

**RECEP TAYYİP ERDOĞAN ÜNİVERSİTESİ**

**TEKNİK BİLİMLER MESLEK YÜKSEK OKULU**

**MEKATRONİK BÖLÜMÜ**

**ÖĞRENCİ AD SOYAD**

**Bilal Bakır**

**SORUMLU ÖĞRETİM ÜYESİ**

**Burcu Şanal**

**RİZE**

**2020**

**ÖDEV ETİK BEYANNAMESİ**

Tarafımdan hazırlanan ‘’SİSTEM ANALİZİ DERSİ LABİRENT ÇÖZEN ROBOT ‘’ Başlıklı bu ödevin Yüksekögretim Kurulu Bilimsel Araştırma ve Yayın Etiği Yönergesindeki hususlara uyğun olarak hazırladıgımı beyan ederim. 28/03/2021

Projeme kaldığım yerden devam etmem için arduino unoma gerekli olan kodları yüklemem gerekiyordu.Bilgisayara arduino uygulamasını indirip kodları yükledim.Şimdi yapmam gereken araç kitin üzerine bütün malzemeleri yerleştirip bağlantılarını yapmam gerekiyordu.Kitin en arka tarafına motor sürücü kartını yerleştirdim.Onun hemen önüne arduino unoyu konumlandırıp önüne devreyi kurabilmem için mini breadboard’u yapıştırdım.Aracın en ön kısmına ise sıcak silikonla sensör yuvalarını sağa,sola ve öne olmak üzere üç yere yapıştırdım.Sonrada sensörleri yuvalarına oturttum.Artık jumper kablolarla bağlantılarını yapmaya geldi sıra.

İki motorun her birinde iki tane çıkış bulunmakta.Jumper kabloyla sağdaki motorun çıkışını motor sürücü kartının üzerinde olan ‘’out1 ve out2 ‘’ girişine bağladım.Bu sefer sol motorun iki çıkışını sürücü kartın ‘’out3 ve out4’’ girişine bağladım böylelikle motorun bağlantısını bitirmiş oldum.

Sıra sürücü kartla arduino uno arasındaki bağlantıyı yapmamdı.Bunun için altı adet dişi erkek jumper kablo bana yetecekti.Baştaki ‘’Na’’ ucu sondaki ise ‘’Nb’’ ucu, aralarındaki girişler ise ‘’n1-n2-n3-n4’’diye sıralanmıştır.Na ucumuzu arduino üzerindeki 5. Pine daha sonra n1 ucumuzu 9. pine ,n2 ucumuzu 8. pine,n3 ucumuzu arduino üzerindeki 4. pine,n4 ucumuzu 3. pine son olarak Nb ucumuzu arduino üzerinde 6. pine bağlıyoruz. Breadboard kullanma amacım ardiuno üzerinde yeterli pin sayısı olmamasından dolayı.Bunun için breadboard üzerinde sensörlerden aldığım ‘’+/-‘’ çıkışlarını toplayıp ardiuno’ya aktaracağım.