

1.5 Tonluk ve Masaüstü İki Paralel Robotun Matlab ve Labview Üzerinden Yapay Zeka Düz Kinematik Algoritmalarının Geliştirilmesi



Öğrenci sayısı: 1

Proje beklentisi: Mevcut eldeki düz kinematik algoritmalarının etkin hale getirilmesi ve yapay zeka ile desteklenmesi, Ayrıca Matlab ortamında oluşturulan algoritmaların aynı zamanda lab view ortamına aktarılarak gerçek zamanlı olarak algoritmaların düşük çevrim hızlarında çalışır hale getirilmesi

Mevcut ekipman: <ol style="list-style-type: none">1. Gerçek zamanlı ölçüm sistemi2. Uçuş simülatörü3. Bilgisayar	Çalışma mekanı: <ol style="list-style-type: none">1. Teknopark prototip atölyesi, uçuş simülatörü2. Yıldız, E2 blok, Simülatör Laboratuvarı
---	---

Öğrencinin Sorumluluğu:

1. Yapılan ön çalışmaları inceleyerek konu ile ilgili bilgilenmesi
2. 1.5 tonluk simülatördeki algoritmayı tanıması
3. 2. maddedeki algoritmayı en optimum hale getirmesi
4. Bu algoritmaya yapay zeka entegre edilmesi
5. Çalışırlık kontrolü ve çevrim hızı kontrolü
6. Harici sensörlerle verilerin doğruluğunun teyidi
7. Mevcut algoritmaların Labview'a entegre edilmesi
8. Çalışırlık kontrolü