



KARABÜK ÜNİVERSİTESİ
MÜHENDİSLİK FAKÜLTESİ
MEKATRONİK MÜHENDİSLİĞİ

**PROJE ADI: OMNI WHEEL BLUETOOTH KONTROLLÜ
MOBİL ARAÇ**

OSMAN ATILLA SOLMAZ-2015210225006

PROJE DANIŞMANI: PROF. DR. AHMET DEMİR

KARABÜK-2018

ÖZET

Temel olarak Android telefon yardımıyla uzaktan kontrol edebileceğimiz bir araç tasarlayacağız. Projemizde 3 adet omniwheel tekerlekler ve DC motor ile hareketi sağlayacağız. Programlama kartı olarak Arduino kullanacağız.

AMAÇ

Projemizin amacı; Projenin amacı her yöne dönme hareketi yapmaya gerek kalmadan aksel olarak hareket edebilen bir araç tasarlamak. Bu araç insanların erişemeyeceği yerlerde rahatlıkla hareket edebilecek ve keşif yapmamıza olanak sağlayacak. Bir başka kullanım yeri ise güçlü havalandırma sistemleri bulunduran yerlerde havalandırma tünellerinin kolayca gözetimini sağlamayı da amaçlamaktadır.

PROJEDE KULLANILACAK YÖNTEM VE METODLAR

Öncelikle projede kullanılmak üzere sipariş edeceğimiz ürünleri pleksi plastik malzemeyi iskelet olarak kullanarak tasarımını ,yazılımını yapacağız ardından gerekli montaj işlemleri ile aracı tamamlayacağız .

PROJE İŞ-ZAMAN PLANI

Proje Araştırması (15-29 Ekim 2018)

Malzeme Temini (29 Ekim-15 Kasım 2018)

Mekanik İşler (15-30 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 Bluetooth ile kontrol edilebilen ve yön değiştirmeden her yöne gidebilen bir araç tasarlayacağız.

KAYNAKLAR

<https://www.youtube.com/watch?v=5vJCucpVdX0>