|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Makers’ Day 팀 활동 일지 | | | |
| 작성자 : 김범열 | | | | | | |
| 일 자 | 2023년 8월 7일 월요일 주차 | | | 팀명/  활동 시간 | 팀: 척추수술 2300 / 1시간 | |
| 참가자 | 임시현, 박시현, 고진영, 정유정, 권효정, 김하윤, 김범열, 박신영 | | | 장소 | ( 대면 / 비대면 ) | |
| 회의 내용 | 주제 | | Aduino 및 Jetson Nano를 활용한 거북목 및 앉은 자세 판별 및 검사 | | | |
| 전체적으로 현재 진행 상황에 대해 공유하였음.  <Aduino 팀>  통신 팀과 의자(방석) 구현 팀을 나누어 진행하였음.  통신 팀 : 기존의 블루투스 통신 방식이 잘 되지 않아 다른 방법들을 알아보았다. 와이파이 (esp) 통신과 nrf 통신 두가지 방법을 찾아보았고, 와이파이 통신이 되지 않을 경우를 생각해서 nrf 모듈과 어댑터 모두 구매할 예정. (구매 목록: 와이파이 모듈, nrf 모듈, 어댑터) 특이사항으로는 nrf 통신은 단방향 통신으로 nrf 모듈, 어댑터2쌍이 필요하다는 것이 있다.  의자(방석) 구현 팀: 의자와 방석 중 방석을 선택하였다. 방석이 공간의 제약을 덜 받고 자유도가 증가하기 때문에. 신영이가 일부 해놓은 압력센서와 진동 센서 연결을 참고하여 방석에 선서들의 위치를 놓고 압력센서 진동센서가 잘 작동하고, 데이터 값이 잘 나오는 지 확인하였다(모두 잘 나옴). 이제 센서들의 정확한 위치를 정하여 바느질을 하여 선정리를 하고 빵판틀을 모댈링 하여 제품을 잘 정리할 일만 남았다.  <AI>  어깨로 척추 비대칭성 모델링을 젯슨 나노 환경에서 세팅 중이다. 여기서 나온 결과가 아두이노 팀의 데이터 값과 합쳐져 그래프나 통계값으로 표현 될 예정.  전체적으로 순조롭게 진행중인 모습  <프론트 엔드>  채널 사진이나 이름 클릭하면 동영상 페이지로 , 오른쪽 상단 아바타 이미지 클릭하면 통계 페이지로, 스마클 로고 클릭하면 메인 카메라 페이지로 넘어가는 모습을 구현하였다.  앞으로 해야 할 일(모두에게 해당):  멀티 모달 분석 모델을 어떻게 만들지 생각하고 관련 자료들을 찾아보기 | | | | | |
| 활동 사진  (팀원, 활동 사진) |  | | | | | |