ELEKTRİK ELEKTRONİK MÜHENDİSLİĞİ
2025 - 2026 AKADEMİK YILI
BİTİRME PROJESİ

MOWSTER

YÜK DEĞİŞİMİNE GÖRE ADAPTİF HIZ KONTROLLÜ PALETLİ ÇİM TOPLAMA VE OTOMATİK BOŞALTMA MODÜLÜ

HAZIRLAYANLAR:

Berin Işık Aktaş | Meriç Tunca Sali | Ozan Varol

DANIŞMANLAR:

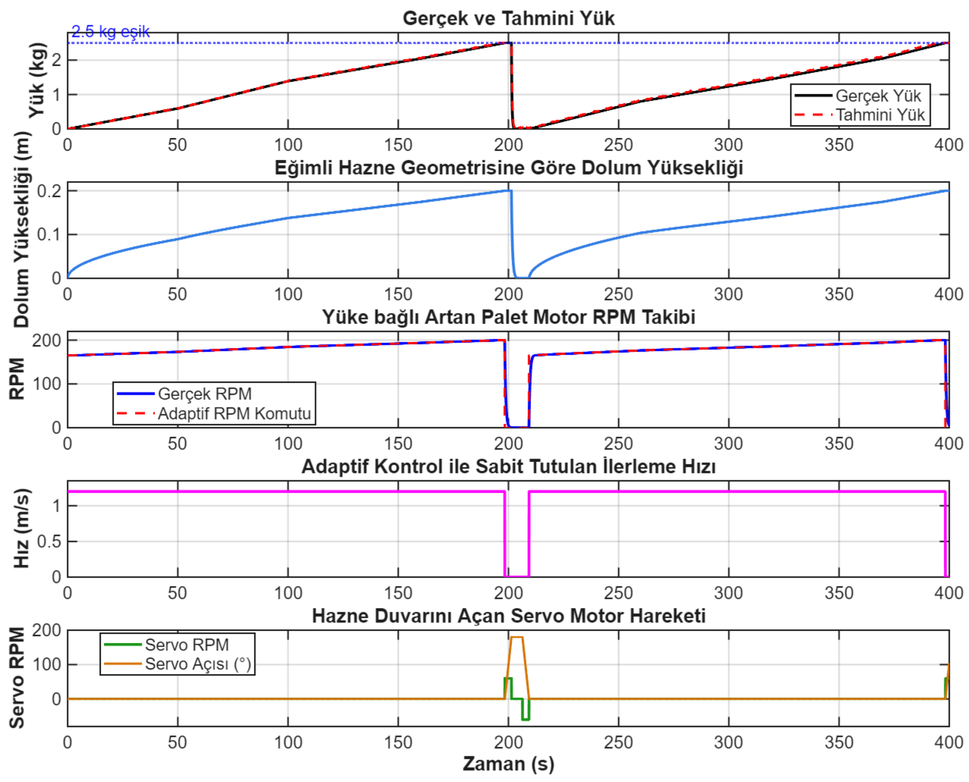
Dr. Öğr. Üyesi Deniz Karaçor
Dr. Öğr Üyesi Gülşah Demirhan Aydın

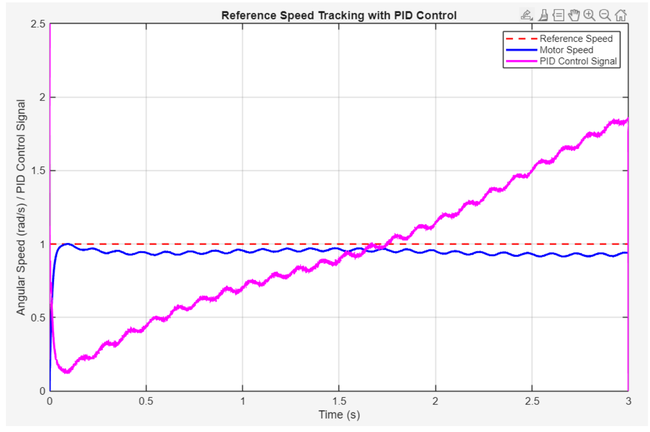
PROJENİN AMACI:

