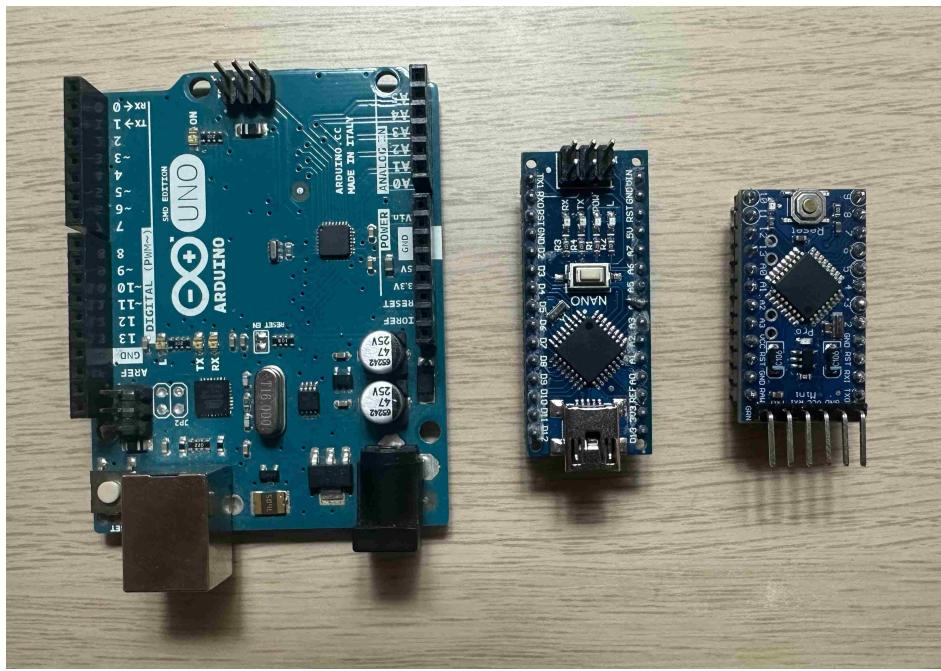


1. YAPILAN ARDUINO ÇALIŞMALARI

1.1. Arduino Hakkında Genel Bilgiler

Mühendislik çeşitli alt disiplinlerden (e.g., bilgisayar mühendisliği, elektrik-elektronik mühendisliği, makine mühendisliği, *vb.*) olılsa da mühendisler olarak bugün pratik bir proje yaptığımızda multidisipliner olarak çalışmak zorundayız. Sadece elektrik-elektronik mühendisliğinde değil neredeyse bütün alanlarda (hatta bazen sosyolojik meselelerde bile) ölçüm cihazı ve sensörler işin içeresine girdiğinde, yapılan hesaplamalarda bir beyin vazifesi gören hafif, küçük ve ucuz çipler olan mikrodenetleyicilere (microcontroller) ihtiyaç duyulmaktadır. Son on beş senede dünyada özellikle hobi projelerinde (*do it yourself - DIY*) en çok tercih edilen mikrodenetleyiciler Atmel şirketinin üretmiş olduğu 8-bit ATmega328 çipli Arduino'lardır. Kullanım kolaylığıyla teknik bilgisi olmayan kullanıcıları (e.g., sanatçilar) bile kendisine çekmeyi başaran Arduino, son zamanlarda yüksek işlem hızlarından dolayı 32-bitlik çipler (e.g., STM32) piyasaya sürülmüşne rağmen hâlen birçok uygulamada kullanılmaktadır. En yaygın ve popüler Arduino modelleri olan Uno, Nano ve Pro-Mini'yi Şekil 1'de görebilirsiniz. Bu çalışmanın hem tasarım hem bitirme bölümlerinde kurulan devrelerde her üç Arduino da kullanılmıştır.

Arduino'lar sensörlerden veri okumayı, bu verilerden alakalı değerleri hesaplamayı, ve bu parametreleri/değişkenleri görselleştirmeyi veya eyleyicileri sürekli sinyallere dönüştürüp (i.e., kapalı bir çevrim tasarlayıp) geri-beslemeli bir kontrol sistemi (e.g., robot) gerçeklemeyi muazzam kullanıcı desteği ve profesyonel dökümantasyona sahip yüksek seviyeli C++ API'si sayesinde inanılmaz kolaylaştırarak insanlığın gelişimine büyük katkıda bulunmuştur. Kendilerinden sonra gelen single board computer olarak geçen tek kartlı bilgisayarlar (e.g., Raspberry Pi, NVidia Jetson Nano) her ne kadar kullanım alanları daha çok bilgisayarlı görü (computer vision - CV), makine öğrenmesi (machine learning - ML) ve derin öğrenme (deep learning - DL) uygulamaları olsa da Arduino'ları tahtından edememiştir. Artık Arduino'lar da TinyML sayesinde sınırlı işlem gücüne sahip de olsa yapay zekâ (artificial intelligence - AI) uygulamaları koşturabilmektedir.



Şekil 1. Arduino Uno, Nano ve Pro Mini.

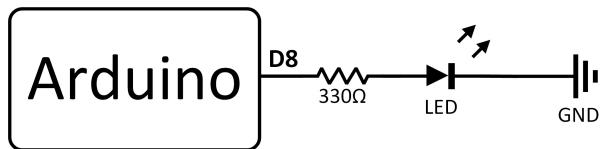
1.2. Arduino Projeleri

Bu bölümde EEM 216 dersinde yaptığımız örnek Arduino deneylerinin devre bağlantı şemalarını ve yazılımlarını bulabilirsiniz.

1.2.1. LED Yakma Devresi

Bu deneyde Arduino'nun dijital portunda tek bir bacak (pin) kullanacağız. Yukarıda Şekil 1'de ismi geçen Arduino modellerinde dijital port 0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13 olarak numaralandırılmıştır. İlk iki bacak olan D0 ve D1 pinlerinin üzerinde Rx ve Tx yazdigından genelde dijital port kullanan uygulamalar bu bacakları kullanırlar. Burada D8 bacağını çıkış (output) olarak seçelim ve bir döngü içerisinde D8'i belirli bir süre yakalım ve söndürelim. Doğal olarak D8'i LED'e direkt değil bir direnç üzerinden bağlamalıyız ki LED'i yüksek akımdan dolayı yakmaya lim. Devre bağlantı şeması ve kodunu Şekil 2'te görebilir, koda ilgili kod deposundan¹ erişebilirsiniz.

¹<https://github.com/mtahakoroglu/gumushane-eem-kodlama>

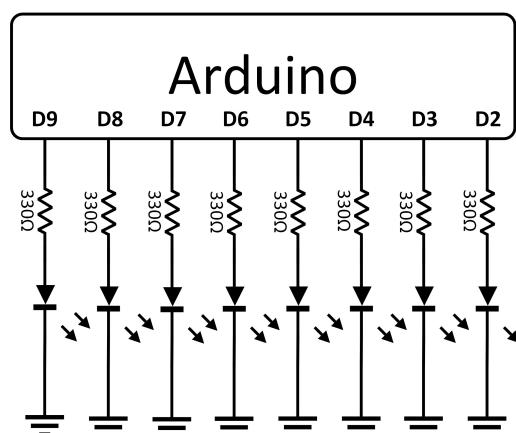


```
led_flash.ino
#define LED_PIN 8
void setup() {
    pinMode(LED_PIN, OUTPUT); // çıkış olarak seç
}
void loop() {
    digitalWrite(LED_PIN, HIGH); // LED'i yak
    delay(500); // ms cinsinden gecikme
    digitalWrite(LED_PIN, LOW); // LED'i söndür
    delay(500);
}
```

Şekil 2. LED yakma devresi.

1.2.2. Flaşör Devre

Sıradaki deneyde Arduino'nun dijital portunda sekiz bacağı birden çıkış olarak kullanacağız. Bu bacakları 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9 olarak seçelim. Algoritmik olarak önceki projeye göre farklı olan en önemli şey, kullanılan dijital pin sayısı birden fazla olduğu için bacakların kontrolünü **for** döngüleriyle gerçekleştiriyor olacağımızdır. Devrenin bağlantılarını ve kodunu Şekil 3'te görebilir, koda ilgili kod deposundan² erişebilirsiniz.



```
// D2'den D9'a kadar olan pinler, seçelim
int ledPins[] = {2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9}; // 8 LED için pinler
int numLeds = 8; // LED sayısı
int f = 2; // frekans | saniyede kaç kere tur atsın
int delayTime = (1000/f)/(2*numLeds-2); // ms

void setup() {
    // LED pinlerini çıkış olarak ayarlıyoruz
    for (int i=0; i<numLeds; i++) {
        pinMode(ledPins[i], OUTPUT);
    }
}

void loop() {
    // LED'leri D2'den D9'a doğru yak
    for (int i=0; i<numLeds; i++) {
        digitalWrite(ledPins[i], HIGH); // LED'i yak
        delay(delayTime);
        digitalWrite(ledPins[i], LOW); // öbür LED'e geçmeden LED'i söndür
    }
    // LED'leri D9'dan D2'ye doğru geri yak (D9 ve D2 dâhil değil)
    for (int i=numLeds-2; i>0; i--) { // numLeds-2 çünkü D9 tekrar yanmamalı
        digitalWrite(ledPins[i], HIGH); // LED'i yak
        delay(delayTime);
        digitalWrite(ledPins[i], LOW); // öbür LED'e geçmeden LED'i söndür
    }
}
```

Şekil 3. Flaşör devre.

²<https://github.com/mtahakoroglu/gumushane-eem-kodlama>

1.2.3. Kare Dalga Üreteci

Buraya kadar Arduino'nun dijital portundaki pinleri **setup()** fonksiyonu içinde **pinMode()** fonksiyonuyla çıkış (**OUTPUT**) olarak seçmeyi ve ardından **loop()** fonksiyonu içinde **digitalWrite()** fonksiyonuyla seçili bacaklarda çıkış olarak logic 0 (**LOW**) ve logic 1 (**HIGH**) sinyalleri üretmeyi başardık. Bu yeni deneyde dijital portu çıkış olarak seçmeye ek olarak analog giriş kullanacağız.

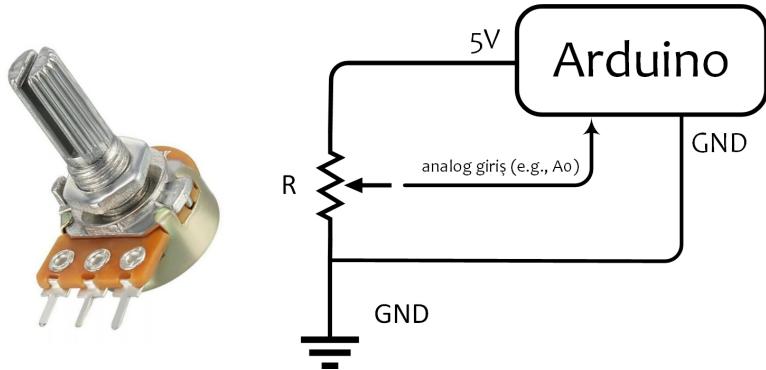
Ayarlı direnç olarak bilinen potansiyometre kullanarak Arduino'ya analogdan dijital dönüştürücü yardımıyla transfer edeceğimiz [0-5]V aralığındaki gerilim değeriyile D13 dijital pininde üreteceğimiz bir kare dalga sinyalinin frekansını (periyodunu) değiştireceğiz ve sinyal jeneratörü yapacağız. Oluşturduğumuz bu sinyali hem osiloskoba hem hoparlöre (veya buzzer'a) bağlayarak görsel ve işitsel olarak da gözlemleyeceğiz.

Devrelerde gerilim bölücü (voltage divider) olarak kullanılan potansiyometre;

- Üç bacağa sahiptir.
- Uç bacakları (yâni orta bacak dışındakiler) sıra gözetmeksizin Arduino'nun Vcc (5V) ve GND pinlerine bağlandığında orta bacağı [0-5]V aralığında analog bir değer üretir.
- Orta bacağı Arduino'ya analog girişlerden biriyle (e.g., A0) bağlandığında analogdan dijital çevirici (analog to digital converter - ADC) aracılığıyla [0-5V] aralığında sürekli (continuous) zamanlı analog sinyal, [0-1023] aralığında bir tam sayıya (integer) doğrusal olarak dönüştürülerek (linear mapping) ayrık (discrete) bir değer elde edilir. Artık Arduino'da bu tam sayı değeri kullanılarak birçok şey (e.g., joystick ile kanal/motor sinyali üretme) yapılabilir.

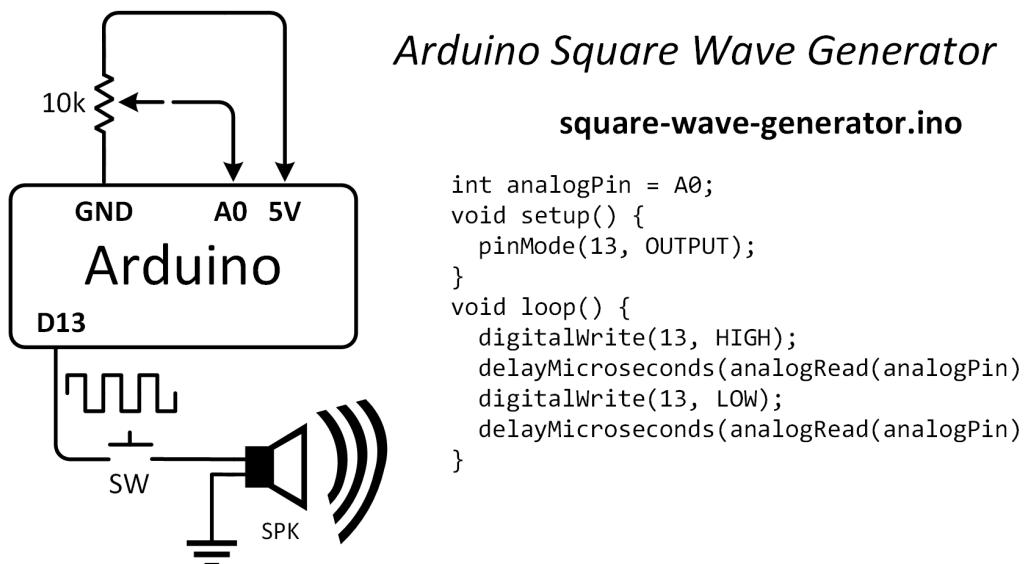
Bilindiği gibi potansiyometreler, iç mekân ışıklandırma sistemlerinde ışık şiddetini ayarlama, elektronik aletlerde ses düzeyini değiştirme, RC model araba/uçak kontrol eden uzaktan kumandalarda kanal sinyallerini oluşturma gibi pek çok önemli uygulamada vazife yapmaktadır. Örnek bir potansiyometreyi Şekil 4'de görebilirsiniz.

En sol ve en sağ bacakları daha önce de belirttiğimiz gibi sıra farketmeksizin GND ve 5V'a, orta bacağı ise Arduino'nun A0 analog giriş pinine Şekil 4'deki gibi bağlayıp yukarıda bahsedilen ADC işlemini gerçekleştireceğiz.



Şekil 4. Örnek bir potansiyometre ve Arduino bağlantıları.

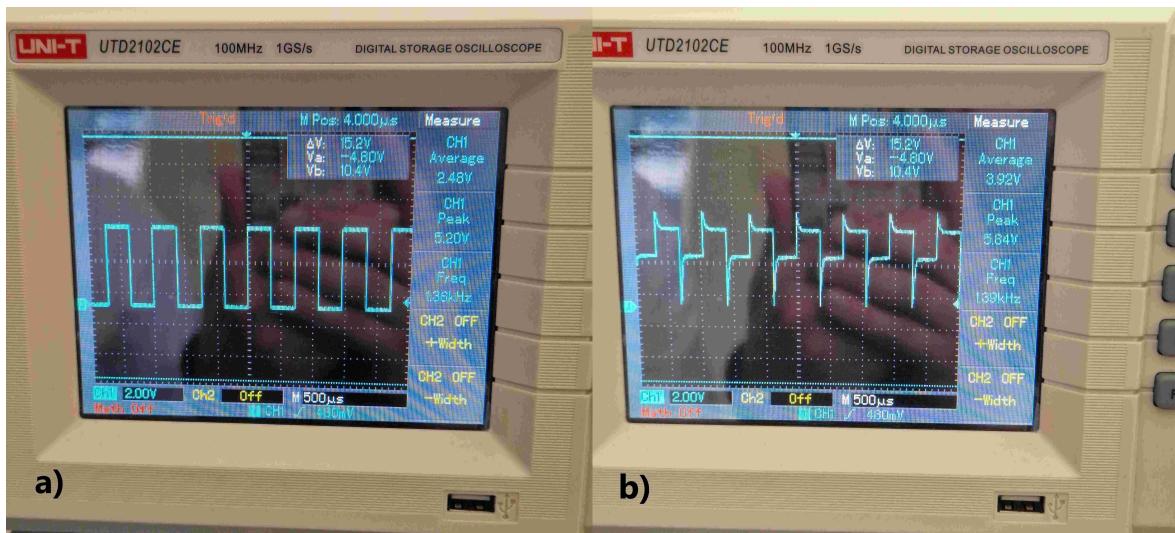
Buradaki deneyde D13 pininde ürettiğimiz sinyali hoparlör veya buzzer'a üstten basmalı anahtar (push-button switch) üzerinden bağlamak isabetli olacaktır zira sürekli sinyalin oluşturduğu sesi duymak istemiyoruz. Yâni anahtara bastığımız zamanlarda sesi duyacağız. Şekil 5'de kare dalga üreteci devre şemasında devre elemanları arasındaki bağlantıları ve Arduino kodunu görebilirsiniz.



Şekil 5. Kare dalga üreteci devre şeması ve kodu.

Şekil 5'te D13 no'lu dijital pinde üretilen kare dalga sinyalini osiloskopun probuna bağlayıp da gözlemlersek hoparlör/buzzer aracılığıyla duyduğumuz seste potansiyometre aracılığıyla meydana gelen frekans/periyot değişimini Şekil 6'daki gibi gözlemleriz. Şekil 6'te a) ile gösterilen sinyal, üstten basmalı anahtar açık devreyken (yâni anahtara basılmadığında) görüntülenen sinyaldir. Bu durumda hoparlör/buzzer devreye yük oluşturmadığından akım çekmeyecek ve dolayısıyla gerilim düşümüne (güç transferine) sebebiyet vermeyecektir. Sonuç olarak D13'de üretilen kare dalga sinyali aynen teorikte

olduğu gibi mükemmel bir biçimde (yâni bozulmadan) gözlemlenebilmiştir. Öte yan- dan push-button SW'e basıldığı anda devre tamamlandığı için hoparlör/buzzer akım çekecek ve oluşan gerilim düşümü (güç transferi) sonucu b) ile gösterilen şeke sahip bir kare dalga oluşacaktır. Anahtara basıldığında sinyalde gözlemlenen bu bozulmanın yaşanmaması için transistörler veya işlemel yükselteç (operational amplifier yâni op-amp) yardımıyla tampon (buffer) devresi kurularak D13 ve hoparlör/buzzer arasına konabilir.



