

SIRA	ÖĞR.NO ARALIĞI	MEKANİZMA NO	ÖLÇEK	ADAMS için θ_{21} başlangıç değeri
1	1030110023-1030110220	1	1/7	$\left[\frac{(2.B + C) - 2.D}{A + 2} \right] . \pi$
2	1030110293-1030110425	2		
3	1030110487-1030110399	3		
4	1030110408-1030111437	4		
5	1030111444-1030111494	5		
6	1030111508-1030111629	6		
7	1030111631-1030111724	7		
8	1030111739-1030111791	8		
9	1030111792-1030112056	9		
10	1030120082-1030120287	10		
11	1030120295-1030120525	11		
12	1030120537-1030120594	12		
13	1030120595-103120623	13		
14	1030120626-103012764	14		

A, B, C, D katsayıları, öğrenci numaralarının sırasıyla son dört rakamıdır.

Örneğin; 1030115456 nolu bir öğrenci için

A:5

B:4

C:5

D:6



ERCIYES ÜNİVERSİTESİ
MÜHENDİSLİK FAKÜLTESİ
MAKİNA MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ
MEKANİZMA TEKNİĞİ ÖDEVİ



İSTENİLENLER:

- a) Mekanizmanın belirtilen hareketini, giriş uzvunun açısal konum değişkeninin fonksiyonu tarzında **analitik** olarak bulunuz (**konum analizi**).
- b) A, B, C ve D katsayılarına bağlı olarak elde edilen θ_{21} başlangıç değerinde mekanizmayı ADAMS programında çizin.
- c) ADAMS programı yardımıyla mekanizmanın analiz ve simülasyonunu yaparak istenilen **konum, hız ve ivme değerlerinin yatay ve düşey eksenlerdeki bileşenlerinin grafiğini** elde ediniz.

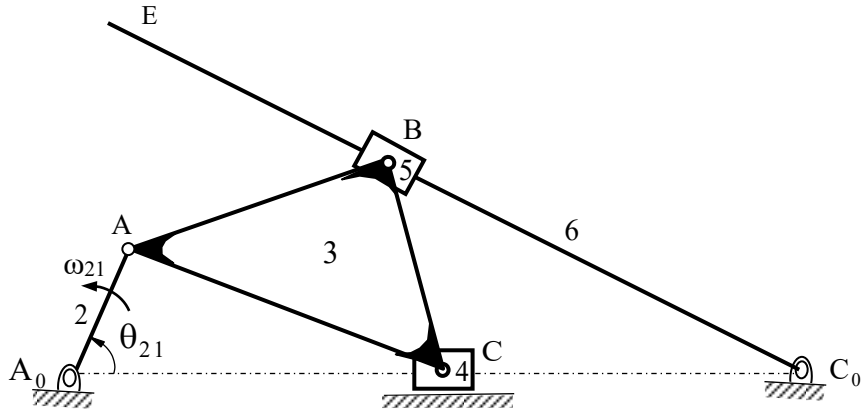
Mekanizma Tekniği Uygulama

HAZIRLANACAK DOKÜMAN OLARAK;

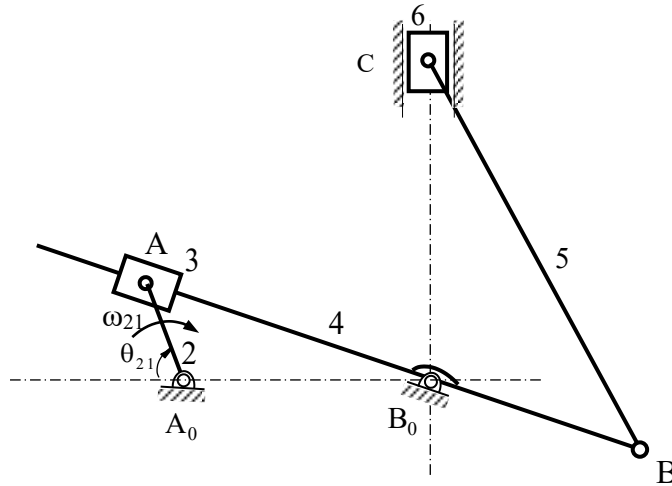
- 1- Gerekli açı tanımlamalarının yapıldığı mekanizmanın şekli ve konum analizi. (Bu hesaplamalar için kullanılan açısal simgeler, mekanizma üzerinde gösterilmelidir)
- 2- Elde edilen çıkış uzvunun konumunun bir periyod için giriş değişkenine bağlı grafiğinin Matlab ile çizilmesi.
- 3- ADAMS uygulaması
 - a- Öğrenci numarasına bağlı olarak θ_{21} açısının değeri
 - b- θ_{21} başlangıç değerindeki mekanizmanın yerleşimi
 - c- Konum, hız ve ivme grafikleri (grafikler mekanizmanın bir periyodu için oluşturulacaktır)
- 4- Matlab ve Adamsdan alınan konum değişimlerinin karşılaştırılması ve doğrulanması
- 5- Yorum

