HASAN KARAYAKA

EĞİTİM: NECMETTİN ERBAKAN ÜNİVERSİTESİ

BÖLÜM: MEKATRONİK MÜHENDİSLİĞİ

E POSTA: karayaka34@outlook.com

in IN: https://www.linkedin.com/in/hasan-karayaka-7b8b32228/

(L) TELEFON: 05054388613

GİTHUB: https://github.com/HasanKarayaka

BECERİLER:

• STM32 CubeIDE

İngilizce

Raspberry Pi,Linux,ROS

SOLİDWORKS, AutoCAD

PYTHON,C++,C#

• Kicad, Proteus, LTspice

• Excel(Makro)

PROJELER

2021-2022 ARDUİNO ve STM32 PROJELERi:

1.sınıfta gömülü sistemler öğrenmek ve temel oluşturmak amacıyla IMU-HCSR04-HC05-L298N, DHT11, PIR, LCD ekran, joystick, kızılötesi, RF ID, encoder, buzzer gibi bileşenleri Arduino ve STm32 üzerinde denedim ve küçük projeler geliştirdim. Bu projelerin kodları GitHub'da mevcuttur.

2022-2023 **STM32 F407 OTONOM ARAÇ:**

STM32 mikrodenetleyici kullanarak engel tespiti ve manevra yaparak engelden kaçma özelliğine sahip bir araç projesi geliştirdim. Bu projede, ultrasonik sensörler veya benzeri sensörler kullanılarak çevredeki engeller algılamaktadır. Ardından, mikrodenetleyici bu verileri işleyerek engelden kaçmak için uygun manevraları gerçekleştirir.

PCB KART ÜRETİMİ:

Üniversitemizin laboratuvarlarındaki imkanlarla Kicad üzerinde tasarladığımız başarılı bir dizi farklı karttan biri olan STM32G0VGT6 tasarımına ait dosyaları başarıyla ürettik. Bu kartın tasarım dosyalarına GitHub üzerinden erişim mümkündür.

2023-2024 **2209-A TÜBİTAK ARAŞTIRMA PROJESİ:**

Bu çalışmada, her iki sensörün avantajlarını birleştirerek, IMU'nun hız ve ivme bilgileri ile LIDAR'ın hassas konum tahminlerini ROS ortamında birleştiren bir füzyon odometrisi oluşturulmuştur.(KALMAN FİLİTRESİ)

RASPBERRY Pİ MİKRODENETLEYİCİ KULLANARAK BİR HAVA DURUMU İSTASYONU:

Geliştirdiğimiz tarım takip sistemi, Raspberry Pi mikrodenetleyici ve çeşitli sensörler kullanılarak oluşturuldu. Bu sistem, çiftçilerin tarlalarını uzaktan takip etmelerini sağlar.

TEKNOFEST ROBOTAKSİ YARIŞMASI:

Teknofest Hazır Araç Kategorisi'nde takım kaptanlığı görevimi üstleniyorum. ROS (Robot Operating System) üzerinde yazılımsal altyapı oluşturarak tam otonom bir araç geliştirmeyi hedefliyoruz. (Şu an yarışma devam ediyor)

SERTIFIKALARIM

