MEZUNİYET TEZİ

EL JESTLERİ İLE HAREKET EDEN ARAÇ

AHMET SARAÇ 17183012

KULANILACAK MALZEMELER;

Leap Motion

MBOT Ranger

PROJENİN AMACI;

Projenin amacı herhangi bir kumanda, konsol, klavye, joystick kullanmadan hareket eden araç vb. ürünleri hareket etmeyi amaçlamaktadır. Daha önce bu ve benzeri (joystick, klavye, kumanda vb.) kullanmamış kimselerin daha ilk kullanışında sitemi kolaylaştırıp kontrol etmesine olanak sağlamaktadır.

Kullanılan kitler;

Ürünler Starter Kit olarak başlamış projelerdir bu iki projeyi birleştirip yeni bir PROJE planlanmıştır.

Projede Kullanılması Planlanan Yazılımlar;

Mbot Ranger platform olarak arduino bazlı Atmega işlemci kullanılmakta olup arduino kendi yazılım diliyle programlanacaktır. Leap Motion birçok yazılım dilini desteklemektedir. İşleme, Leap Motion Controller'dan 'x' ve 'z' koordinatlarını alır, bunları (-256, 255) aralığındaki değerlere eşler ve bunları bir dizeye ekler. Bu dizi bayta dönüştürülür ve Bluetooth Modülü aracılığıyla Arduino gönderir. Arduino tarafından alınan String, Inter olarak ayrıştırılır. Devre, Z-Eksenindeki pozitif ve negatif değerler Mbot yönünü, yani ileri veya geri kontrol edecek şekilde haritalanır.

Ürünlerin Siteleri;

<https://www.ultraleap.com/>

https://www.makeblock.com/

 