Şekil 6. Kare dalga sinyalinin osiloskop ekranındaki görüntüsü.

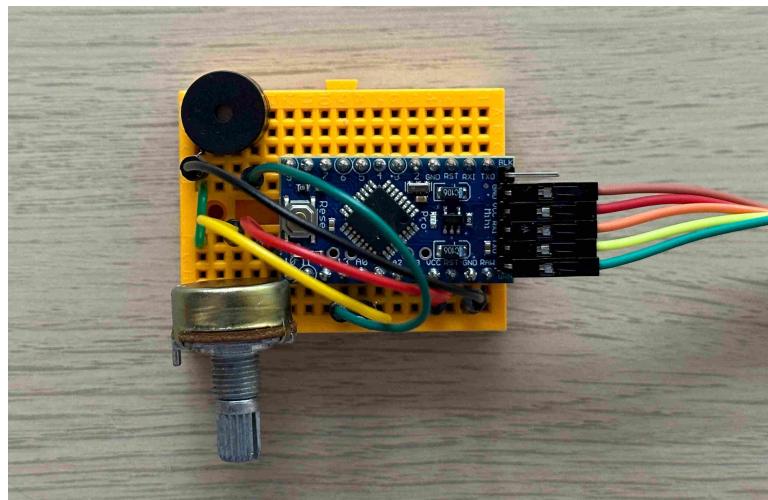
Kare dalga sinyali üretici deneyinin Arduino ve devre elemanlarıyla kurulmuş hâlini Şekil 7'de görebilirsiniz. Yapılan deneyin videosuna da ilgili kod deposundan ulaşabilirsiniz.³ Burada Yapay Zekâ'dan faydalanan Python'da **matplotlib** paketi kullanılarak bilgisayar ekranında osiloskop işlevi görecek bir kod oluşturulabilir.

1.2.4. Dijital Giriş Okuma

Bu bölümde ikinci deney olarak yaptığımız flaşör devre çalışırken üstten basmalı anahtar yardımıyla D10 pininden dijital bir sinyal okuyup animasyon hâlinde yanan LED'leri durdurmak veya donmuş hâldeki LED animasyonunu devam ettirmek istiyoruz. Bunu yapmak için D10 pinine ait **pull-up** rezistörünü **setup()** fonksiyonunun içinde

```
pinMode(buttonPin, INPUT_PULLUP);
```

³<https://www.youtube.com/shorts/tjAw2EqMBL8>



Şekil 7. Kare dalga sinyali jeneratörü devresi.

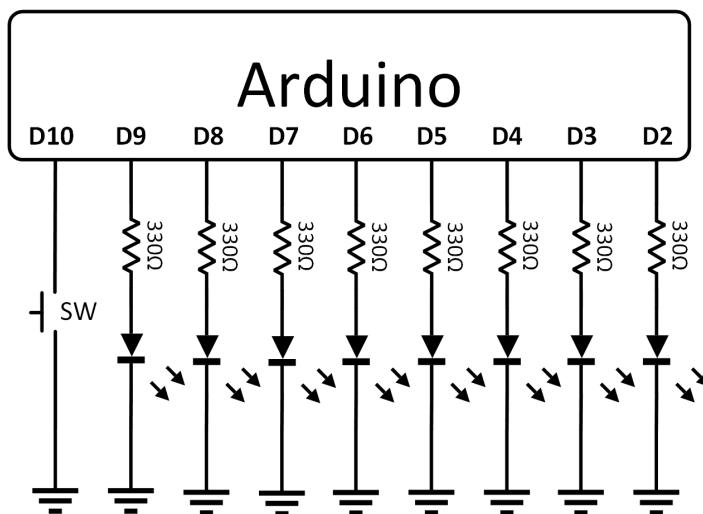
fonksiyonunu çağrıarak aktif hâle getirmek ve ardından **loop()** fonksiyonunun hemen ilk satırında

```
digitalRead(buttonPin)
```

fonksiyonu çağrıarak sürekli D10'dan gelecek olan sinyali Arduino'ya okumamız lâzım.

Burada **buttonPin** isimli değişken 10 olarak önceden tanımlanıyor (yâni D10 pini).

Şekil 8'da devre bağlantılarını görebilir ve kodun tamamını aşağıda bulabilirsiniz.



Şekil 8. Kare dalga sinyali jeneratörü devresi.

```
1 const int ledPins[] = {2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9};
2 const int numLeds = 8;
3 const int buttonPin = 10;
4
```

```

5 int currentLed = 0; // Şu anki LED konumu
6 int direction = 1; // 1: ileri, -1: geri
7 bool flashing = true; // LED yanıp sonme durumu
8 int buttonState; // Mevcut buton durumu
9 int lastButtonState = HIGH;
10 unsigned long lastDebounceTime = 0;
11 const unsigned long debounceDelay = 50;
12 int f = 2;
13 unsigned long delayTime = (1000 / f) / (2 * numLeds - 2);
14 unsigned long previousMillis = 0;
15
16 void setup() {
17     for (int i = 0; i < numLeds; i++) pinMode(ledPins[i], OUTPUT);
18     pinMode(buttonPin, INPUT_PULLUP);
19     buttonState = digitalRead(buttonPin);
20 }
21
22 void loop() {
23     int reading = digitalRead(buttonPin);
24
25     // Debounce kontrolü
26     if (reading != lastButtonState) {
27         lastDebounceTime = millis();
28     }
29
30     if ((millis() - lastDebounceTime) > debounceDelay) {
31         if (reading != buttonState) {
32             buttonState = reading;
33             if (buttonState == LOW) {
34                 flashing = !flashing; // Butona basıldığında durdur/baslat
35             }
36         }
37     }
38
39     lastButtonState = reading;
40
41     // Eğer flashing aktifse ve zaman dolduysa LED güncelle
42     if (flashing && (millis() - previousMillis >= delayTime)) {

```

```

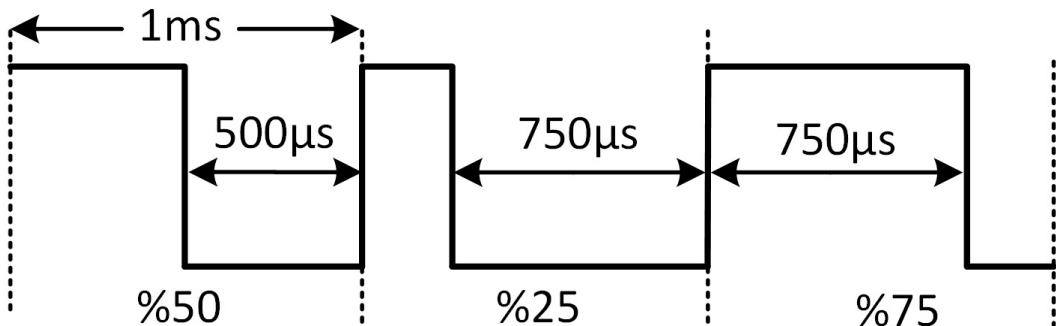
43     previousMillis = millis();
44
45     // Onceki LED'i sondur
46     for (int i = 0; i < numLeds; i++) digitalWrite(ledPins[i], LOW);
47
48     // Su anki LED'i yak
49     digitalWrite(ledPins[currentLed], HIGH);
50
51     // Sonraki LED'i belirle
52     currentLed += direction;
53
54     // Uclara ulastiginda yon degistir
55     if (currentLed >= numLeds) {
56         currentLed = numLeds - 2;
57         direction = -1;
58     } else if (currentLed < 0) {
59         currentLed = 1;
60         direction = 1;
61     }
62 }
63 }
```

1.2.5. PWM Sinyali ve Duty Cycle

Şu ana kadar dijital portun bacaklarını çıkış olarak seçmeyi **digitalWrite()**, giriş olarak seçmeyi **digitalRead()** ve [0-5]V aralığından analog bir sinyali Arduino'ya giriş olarak (tam sayı şeklinde) okumayı da **analogRead()** fonksiyonu ile gerçekleştirdik. Dijital ve analog port isminin direkt olarak geçtiği komutlardan sadece **analogWrite()** fonksiyonunu kullanmadık.

Robotikte karşımıza çıkan motorlardan bazıları DC motor, adım (step) motor, servo motor ve fırçasız (brushless) motorlardır. DC motorları sürmek için gereken akım veya gerilim değerini analog olarak üretmek yerine bu etkiyi oluşturacak (aynen Devre 2 Lab. dersinde gördüğümüz etkin değer hesabı gibi) bir dijital sinyal oluşturulmak yaygındır. Darbe Genişlik Modülasyonu (Pulse Width Modulation - PWM) denilen bu sinyalde logic 1 (+5V) süresinin logic 0 (GND) süresine oranını (periyodun içinde olarak

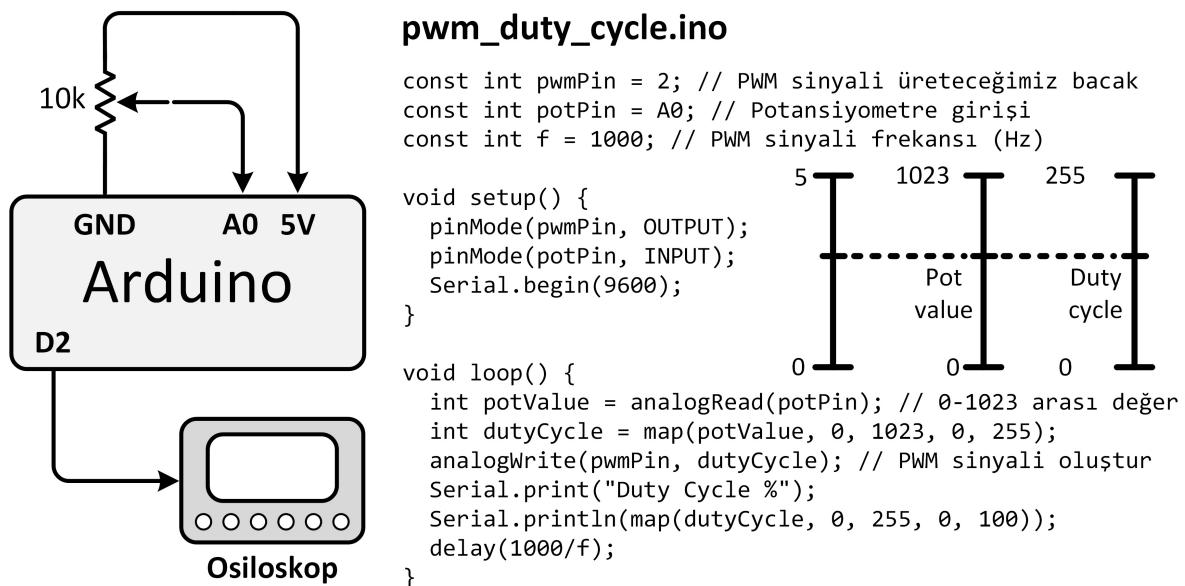
düşünün) artırıp azaltarak motora uygulanan voltajın ağırlıklı ortalamasını değiştirebilmekte ve böylece motorun dönüş hızını kontrol edebilmektedir. Frekansı 1kHz olan (yâni periyodu 1ms) örnek bir PWM sinyalini ve farklı duty cycle değerlerini Şekil 9'da görebilirsiniz.



Şekil 9. PWM sinyali değişken duty cycle değerleri.

İlgili devre ve kod Şekil 10'da görülmektedir. Kodu çalıştırdıktan sonra osiloskop yoksa bile seri port ekranını açıp PWM sinyalinin duty cycle yüzdesini gözlemlleyebilirsiniz.

Arduino PWM Signal Generation – Duty Cycle



Şekil 10. PWM sinyali oluşturma (`analogWrite()` ile).

1.2.6. Potansiyometre ile Servo Motor Kontrolü

Remote Control (RC) ile kontrol edilen oyuncaklar ve cihazlarda (e.g., model uçak, araba, drone) sıkıkla kullanılan servo ve fırçasız (brushless) motorları kontrol etmek için Arduino'nun zamanlayıcılarını (timers) kullanarak özel olarak oluşturduğu darbe genişlik modülasyonu (pulse width modulation - PWM) denilen bir metot var. Buradaki PWM sinyalinin yapısı yukarıda **analogWrite()** fonksiyonuyla ürettiğimiz sinyalin yapısından farklı. Bazı yerlerde **kanal sinyali** olarak da geçiyor. Arduino kullanıcıları bu sinyali kolayca oluşturmak için özel bir kütüphane kullanıyorlar: **Servo**. Arduino üzerindeki dijital pinlerden 3, 5, 6, 9, 10, 11 no'lu olanlar (Arduino üzerinde ~ işaretinden anlayabilirsiniz) Servo kütüphanesi kullanarak PWM (kanal) sinyali üretmek için kullanılabilir. Şekil 11'de D9 pininin PWM çıkışının seçildiğini görebilirsiniz. Burada servo motorun açısal konumunu kontrol ediyoruz. Bunun için potansiyometreyi A2 girişinden

```
int x = analogRead(A2)
```

komutuyla okuyarak $[0-5]V \rightarrow [0-1023]$ dönüşümünü yapıyoruz. Ardından Şekil 11'da da görülen

```
int y = map(x, 0, 1023, 0, 180)
```

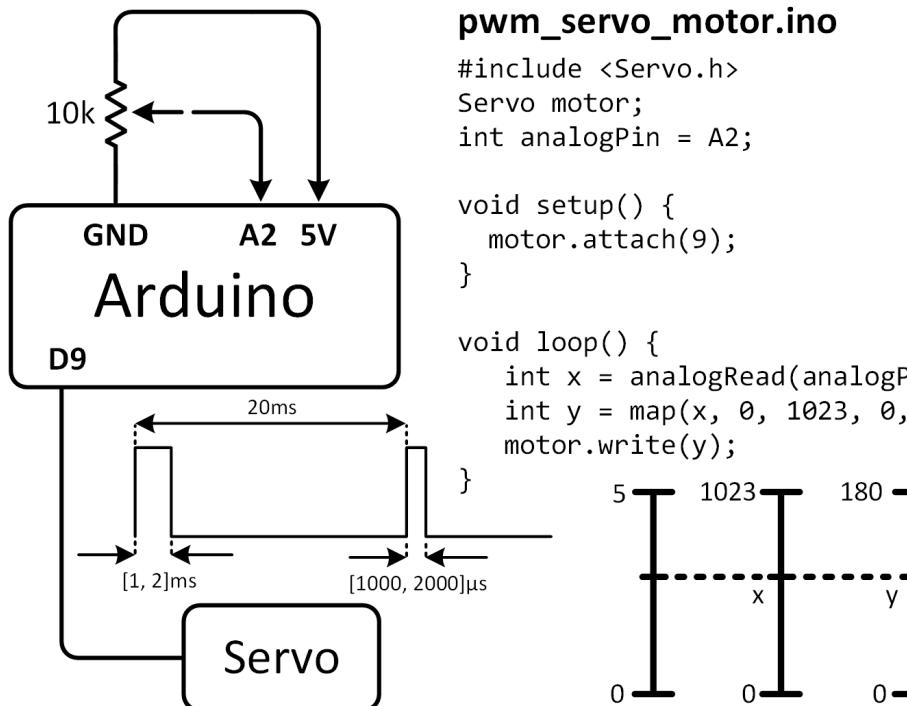
doğrusal dönüşümüyle servo motora uyguluyoruz.

Şekil 11'deki devre bağlantılarında görüldüğü gibi servo motorun kablolarından kahverengi olan Arduino'nun GND bacağına, orta kırmızı kablo +5V bacağına ve son olarak da turuncu kablo Arduino D9 bacağından üretilen PWM sinyaline bağlanıyor.