ACIKLAMALAR:

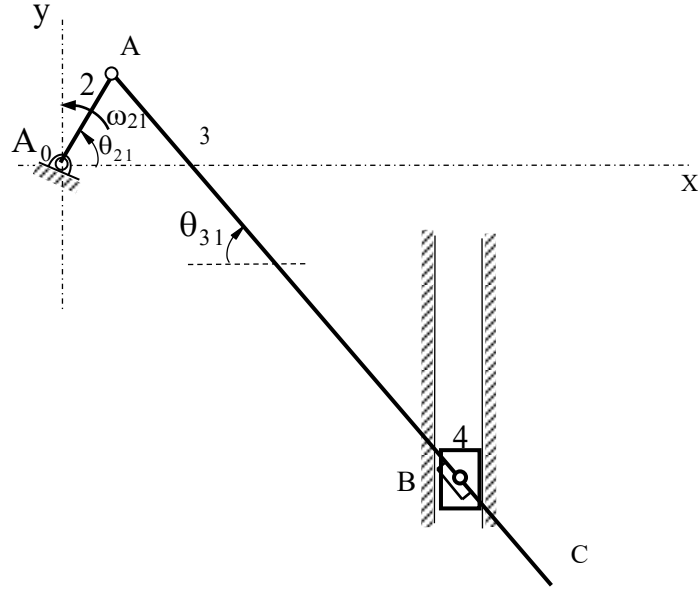
1. Mekanizmaların giriş uzuvları, $n_2=550$ d/dk ile sabit hızda dönmektedir.
2. Elde edilen sonuç grafikleri mekanizmanın bir periyodu için oluşturulacaktır.
3. Ödevin 2. Basamağının (Matlab) yapılmaması halinde ve/veya kendi mekanizması dışındaki mekanizmayı analiz eden kişinin ödev puanı sıfır sayılacaktır.
4. Ödev çalışması, mekanizma tekniği dersini alan bütün öğrenciler tarafından yapılacaktır.
5. Ödevler 100 üzerinden değerlendirilecek ödev çalışmasını zamanında teslim etmeyen öğrenciler yılıçi sınavının ödev bölümünden sıfır almış sayılacaktır.
6. Listede öğrenci numarası, verilen aralıklar dışında kalan öğrenciler 14 nolu mekanizmayı kullanacaklardır.
7. Yapılacak çalışmalar, ödev formatına uygun şekilde hazırlanarak, **02 Ocak 2026 Saat 17:00** tarihine kadar erumekanizmateknigi@gmail.com mail adresine, **Word dosyası olarak doc veya docx formatında sıkıştırılmadan gönderilecektir. (.bin uzantılı dosya gönderilmeyecektir.)** Ayrıca ADAMS programında çizdiğiniz mekanizma açıkken “print screen” ile saat ve tarih dahil ekranın tamamını içine alacak şekilde, **resim olarak .jpeg formatında kaydedilecek ve maile ayrı bir resim dosyası olarak eklenecektir.** Formata aykırı şekilde hazırlanmış ödevlerden puan kesintisi yapılacaktır.
8. Gönderilen dosya isimlerinde ödevi yapanın isim, soyisim, öğrenci numarası ve mekanizma numarası bilgileri bulunacaktır. Dosya ismi formatı mutlaka aşağıdaki örneğe uygun olmalıdır.
Örneğin; Mehmet Yıldız-1030115456-12
9. ADAMS programını MBM’den, Mekanizmalar ile ilgili dökümanı ve Adams kullanımı ile ilgili kılavuzu fotokopi merkezinden temin edebilirsiniz.
10. Mekanizmayı oluşturmak için gereken ölçüler, **şekil üzerinden alınarak** ölçeğe uygun olarak çizilecektir.
11. Geçmiş yıllarda yapılan ödevlerin tekrar gönderilmesi, şablon olarak kullanılması, ödevin ilgili öğrenci tarafından yapılmadığı vb. durumların tespiti halinde ödevler değerlendirilmeye alınmayacaktır. Ortak bilgisayar kullanan öğrencilerin bu durumu önceden ödev sorumlusuna bildirmeleri gerekmektedir.
12. Ödev sorumlusu Arş. Gör. Fatih USTA, fatihusta@erciyes.edu.tr adresinden iletişime geçilebilir.



