



SINAV KAĞIDI FORMU

Doküman No	FR-058
İlk Yayın Tarihi	8/02/2022
Revizyon Tarihi	-
Revizyon No	0
Sayfa No	1/1

Akademik Yılı	2023 / 2024	Dönem	Bahar	Bölüm/Program	Bilgisayar Teknolojileri /Bilgisayar Programcılığı
Dersin Adı	Bilgisayarlı Kontrol			Sınav Türü	Vize
Proje Adı	ROBOT KOL				
Öğrenci Adı-Soyadı	HAMMADE EL MERİ	Öğrenci No	223010710095	Proje Notu	
Öğrenci İmza		Tarih	24/04/2024		
Proje Grup Üyeleri: 1- MAJED AL İBRAHİM 2- HÜSEYİN İBRAHİM 3- BEŞŞAR ELHASAN		Öğretim Elemanının Adı-Soyadı: Öğr. Gör. Fatma Nur KILIÇKAYA			

#include <Wire.h>

#include <Adafruit_PWMServoDriver.h>

#define MIN_PULSE_WIDTH 650

#define MAX_PULSE_WIDTH 2350

#define FREQUENCY 50

Adafruit_PWMServoDriver pwm = Adafruit_PWMServoDriver();

int potWrist = A3;

int potElbow = A2;

int potShoulder = A1;

int potBase = A0;

int hand = 11;

int wrist = 12;

int elbow = 13;

int shoulder = 14;

int base = 15;

void setup()

{

delay(5000);
pwm.begin();
pwm.setPWM(11, 0, 90);
pwm.setPWMFreq(FREQUENCY);
pinMode(13, INPUT_PULLUP);
}

Serial.begin(9600);

void moveMotor(int controlIn, int motorOut)

{
int pulse_wide, pulse_width, potval;
potVal = analogRead(controlIn);

}

pulse_wide map (potval, 800, 240, MIN_PULSE_WIDTH, MAX_PULSE_WIDTH);

Hazırlayan
BKK

Onaylayan
KASGEM



SINAV KAĞIDI FORMU

Doküman No	FR-058
İlk Yayın Tarihi	8/02/2022
Revizyon Tarihi	-
Revizyon No	0
Sayfa No	2/1

```
pulse_width=int (float (pulse_wide) / 1000000 * FREQUENCY * 4096);  
pwm.setPWM (motorout, 0, pulse_width);
```

```
void loop()
```

```
moveMotor (potWrist, wrist);
```

```
moveMotor (potElbow, elbow);
```

```
move Motor (pot Shoulder, shoulder),
```

```
moveMotor (potBase, base);
```

```
int pushButton = digitalRead(13);
```

```
if (pushButton == LOW) {  
    pwm.setPWM(hand, 0, 180);  
    Serial.println("Grab");
```

```
} else {  
    pwm.setPWM(hand, 0, 90);  
    Serial.println("Release");
```

```
}
```

Hazırlayan
BKK

Onaylayan
KASGEM