1.2.7. Joystick ile Fırçasız Motor Kontrolü

Bu kısımda bir önceki deneyde kullandığımız Servo kütüphanesi ile servo motora uyguladığımız PWM sinyalinin aynısını üreterip drone'larda yaygın olarak tercih edilen bir fırçasız motora (brushless motor) uygulayacağız. Ancak bu sefer bu işi RC alıcı-verici (receiver-transmitter) devrelerinde karşımıza çok çıkan bir kavram olan **PWM sinyalinin ms veya us olarak nitelendirilmesi** kavramını öğrenmek amacıyla osiloskop ekranında PWM sinyalini gözlemleyerek yapacağız. Osiloskoba erişimin olmadığı durumlarda, üretilen PWM sinyalinin nümerik değerini kontrol edebilmek için sinyale

Arduino Servo Motor Control



Şekil 11. PWM sinyali ile servo motor kontrolü.

tekabül eden değeri mikrosaniye cinsinden seri port ekranına da yazdıracağız. Elimizde bulunan eski bir drone kumandasının içine bir tane Arduino Pro Mini koyduk. Drone kumandasında dört adet potansiyometre var. Yâni iki adet joystick ediyor. Bunlardan birisi drone'u aşağı-yukarı hareket ettirmek için kullanılan **THROTTLE** denilen kanal. Biz bu kanala tekabül eden potansiyometreyi yukarıda servo motor ko-dunda olduğu gibi A2 girişinden okuyup ardından yine benzer bir doğrusal dönüşümle ama bu sefer $[0.9-2.1]\text{ms} = [900-2100]\mu\text{s}$ aralığına çevireceğiz.

```
int z = map(x, 0, 1023, 900, 2100)
```

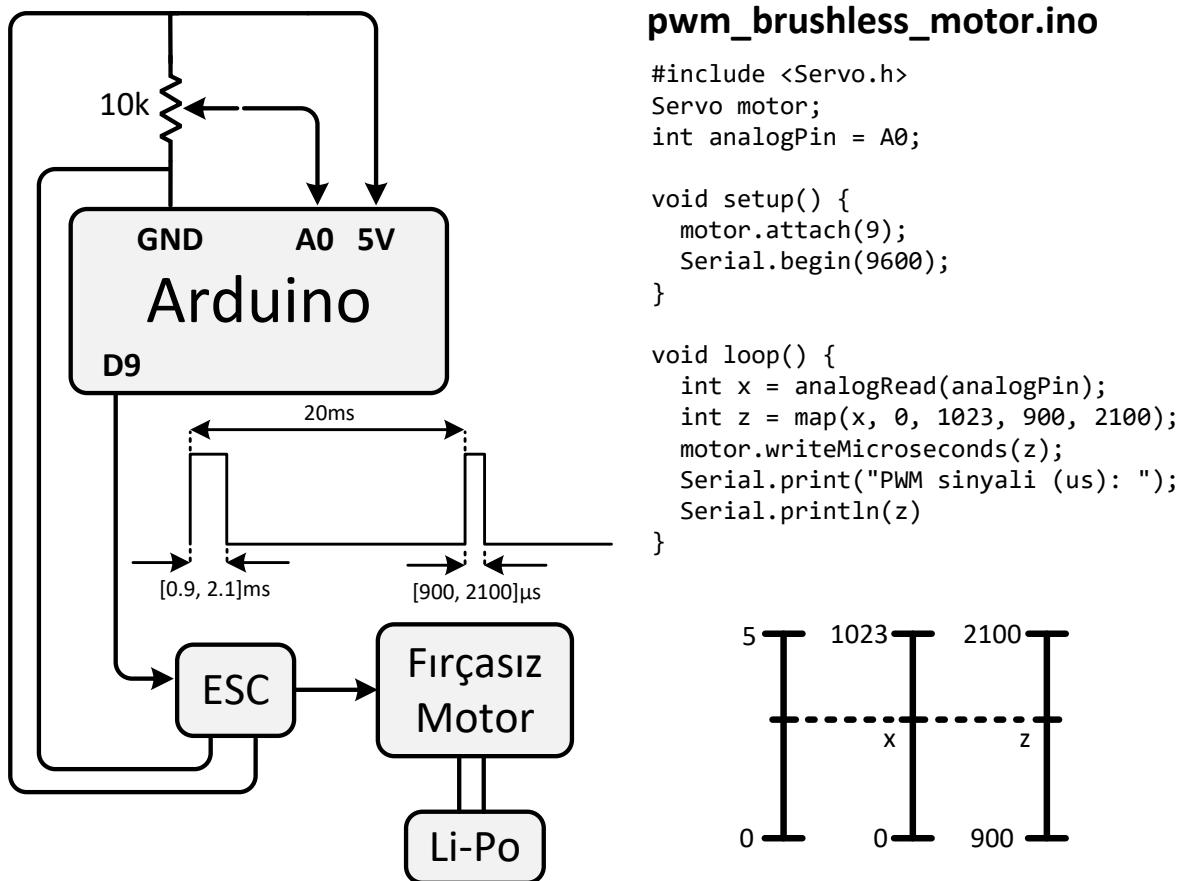
Son olarak da kanal sinyalini mikrosaniye birimi cinsinden oluşturacağız.

```
motor.writeMicroSeconds(z)
```

Böylece servo motora uyguladığımız PWM sinyalinin benzerini bu sefer bir fırçasız motorun ESC denilen motor sürücü devresine bağlayarak joystick veya potansiyometre aracılığıyla fırçasız motorun hızını kontrol edeceğiz. Şekil 12'de devre bağlantılarını ve kodu görebilirsiniz.

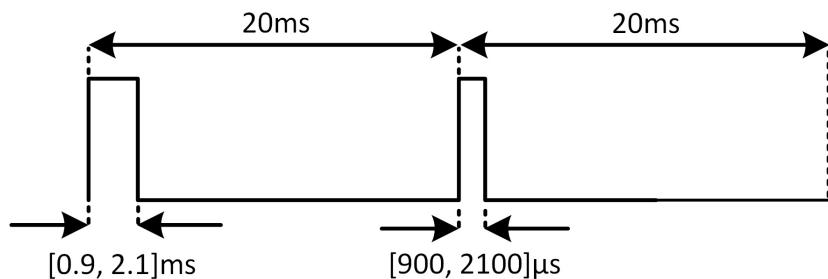
Servo kütüphanesiyle hem servo motor için hem fırçasız motor için PWM sinyali ürettiğimizde aslında sinyalin formu her zaman Şekil 13'deki gibi olmaktadır. PWM

Arduino Brushless Motor Control



Şekil 12. PWM sinyali ile fırçasız motor kontrolü.

sinyalının minimum ve maksimum değerleri bazı alıcı-vericilerde [1000-2000]us aralığında (e.g., Flysky), bazlarında [1100-1900]us aralığında (e.g., Spektrum), bazlarında ise [900-2100]us aralığında olabilmektedir.⁴ Kullanılan alıcı-verici markasına göre uygun aralıkta sinyal üretmek gerekmektedir.



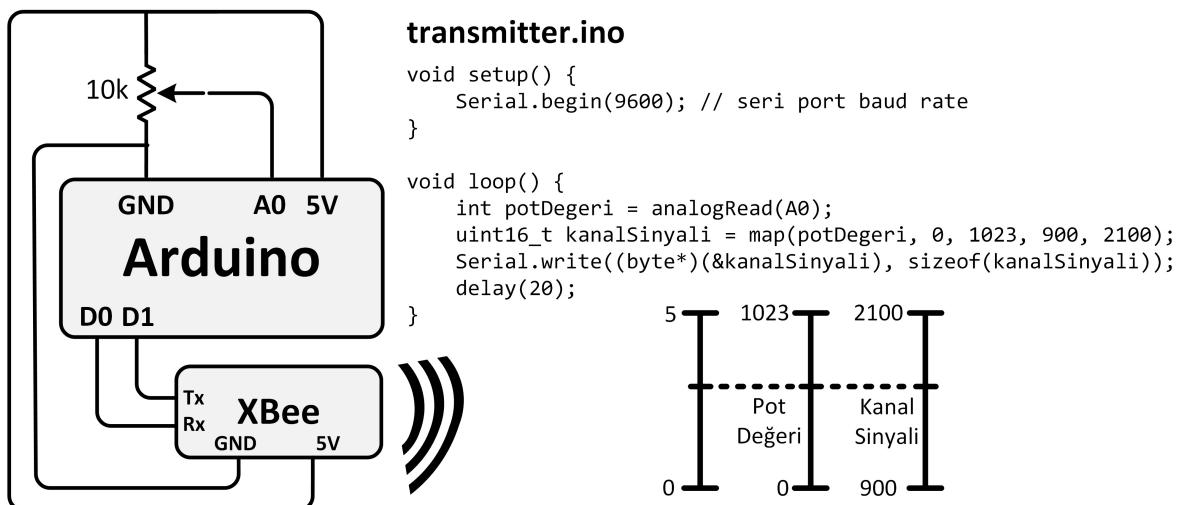
Şekil 13. Servo ve fırçasız motor kontrolü için üretilen örnek bir PWM sinyali.

⁴Bu değerler servo motor için PWM sinyali üretmede kullandığımız **write()** fonksiyonunda daha farklı bir aralıktaydı.

1.2.8. XBee Kablosuz Modül ile Fırçasız Motor Kontrolü

Bir önceki deneyde potansiyometre (veya joystick) ile okuduğumuz analog voltaj değerlerini kanal sinyali hâline getirip Arduino'nun PWM sinyali üretebilen bacaklarından biri olan D9 üzerinden fırçasız motora bağlı Electronic Speed Controller (ESC) ünitesine uygulamış ve Li-Po batarya ile güç verdigimiz fırçasız motor ve pervane ikili-sinin hızını kontrol etmiştim. Burada aynı işi bu sefer kablosuz (wireless) olarak yapmak istiyoruz. Bunun için potansiyometreden veri okuyup kanal sinyali hâline getirdiğimiz kısmını verici (transmitter), kanal sinyalinden PWM sinyalini oluşturup ESC'ye uygunladığımız kısmını da alıcı (receiver) olarak ayarlayacağız. Ardino'lara kolayca entegre olabilen XBee kablosuz RF modül Arduino'nun seri portu ile uyumlu çalıştığından kablosuz veri gönderip almada kodumuz karmaşık hâle gelmeyecek.⁵ Aynı sadelikteki bir alıcı ve verici koduyla bu işi yapacağız. Şekil 14'te verici devresinin bağlantılarını ve kodunu, Şekil 15'te ise Li-Po batarya ile güç verilerek çalıştırılan bir Arduino Nano ve XBee verici devresinin fotoğrafını görebilirsiniz.

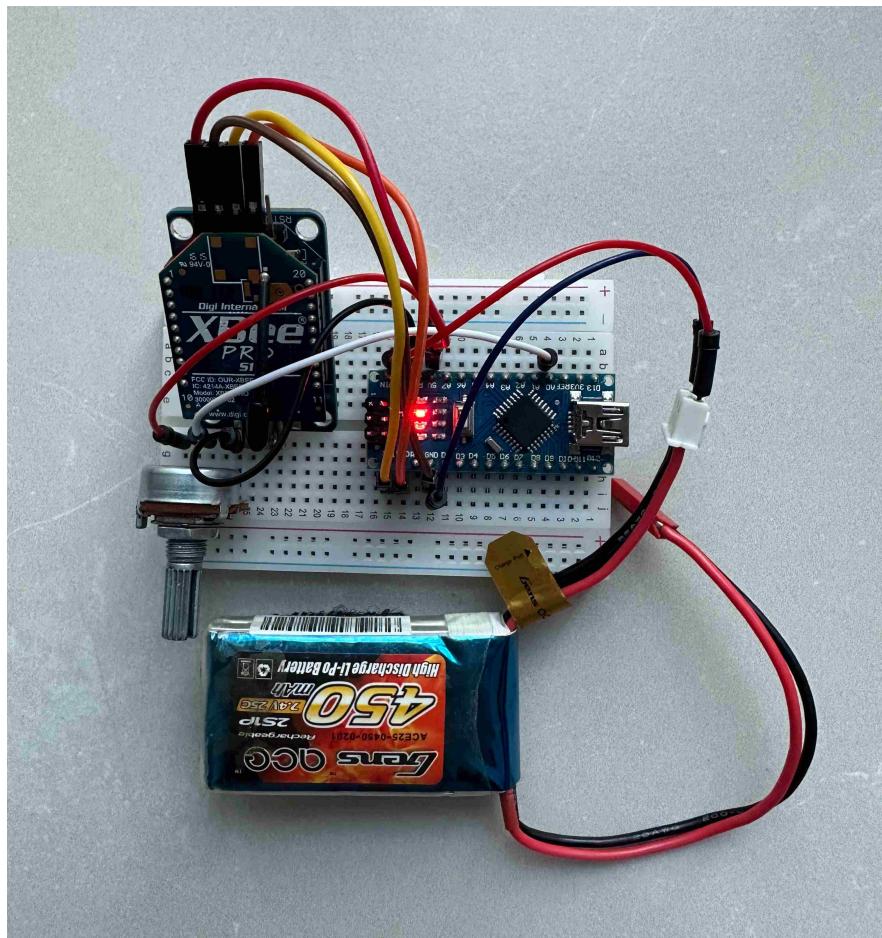
XBee Wireless Brushless Motor Control - TRANSMITTER



Şekil 14. Kablosuz fırçasız motor kontrolü verici devresi bağlantıları ve kodu.

Şekil 14'teki konfigürasyonda XBee kablosuz modülünden veri göndermek için seri port kullanıldığından Şekil 15'te mecburen Li-Po batarya ile devreye güç verdik. Eğer USB ile güç verseydik devrenin XBee'den kablosuz biçimde kanal sinyalini yollaması

⁵Kablosuz haberleşmeyi XBee'lere göre çok daha ucuz olan nRF24l01 modülü ile yaparsanız kodun daha karmaşık hâle geldiğini görebilirsiniz. Ayrıca pratikte nRF24l01'ler XBee'lere kıyasla daha fazla sorun çıkarmaktadır. Yâni performans olarak XBee'ler nRF24l01'lere göre daha üstündür.



Şekil 15. Verici (transmitter) devresi.

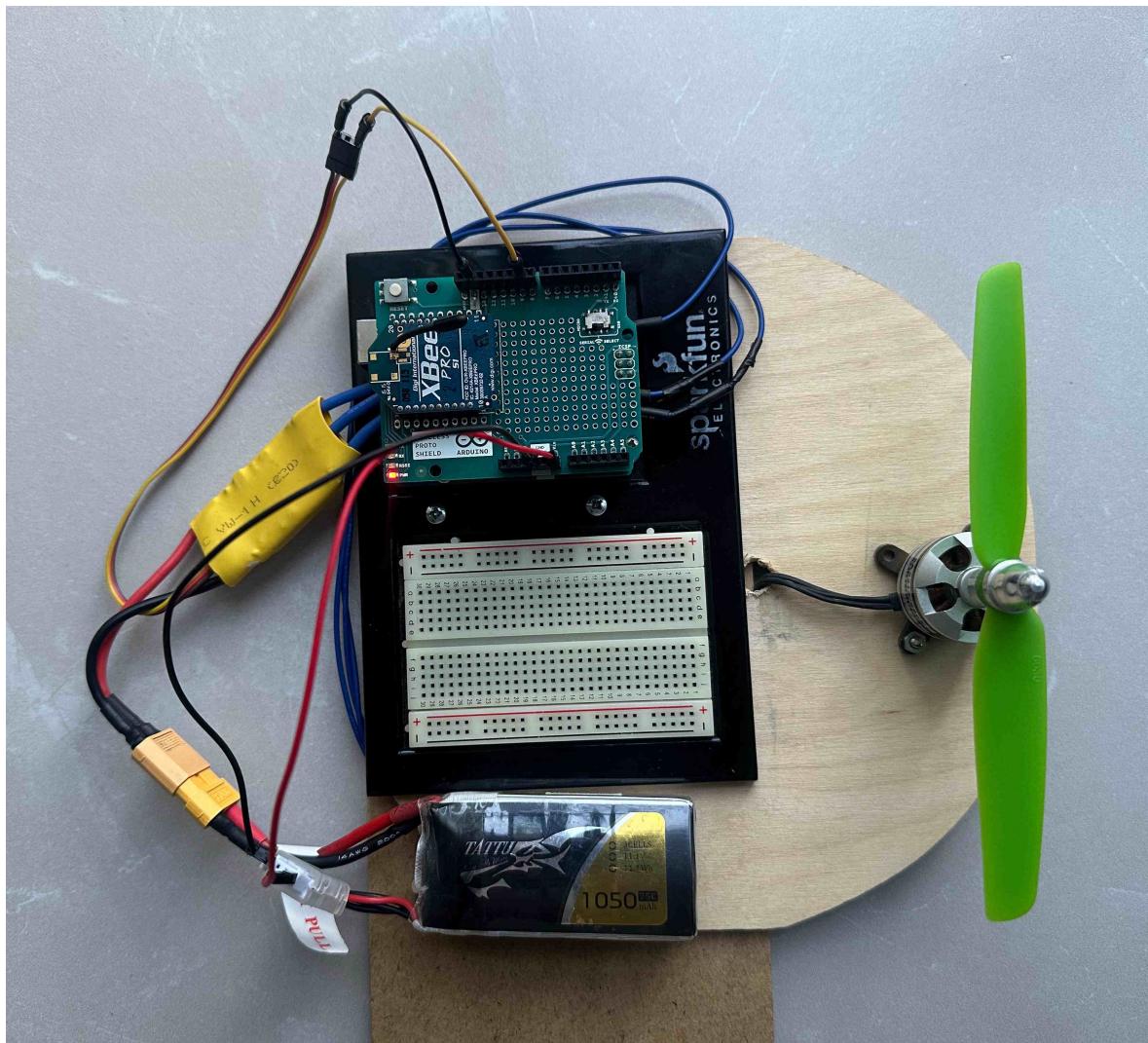
İçin bu sefer Software Serial olan olarak bilinen kütüphaneyi kullanmamız gerekecekti ki bu işlem kodu biraz daha uzun yapacaktı. Ayrıca Şekil 14'teki D0 ve D1 pini bağlantılarını D2 ve D3 olarak değiştirmemiz de gerekecekti. Bu yüzden yukarıdaki konfigürasyonda kalacağız.

Alicı (receiver) devresini ise bizim kurmamız gerekmiyor. Yine de burada bir bütünlük arz etmesi açısından onu da inceleyelim. Burada kullandığımız alıcı devresinde Arduino Uno kullandığımızdan dolayı XBee shield kullanarak XBee kablosuz modülü Arduino'ya bağladık. Fırçasız motoru süren ESC devresinin PWM sinyali bağlantısını yine önceki deneylerde olduğu gibi D9 no'lu pin üzerinden yapıp gücünü üç hücreli bir Li-Po batarya üzerinden sağlayacağız. Burada belirtmemiz gereken önemli bir pratik nokta var: Li-Po batarya ESC'ye bağlanınca ESC'nin sinyal kablolarından orta kablo olan kırmızı kablo otomatik olarak +5V olduğundan dolayı bu orta kabloya Ardu-

ino'dan ekstra olarak +5V bağlantısı çekmeye gerek yok.⁶. Son olarak da XBee shield bağlanmış Arduino Uno'muzu Vin bacağından Li-Po batarya'nın dengeleyici (balancer) kısmındaki gerilimden beslemek zorundayız. Eğer Li-Po bataryamız 2-3-4 hücreli ise bunda bir sorun olmayacağından emin olabiliriz ama daha az veya yüksek hücreli Li-Po'larda Arduino veya batarya zarar görebilir. Şekil 16'te Li-Po batarya ile güç verilerek çalıştırılan bir Arduino Uno, XBee kablosuz modülü (shield ile bağlanmış hâlde) ve ESC tarafından sürülen fırçasız motor - pervane ikilisinin fotoğrafını görebilirsiniz. Ayrıca aşağıda alıcı kodunu da bulabilirsiniz.

```
1 #include <Servo.h>
2
3 Servo motor;
4 const int motorPin = 9;
5 uint16_t kanalSinyali;
6
7 void setup() {
8     Serial.begin(9600);
9     motor.attach(motorPin);
10    motor.writeMicroseconds(900); // sinyal yoksa bunu uygula
11 }
12
13 void loop() {
14     if (Serial.available()) {
15         Serial.readBytes((byte*)&kanalSinyali), sizeof(kanalSinyali));
16         motor.writeMicroseconds(kanalSinyali);
17     }
18 }
```

⁶Servo motor kontrolü deneyinde orta kırmızı bacağa +5V bağlamıştık.



Şekil 16. Alıcı (receiver) devresi ve fırçasız motor.

2. SENSÖRLER

Birçok mühendislik uygulamasında (e.g., otonom arabalar) mesafe ölçümü yapmak gerekmektedir. Bu iş için en çok tercih edilen sensörler olarak GPS (Global Positioning System), LIDAR (Light Detection and Ranging), SONAR (Sound Navigation and Ranging), IMU (Inertial Measurement Unit), kızılıtesi (infrared - IR) ve kamera teknolojileri listelenebilir. Bu bölümde sırasıyla SONAR ve IMU sensörlerine bakıp örnek projeler yapacağız. Özellikle IMU sensörü ile yaptığımız projede Arduino seri porttan gönderdiğimiz verileri bilgisayar tarafında Anaconda ve Python kullanarak PyGame kütüphanesi yardımıyla görselleştireceğiz.