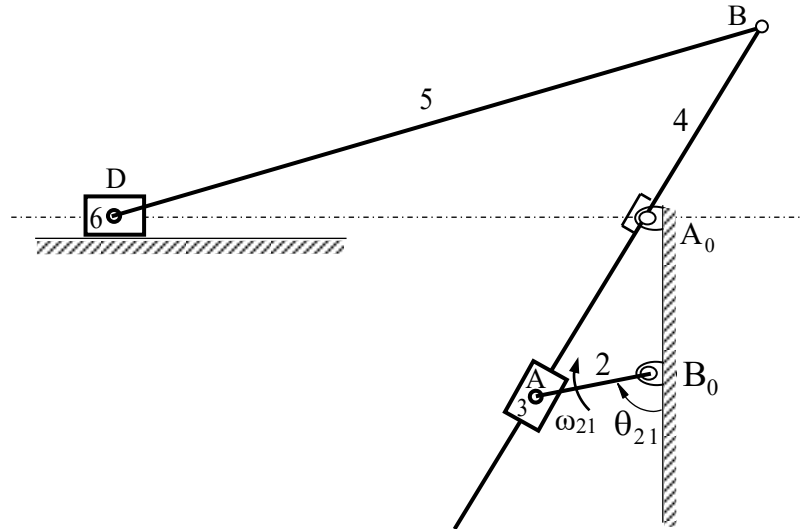
MEKANİZMA NO - 1 : İstenen: $\overline{A_0E}(\theta_{21}) = ?$, $\frac{d}{dt} \overline{A_0E}(\theta_{21}) = ?$ ve $\frac{d^2}{dt^2} \overline{A_0E}(\theta_{21}) = ?$



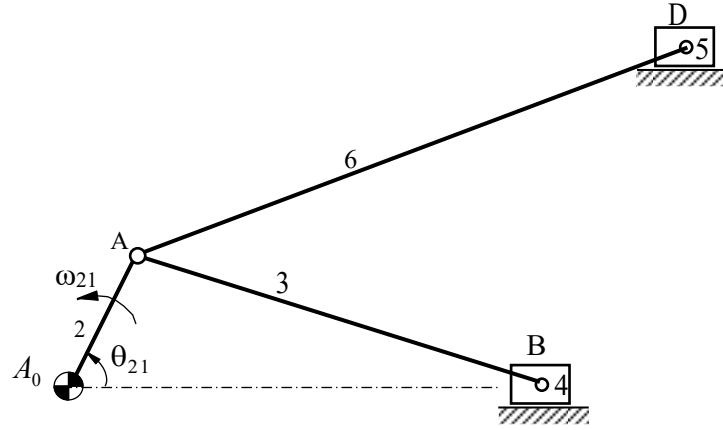
MEKANİZMA NO - 2 : İstenen: $\overline{A_0C}(\theta_{21}) = ?$, $\frac{d}{dt} \overline{A_0C}(\theta_{21}) = ?$ ve $\frac{d^2}{dt^2} \overline{A_0C}(\theta_{21}) = ?$



