

# Gezgin robot için yön bulma uygulaması

[Giriş \(/xmlui/login\)](#)

- [Yıldız Teknik Üniversitesi Açık Arşivi \(/xmlui/\)](#)
- →
- [Tezler \(/xmlui/handle/1/1\)](#)
- →
- [Fen Bilimleri Enstitüsü \(/xmlui/handle/1/78\)](#)
- →
- [Fen Bilimleri Enstitüsü Yüksek Lisans Tezleri \(/xmlui/handle/1/80\)](#)
- →
- [Elektronik & Haberleşme Mühendisliği \(/xmlui/handle/1/131\)](#)
- →
- Öğe Göster

[Basit öğe kaydını göster \(/xmlui/handle/1/8084\)](#)

dc.contributor.advisor Y. Doç. Dr. Tuncay Uzun

dc.contributor.author Yalçın, Murat

dc.date.accessioned 2018-07-25T10:29:49Z

dc.date.available 2018-07-25T10:29:49Z

dc.date.issued 2004

dc.identifier.uri <http://localhost:6060/xmlui/handle/1/8084>

dc.description Tez (Yüksek Lisans) - Yıldız Teknik Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, 2004

Bu çalışmada, özgün bir karar algoritması denenmiş ve uygulaması yapılarak sonuçları incelenmiştir. Karar aşamasında temel olarak Yapay Sinir Ağlarına dayalı bir sistem tasarlanmıştır. Bu sistemde ışığa bağımlı dirençler (LDR) temel algılayıcılardır. Algılayıcılardan alınan sinyaller yapay sinir ağlarıyla tasarlanmış karar algoritmasına giriş bilgisi olarak aktarılmıştır. Algoritma çıkışındaki yön bilgisi gezgin robotu yönlendirmek için kullanılmaktadır. Sonuçta ışığa doğru ilerleyebilecek bir gezgin robotun ihtiyaç duyduğu yön bilgisini yapay sinir ağlarıyla tasarlanmış karar algoritmasından elde eden bir sistem tasarlanmış ve gerçekleştirilmiştir.

dc.description.abstract Gezgin robotun uygulama aşamasında ışığa bağımlı dirençler kare matris şeklinde yerleştirilerek 4x4 noktadan boyutunda çekirdek resim görüntüsü oluşturulmaya çalışılmıştır. Böylece hazırlanan karar algoritmasının bundan sonraki daha büyük resimlerle gerçekleştirilecek çalışmalar için temel oluşturması amaçlanmıştır. Bütün bu çalışmalara ek olarak bilgisayar ortamında hazırlanan görsel bir program ile robotun takibi sağlanmıştır. Program aracılığıyla gezgin robotun yön bilgisinin yanında ışığa bağımlı dirençlerin durumu gözlemlenebilmektedir.

dc.subject ysa ile yön bulma algoritmalarının simulasyonu

dc.subject yön bulma uygulamasının donanım ve yazılımı

dc.title Gezgin robot için yön bulma uygulaması

dc.type Tez

## Bu öğenin dosyaları



[\(/xmlui/bitstream/handle/1/8084/0018234.pdf?sequence=1&isAllowed=y\)](#)

Ad: 0018234.pdf

Boyut: 11.72Mb

Biçim: PDF

[Göster/Aç \(/xmlui/bitstream/handle/1/8084/0018234.pdf?sequence=1&isAllowed=y\)](#)