2.1. HC-SR04 SONAR Sensör ile Mesafe Ölçümü

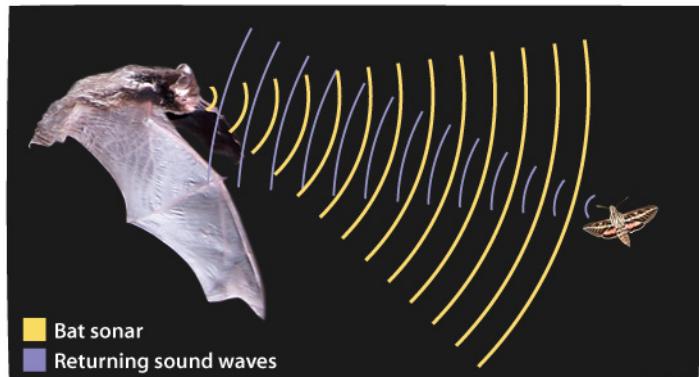
2.1.1. SONAR Sensör Teknolojisi

Bu teknolojiye ilham kaynağı olan canlıların en popülerleri yarasalardır. Karada yaşayan bir memeli olan yarasalar bilindiği gibi gözleriyle etraflarını göremezler. Diğer canlılardan farklı olarak yarasaların işitme sistemleri oldukça gelişmiştir. İnsan kulagini duyma frekansının (i.e., 20Hz-20kHz arası) üzerinde bir frekans değerine sahip sesler üretip çevreye gönderen yarasalar, etraftan yansiyarak kendilerine dönen (i.e., echo) sesleri kullanarak ortamın gerçek-zamanda (real-time) haritasını çıkarabilmekte ve böylece kendi konumlarını izafi olarak bulup navigationlarını sağlayabilmektedirler. Örnek olarak, Şekil 17'de sarı renkte dalgalar olarak gösterilen sesleri gönderen yarasa, kelebekten yansiyip geri dönen mor renkteki ses dalgalarını geri almakta böylece kendi beyinde kelebeğin nerede olduğunu sanki gözleriyle görmüş gibi oluşturabilmektedir.¹ Bizler insanlar olarak yarasanın çıkarmış olduğu bu sesleri duyamamaktayız fakat yarasanın avı olabilecek bazı böcekler (bazı kelebekler de dahil) bu sesleri duyarak yarasaların kendilerini avladığını anlayıp onlardan kaçabilmekte, hatta kendileri de (yne bizim duyamayacağımız frekanslarda) ses üretip yarasaları caydırabilmektedir.

Yarasa SONAR² teknolojisini kullanan canlılar arasında yalnız değildir. Denizde

¹<https://askabiologist.asu.edu/echolocation>, Echolocation, 17 Haziran 2022 tarihinde erişildi.

²SONAR sensörlerle超声波 sensor de denmektedir.



Şekil 17. Yarasanın kullandığı SONAR sistemi.

yaşayan memelilerden olan yunuslar, balinalar ve karada yaşayan bazı hayvanlar (özelikler bazı kuşlar) da bu yöntemle lokalizasyon yapabilmektedir.³ Şekil 18'de denizde yaşayan balinanın yaptığı SONAR konumlamayı ve bundan ilham alan insanoğlunun geliştirmiş olduğu denizaltını görebilirsiniz (sarı renkteki dalgalar gönderilen sesi, kırmızı renkteki dalgalar geri alınan sesi temsil etmektedir).⁴ Yarasanın karada üretip göndermiş olduğu sese benzer bir ses üreten balinalar bu sefer hava yerine suda sesi yollayıp cisimlerden yansiyan dalgaları geri alarak kendileriyle önlerindeki engeller arasındaki mesafeyi hesaplayabilmektedirler. Denizde SONAR kullanımına bir başka örnek olarak balık sürülerinin SONAR ile tespit edilmesi de verilebilir. Hayvanların aksine mühendisler SONAR teknolojisini hem karada (yani havada) hem denizde kullanmaktadır.⁵ SONAR sensörler ile mesafe ölçümünde dikkat edilmesi gereken en önemli nokta sesin ortamdan ortama değişen hızıdır.

2.1.2. Çalışma Prensibi

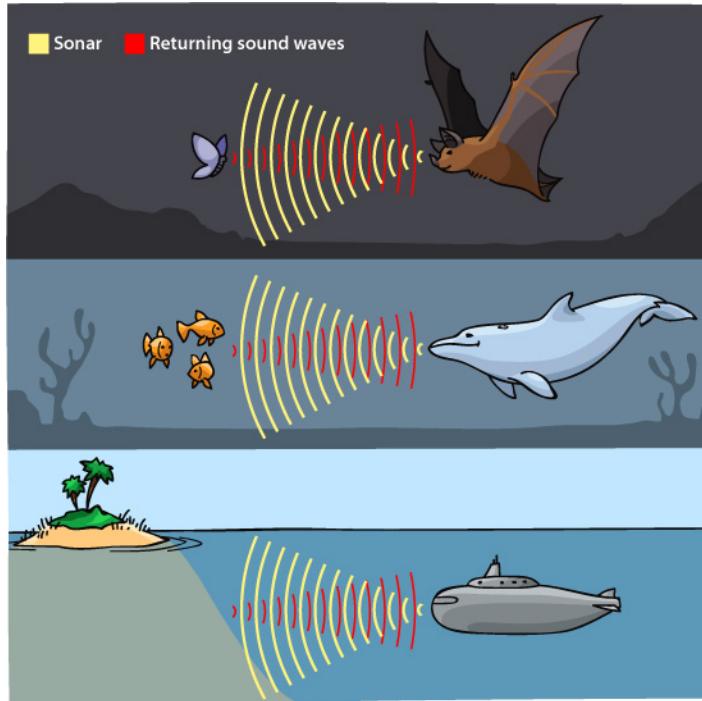
Şu ana kadar SONAR kullanan canlı veya cihazın insanoğlunun duyamayacağı bir ses ürettiğini ve engellere çarpan bu seslerin sesleri gönderen kaynak tarafından geri alınmasıyla mesafenin hesaplanabildiğini anladık. Peki bu mesafe hesabı tam olarak nasıl yapılmakta?

Fizikte bilindiği gibi hız ve zaman çarpımı yola eşittir. Başka bir deyişle, hız grafi-

³<https://a-z-animals.com/blog/top-10-animals-that-use-sonar-to-survive>, Hayatta kalmak için SONAR kullanan 10 canlı, 17 Haziran 2022 tarihinde erişildi

⁴<https://askabiologist.asu.edu/echolocation>, Echolocation, 17 Haziran 2022 tarihinde erişildi.

⁵Sesin iletilebildiği her ortamda SONAR teknolojisiyle mesafe hesaplanabilirken uzayda ses iletilemediği için SONAR teknolojisi kullanılmamaktadır.



Şekil 18. Yarasa, balina ve denizaltı SONAR sistemleri.

ğinin altındaki alandan (i.e., hızın integrali) konum hesaplanabilmektedir. Bu prensibi SONAR sensör ile mesafe ölçümüne uygulamamız için sesin gönderildiği andan tekrar kaynağa döndüğü ana kadar geçen süreyi bilmemiz gerekmektedir. Bu işi SONAR sensörün bağlanıp ölçümlerini okuduğu, mikrodenetleyici olarak vazife gören Arduino'nun yapısındaki zamanlayıcı (timer) veya sayıcı (counter) denilen kronometre ile yapabiliriz.

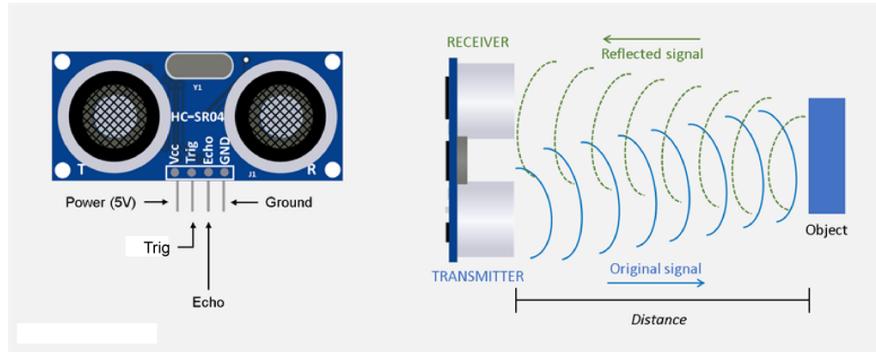
Bu çalışmada, SONAR sensörden gönderilen ses dalgaları yayılmak için ortam olarak havayı kullandığımızdan ses hızını $v \approx 340 \text{ m/s}$ kabul edeceğiz. Çalışmanın ilerleyen bölümlerinde (kod üzerinde) ayrıntılı olarak anlatılacak olan geçen süre hesabının yapıldığını ve Δt değişkeni ile temsil edildiğini varsayırsak o zaman Arduino mikrodenetleyicisi üzerinde mesafe hesabı aşağıdaki gibi yapılabilir.

$$x = 340\Delta t \quad (1)$$

Burada x metre cinsinden mesafeyi, Δt ise saniye olarak geçen zamanı temsil etmektedir. Bu projede kullanılan HC-SR04 ultrasonik sensörünün Trigger bacağından ses dalgasını gönderdiğimiz anda Arduino'nun zamanlayıcısında okunan değer t_0 , dalga engelden yansiyip sensörün Echo bacağına döndüğü anda Arduino'nun zamanlayıcısında okunan değer t_f olsun. Buradan

$$\Delta t = t_f - t_0 \quad (2)$$

olarak hesaplanabilir. HC-SR04 sensörü ile mesafe ölçümü Şekil 19'da gösterilmiştir.



Şekil 19. HC-SR04 SONAR sensör ile mesafe ölçümü.

2.1.3. HC-SR04 Ultrasonik Sensör

Bir HC-SR04 sensörü iki transdüberden oluşmaktadır. İlk elektrik sinyalini 40KHz frekansındaki ultrasonik sese dönüştürerek verici, ikincisi ise engellerden yansıyan ve sensöre geri dönen ultrasonik sesi elektrik sinyaline çevirerek alıcı işlevi görmektedir. Alıcı olan kısmı sesi aldığı anlarda ölçülen mesafeyle doğru orantıda genişliği sahip bir kare dalga üretmektedir.⁶ Bu sensör 3mm hassasiyetle 2cm'den 4m'ye kadar mesafeyi başarıyla ölçebilmektedir. Besleme gerilimi 5V olduğundan dolayı Arduino gibi üzerinde 5V çıkış pinleri olan mikrodenetleyicilerle uyumludur ve pratikte robotik uygulamalarda çok fazla tercih edilmektedir. Aşağıda Tablo 20a'de HC-SR04 sensörünün teknik özellikleri Şekil 20b'de ise pin dağılımı verilmiştir.

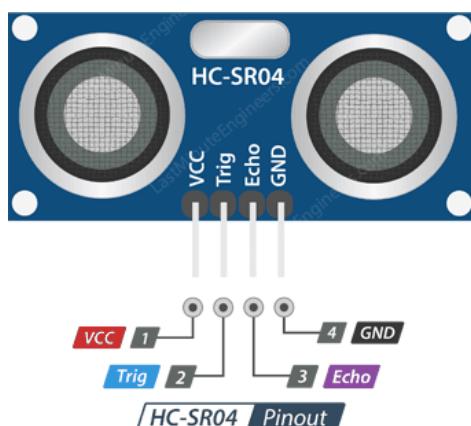
2.1.4. Arduino ile HC-SR04 SONAR Sensör Bağlantıları

Sensör ile Arduino'nun bağlantı şeması Şekil 21'de verilmiştir. Burada HC-SR04'ün Trigger ve Echo pinleri sırasıyla Arduino'nun dijital 9 ve 10 pinlerine bağlı gösterilmiştir.

⁶<https://lastminuteengineers.com/arduino-sr04-ultrasonic-sensor-tutorial/>, HC-SR04 Ultrasonik Sensör, 17 Haziran 2022 tarihinde erişildi.

Çalışma Voltajı	5V
Çalışma Akımı	15mA
Çalışma Frekansı	40KHz
Maksimum Ölçülebilen Mesafe	4m
Minimum Ölçülebilen Mesafe	2mm
Ölçme Hassasiyeti	3mm
Ölçme Açısı	15°
Boyutlar	45 x 20 x 15mm

(a) HC-SR04 Ultrasonik Sensör Teknik Özellikleri



(b) HC-SR04 SONAR sensör ile mesafe ölçübü.

Şekil 20. HC-SR04 ultrasonik sensör özellikleri ve pin dizilimi

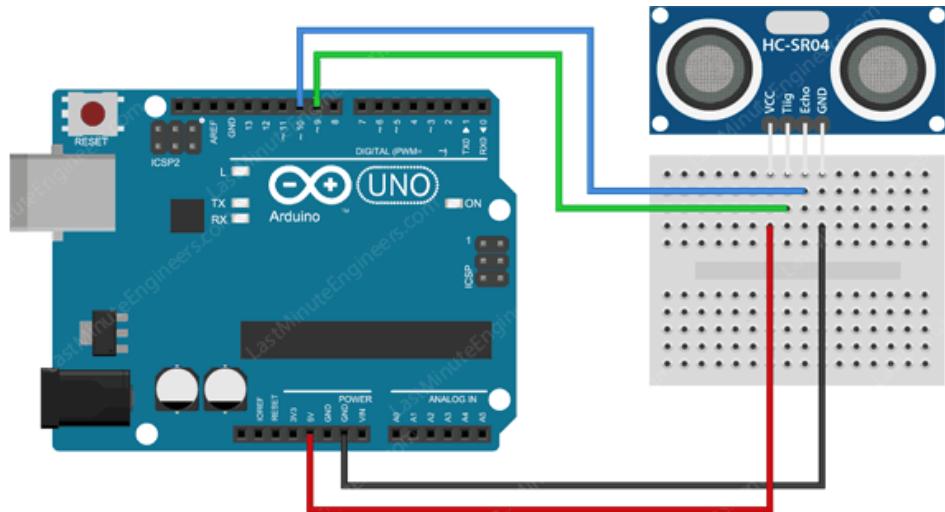
2.1.5. Mesafe Ölçümü Deneyi

Yukarıda verilen bilgiler ışığında SONAR sensörden gelen veriyi Arduino'ya okuyup mesafeyi cm cinsinden bularak seri port ekranına yazdırduğumuz kodu aşağıda bulabilirsiniz. Ayrıca Arduino'ya bir buzzer bağlayarak SONAR sensörden okunan mesafe değeri 5cm altına düştüğünde öten bir alarm sistemi eklenmiş, son olarak da alarm çalıştığında kırmızı bir LED'i, alarm sessiz olduğunda ise yeşil bir LED'i yakacak şekilde kod yazılmıştır.

```

1 #define redLedPin 6
2 #define greenLedPin 7
3 #define buzzerPin 8
4 #define trigPin 9
5 #define echoPin 10
6
7 void setup() {
8     Serial.begin(9600);

```



Sekil 21. Arduino – SONAR sensör (HC-SR04) bağlantıları.

```

9  pinMode(redLedPin, OUTPUT);
10 pinMode(greenLedPin, OUTPUT);
11 pinMode(buzzerPin, OUTPUT);
12 pinMode(trigPin, OUTPUT);
13 pinMode(echoPin, INPUT);
14 }
15
16 void loop() {
17     long duration;
18     int distance;
19     // Trigger the ultrasonic sensor
20     digitalWrite(trigPin, LOW);
21     delayMicroseconds(2);
22     digitalWrite(trigPin, HIGH);
23     delayMicroseconds(10);
24     digitalWrite(trigPin, LOW);
25     // Read echo and calculate distance in cm
26     duration = pulseIn(echoPin, HIGH); // returns time in microseconds
27     // The speed of sound in air is indeed ~340 m/s (34,000 cm/s)
28     // The time it takes for the sound to travel to the object and
29     // back is divided by 2 to get the one-way distance.
30     distance = duration * 0.034 / 2;
31     Serial.print("Distance: ");
32     Serial.print(distance);
33     Serial.println(" cm");

```

```

34 // Control LEDs and Buzzer
35 if (distance > 5) {
36     digitalWrite(redLedPin, LOW);
37     digitalWrite(greenLedPin, HIGH);
38     digitalWrite(buzzerPin, LOW); // Turn off buzzer
39 }
40 else {
41     digitalWrite(redLedPin, HIGH);
42     digitalWrite(greenLedPin, LOW);
43     digitalWrite(buzzerPin, HIGH); // Turn on buzzer
44 }
45 delay(50);
46 }

```

2.1.6. Fırçasız Motor - Pervane Hız Kontrol Deneyi

Yukarıda gerçeklediğimiz kodda SONAR sensör tarafından hesaplanan mesafe belli bir eşik değerinin altına düştüğünde LED yakıp/söndürüp buzzer’ı aktif/deaktif hale getirip tabiri caizse bir hırsız alarm devresi oluşturduk. Şimdi burada sensör tarafından okunan mesafeyle doğru orantılı olacak bir şekilde PWM sinyali üreterek fırçasız motor ve pervane sisteminin hızını kontrol edelim. İlgili kodu aşağıda bulabilirsiniz.

```

1 #include <Servo.h>
2
3 #define TRIG_PIN 9
4 #define ECHO_PIN 10
5
6 Servo motor;
7
8 void setup() {
9     Serial.begin(9600); // Start serial communication for debugging
10    pinMode(TRIG_PIN, OUTPUT);
11    pinMode(ECHO_PIN, INPUT);
12    motor.attach(3);
13 }
14
15 void loop() {

```

```

16 // Measure the distance using the ultrasonic sensor
17 long duration, distance;
18 // Trigger the sensor
19 digitalWrite(TRIG_PIN, LOW);
20 delayMicroseconds(2);
21 digitalWrite(TRIG_PIN, HIGH);
22 delayMicroseconds(10);
23 digitalWrite(TRIG_PIN, LOW);
24 // Read the echo pin
25 duration = pulseIn(ECHO_PIN, HIGH);
26 // Calculate the distance in cm (speed of sound is ~ 343 m/s)
27 distance = duration * 0.034 / 2;
28 // Map the distance to motor speed
29 uint16_t motorSpeed = map(distance, 10, 500, 900, 2100);
30 motor.writeMicroseconds(motorSpeed);
31 // Print distance for debugging
32 Serial.print("Distance: ");
33 Serial.print(distance);
34 Serial.print(" cm, Motor Speed: ");
35 Serial.println(motorSpeed);
36 delay(20);
37 }

```

2.2. MPU6050 Hareket Sensörü ile Euler Açıları Tahmini

2.2.1. Genel Bigiler

Ataletsel Ölçme Birimi (Inertial Measurement Unit - IMU) navigasyon, otomotiv, endüstri, spor gibi alanlarda çeşitli uygulamalarda kullanılmaktadır [1]. IMU, bir nesnenin ivme ve açısal hızını ölçen sensörlerden oluşan bir sistemdir. Genellikle üç eksenli ivmeölçer, jiroskop ve bazen manyetometre içerir. Bu sensörler sayesinde nesnenin üç boyutlu uzaydaki hareketini ve yönelimini takip etmek mümkündür. IMU'lar, kendi başlarına kullanılabildikleri gibi, başka sensörlerle birleştirilerek daha hassas sonuçlar elde edilmesini sağlayan füzyon algoritmalarıyla da çalışabilir.