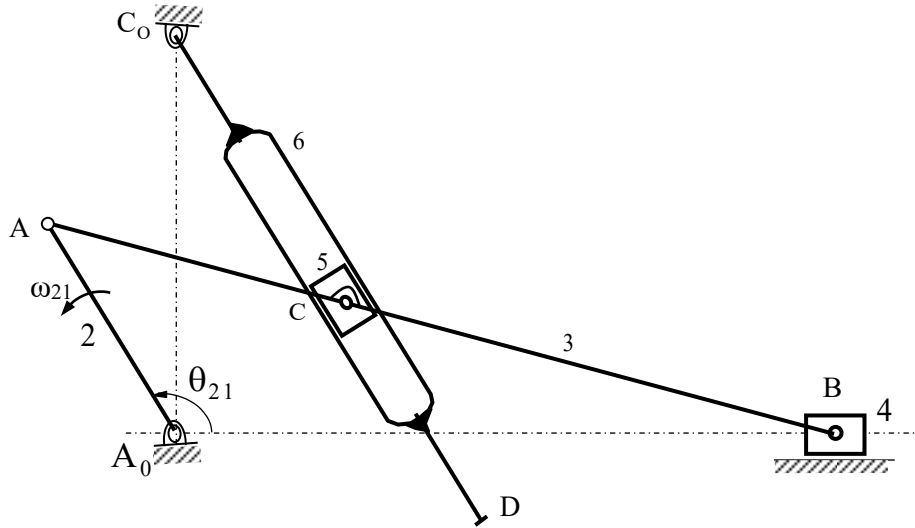
MEKANİZMA NO – 3 : İstenen: $\overline{A_0C}(\theta_{21}) = ?$ $\frac{d}{dt} \overline{A_0C}(\theta_{21}) = ?$ ve $\frac{d^2}{dt^2} \overline{A_0C}(\theta_{21}) = ?$



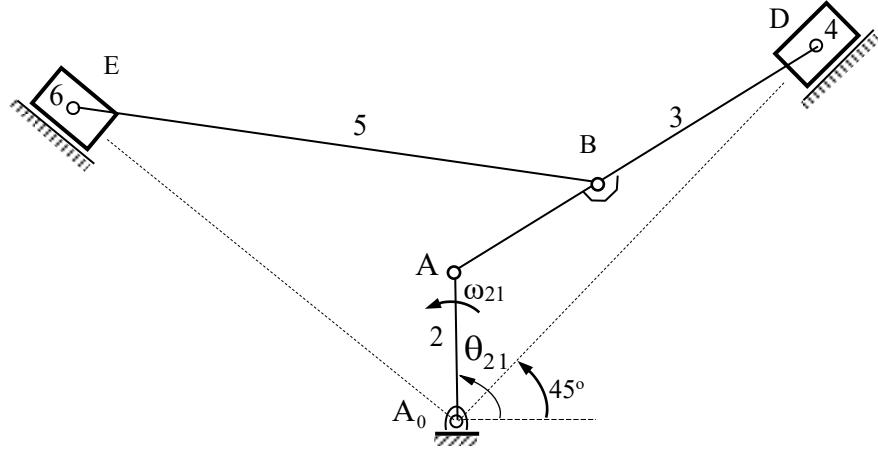
MEKANİZMA NO – 4 : İstenen: $\overline{B_0D}(\theta_{21}) = ?$, $\frac{d}{dt} \overline{B_0D}(\theta_{21}) = ?$ ve $\frac{d^2}{dt^2} \overline{B_0D}(\theta_{21}) = ?$



