# Physical Computing

Final Presentation

# Design Concept / Overall



### 스마트 유아용 침대



빛의 세기에 따른 차광효과

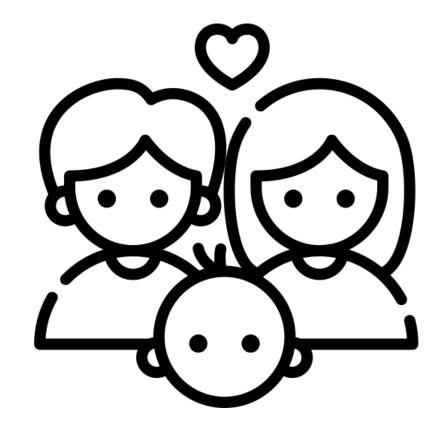


울음소리 들려오면 잔잔한 음악과 무드등



울음소리 들리면 프로세싱 알림과 모빌 원격 제어

### User



어린 아이가 있는 가정

아이가 오랫동안 울게 내버려두면 나타나는 결과

부정적인 결과

### 불안

아이가 울 때 반응이 없으면 아이는 버려진 느낌과 불안한 느낌을 갖게 된다.

### 질병

우는 아이를 달래주지 않으면 아이의 자율신경계는 시간이 흐를수록 과민해져 자율신경계가 과민한 아이는 천식 등의 호흡기질환,소화기 장애, 근육 긴장, 두통, 만성피로 등의 질병에 걸리기 쉽다.

### 아이가 울 때 잘 달래준 결과

### 긍정적인 결과

### 스트레스 해소

부모가 아이의 울음에 관심을 기울여 주면 아이의 뇌에 효율적인 스트레스 반응시스템이 형성되어, 성장후에도 스트레스를 잘 견딜 수 있다.

### 안정감

부모가 우는 아이를 달래면 아이의 옥시토신의 분비를 자극하여 안정감을 느끼고 스트레스 호르몬이 낮아진다.











