



**PROJE BAŞLIĞI: KEŞİF ARACI**

**GRUP ÜYELERİ**

İSMET SAYAN 2015010225022

ENSAR ÖZÇELİK 2015010225052

FURKAN ÇELTİK 2015010225064

**PROJE DANIŞMANI**

PROF.DR.AHMET DEMİR

## **PROJE ÖZETİ**

Arduino (duruma göre ilave olarak raspberry pi) kullanılarak anlık görüntü alınabilecek uzaktan kumanda ile kontrol edilebilen tekerlekli arazi aracı yapılacaktır.

## **PROJENİN AMACI**

Keşif yapılması gereken yerlerde dikkat çekmeden keşif yapmayı sağlamak amaçlanmaktadır.

## **PROJEDE KULLANILACAK YÖNTEM VE METODLAR**

Şase kısmından başlanılıp aracın mekanik kısmı oluşturularak elektronik bağlantılar sağlanıp kamera bağlantıları yapıldıktan sonra gerekli yazılımlar aktarılarak aracın tamamlanması planlanmaktadır.

## **PROJE İŞ-ZAMAN PLANI**

- Proje ile ilgili araştırma yapılması – (26.09.2018 – 07.10.2018)
- Proje için gereken malzemelerin temini – (08.10.2018 – 22.10.2018)
- Mekanik kısmın oluşturulması – (23.10.2018 – 31.10.2018)
- Elektronik bağlantıların oluşturulması – (01.11.2018-08.11.2018)
- Yazılım kısmının oluşturulması ve projeye uyarlanması – (09.11.2018 – 23.11.2018)
- Kameranın bağlanması ve görüntü aktarımı – (24.11.2018 – 30.11.2018)
- Projenin test edilmesi ve çıkabilecek sorunların giderilmesi – (01.12.2018 – 15.12.2018)

## **SONUÇ**

Keşif yapılması istenen bölgelerde dikkat çekmeden uzaktan kontrol edilerek keşif yaparak görüntü aktaran bir aracın oluşturulması.

## **KAYNAK**

\* <http://www.resuldolaner.com/arduino-ile-kizilotesi-algilayici-infrared-receiver-kontrolu/>

\* <http://www.kodlakafa.com/arduino/arduino-ile-l298n-motor-surucu-kullanimi/>

\* <http://hayaletveyap.com/arduino-ile-ultrasonik-mesafe-sensoru-hc-sr04-kullanimi/>