IMU'ların sağladığı veriler, özellikle Euler açıları şeklinde ifade edilen roll, pitch ve yaw açılarının hesaplanması sırasında kullanılır. Euler açıları, nesnenin uzaydaki oryan-

tasyonunu belirlemek için sıkılıkla tercih edilir ve mühendislik uygulamalarında geniş bir kullanım alanına sahiptir. Örneğin, insansız hava araçlarında (İHA) uçuş kontrol sistemleri, IMU verilerini kullanarak aracın dengede kalmasını sağlar ve istenilen rotada ilerlemesine yardımcı olur. Benzer şekilde otomotiv sektöründe otonom araçlar, IMU verileri ile aracın anlık hareketlerini algılar ve yoldaki güvenliği artıracak şekilde yönlendirmeler yapar.

Endüstriyel robotlarda da IMU kullanımını oldukça yaygındır. Bu robotlar, hareketlerini hassas bir şekilde takip edebilmek için IMU verilerini kullanarak pozisyon ve oryantasyonlarını sürekli olarak günceller. Ayrıca, spor teknolojilerinde de IMU'lar yaygın olarak kullanılır; sporcuların hareket analizi yapılrken, IMU'lardan elde edilen verilerle performans iyileştirme ve sakatlık önleme çalışmaları yürütülür. Özellikle giyilebilir teknolojilerde, sporcuların hareket kalıpları incelenerek antrenmanlar optimize edilir.

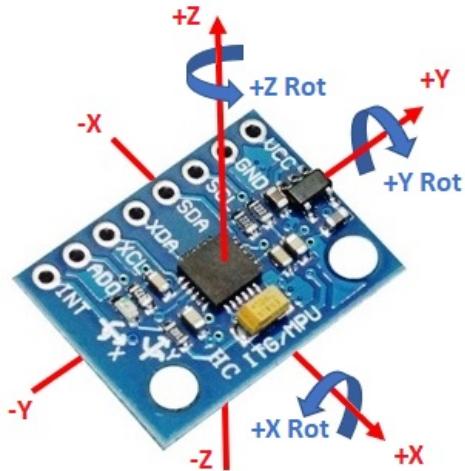
IMU'lar, düşük maliyetli, kompakt ve çok yönlü sensörler olmaları sayesinde, mühendislik projelerinde giderek daha fazla tercih edilmektedir. Euler açılarının hesaplanması, sistemin durumu hakkında anlık bilgi sağlayarak çeşitli uygulamalarda kritik rol oynamaktadır.

2.2.2. MPU6050 Hareket Sensörü

Burada hareket sensörü (motion sensor) diye isimlendirdiğimiz sensörün literatürdeki ismi Ataletsel Ölçüm Birimi (AÖB) olup İngilizce'si Inertial Measurement Unit (IMU) olarak geçmektedir. Bu açıdan MPU6050 ve veri aktarmak için bağlı olduğu Arduino beraber bir IMU oluşturmaktadır. Ataletsel sensörler iki tanedir: İvmemetre (accelerometer) ve jiroskop (gyroscope). İvmemetre m/s^2 veya g force cinsinden statik⁷ ve dinamik⁸ ivmeye, jiroskop ise rad/s veya $^{\circ}/s$ cinsinden açısal hızı ölçmektedir [2]. Ölçümler 3b uzayda gerçekleştiğinden dolayı IMU'lar x, y, z eksenlerinde değer üretmektedir. Dolayısıyla IMU 6-dof (6 degree of freedom yani serbestlik derecesi) olarak geçmektedir [2]. Örnek bir MPU6050 sensörünü, üzerinde yer alan ortogonal eksenleri ve oluşturdukları Euler açlarını Şekil 22'de görebilirsiniz.

⁷Dünyanın sabit yerçekimi kuvveti olarak kabul edilen $9.8m/s^2$.

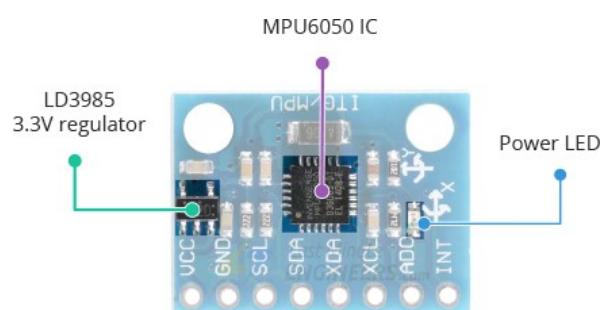
⁸Hareket, şok veya titreme (vibrasyon).



Şekil 22. MPU6050 hareket sensörü üzerinde x, y, z eksenleri.

2.2.3. MPU6050 Modülü Donanımsal İnceleme

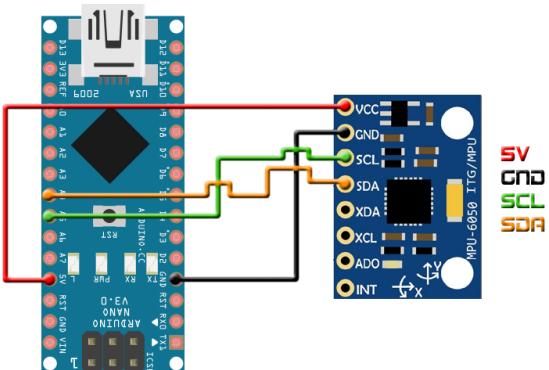
MPU6050 modülünün merkezinde 3 eksenli ivmemetreyi ve jiroskopu ve bu atatelsel sensörlerden yakalanan ham verileri işleyen bir dijital hareket işlemcisini (digital motion processor - DMP) 4mm x 4mm'lik minicik bünyesinde toplayan düşük güç ve maliyetli MPU6050 entegresi yer almaktadır [2]. Şekil 23'te modüle SMD (surface mount device) biçimde lehimlendiği görülen bu çekirdeğin hemen yanında yer alan LD3985 3.3V regulatör sayesinde MPU6050 modülü Vcc pininden 5V olarak beslenebilmektedir. Kullanıldığı uygulamalarda çalışırken 3.6mA'den daha az akım tüketen MPU6050, rölatif (idle) hâlinde sadece $5\mu\text{A}$ çekmektedir. Bu düşük güç tüketimi sayesinde MPU6050 birçok uygulamada tercih edilmektedir. Ayrıca Şekil 23'te görülen LED sayesinde modülün çalışıp çalışmadığı (doğru bağlantıların yapılip yapılmadığı) gözle kolayca anlaşılabilmektedir.



Şekil 23. MPU6050 modülü.

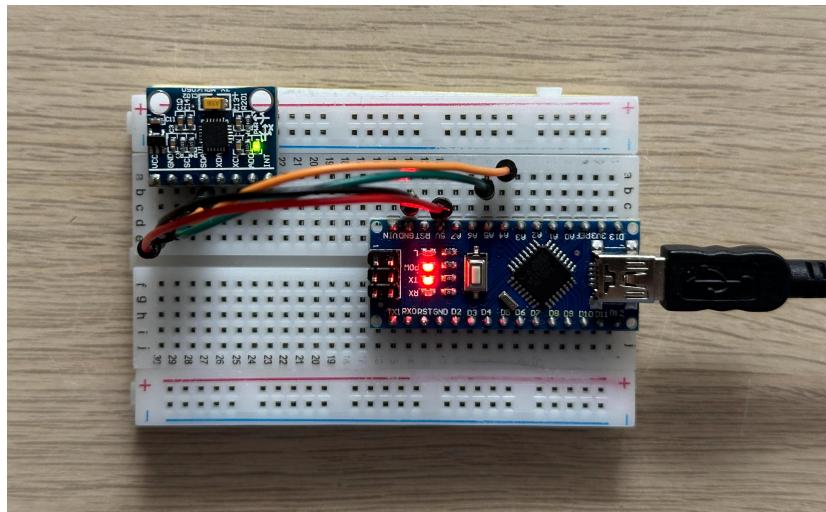
2.2.4. MPU6050-Arduino Bağlantıları

Şekil 24'de MPU6050 hareket sensörüyle Arduino arasındaki bağlantıları görebilirsiniz.



Şekil 24. MPU6050-Arduino bağlantıları.

Şekil 25'de MPU6050 hareket sensörü ve Arduino ile breadboard üzerine kurulan devresi görebilirsiniz.



Şekil 25. MPU6050-Arduino devresi (breadboard).

2.2.5. Euler Açıları Hesabı

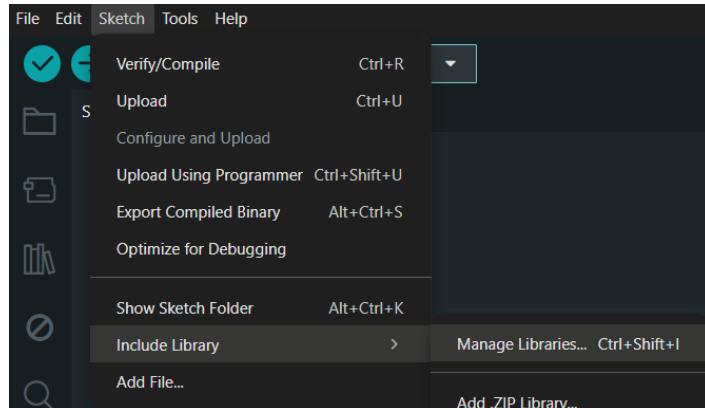
İnternette ve Arduino kütüphane sisteminde birçok MPU6050 Euler açıları tahlili kodu bulabilirsiniz. Bunlar arasında bizim için en uygun olanı anlaşılması kolaylığı yönünden **tockn**⁹ kütüphanesidir. Yukarıda Şekil 24 ve Şekil 25'te görülen

⁹https://github.com/tockn/MPU6050_tockn

bağlantıları yaptıktan sonra **tockn** kütüphanesini yüklemek için Arduino IDE'de yu-karı tarafta yer alan Sketch tab'de

Sketch → Include Library → Manage Libraries

yolunu takip ediniz. Şekil 26'da bu işi yapabileceğinizi görebilirsiniz.

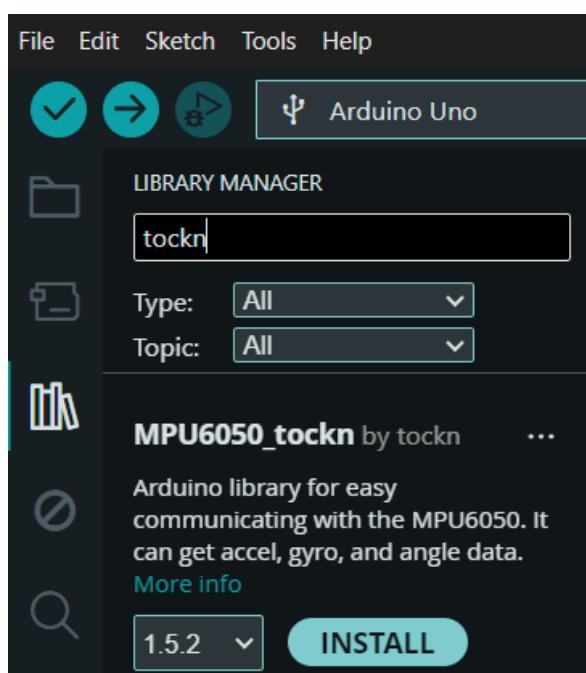


Şekil 26. Arduino IDE'de kütüphane ekleme.

Hemen ardından gelen ekranda **tockn** kütüphanesini Şekil 27'de gösterildiği gibi

INSTALL

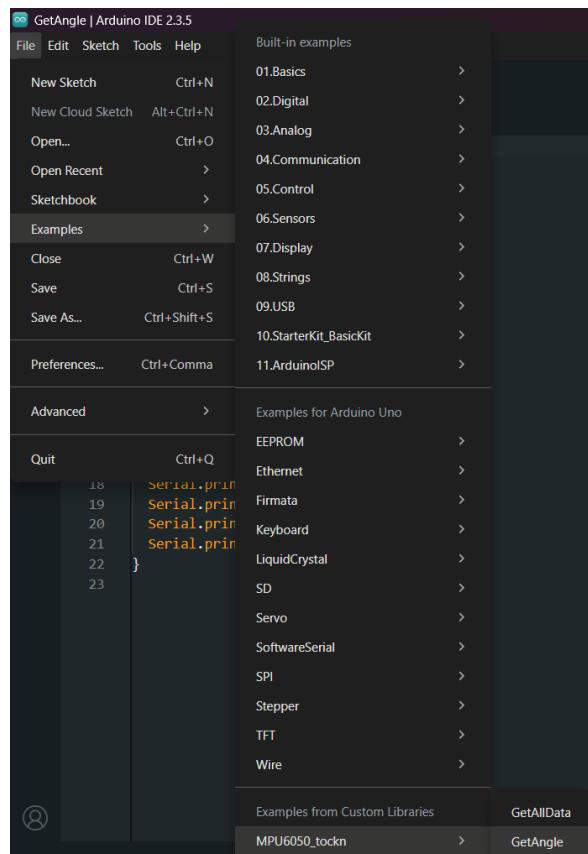
ikonuna tıklayarak yükleyiniz.



Şekil 27. Arduino IDE'de **tockn** kütüphanesini kurma.

Yüklemeler tamamlandıktan sonra bilgisayarda **Belgeler** klasörüne yüklenen Euler açıları kodunu hesaplayan **tockn** kütüphanesi örneği **GetAngle.ino** kodunu Şekil 28

gibi açarak test ediniz.¹⁰. **Not:** Şekil 24 ve Şekil 25'te gösterilen bağlantıları yaptığınızda emin olunuz.



Şekil 28. Arduino IDE'de **tockn** kütüphanesi **GetAngle.ino** örneğini açma.

```
1 #include <MPU6050_tockn.h>
2 #include <Wire.h>
3
4 MPU6050 mpu6050(Wire);
5
6 void setup() {
7     Serial.begin(9600);
8     Wire.begin();
9     mpu6050.begin();
10    mpu6050.calcGyroOffsets(true);
11 }
12
13 void loop() {
14     mpu6050.update();
```

¹⁰İlgili videoyu <https://www.youtube.com/watch?v=O15onAIy4no> bağlantısından izleyebilirsiniz.

```

15  Serial.print("angleX : ");
16  Serial.print(mpu6050.getAngleX());
17  Serial.print("\tangleY : ");
18  Serial.print(mpu6050.getAngleY());
19  Serial.print("\tangleZ : ");
20  Serial.println(mpu6050.getAngleZ());
21 }

```

2.2.6. Python ile Euler Açıları Animasyonu

Bu bölümde bir önceki bölümde yapılan Arduino deneylerinde kullanılan kodlara (ihtiyaç olan durumlarda) uygun Arduino seri port komutları eklenerek verilerin "host computer" denilen bilgisayara USB kablosu veya kablosuz modül (e.g., XBee, nRF24L01) aracılığıyla transferi gerçekleştirılmıştır. Python programlama dili kullanılarak yazılan bilgisayar kodlarında seri port haberleşmesi için **pyserial** isimli paket kullanılmış, bilgisayar tarafına gelen değişkenlerin/verilerin seri port veri gönderiminde kullanılan ASCII/binary formatlarına hassasiyetle dikkat edilerek Arduino tarafından kyle aynılarının elde edilmesinden sonra **pygame**, **matplotlib**, *vb.* gibi Python paketleri kullanılarak gerçek-zamanda (real-time) animasyonları yapılmıştır.

Burada örneğini yapacağımız proje bir önceki bölümde anlatılan MPU6050 hareket sensörü ile Euler açılarının tâhmin edilmesi olacak. Bahsi geçen çalışmada, Arduino ekosisteminde yer alan **MPU6050_tockn** kütüphanesi yardımıyla MPU6050 ham verileri olan ivmemetre ve jiroskop sinyalleri ilk önce kalibre edilmişti. Daha sonra her iki atâlet sensörü tarafından Euler açıları olarak geçen roll, pitch ve yaw açıları ayrı ayrı bulunmuş, en sonunda da Complementary Filtre (tamamlayıcı süzgeç) olarak bilinen sensör füzyonu metodu ile bu iki açı tâhmininden bir nevi ağırlıklı ortalama alınarak daha doğru (optimal) bir değer hesaplanmıştır. Seri port yardımıyla ASCII formatında Arduino seri port ekranına basarak görüntülediğimiz veri akışında tâhmin edilen açı değerlerini konsolda hızlı bir biçimde güncellenirken görmüştük. Şimdi ise Arduino seri port ekranı yerine Python kodunu koşturabileceğimiz IDE olan VS Code'da dâhili PowerShell ekranında bu veri akışını görmek (pyserial kullanarak), hatta bunun ötesinde Python koduna transfer ettiğimiz bu açı değerleriyle MPU6050'yi 3b uzayda temsil eden grafiksel bir cisim ile animasyonunu yapmak istiyoruz.

2.2.7. Anaconda ile Sanal Ortam Oluşturma ve Paketlerin Yüklenmesi

Bu kısımda bilgisarımızda Anaconda'nın kurulu olduğunu varsayıyoruz. Anaconda PowerShell (PS) Prompt kullanarak **mpu6050** isimli bir Python sanal ortamı (virtual environment - venv) oluşturup bu sanal ortama ilgili kodun koşturulması için gerekli paketleri (i.e., `pyserial`, `pygame`) yükleyeceğiz.