다른 가사일





직장인들의 재택근무

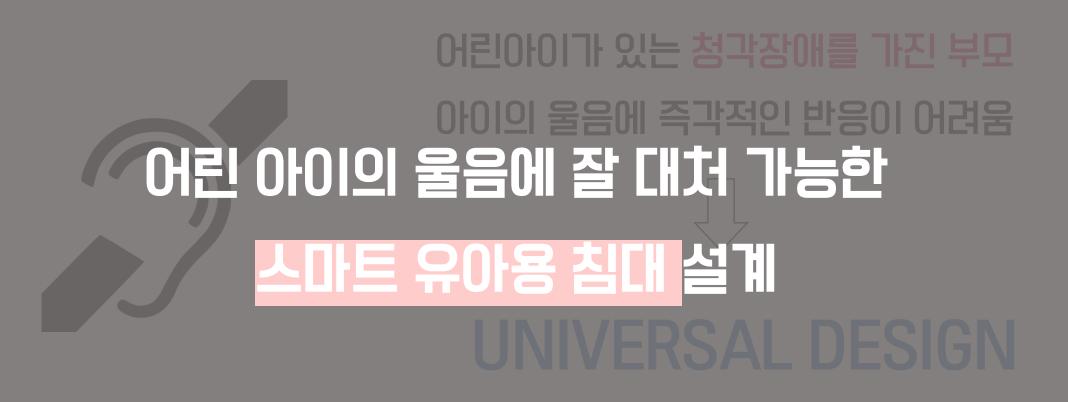
아이에게 온전히 집중할 수 없는 상황 발생



어린아이가 있는 청각장애를 가진 부모 아이의 울음에 즉각적인 반응이 어려움

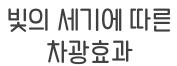


**UNIVERSAL DESIGN** 



### **Function**







잔잔한 음악 재생



무드등 ON



아이 상태 알림



모빌 원격 제어

\*프로세싱 화면을 통해 아이의 상태 알림

### Function

Day

◎ 햇빛의 양에 따라 캡의 각도 조절

② 아이의 울음소리가 들리면 잔잔한 노래 재생

( ) 아이의 물음소리에 즉각적인 반응이 없을 시에는 프로세싱으로 아이 상태 알림

💮 보호자의 스마트폰으로 모빌 원격제어 가능

캡의 각도 조절 기능 OFF 아이의 울음소리가 들리면 무드등 ON 아이의 울음소리에 즉각적인 반응이 없을 시에는 프로세싱으로 아이 상태 알림

보호자의 스마트폰으로 모빌 원격제어

Night

# Input & Output

Input

Output

조도 값



햇빛의 양에 따른 캡의 각도

일정 조도값 이상, 아이울음소리



잔잔한 노래소리

일정 조도값 이하, 아이울음소리



무드등 ON

아이 울음소리, 초음파센서 일정거리 이상



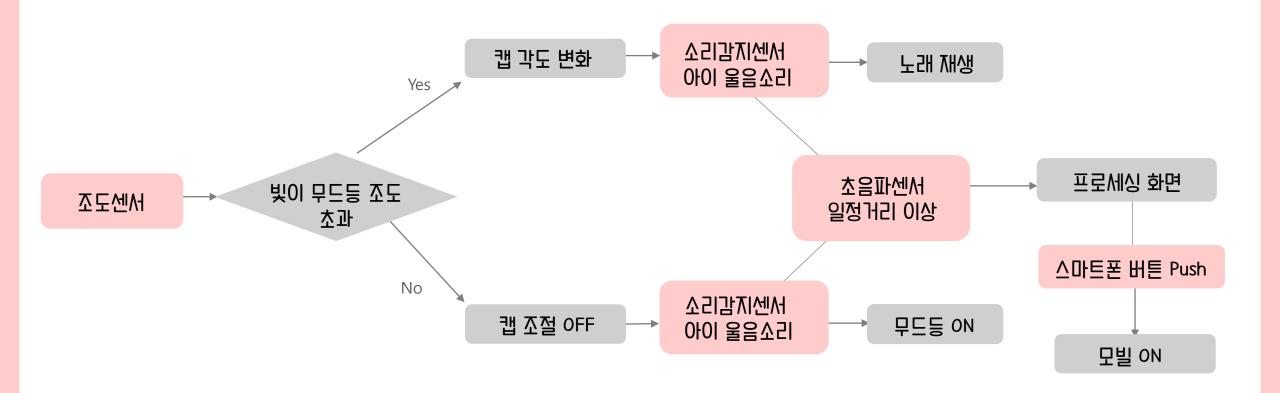
프로세싱 알림

스마트폰 어플 속 버튼

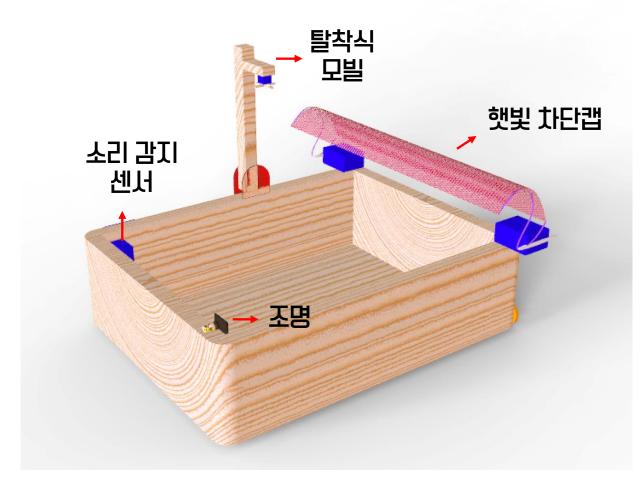


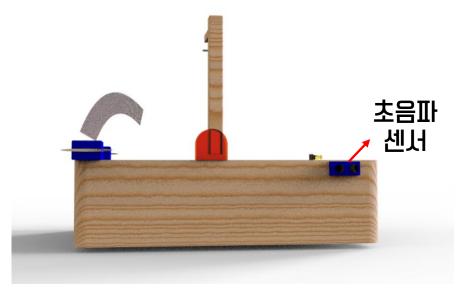
모빌 작동

### Interaction Flow Chart



# Prototype





Left



Perspective

Rear

빛의 세기에 따른 차광효과

조도 센서를 통해 빛의 세기 값을 받고, 서보모터 2개를 이용하여 캡의 각도 조절

```
void loop(){
#include <Servo.h>
                                int light_default=analogRead(lightsensor);
Servo myservo;
Servo myservo1;
                                int ledlight=map(light_default,400,850,0,255);
                                cap_move();
int lightsensor = A0;
                                void cap move(){
                                 int light = analogRead(lightsensor);
void setup() {
                                  int a = map (light, 400, 850, 90, 140);
 Serial.begin(9600);
                                  myservo.write(a);