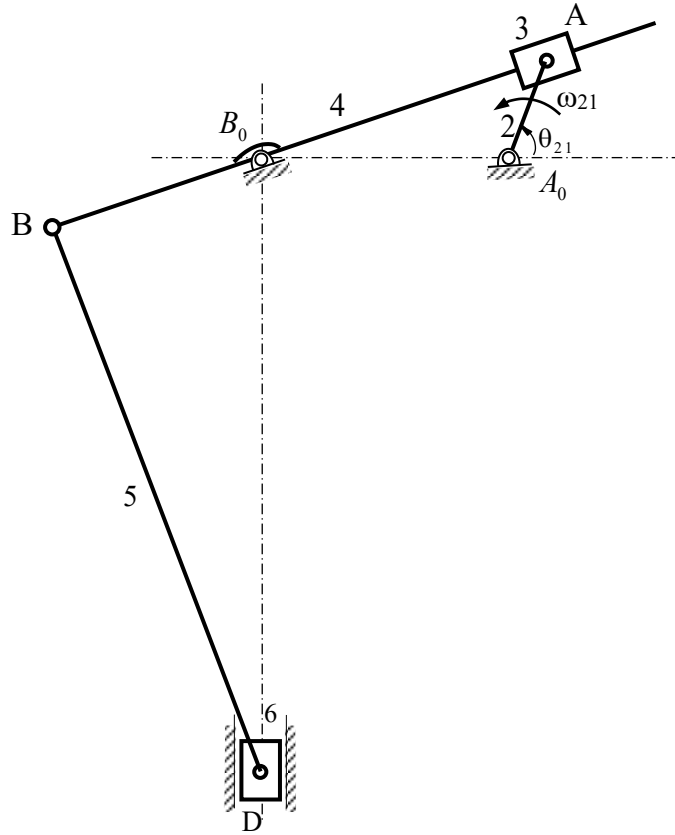
MEKANİZMA NO – 5 : İstenen: $\overline{A_0D}(\theta_{21})=?$, $\frac{d}{dt} \overline{A_0D}(\theta_{21})=?$ ve $\frac{d^2}{dt^2} \overline{A_0D}(\theta_{21})=?$



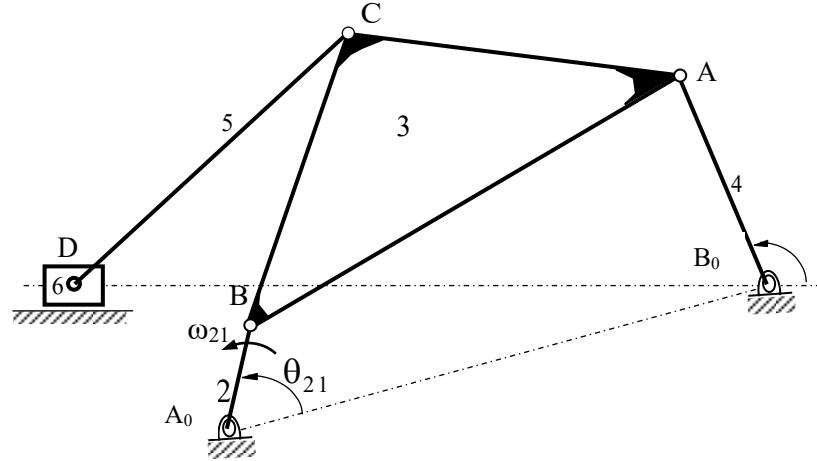
MEKANİZMA NO – 6 : İstenen: $\overline{A_0D}(\theta_{21})=?$, $\frac{d}{dt} \overline{A_0D}(\theta_{21})=?$ ve $\frac{d^2}{dt^2} \overline{A_0D}(\theta_{21})=?$



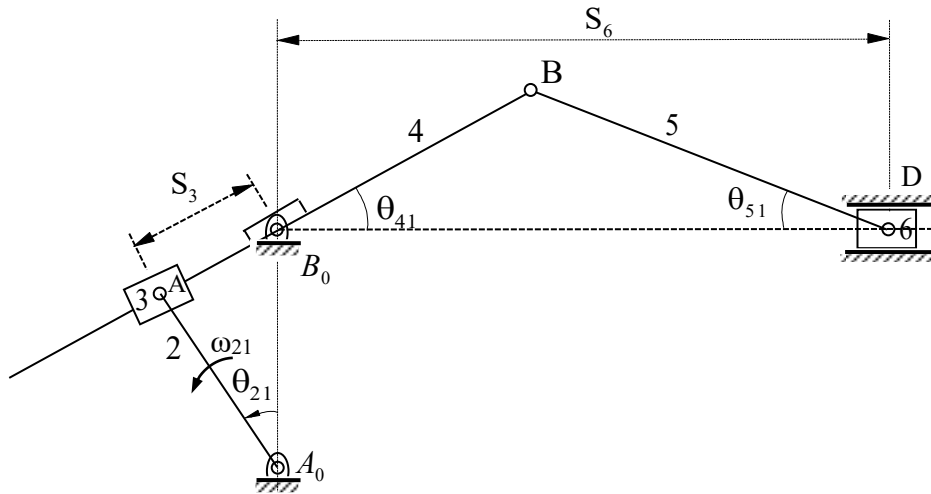
MEKANİZMA NO - 7 : İstenen: $\overline{A_0E}(\theta_{21}) = ?$, $\frac{d}{dt} \overline{A_0E}(\theta_{21}) = ?$ ve $\frac{d^2}{dt^2} \overline{A_0E}(\theta_{21}) = ?$



