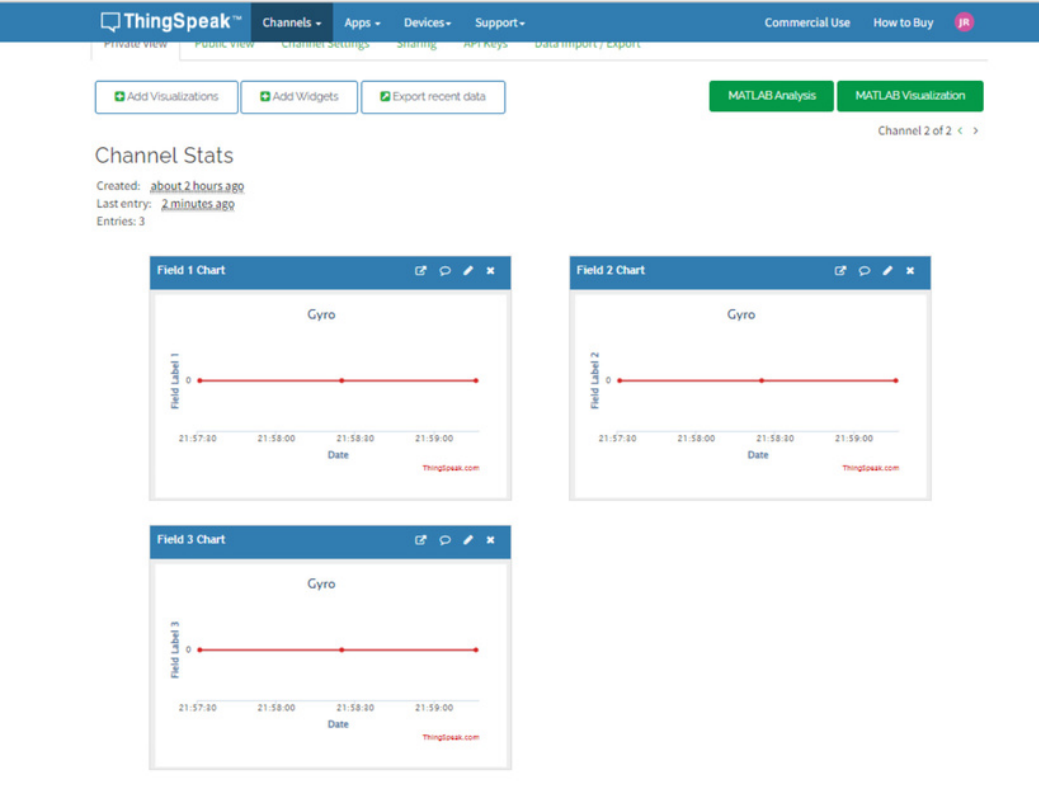


# Wired Circuit





# UI Design



```
COM6
14:48:27.179 -> closing connection
14:48:27.695 -> axis x = 90 axis y = 90 axis z = 90
14:48:27.836 -> Requesting URL: /update?api_key=WNTSYOJTT19C92N7&field1=0&field2=0&field3=0
14:48:27.836 ->
14:48:27.836 -> closing connection
14:48:28.353 -> axis x = 90 axis y = 90 axis z = 90
14:48:28.495 -> Requesting URL: /update?api_key=WNTSYOJTT19C92N7&field1=0&field2=0&field3=0
14:48:28.495 ->
14:48:28.495 -> closing connection
14:48:29.009 -> axis x = 90 axis y = 90 axis z = 90
14:48:29.150 -> Requesting URL: /update?api_key=WNTSYOJTT19C92N7&field1=0&field2=0&field3=0
14:48:29.150 ->
14:48:29.150 -> closing connection
14:48:29.669 -> axis x = 90 axis y = 90 axis z = 90
14:48:29.808 -> Requesting URL: /update?api_key=WNTSYOJTT19C92N7&field1=0&field2=0&field3=0
14:48:29.808 ->
14:48:29.808 -> closing connection
14:48:30.322 -> axis x = 90 axis y = 90 axis z = 90
14:48:30.462 -> Requesting URL: /update?api_key=WNTSYOJTT19C92N7&field1=0&field2=0&field3=0
14:48:30.462 ->
14:48:30.462 -> closing connection
14:48:30.977 -> axis x = 90 axis y = 90 axis z = 90
```

```
COM11
19:25:48.918 -> Gyro 0.00 0.00 0.00
19:25:48.918 -> Angle -0.05 0.41 -115.61
19:25:48.918 ->
19:25:50.001 -> Acc 1.58 -0.42 -10.06
19:25:50.001 -> Gyro 24.29 1.34 9.22
19:25:50.001 -> Angle -179.69 -16.55 65.18
19:25:50.001 ->
19:25:50.990 -> Acc 1.96 -0.85 -9.57
19:25:50.990 -> Gyro -2.69 55.91 13.43
19:25:50.990 -> Angle -177.93 -20.89 63.11
19:25:50.990 ->
19:25:52.065 -> Acc -9.26 5.31 -0.72
19:25:52.065 -> Gyro 14.28 158.94 91.06
19:25:52.065 -> Angle 84.38 62.50 -38.44
19:25:52.111 ->
```