



KARABÜK ÜNİVERSİTESİ  
MÜHENDİSLİK FAKÜLTESİ  
MEKATRONİK MÜHENDİSLİĞİ

**PROJE ADI:** SES KONTROLLÜ VE ENGELDEN KAÇAN ROBOT

OZAN POLAT-2014010225031  
VELİ ATEŞ-2015010225017

**PROJE DANIŞMANI:** PROF. DR. AHMET DEMİR

**KARABÜK-2018**

# ÖZET

Temel olarak Android işletim sistemi üzerinden sesle komut göndererek kontrol edebileceğimiz ve hareket yönünde bir engelle karşılaştığında yönünün değiştiiren bir sistem tasarlamayı hedefliyoruz. Projemizde kontrol kartı olarak Arduinio Uno, telefon ile kontrol kartı arasında haberleşmeyi sağlamak için Hc-06 Bluetooth Modülü, motor sürücüsü olarak L293B ve engelleri fark etmek için ise ultrasonik sensör kullanılacaktır.

# AMAÇ

Projemizin amacı; insan gücünü azaltarak artık hayatımızın bir parçası haline gelen teknoloji sayesinde, Android aracılığıyla sesli komutları algılayarak bu komutları harekete dönüştüren bir robot tasarlamak ve bunun yanı sıra önüne çıkan engelleri fark edip yönünü değiştirerek hareketine devam eden bir sistem tasarlamaktır. Proje üzerinde gerekli geliştirmeler yapılarak keşif, arama kurtarma, bomba imha gibi alanlarda da kullanılabilir.

# PROJEDE KULLANILACAK YÖNTEM VE METODLAR

Öncelikle projede kullanılmak üzere sipariş edeceğimiz ürünlerin boyutları göz önüne alınarak şase tasarımı daha sonra gerekli yazılımsal işler tamamlanarak şaseye montajı yapılacaktır.

# PROJE İŞ-ZAMAN PLANI

Proje Araştırması (8-22 Ekim 2018)

Malzeme Temini (23 Ekim-6 Kasım 2018)

Mekanik İşler (7-30 Kasım 2018)

Yazılımsal İşler (1-24 Aralık 2018)

Test ve Değerlendirme (25 Aralık-8 Ocak 2018)

# SONUÇ

Gerekli yazılımsal ve mekanik işler sonucunda Android üzerinden sesle kontrol edilip engellerden kaçan bir sistem oluşturulup gerekli testleri yapılacaktır.

# KAYNAKLAR

<https://www.projihocam.com/engelden-kaçan-robot-uygulaması/>

<https://maker.robotistan.com/engelden-kaçan-robot-yapımı/>

<https://www.youtube.com/watch?v=oev--w9sWdk>

<https://www.direnc.net/>