Şimdi Anaconda Navigator yerine Anaconda PS Prompt kullanarak komutlarla **mpu6050** isminde bir sanal ortam oluşturalım.¹¹ Bunun için ilk önce Anaconda PS Prompt'u açıp

```
conda create -name mpu6050
```

yazarak Enter'a basmalı ve ardından konsol ekranına gelen

```
Proceed ([y]/n)?
```

sorusuna 'y' karakterini klavyeden girerek, yâni

```
Proceed ([y]/n)? y
```

şeklinde Enter'a basarak devam etmeliyiz. Bu şekilde **mpu6050** isimli sanal ortamı oluşturmuş olacağız. Ancak hâlâ konsol ekranında (**base**) olarak gözüken base isimli ortamda bulunuyoruz. Şimdi

```
conda activate mpu6050
```

yazarak **mpu6050** isimli sanal ortamımızın içine girelim (yâni aktif hâle getirelim). Ekrandaki imlecin bulunduğu son satırın başı (**base**) ortamından (**mpu6050**) sanal ortamına geçmiş olmalı. Euler açıları animasyonunu yaparken ihtiyaç duyduğumuz `pyserial` ve `pygame` paketlerini `conda` yerine `pip` komutuyla yüklemek istediğimizden ilk önce pip paketini yüklemeliyiz. Bunun için

```
conda install pip
```

komutunu girip (internet bağlantısında bir sorun yoksa) Python install package mânâsına gelen pip paketini yükliyoruz. Hemen ardından `pyserial` ve `pygame` aşağıdaki komutların girilmesi ile yüklenir.

```
pip install pyserial
```

```
pip install pygame
```

¹¹Konsol yerine grafiksel kullanıcı arayüzü (graphical user interface - GUI) kullanmayı tercih edenler Anaconda Navigator kullanabilirler. Ancak Elektrik-Elektronik Mühendisliği okuyan bizler için Command Line Interface (CLI) kullanma yeteneğine sahip olma isteği bizi Anaconda PS Prompt kullanmaya teşvik etti. Robotik alanındaki birçok uygulamada mühendisler, DIY diye bilinen hobiciler ve bilim adamları sıkılıkla CLI kullanmaktadır.

Şimdi Yapay Zekâ olarak tercih ettiğimiz ChatGPT'ye bir önceki bölümde kullandığımız **EulerAngles.ino** isimli Arduino kodunu vererek bize gerçek-zamanda Euler açıları animasyonu yapacak bir Python kodu yazmasını isteyeceğiz.

2.2.8. 3b Animasyon Kodunun Yapay Zekâ'ya Yazdırılması

ChatGPT'den (Arduino kodunu ona vererek) direkt Euler açıları animasyon kodu istemek yerine, ona nasıl bir şey istediğimizi basitçe tasvir ederek animasyon kodunu elde etmeye çalışacağız. Daha önceki araştırmalarımız neticesinde bu iş için kullanacağımız iki paketi belirlemiştik: **pyserial** ve **pygame**. Şimdi 3b animasyonu nasıl görmek istediğimizi ChatGPT'ye güzelce açıklayarak gerçek-zamanlı animasyonu oluşturacak kodu yazdirmalıyız. ChatGPT ile aramızda geçen diyalogu ve sonuçta elde ettiğimiz animasyon kodunu ilgili kod deposunda örnekler (examples) dizininde yer alan EulerAngles klasöründe bulabilirsiniz.¹²

2.2.9. 3b Animasyon Kodunun Test Edilmesi

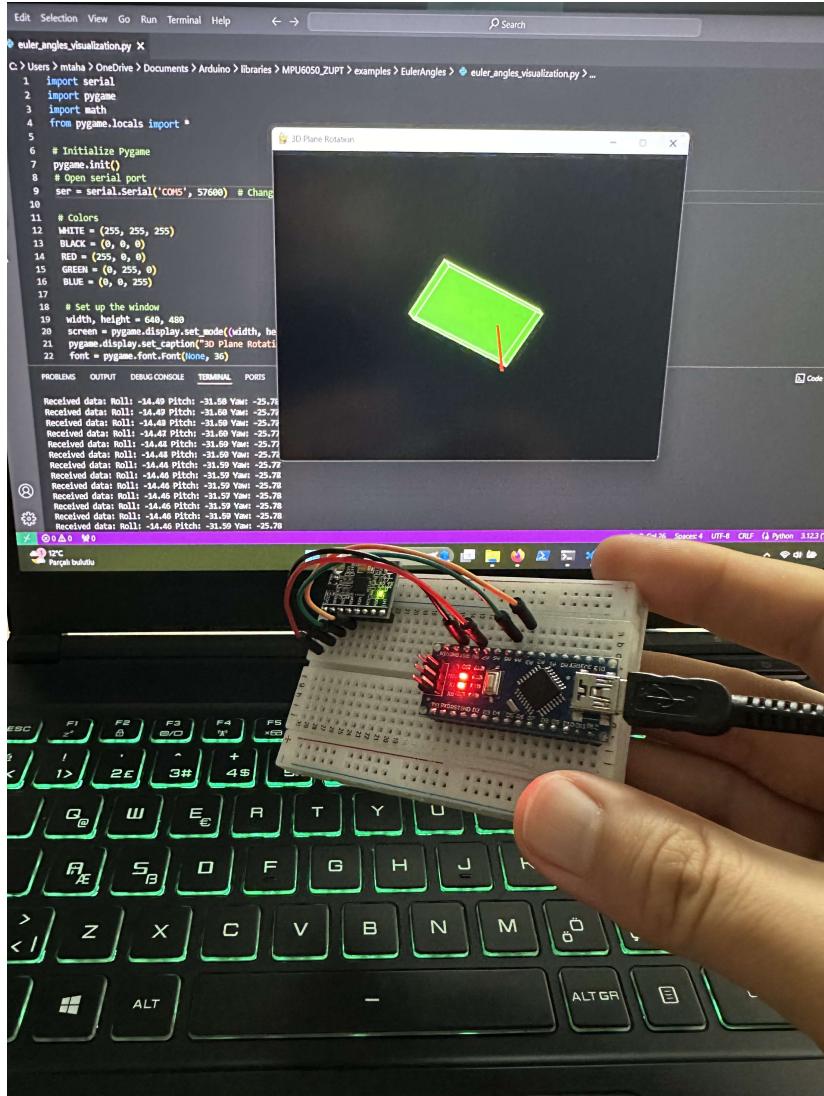
Şekil 29'de MPU6050 hareket sensörüyle ve Arduino ile breadboard üzerine kurulan devreden seri port aracılığıyla gelen sinyallerin bilgisayar tarafında pyserial tarafından alınıp konsol ekranının basılmasını ve pygame kullanarak yapılan 3b animasyondan yakalanan bir enstantaneyi görebilirsiniz.

2.2.10. Euler Açıları ile Fırçasız Motor Hız Kontrolü

Bir önceki bölümde MPU6050 sensöründen Euler açıları olan roll, pitch ve yaw açlarını tahmin etmeyi başarmıştık. Bu bölümde bu açılardan yunuslama açısı olarak bilinen pitch açısını doğrusal bir dönüşümle darbe genişlik modülasyonu sinyali olarak bilinen ve fırçasız motoru sürmekte kullanılan PWM sinyaline çevirip dijital PWM pinlerinden biri aracılığıyla fırçasız bir motora uygulayarak motora monte edilmiş hâlde olan bir pervanenin açısal hız kontrolünü yapacağız. Tasvir edilen düzenek Şekil 30'de görülmektedir.

Bahsi geçen doğrusal dönüşüm aynen bir Celcius-Fahrenheit sıcaklık dönüşümü

¹²https://github.com/mtahakoroglu/MPU6050_ZUPT



Şekil 29. MPU6050 ile Euler açıları tâhmini (Python animasyonu).

gibi bir dönüşüm olup Şekil 31'da gösterilmiştir.

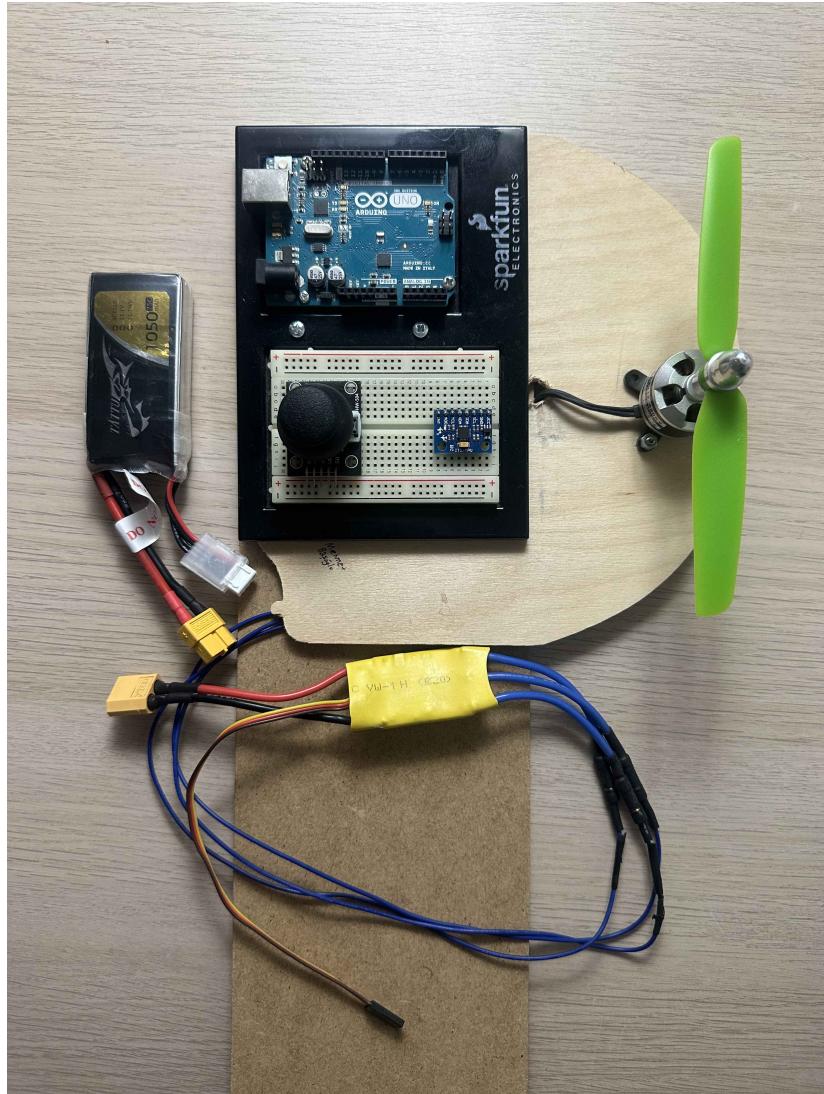
Şekil 31'daki dönüşümde pitch açısının değeri x ve PWM sinyalinin değeri y olarak verilmiş. Buna göre PWM sinyali aşağıdaki formülle hesaplanabilir.

$$\frac{x - 0}{90 - 0} = \frac{y - 900}{2100 - 900} \quad (3)$$

Burada pitch açısı derece cinsinden, PWM sinyali ise mikrosaniye cinsinden yazılmış olup PWM sinyali olan y değişkenini aşağıdaki gibi elde ederiz.

$$y = \frac{40}{3}x + 900 \quad (4)$$

Yukarıda kısaca matematiğine deðindiðimiz dönüşümü gerçekleþtirip Servo kütüpha-



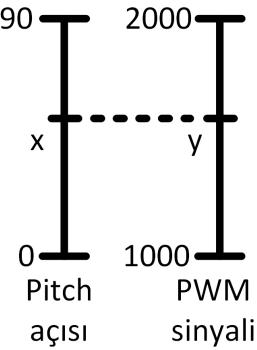
Şekil 30. Açık Çevrim Fırçasız Motor Kontrolü Düzeneği.

nesi yardımıyla Arduino'nun D9 no'lu dijital bacağından fırçasız motora bir PWM sinyali olarak uygulamamızı sağlayan kod parçaları (code snippets) aşağıda verilmişdir. Bu parçaları MPU6050 ile Euler açıları tahmini projesinin kodunda ilgili yerlere yerleştirerek hareket sensörü ile motor kontrolü yapmış olduk.

Servo motor;

```
motor.attach(9); // 9 no'lu dijital pinde pwm sinyali üretilsin  
int y = map(x, 0, 90, 900, 2100); // doğrusal dönüşüm  
motor.writeMicroseconds(y); // motora pwm sinyalini uygula
```

Yukarıda da açıkça görüldüğü gibi Arduino C++ API'da yer alan *map()* fonksiyonu Şekil 31'da görseli verilen dönüşümü (3) ve (4)'de gösterilen işlemlere gerek olmadan halletmiştir.

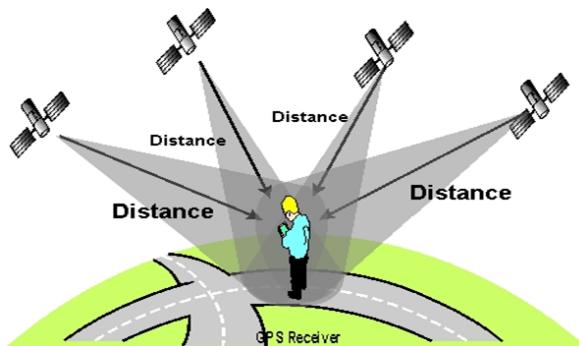


Şekil 31. Pitch açısından PWM sinyaline dönüşüm.

2.3. SparkFun GPS Modül ile Konum Takibi

2.3.1. Mutlak Konumlama Sistemleri

Algılama (sensör) teknolojilerindeki ilerleme, bilgisayar işlemci hızlarında artış ve bu alanlarda kullanılan donanımların boyutlarının iyice küçülmeyeyle beraber Konum Tabanlı Hizmetler (Location Based Services - LBS) hayatlarımızın değişilmez bir parçası hâline geldi. Özellikle navigasyon ve konum takibi, günümüzde global bir köye dönen dünyaımızda hem yayalar hem taşıtlar için neredeyse zorunluluk oldu. Kullanıcıların dış mekanlarda bulunduğu durumlarda konum bilgisini elde etmenin standart yolu Küresel Konumlama Sistemi (Global Positioning System- GPS)¹³ kullanmaktadır.

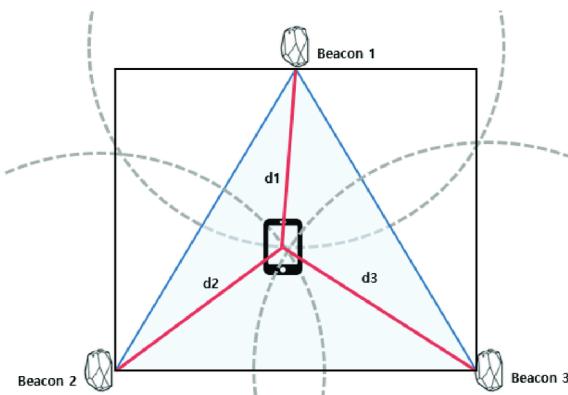


Şekil 32. Küresel Konumlama Sistemi (GPS) ile lokalizasyon.

Açık havada en az üç uydu sinyaline erişilebildiği durumlarda alıcının iki boyutlu

¹³Genel ismi Küresel Navigasyon Uydu Sistemleri (Global Navigation Satellite Systems - GNSS) olan bu teknolojide GPS, GLONASS, Galileo gibi isimleri uydularına sahip ülkeler tarafından belirlenen sistemler vardır. Mesela GPS ABD'nin, GLONASS Rusya'nın, Galileo ise Avrupa Birliği'nin uydu sistemlerine verilen adlardır. Bahsi geçen sistemlerin dışında dünyanın gelişmiş ülkelerinin de (e.g., Çin) uydu sistemleri vardır.

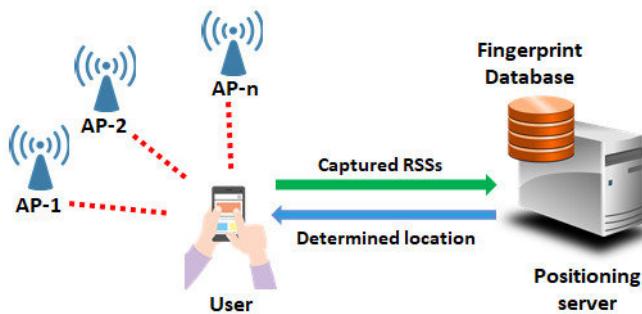
koordinatlarını (enlem (latitude) ve boylam (longitude)), Şekil 32'de görüldüğü gibi en az dört uydu yakalandığı durumda ise alıcının üç boyutlu koordinatlarını (enlem-boylam ve yükseklik (altitude) bilgilerini) elde edebilen GPS teknolojisi, bu hesaplarda trilaterasyon (trilateration) denilen bir teknik kullanmaktadır. Yakalanan uydu sinyali sayısı arttıkça elde edilen pozisyon tahmini hatasının azaldığı GPS çözümünde, üç uydudan az uydu yakalanması durumunda kesin bir pozisyon tahmini yapamamaktadır. Küresel bir kapsama alanı ve uzun süreli bir çözüm sağlamamasına rağmen, özellikle yüksek binaların olduğu alanlarda sinyallerin yansımıası sonucu oluşan çoklu yol (multipath), ormanlık alanlar gibi yerlerde gözlemlenen sinyal zayıflama (attenuation) ve iç mekanlarda ve tünelerde karşılaşılan sinyal engellenmesi (blockage) gibi problemlerden dolayı GPS teknolojisi yetersiz kalmaktadır. Bu gibi durumlarda ortama uyduların yerini alacak sinyal vericiler (beacon) yerleştirilirse, Şekil 33'de görüldüğü gibi GPS benzeri bir Yerel Konumlama Sistemi (Local Positioning System - LPS) kurulabilir. Burada sinyal vericilerden gönderilen Radyo Frekansı (Radio Frequency - RF) sinyali olarak genellikle Wireless-Fidelity (Wi-Fi), UltraWide-Band (UWB), Bluetooth Low Energy (BLE) teknolojileri kullanılırken, alıcı-vericilerin geometrisinden veya sinyallerin verici ile alıcı arasında harcadığı yolculuk zamanından (e.g., time of flight – ToF, time difference of arrival - TDoA) faydalananarak Triangulation, Trilateration veya Multilateration isimli metodlarla pozisyon tahmini yapılmaktadır [3].



Sekil 33. Yerel Konumlama Sistemi (LPS) ile lokalizasyon.

Yukarıda sayılan metotlara ek olarak, kullanıcı tarafından, alınan sinyal gücünü (received signal strength - RSS) kullanılarak yol kaybı modelleri (path loss models) oluşturulan konumlama yapılabilir. Şu ana kadar ismi geçen tekniklerin hepsi Non-Line-of-Sight (NLoS) denilen (verici ile alıcı arasında yer alan engellerden dolayı görüş kaybı olarak

tercüme edilemeyecek) problemden mustariptirler. Bu durumun gözlendiği ortamlarda Şekil 34'te gösterilen parmak izi (fingerprinting) metodu kullanılabilir. Konumlama yapılacak mekânda (konumlama yapmadan önce mekânı tarayarak) RSS değerlerinden bir veri tabanı oluşturulan bu teknikte, gerçek zamanda ölçülen RSS değerleri oluşturulmuş veri tabanıyla kıyaslanır (mesela bir makine öğrenmesi metoduyla [4]) ve bu şekilde konum tahmin edilir. Pozisyon tahminlerinin kesinliği yapılan RSS ölçüm sayısıyla doğru orantılı olacağından dolayı çok ölçüm pozisyon tahmini kesinliğini artırır, ancak bu oldukça fazla zaman alacağından bu işi zahmetli hâle getirir. Buna ek olarak, ortamda yapılan değişiklerde, veri tabanı güncellenmesi yapılması gerekiğinden fingerprinting pratik bir yöntem değildir. Veri tabanı oluştururken SLAM, inter/ekstrapolasyon veya crowdsourcing kullanılarak vakitten ve emekten tasarruf edilebilir ama aynı performans beklenmemelidir [5].



