

T.C.  
SELÇUK ÜNİVERSİTESİ

MÜHENDİSLİK FAKÜLTESİ  
ELEKTRİK-ELEKTRONİK MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ

ROBOTİĞE GİRİŞ DERSİ DÖNEM ÖDEVİ

**2 LİNK ROBOT KOLUN MATLAB'DA SİMÜLASYONU**

HAZIRLAYANLAR

**Mehmet Arif AKPINAR**

**141202036**

**Ferhat ÖZTÜRK**

**131202066**

DANIŞMAN

**DOKTOR ÖĞRETİM ÜYESİ AKİF DURDU**

KONYA

2018

## ÖZET

**Ters kinematik**, bir nesnenin hareketini matematiksel olarak gösteren işlemlere denir. Robotik cihazların hareketleri veya animasyonların arka plandaki dünyası olarak da düşünebiliriz. Biz de bu projede ileri kinematik denklemleri kullanarak 2 linkli robot kolun kullanıcı tarafından girilen eksenel değerlere göre hareketini MATLAB programı üzerinden simülasyonunu sağladık.

## Projenin Çalıştırılması



