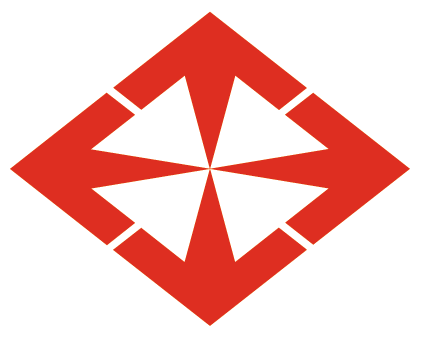
** BAŞKENT ÜNİVERSİTESİ MÜHENDİSLİK FAKÜLTESİ**

**BİTİRME PROJESİ ÖNERİ FORMU**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Bölüm: Elektrik ve Elektronik** | | **Yıl: 2013-2014** | **Yarıyıl: Güz** |
| **Ders Kodu: EEM491** | **Ders Adı: Bitirme Projesi I** | | |

|  |  |
| --- | --- |
| **Proje Başlığı:** | **Koku Takip Eden Robot** |
| **PROJEDE YAPILACAK İŞ ve İŞLEMLER** | |
| **Madde**   1. Projenin amacı, belirlenen bir yol güzergahına uygulanan belirlenen yoğun bir kokuyu takip eden robot tasarımı yapmaktır. 2. Robotun belirlenen kokuyu takip edebilmesi için robotta kullanılacak sensör sayısı ve tipi belirlenecektir. | |
| **BİRİNCİL YARIYIL HEDEFLERİ** | |
| **Madde**   1. Koku algılayan sensörler ve çalışma prensiplerinin incelenecek ve hedef kokuya göre adeti ve türü seçilecektir. 2. Hareketli robot yapıları detaylı olarak incelenecektir. 3. Kullanılacak mikroişlemci yapısı incelenerek bağlantı şeması belirlenecektir. 4. Seçilen koku sensörlerinden elde edilecek verinin yapısına göre mikroişlemcinin yapması gereken hesaplamalara ilişkin çözümler elde edilecektir. 5. Algıladığı koku sinyallerini tanımlayan alt sistem geliştirilecektir. 6. Mobil robotun kontrolünü sağlayacak alt sistem geliştirilecektir. | |
| **İKİNCİ YARIYIL HEDEFLERİ (2 Yarıyıl Sürecek Projeler İçin Geçerlidir)** | |
| **Madde**   1. Hedef koku için koku sensörlerinden elde edilen işaretlerin testleri yapılacaktır. 2. Gezgin robotun yön kontrolünün bağımsız testleri yapılacaktır. 3. İşlemci ortamında, robotun önceden belirlenen koku rotasını takip etmesini sağlayan program geliştirilecektir. 4. Tüm makine, yazılım ve donanım olarak çalışır biçimde tamamlanacaktır. | |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **PROJEYİ YAPACAK ÖĞRENCİ** | | |
| **Numarası** | **Adı Soyadı** | **İmzası** |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **DANIŞMAN ÖĞRETİM ELEMANI** | | |
| **Ünvanı**  **Yrd. Doç. Dr.** | **Adı Soyadı**  **Selda GÜNEY** | **İmzası** |