1. İki denetleyicinin SPI algoritmasıyla haberleşmesi ( bir denetleyiciye klavye, diğerine LCD bağlanacaktır) **2 kişi (Süleyman Mehmet Tekiz, Tolga Tolunay)**
2. İki denetleyicinin I2C algoritmasıyla haberleşmesi ( bir denetleyiciye klavye, diğerine LCD bağlanacaktır) **2 kişi (Özlem Uzundayı)**
3. Motor hızının iki farklı yöntemle hesaplanması ve iki yöntemin

karşılaştırılması (Lecture 9) **1 kişi (Hande Selimoğlu)**

1. İki kare dalga arasındaki faz farkının en doğru şekilde ölçülmesi (LCD)**1 kişi (Damla Binici )**
2. Bir sinüs dalganın frekansının ölçülmesi (Ölçüm sonucu, LCD’ye yansıtılacaktır) **1 kişi (Rıfat Burak Özden)**
3. Değişken frekanslı sinüs dalganın üretilmesi (PWM modülü kullanılacaktır) **1 kişi (Canberk Şahin)**
4. Step motorun denetimi için program yazılacaktır (yön ve hız ayarlaması olacaktır. hız ayarı potansiyometre ile yapılacaktır) **2 kişi (Seyhan Deniz, Uğur Altıoğlu)**
5. Bir potansiyometre ile iki servo motor denetlenecektir. Motorun biri hızlanırken diğeri yavaşlayacaktır. **2 kişi (Kutluhan Sarıkurt, Melike Beril Koçak)**
6. I2C destekli ADC (I2C): ADC işlemin sonucu LCD’ye yansıtılacaktır**. 2 kişi**

****

**10-** I2C destekli DAC (I2C): Sinüs dalga üretilecek, frekansı potansiyometre ile değiştirilebilecektir. **2 kişi**