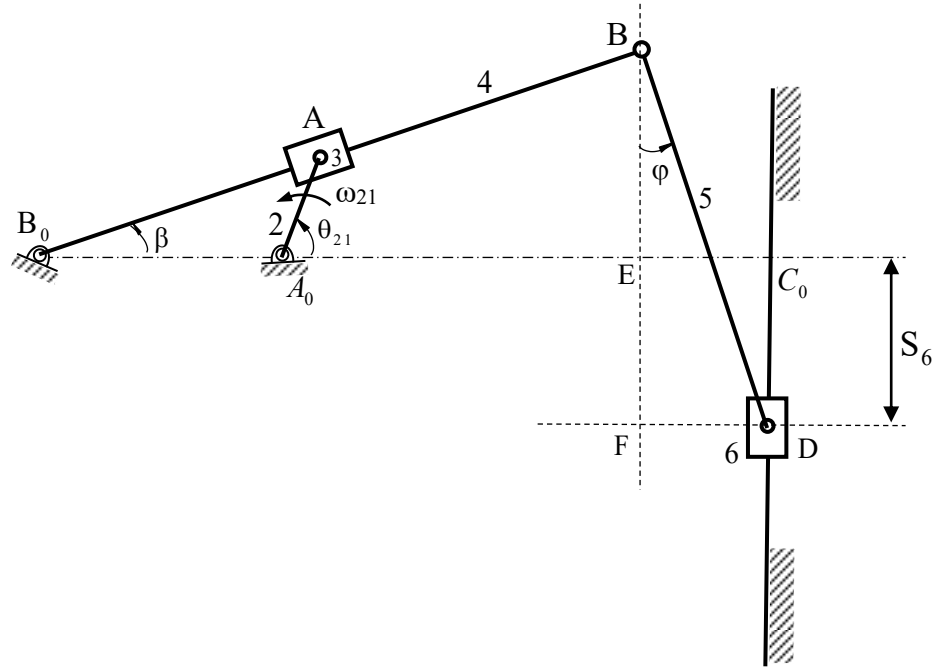
MEKANİZMA NO - 8 : İstenen: $\overline{A_0D}(\theta_{21}) = ?$, $\frac{d}{dt} \overline{A_0D}(\theta_{21}) = ?$ ve $\frac{d^2}{dt^2} \overline{A_0D}(\theta_{21}) = ?$



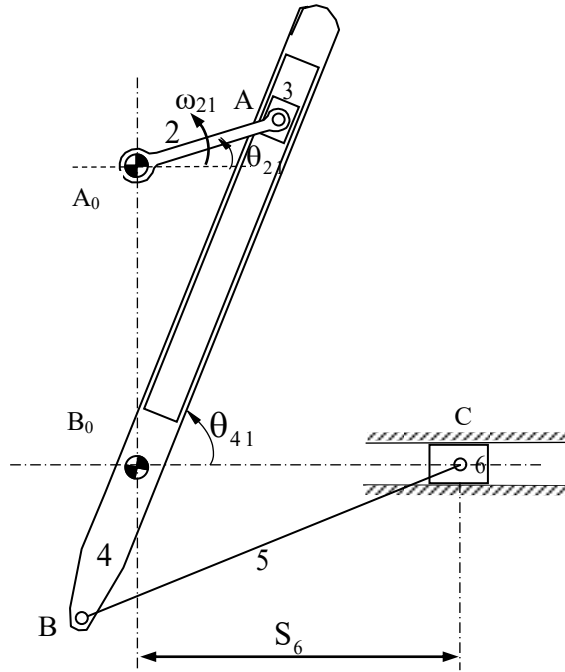
MEKANİZMA NO - 9 : İstenen: $\overline{A_0D}(\theta_{21}) = ?$, $\frac{d}{dt} \overline{A_0D}(\theta_{21}) = ?$ ve $\frac{d^2}{dt^2} \overline{A_0D}(\theta_{21}) = ?$



