

**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. 06/06/2021

Geçen hafta labirentin algoritmasıyla ilgili birkaç araştırma yapmıştım.

Bu hafta direkt labirenti yapıp bitirmeyi planlıyorum.

Öncelikle genişliğini 30cm olarak belirlemiştim.En alt katmanda kullanacağım köpüğün bir kenarı 60 cm.

Ben dört tane kullanıp kare şeklini oluşturacağım böylelikle her bir kenarının uzunluğu 120 cm olacak.

Daha önceden de söylediğim gibi üst kısmına sertlik oluştursun tekerlekler daha rahat hareket etsin diye kontrplak kullandım.

Son olarak labirentin duvarlarını yapmam gerekiyordu.

Bunun için yine köpük kullandım.Duvarın uzunluklarını 20cm olarak kare şeklinde kestim.Tabi bu tekli duvar için geçerli.

ÖRNEĞİN;

|  |
| --- |
|  |
|
|  |  | |
|  |  |
|  |
|  |
|  | |
|  | |

Labirentimi bu şekle benzer oluşturdum.

Duvarları ölçülere uygun kesip yerlerine sıcak silikonla yapıştırdım.

Robotumun sağ taraftaki motorunu yaktım.Büyük ihtimalle yüksek enerji verdiğim için önümüzdeki günlerde yerine motor alıp takacağım.Ve robotun üzerindeki kablolar biraz kalabalık gözüküyor.Görüntünün düzelmesi açısından kitin üzerini kapatacağım.