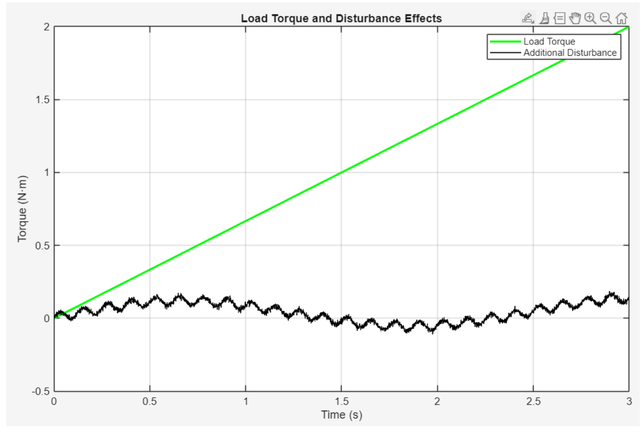
Paletli otonom bir dış mekan bakım platformu için; kesilmiş malzemeyi vakumla hazneye alan, depolayan, hazne yükünü ölçen, doluluk durumuna göre hazneyi otomatik boşaltan ve yük değişimine göre adaptif hız kontrolü yapan akıllı bir modül geliştirmektir.

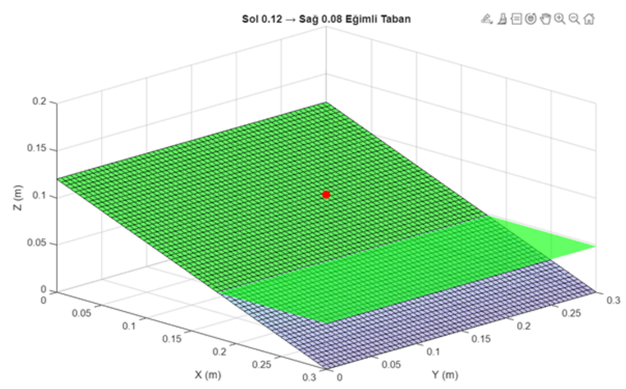
- Sürdürülebilir
- Otonom
- Verimli

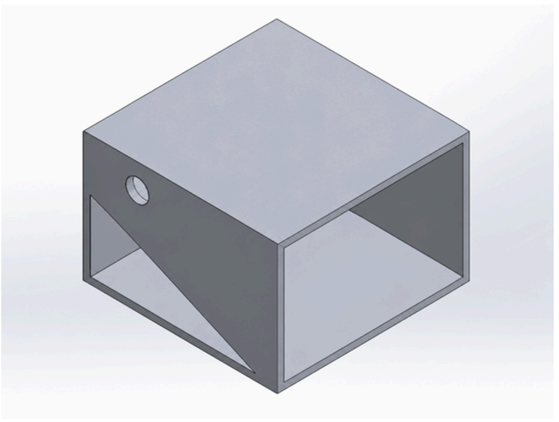
MATLAB SİMÜLASYONLARI:











BİRLEŞMİŞ MİLLETLER SÜRDÜRÜLEBİLİR KALKINMA HEDEFLERİ (BMSKH)

- AMAÇ 7: ERİŞİLEBİLİR VE TEMİZ ENERJİ
- AMAÇ 9: SANAYİ, YENİLİKÇİLİK VE ALTYAPI
- AMAÇ 12: SORUMLU TÜKETİM VE ÜRETİM

TEŞEKKÜR:

Bu çalışmada destekleriyle yanımızda olan danışmanlarımız Dr. Öğr. Üyesi Gülşah Demirhan Aydın ve Dr. Öğr. Üyesi Deniz Karaçor'a teşekkür ederiz.

İLETİŞİM:

- berin.i.aktas@gmail.com
- merictunca03@gmail.com
- ozanvarol03@gmail.com