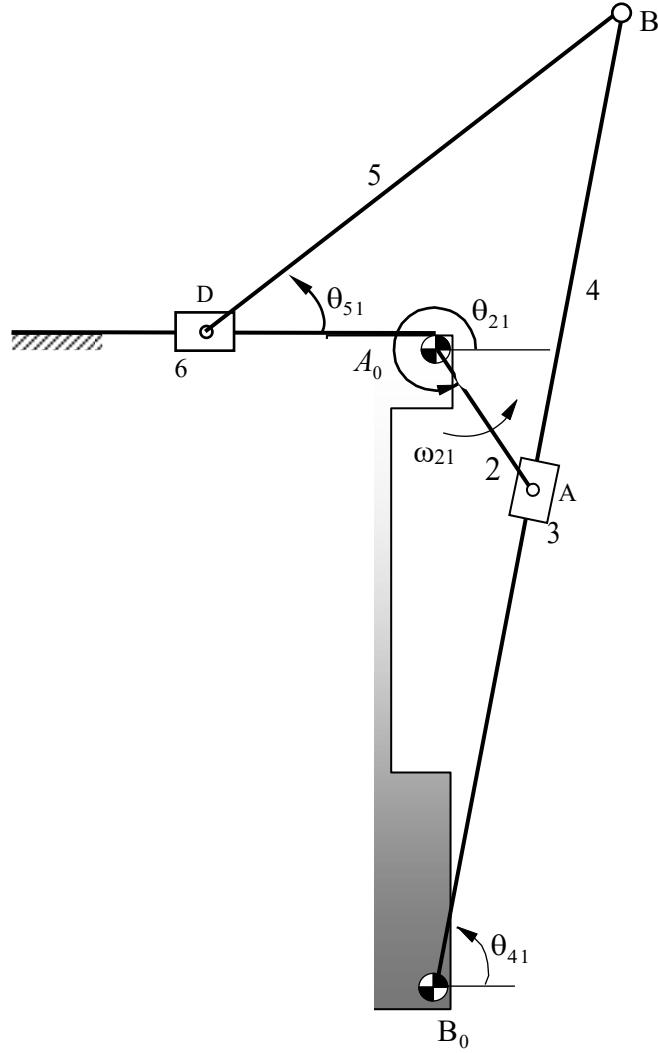
MEKANİZMA NO - 10 : İstenen: $\overline{A_0D}(\theta_{21}) = ?$, $\frac{d}{dt} \overline{A_0D}(\theta_{21}) = ?$ ve $\frac{d^2}{dt^2} \overline{A_0D}(\theta_{21}) = ?$



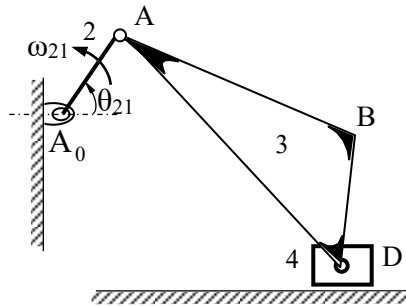
MEKANİZMA NO – 11 : İstenen: $\overline{A_0D}(\theta_{21})=?$, $\frac{d}{dt} \overline{A_0D}(\theta_{21})=?$ ve $\frac{d^2}{dt^2} \overline{A_0D}(\theta_{21})=?$



MEKANİZMA NO – 12: İstenen: $\overline{A_0C}(\theta_{21})=?$, $\frac{d}{dt} \overline{A_0C}(\theta_{21})=?$ ve $\frac{d^2}{dt^2} \overline{A_0C}(\theta_{21})=?$



MEKANİZMA NO – 13 : İstenen: $\overline{A_0D}(\theta_{21})=?$, $\frac{d}{dt} \overline{A_0D}(\theta_{21})=?$ ve $\frac{d^2}{dt^2} \overline{A_0D}(\theta_{21})=?$



MEKANİZMA NO – 14 : İstenen: $\overline{A_0D}(\theta_{21})=?$, $\frac{d}{dt} \overline{A_0D}(\theta_{21})=?$ ve $\frac{d^2}{dt^2} \overline{A_0D}(\theta_{21})=?$