Şekil 34. Parmak izi (fingerprinting) metodu ile lokalizasyon.

Fingerprinting metodundan daha düşük performanslı ama daha pratik başka bir konumlama tekniği ise yakınlık tabanlı lokalizasyondur (proximity-based localization). Bu metot çoğunlukla Radio Frequency IDentification (RFID) ve bazen BLE teknolojilerinden faydalananmaktadır. Özellikle pasif RFID etiket (tag) kullanan çözümler, geniş iç mekânlarda ucuza konumlama yapabilme olanağı sağlamaktadır [6].

2.3.2. Göreceli Konumlama Sistemleri

Bahsi geçen tüm mutlak konumlama sistemleri pozisyon tahmini yaparken geçmiş tahminlerden bağımsız olduğundan uzun soluklu çözümler sağlayabilmektedir. Buna rağmen altyapı (infrastructure) kurulumu ve bakımı (maintenance) pahalı ve meşakkatli olduğundan, altyapı gerektirmeyen (infrastructure-free) daha ucuz ve pratik çö-

zümler tercih edilmektedir. Dış sinyallere bağlı olmayan bu sistemler, başlangıç koşulları sağlandığında kendi kendilerine konum bilgisini hesaplayabilmektedirler. En çok kullanılan göreceli konumlama sistemi kamera geometrisinden faydalananmaktadır: Eş-zamanlı haritalama ve konumlama (Simultaneous Localization and Mapping - SLAM) olarak bilinen robotik bilim dalında mono, stereo ve RGB-D kameralarla gerçek-zamanda oldukça yüksek performansla pozisyon tahmini yapılmaktadır [7]. Otonom araba ve robot uygulamalarında SLAM için tercih edilen bir başka popüler teknoloji, laser sensörlerle ortamı görünmez ışıkla tarayarak çalışan LIDAR'dır [8]. Kamera tabanlı SLAM'e göre daha pahalı olmasına rağmen, daha yüksek performans sağlayan LIDAR tabanlı SLAM [9] aynı zamanda mahremiyet konusunda da kullanıcıları memnun etmektedir [10].

Altyapı gerektirmeyen ve kendi kendine pozisyon hesaplayabilen bir başka göreceli konumlama sistemi atâlet sensörleri ile kurulabilir. İvmemetre (accelerometer) ve jiroskopdan (gyroscope) meydana gelen Atâletsel Ölçüm Birimi (AÖB) veya daha yaygın olan İngilizcesi ile Inertial Measurement Unit (IMU), son yirmi senede Mikro-Elektron-Mekanik-Sistemler (Micro-Electro-Mechanical-Systems - MEMS) teknolojisindeki gelişmelerle son derece yaygın hâle geldi. Hafif, ucuz, küçük ebatlı, düşük güç gereksinimli ve giyilebilir olan MEMS IMU, hareketli uygulamalarda (e.g., motion capture - MoCap) kendisinden çok daha pahalı olan alternatif kamera takip sistemlerine (e.g., VICON) tercih edilir oldu. Ayrıca tespit edilemeyecek şekilde pasif olması¹⁴ ve kullanıcı mahremiyetine tehdit oluşturmaması IMU teknolojisinin ekstra avantajlarından. Bütün bu olumlu özelliklerine rağmen, tüketici sınıfı IMU (consumer grade IMU) verisinde gözlenen zamanla-değişen (time-variant) sensör yanılığı (bias) ve ölçek faktörü (scale factor) parametrelerinin tahminleri çok zor ve sinyallerde gözlemlenen sensör gürültüsü (noise) ise çok şiddetli. Bu problemlere ek olarak, bir de ölü-hesaplama (dead-reckoning - DR) metodıyla elde edilen Atâletsel Navigasyon Sistemi (Inertial Navigation System - INS) çözümünde biriken hatalar, "zamanla kayma" diye tercüme edebileceğimiz "drift" fenomenine dönüşerek navigasyon çözümünü çok kısa bir zaman için bile işe yaramaz hâle getirmekte. Bu sorunu engellemek için INS hatalarının büyümeyesine izin vermeden periyodik bir şekilde en az bir mutlak (e.g., WiFi [11]) veya göreceli (e.g., camera [12]) bir konumlama sistemini tamamlayıcı (complementary) ola-

¹⁴ Askeri uygulamalar için ideal.

rak kullanan bir sensör füzyonu algoritması (e.g., Kalman Filtresi) ile konum tahmini güncellenebilir.

Yayanın konum takibi açık alanda yapılyorsa kullanılan ilk yol Küresel Navigasyon Uydu Sistemleri (Global Navigation Satellite Systems - GNSS) teknolojisi dir. Bina içlerine girildiğinde veya uydu sinyallerinin bloke olduğu veya zayıfladığı ortamlara (e.g., tünel, ormanlık alanlar) geçiş yapıldığında radyo sinyalleri kullanılarak (e.g., UWB) lokalizasyon devam ettirilebilir. Ama bunun için hem zaman hem işçilik hem de büyük masraflar gerektiren altyapı (infrastructure) kurulması gereklidir. Daha ucuz ve pratik bir yöntem olarak göreceli konumlama sistemleri kullanılabilir (e.g., kamera, LIDAR, SONAR veya RADAR kullanılarak SLAM, IMU ile ölü-hesaplama (dead-reckoning)). Ancak göreceli konumlama sistemlerinin üretmiş olduğu lokalizasyon bilgisi zaman içerisinde hataların (kümulatif olarak) birikmesinden dolayı gerçek konumdan uzaklaşmakta ve elde edilen çözüm kullanılamaz hâle gelmektedir. Genelde göreceli ve mutlak pozisyonlama sistemleri algılayıcı füzyonu (sensor fusion) metodu ile beraber kullanılarak optimal tahminler yapılmaktadır.

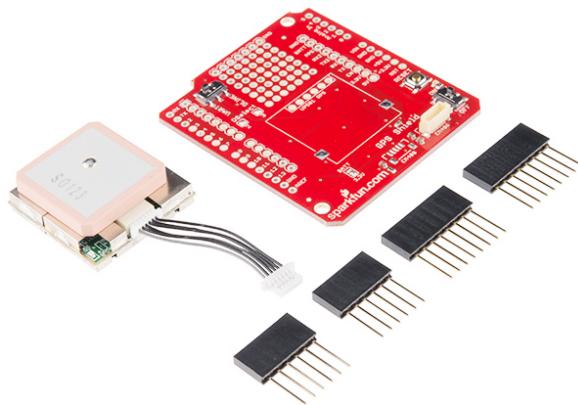
2.3.3. SparkFun GPS Modül Kit (EM-506 Alıcı)

Bu çalışmada yaya tarafından taşınabilecek, yâni hafif ve portatif, ve de Arduino ile uyumlu bir GPS modülü kullanmak istiyoruz. Bu nedenle, SparkFun firmasının geçmişte satışa sunmuş olduğu *GlobalSat WorldCom Corporation*¹⁵ firması tarafından üretilen, SiRF Star IV isimli 48-kanallı EM-506 GPS alıcısını¹⁶ kullanmayı uygun gördük. SparkFun firması DIY projelerinde Arduino ile kolayca kullanılabilisin diye bu alıcıyı Şekil 35'te görüldüğü gibi bir GPS Shield Kit¹⁷ olarak tasarlamış. Bir Arduino Uno ile beraber SparkFun GPS Shield Kit'in lehimlenmiş hâlini Şekil 36 (a)'da görebilirsiniz. Şekil 36 (b)'de görüldüğü gibi Arduino üzerine takılan GPS Shield hem Arduino'dan 5V ile beslenmiş hem de seri port ve I2C gibi haberleşme protokollerini kullanarak GPS koordinatlarını Arduino'ya göndermiştir.

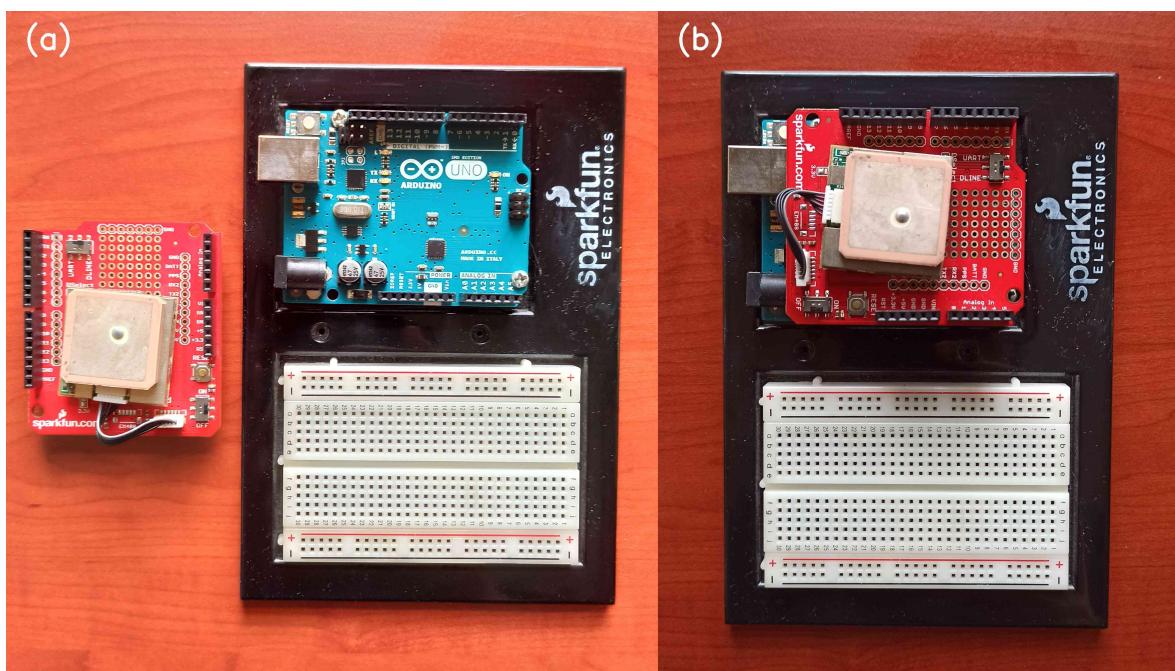
¹⁵<https://www.globalsat.com.tw/>

¹⁶<https://www.sparkfun.com/products/12751>

¹⁷<https://www.sparkfun.com/products/retired/13199>



Şekil 35. SparkFun EM-506 GPS modül kit.



Şekil 36. (a) Lehimlenmiş SF GPS modül kit ve Arduino Uno. (b) SF GPS modül shield'in Arduino Uno'ya takılmış hâli.

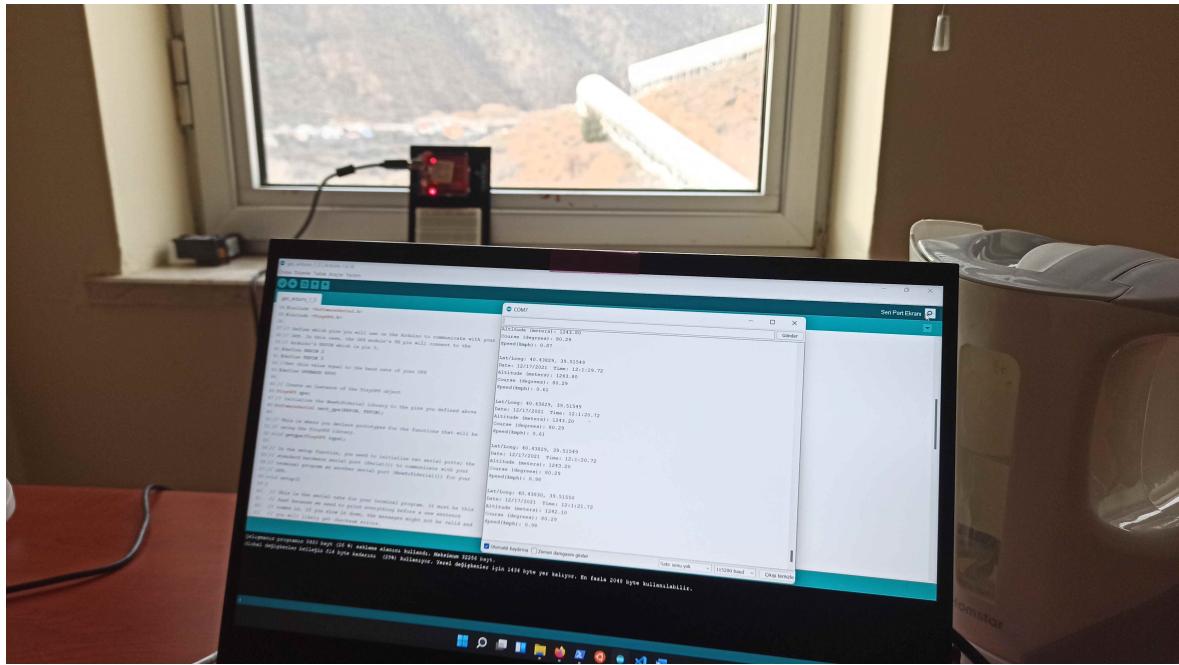
2.3.4. Default Kod Test - USB Kablo

Müşterilerine her zaman örnek kodları sağlayan SparkFun firmasının web sitesinde alâkahî GPS tutorial sayfasından¹⁸ erişilen Mikal Hart'a ait GitHub hesabında¹⁹ yer alan

¹⁸<https://learn.sparkfun.com/tutorials/gps-shield-hookup-guide>

¹⁹<https://github.com/mikalhart/TinyGPSPlus>

TinyGPS++ isimli kod deposundan (İng. repository) indirilen kodu (EK-1'de kodu görebilirsiniz) ilk önce Arduino'ya yükleyip sonra koşturduğumuzda, Arduino seri port penceresinde (doğru baud rate seçilmelidir) Şekil 37'da görüldüğü gibi GPS verilerini gözlemlemeye başladık.

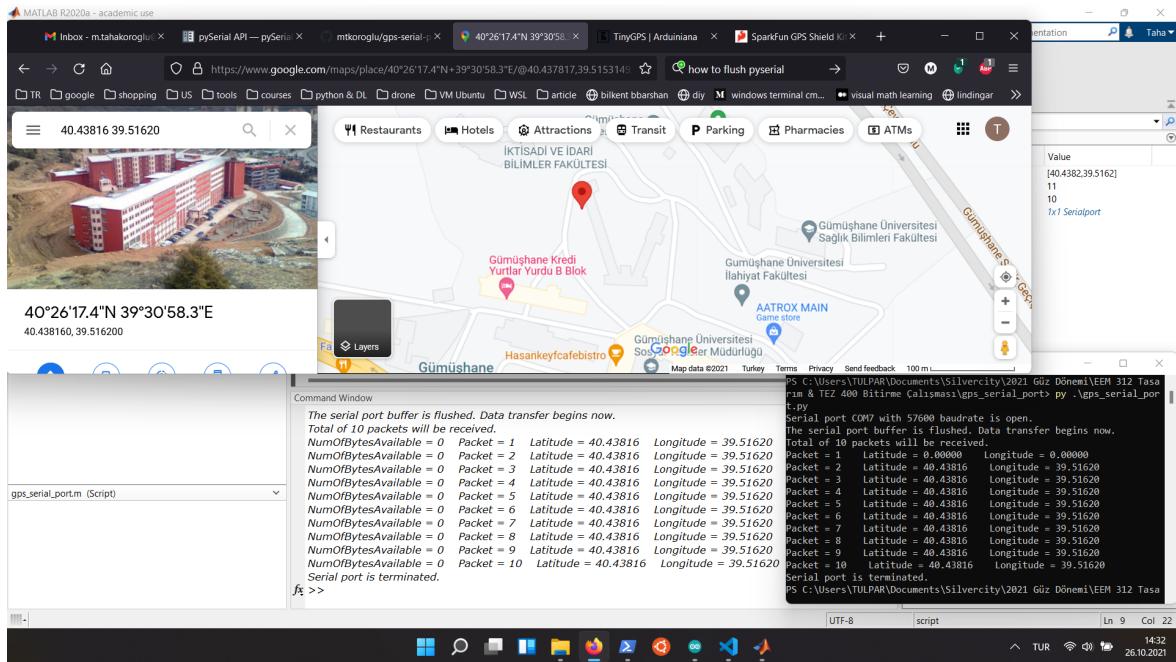


Şekil 37. SparkFun GPS Modülü testi (USB kablo ile bağlantı).

Default olarak bize sağlanan bu kodu anladıkten sonra kendi isteğimiz doğrultusunda değiştirerek seri port üzerinden hem MATLAB'a hem de Python aracılığıyla (*pyserial* paketinden faydalananarak) PowerShell konsol ekranına GPS koordinatlarını ve paket numaralarını okuduk. Alınıp konsola yazdırılan enlem ve boylam bilgilerini bir internet tarayıcısı açıp *Google haritalar*²⁰ sayfasına girdiğimizde Şekil 38'de görüldüğü gibi deneyi yaptığımız ofisin olduğu konuma oldukça yakın bir lokasyon tahmini yapıldığını gördük. Bölgenin dağlık yapısı ve bina içi bir deney olması göz önüne alındığında niteliksel olarak oldukça başarılı sonuç elde ettiğimiz söylenebilir.

Şekil 38'de sayfanın sol üst tarafında GPS koordinatları girilen yere iki ondalık sayı enlem ve boylam bilgisi olarak girildiğinde çıkan bina resminin altında **derece-dakika-saniye** formatında temsil edilen koordinat bilgilerini görüyoruz. Yer bilimciler dünya üzerinde çalışırken bu formatı kullandığı için bu dönüşümün (ve ters dönüşümün) nasıl yapıldığını anlamak önemli.

²⁰maps.google.com



Şekil 38. SparkFun GPS Modülü testi (MATLAB ve Python seri port veri okuma).

