

## AŞAMALAR

1. Öncelikle malzemelerimizi temin ediyoruz. Bluetooth hc-06, arduino uno, breadboard, accelerometer, dişi jumper kablolar ve timsah uç kablolar, android işlemcili bir telefon.
2. Daha sonra öncelikle bluetoothumuzun arduino uno ile bağlantısını jumper kablolar yardımı ile sağlıyoruz.
3. Sonra ise accelerometerımızın da arduino ile bağlantısı sağlıyoruz, ben benimki lilypad olduğu için timsah uçlu kablolar ile bağlantı kurdum.
4. Daha sonra bilgisayarımızda projemiz için kodumuzu yazmaya başlıyoruz. Hem bluetooth bağlantımız için hem de adım sayabilmek için kodlarımızı ekliyoruz.
5. Daha sonra android işlemcili bir telefon ile hc-06 modül bluetoothumuzu bir terminal sayesinde bağlantı kuruyoruz.
6. Bağlantı kurulduktan sonra arduinomuz için kodu kontrol edip, yüklüyoruz.
7. Yüklenen kod sonrasında serial monitörden step olarak adımlarını saydığını görebiliyoruz.
8. Daha sonra adımları terminalden de görmek için bluetooth bağlantımıza Rx ve Tx de ekliyoruz.
9. Bunların bağlantısını da yaptıktan sonra bluetoothumuzun bağlı olduğu telefonda verilerimiz okunabiliyor.
10. Telefonda adımların sayıldığını görebiliyoruz.
11. Accelerometer ile her basıncı uygulandığında veriler telefona zamanlama, ivme ve adım sayısı olarak düşüyor.

## FİKİR:

Bu fikir obez kediler için düşünülmüştür. Hareketsizlikleri göz önünde bulundurularak kedilere takılacak olan bu sistem sahibinin telefonu ile bağlantı sağlar. Kedisinin günlük olarak her attığı adım telefona veri olarak düşer. Bu sayede sahibi eğer kedisi günlük atması gereken adımdan az adım atıyor ise kedisine yaptıracak bir aktivite bulur. Ve sağlıklı yaşamasına destek olur.