 myservo.attach(7); //캡1
                                  delay(15);
 myservo1.attach(10); //캡2
                                  myservo1.write(200-a);
                                  delay(15);
```

### 빛의 세기에 따른 차광효과

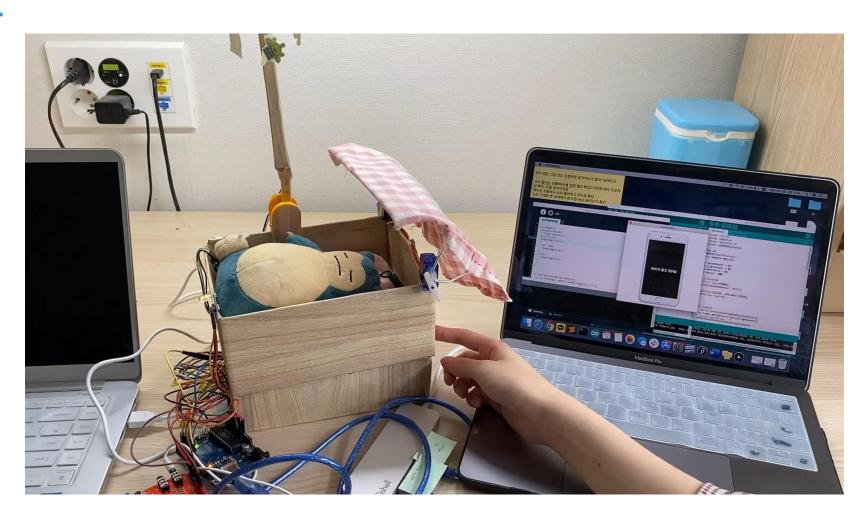
✓ 최대 밝기: 850

> 서보모터 각도: 90 도

✓ 최소 밝기 : 400

> 서보모터 각도: 140 도

\* 400 이하 값 > 밤



무드등 ON

조도센서를 통해 빛의 세기가 일정 값 이하 소리감지 센서를 통해 아이 울음소리를 인식 LED 불 들어옴

```
int soundSensor = A1;
                                                     if(sound > threshold) {
int lightsensor = A0;
                                                        check_ultra(distance);
int threshold = 400;
                                                        if(ledlight>100){
                                                          lightOn(0, 0, 0);
int r = 6;
int q = 5;
                                                        else{
int b = 3:
                                                          lightOn(255, 153, 0);
int sound = 0;
void setup() {
 Serial.begin(9600);
                                                     void lightOn(int red, int green, int blue){
 pinMode(soundSensor, INPUT);}
                                                       analogWrite(r, red);
void loop() {
                                                       analogWrite(g, green);
 int light_default=analogRead(lightsensor);
                                                       analogWrite(b, blue); }
 int ledlight=map(light_default,400,850,0,255);
 sound = analogRead(soundSensor);
```