2.3.5. GPS Koordinat Dönüşümleri

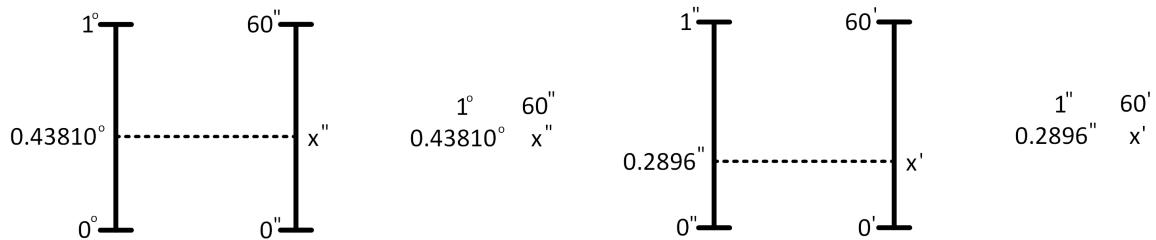
2.3.5.1. Ondalık Sayıdan Derece-Dakika-Saniye Formatına Dönüşüm

SparkFun GPS modül ile ilk veri yakaladığımız deney olan Şekil 38'de *Google Haritalar* sayfasında sol üstte koordinat bilgilerini girdiğimiz bölümün hemen altında görüldüğü gibi, okunan enlem-boylam bilgisi standart ondalıklı sayı²¹ formatındadır. *Google Haritalar* bu iki ondalıklı sayıyı, bir başka ondalık sayı gösterimi olan dakika-derece-saniye formatına

$$\begin{pmatrix} 40.43816 \\ 39.51620 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 40^\circ 26' 17.4'' \\ 39^\circ 30' 58.3'' \end{pmatrix}$$

şeklinde dönüştürmüştür. Bu dönüşüm doğrusal bir dönüşüm olup Şekil 39'da görüldüğü gibi yapılmaktadır.

²¹İng. floating point number. Birçok programlama dilinde **float** olarak bilinir. Matematikte **decimal** olarak da bilinir. Burada geliştirilen C++ (Arduino) ve Python kodlarında **float** olarak geçerken, MATLAB kodunda **single** veri tipi olarak tanımlanmıştır. Bu veri tipleri burada kullanılan Arduino Uno ve laptop üzerinde dört byte (otuz iki bit) yer kaplamaktadır.



Şekil 39. Dereceden dakikaya ve dakikadan saniyeye dönüşüm.

2.3.6. Default Kod Test - XBee kablosuz RF modül

Yukarıda USB kablo ile ilk testi yapılan GPS modülünü bilgisayarı yanımızda taşımadan kullanabilmek için kablosuz hâle getirmek istiyoruz. Bunun için Arduino ve SparkFun GPS Modül'e USB yerine hârici bir Li-Po batarya'dan güç verilmesi lâzım. Ayrıca, iptal edilen USB kablonun yerine, haberleşme vazifesini ede edecek bir kablosuz modül kullanılmalı. Bunun için kullanıcıya büyük kolaylık sağlayan XBee RF transceiver tercih edilebilir.²² Bahsedilen elemanları Şekil 40'de görebilirsiniz. Arduino Uno, SF GPS modül shield ve XBee Shield'ın bağlantıları Şekil 41'da görüldüğü gibi yapılp Şekil 40'de görülen Li-Po batarya ve jumper kablo ile güç verilirse kablosuz veri gönderimi gerçekleşecektir.

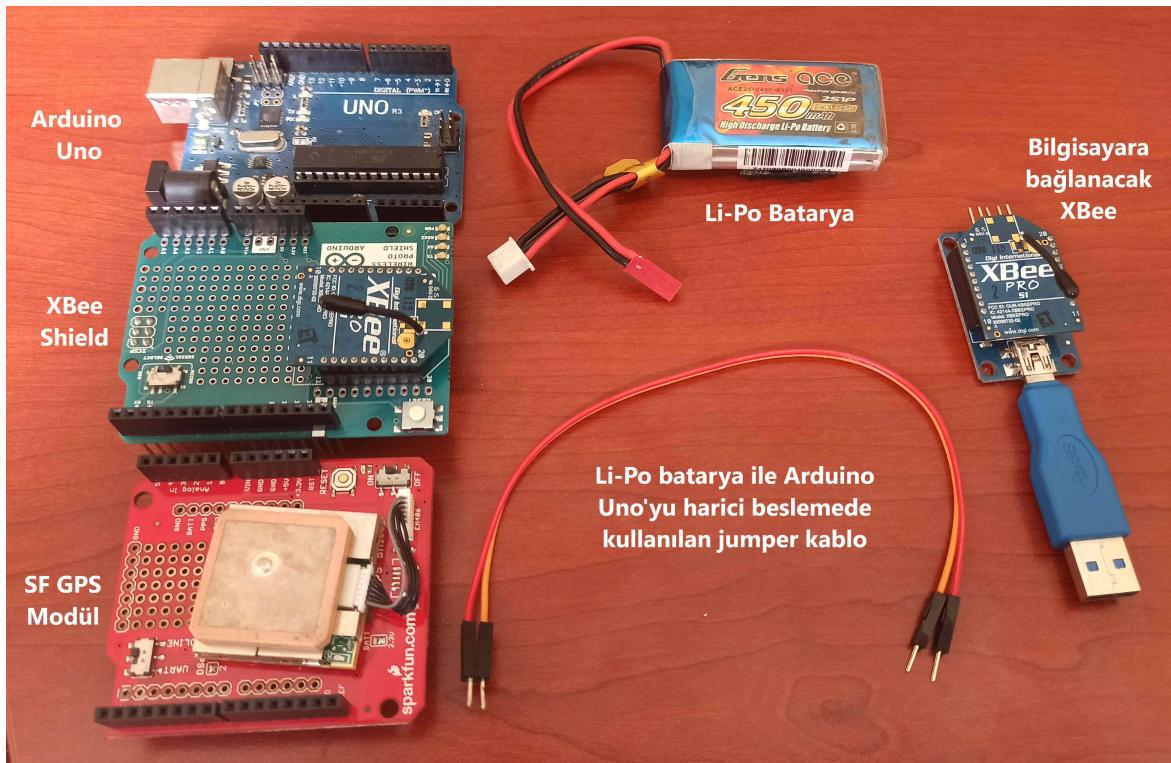
Şekil 40'de sağ tarafta görülen XBee alıcı Şekil 42'da görüldüğü gibi bilgisayara USB kablo ile bağlanırsa kablosuz veri alımı gerçekleşecektir ve kablosuz haberleşme sağlacaktır.

2.3.7. Kendi Kodumuz ile Veri Toplama

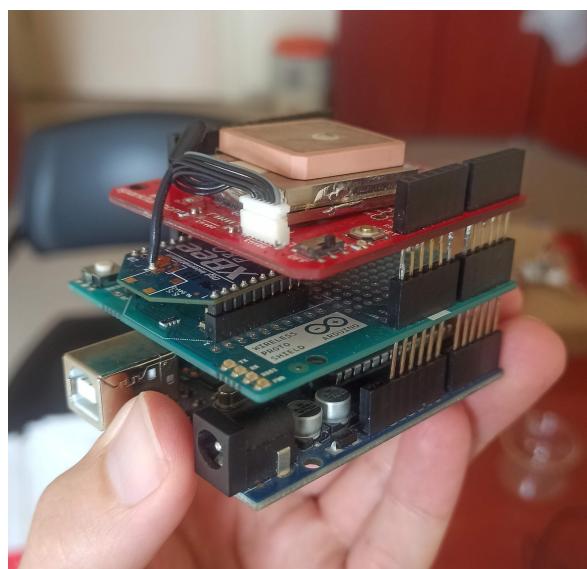
Kullanıcının yürüyüş esnasında taşıyacağı SparkFun GPS modül tarafından yakalanan koordinat verileri, Arduino üzerinden XBee RF verici (transmitter) vasıtıyla kullanıcı tarafından taşınma zorunluluğu olmayan bir bilgisayara bağlı XBee alıcıya (receiver) kablosuz bir biçimde gönderilerek gerçek-zamanda (real-time) konum grafiği çizdirilebilir. Geçtiğimiz dönemlerde Gümüşhane Üniversitesi kampüsü içinde yer alan stadyumda yapılan deneylerden birinin sonucunu Şekil 43'de görebilirsiniz.²³

²²USB kablo iptal edilip XBee RF transceiver'lar kullanıldığından Arduino kodunda hiçbir değişiklik yapılması gerekmıyor. Öte yandan XBee RF modül yerine nRF24L01 gibi alternatif RF modüller kullanılrsa Arduino koduna mutlaka eklentiler yapmak gerekiyor.

²³<https://www.youtube.com/watch?v=dK4XJg6-qIM>

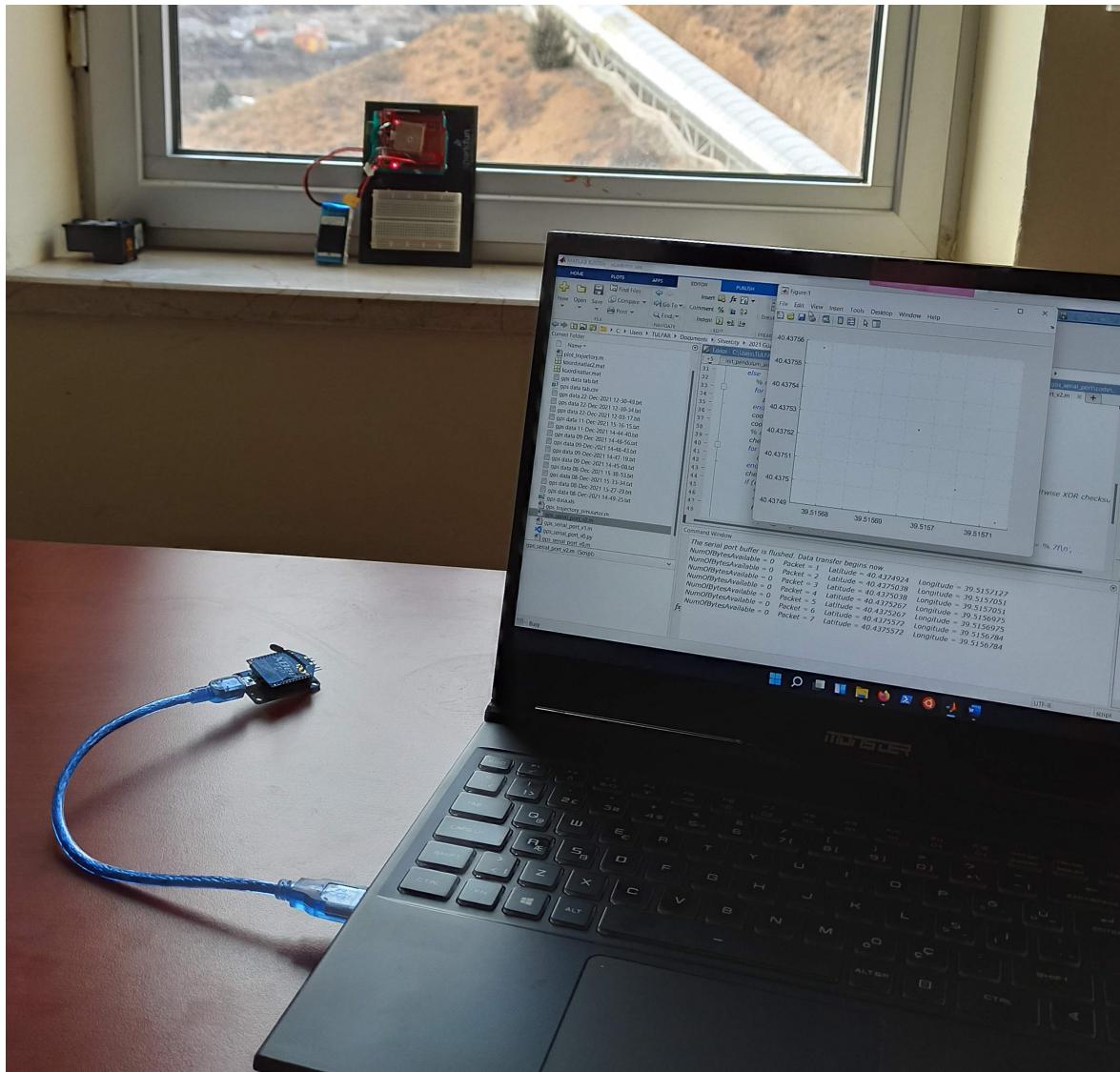


Şekil 40. Arduino, SparkFun GPS ve XBee kablosuz modüller ve Li-Po batarya.

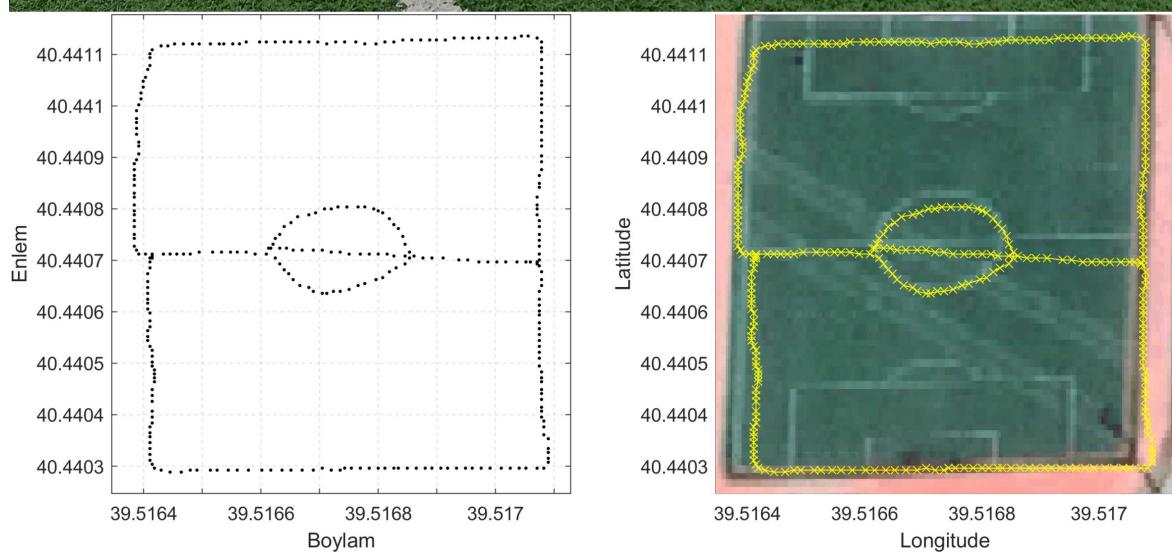


Şekil 41. SparkFun GPS ve XBee kablosuz modüllerin Arduino Uno'ya bağlanması.

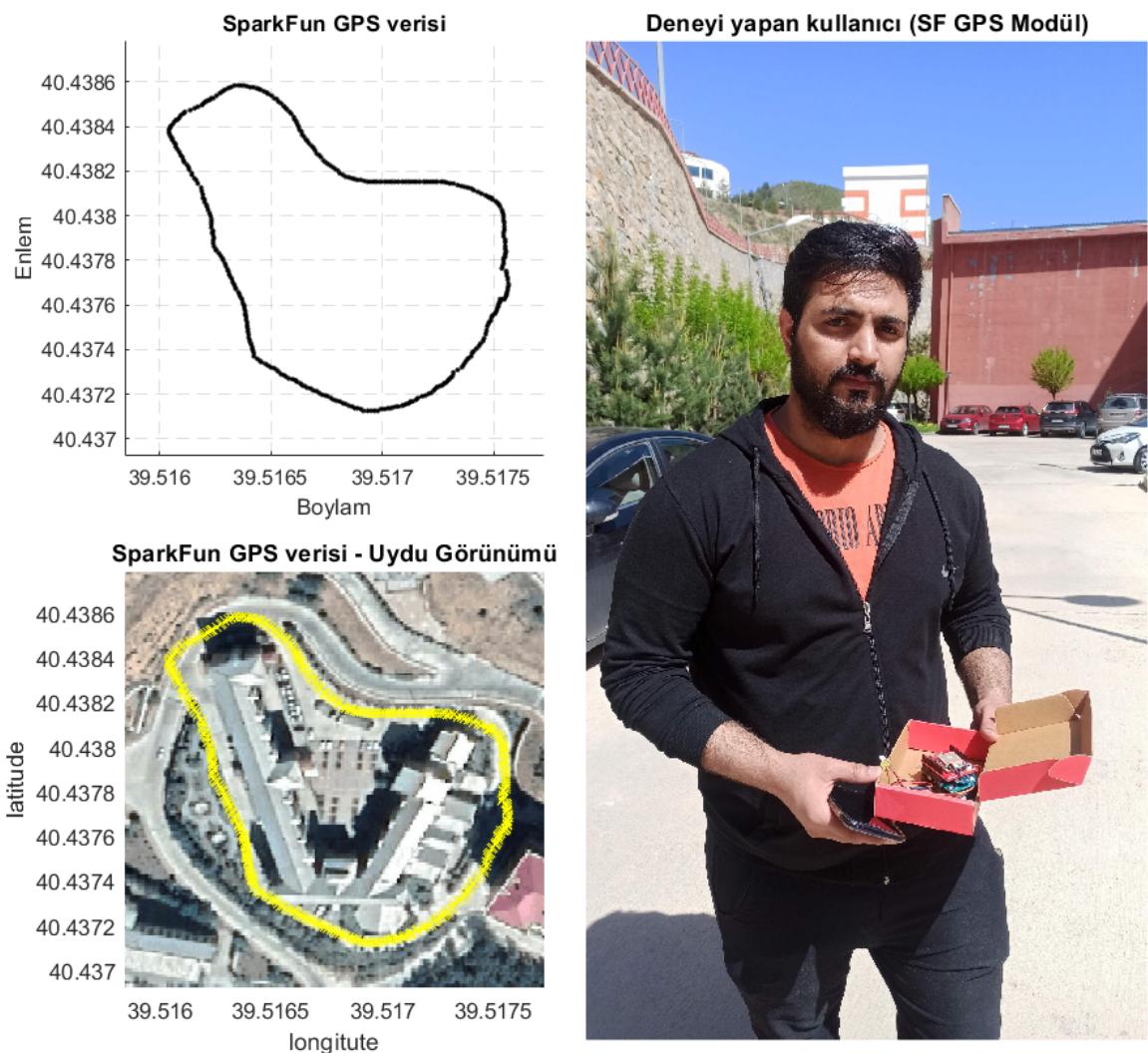
Bir başka kullanıcı tarafından yürüyüše başlanan yere dönülecek biçimde Gümüşhane Üniversitesi Mühendislik ve Doğa Bilimleri binası etrafında dönülererek yapılan bir başka deneyin sonucunu ise Şekil 44'de görebilirsiniz.



Sekil 42. SparkFun GPS Modülü kablosuz haberleşme testi (MATLAB veri okuma).



Şekil 43. SparkFun GPS - stadyum yürüyüş testi.



Şekil 44. SparkFun GPS - mühendislik binası testi.