**Tarih:** 26.09.2021

|  |
| --- |
| **YÜKSEK LİSANS TEZ KONUSU BİLDİRİM FORMU** |

|  |  |
| --- | --- |
| **ÖĞRENCİ BİLGİLERİ** | |
| No | 195112027 |
| Adı, Soyadı | Ateş Arkuran |
| Anabilim Dalı | Bilgisayar Mühendisliği |
| İmzası |  |

|  |  |
| --- | --- |
| **DANIŞMANIN** | |
| Unvanı, Adı Soyadı | Dr.Öğr.Üyesi Alpaslan Burak İNNER |
| Anabilim Dalı | Bilgisayar Mühendisliği |
| İmzası |  |

|  |
| --- |
| **TEZİN BAŞLIĞI** |
| **Nesne ve İnsan Hareketi Tanıma ile Dinamik Ortamlarda Mobil Robotla Otonom Sürüş Gerçekleştirilmesi** |

**Etik Kurul Raporu Gerekiyor mu?: Evet ( ) Hayır ( )**

(*Gerekli ise; Etik Kurul başvurusu veya kararı eklenmelidir*.)

(***Etik Kurul kararı gerektiren konular:*** *Yapılacak çalışma, insandan anket, mülakat, odak grup çalışması, deney vb. yollarla veri toplanmasını ve/veya insan ve hayvanların (materyal/veriler dahil) deneysel ya da diğer bilimsel amaçlarla kullanılmasını öngörüyor ise etik kurul onayı alınması gereklidir*.)

**Destekleyen Kurum/Kuruluşlar var mı? Evet ( ) Hayır ( )**

*(Varsa, desteğe dair yazılı bir belge alınması ileride olabilecek anlaşmazlıklar durumunda öğrencinin haklarının korunması, tezin ve tezden üretilecek yayınların yayımı konusunda herhangi bir sorun yaşanmaması için önemlidir)*

|  |
| --- |
| **TEZİN AMACI, ÖNEMİ VE KAPSAMI** |
| Günümüzde otonom mobil robotlar ortamların sterilizasyonu, bomba imha görevleri, hava alanında yolculara yol göstermesi, fabrikalarda yüklerin belirli noktalar arasında taşınması gibi sağlık, askeri, ulaşım ve sanayi gibi birçok sektörde kullanılmaktadır. Otonom mobil robotların hedeflerine ulaşabilmesi için (A\*,RRT, Bug vb.) bir çok yol ve hareket planlama yöntemi sunulmuştur. Geliştirilen yöntemlerin birçoğu statik ortamlar için oluşturulmuşken özellikle mobil robotlarda dinamik ortam için planlamaya ihtiyaç duyulmaktadır. Dinamik ortama adapte olaiblen yöntemlerde genellikle nesnelerin yer değiştirmesi veya daha önce var olmayan yeni nesnelerin belirmesi göz önünde bulundurulmaktadır. Bu çalışmada izlenecek adımlarla beraber nesnenin nereye gidebileceği ile ilgili tahmin verisi elde edilerek önceki yöntemleri geliştirme amacıyla gerçekleştirilecektir. Çalışmanın amacı yapay zeka yardımıyla tanınacak insan hareketleri ile |

|  |
| --- |
| **MATERYAL, YÖNTEM VE ARAŞTIRMA OLANAKLARI** |
|  |