아이의 상태 알림

소리감지 센서를 통해 아이 울음소리를 인식 초음파센서에 일정거리 안에 물체가 인식 안됨 Processing을 통해 알림 구현

### Arduino

```
const int pingPin1 = 8; //trig
const int pingPin2 = 9;
const unsigned int BAUD RATE=9600;
long duration;
unsigned long distance=0;
int soundSensor = A1:
int lightsensor = A0;
int threshold = 400;
int sound = 0:
void setup() {
 Serial.begin(9600);
 pinMode(soundSensor, INPUT);
 pinMode(pingPin2, INPUT);
 pinMode(pingPin1, OUTPUT); }
```

```
unsigned long
microseconds to cm(const
unsigned long microseconds){
 return microseconds/29/2;
void loop() {
sound = analogRead(soundSensor);
 digitalWrite(pingPin1,LOW);
 delayMicroseconds(2);
 digitalWrite(pingPin1,HIGH);
 delayMicroseconds(5);
 digitalWrite(pingPin1,LOW);
 duration = pulseIn(pingPin2, HIGH);
 distance=microseconds to cm(duration);}
void check ultra(int distance){
 Serial.println(distance);
```

아이의 상태 알림

소리감지 센서를 통해 아이 울음소리를 인식 초음파센서에 일정거리 안에 물체가 인식 안됨 Processing을 통해 알림 구현

### **Processing**

```
import processing.serial.*;
                                                     if(a > 50){
Serial myPort;
                                                       image(img1,0,0);
Plmage img1;
Plmage img2;
                                                      else{
float a;
                                                       image(img2,0,0);
void setup(){
 size(400, 400);
 img1 = loadImage("pic.png");
                                                     void serialEvent(Serial myPort){
 img2 = loadImage("white.png");
                                                      String inString =
 myPort = new Serial(this, Serial.list()[3], 9600);
                                                     myPort.readStringUntil('\n');
 myPort.bufferUntil('₩n');
                                                      if(inString != null){
                                                      inString = trim(inString);
void draw(){
 background(255);
                                                      float inByte = float(inString);
 /*image(img2,0,0);
                                                      a = map(inByte, 0, 50, 0, 255);
 tint(255,a);
 image(img1,0,0);*/
```

모빌 원격 제어

WiFi보드를 이용해 스마트폰 어플과 모빌 연결

스마트폰 어플 속 버튼을



이용해 모빌(서보모터) 원격제어

```
#define BLYNK_PRINT Serial
#include <Blynk.h>
#include <ESP8266WiFi.h>
#include <BlynkSimpleEsp8266.h>
#include <Servo.h>

char ssid[] = "HY-DORM5";
char pass[] = "residence";

char auth[]
="_qwGSqDQeEwQ-
TCVUxL1P5QpF0qwPD0Q";
Servo servo;
int minAngle=0;
int maxAngle=180;
```

```
BLYNK_WRITE(V1)
  int pinData=param.asInt();
  if(pinData==HIGH)
   servo.write(maxAngle);
   delay(30);
  else if(pinData==LOW)
   servo.write(minAngle);
   delay(30); }
void setup()
  // Debug console Serial.begin(115200);
  Serial.begin(115200);
  servo.attach(D6);
  Blynk.begin(auth, ssid, pass);
  servo.write(minAngle);
void loop()
{ Blynk.run(); }
```

- ✓ 아이 상태 알림
- ✓ 무드등
- ✓ 모빌 원격 제어



잔잔한 음악 재생

조도센서를 통해 빛의 세기가 일정 값 이상 소리감지 센서를 통해 아이 울음소리를 인식 Mp3 shield를 이용하여 잔잔한 음악 재생



```
#include <SPI.h>
#include <SdFat.h>
#include "SdFatUtil.h"
#include <SFEMP3Shield.h>
SdFat sd;
SFEMP3Shield MP3player;
union twobyte mp3_vol;
int soundSensor = A1:
                                                                    left and right.
int lightsensor = A0;
int threshold = 10;
int sound = 400;
void setup(){
 Serial.begin(9600);
 pinMode(soundSensor, INPUT);
                                                                         } else {
 sd.begin(SD SEL, SPI HALF SPEED);
 MP3player.begin();
                                                                       } else {
                                                                         } else {
()qool biov
// Serial.println(analogRead(soundSensor));
 int light_default=analogRead(lightsensor);
// Serial.print("led : ");
// Serial.println(light_default);
 int ledlight=map(light default,400,850,0,255);
 sound = analogRead(soundSensor);
 mp3 vol.word = MP3player.getVolume();
 mp3 vol.byte[1] = 2;
 MP3player.setVolume(mp3_vol.byte[1], mp3_vol.byte[1]);
 if(sound > threshold) {
   if(ledlight>100){
     MP3player.playTrack(1);
   else{
    MP3player.stopTrack();
                                                                       } else {
 else{
   MP3player.stopTrack();
 parse menu(Serial.read()); }
```

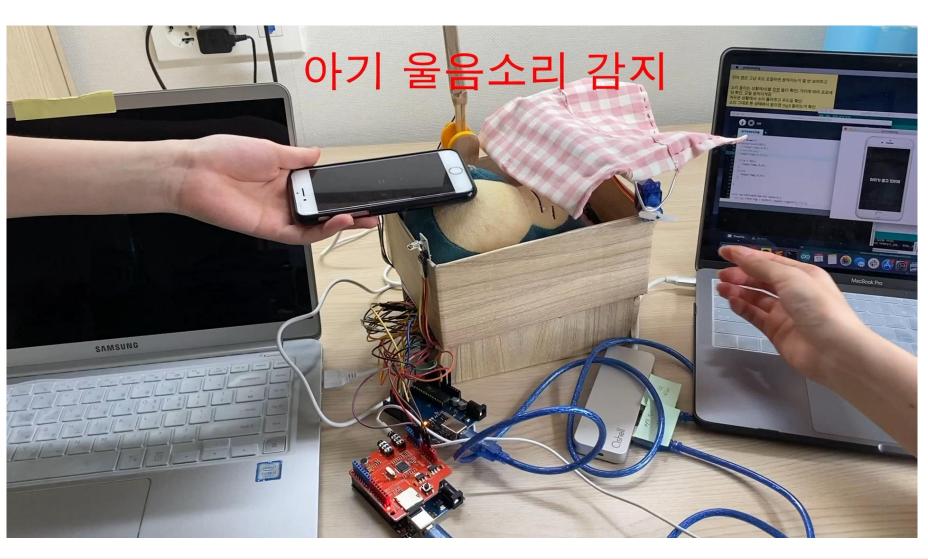
```
void parse menu(byte key command) { // 시리얼 창에서 키를 입력하면 조정되는 부분들 (볼륨, 일시정지 등)
 if(key command == 's') {
   Serial.println(F("Stopping"));
   MP3player.stopTrack();
 else if((key command == '-') || (key command == '+')) {
// union twobyte mp3 vol; // create key command existing variable that can be both word and double byte of
// mp3_vol.word = MP3player.getVolume(); // returns a double uint8_t of Left and Right packed into int16_t
   if(key command == '-') { // note dB is negative
    // assume equal balance and use byte[1] for math
    if(mp3\_vol.byte[1] >= 254) { // range check}
     mp3_vol.byte[1] = 254;
     mp3_vol.byte[1] += 2; // keep it simpler with whole dB's
    if(mp3\_vol.byte[1] \le 2) { // range check}
     mp3 vol.byte[1] = 2;
       mp3_vol.byte[1] -= 38;
   // push byte[1] into both left and right assuming equal balance.
   MP3player.setVolume(mp3_vol.byte[1], mp3_vol.byte[1]); // commit new volume
   Serial.print(F("Volume changed to -"));
   Serial.print(mp3_vol.byte[1]>>1, 1);
   Serial.println(F("[dB]"));
 else if(key_command == 'p') {
   if( MP3player.getState() == playback) {
    MP3player.pauseMusic();
    Serial.println(F("Pausing"));
   } else if( MP3player.getState() == paused_playback) {
    MP3player.resumeMusic();
    Serial.println(F("Resuming"));
    Serial.println(F("Not Playing!"));
```

잔잔한 음악 재생

✓ 아기 울음소리 감지

-조도센서 빛 0 > 노래 0

-조도센서 및 X > 노래 X



# THANK YOU