

# MEKATRONİK

Doç.Dr.Caner KOÇ

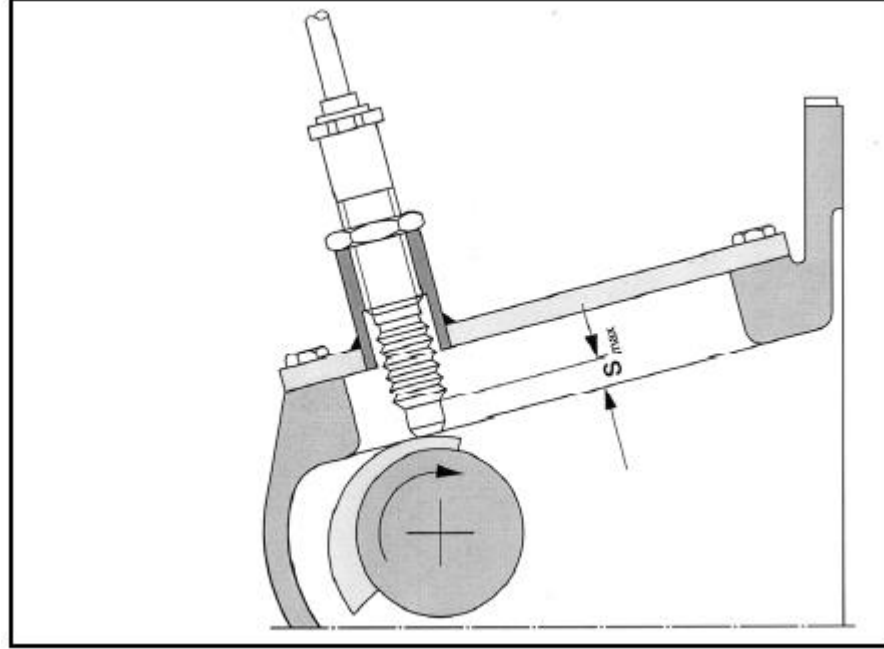
- Ankara Üniversitesi Ziraat
- Fakültesi Tarım Makinaları ve
- Teknolojileri Mühendisliği  
Bölümü
- [ckoc@ankara.edu.tr](mailto:ckoc@ankara.edu.tr)

## DERS KAYNAKLARI

1. Cetinkunt, S. 2005. Mechatronics. John Wiley & Sons,INC. Press. ABD
2. W. Bolton. Mechatronics: Electronic Control Systems in Mechanical and Electrical Engineering (Anglais) Broché – 27 février 2015

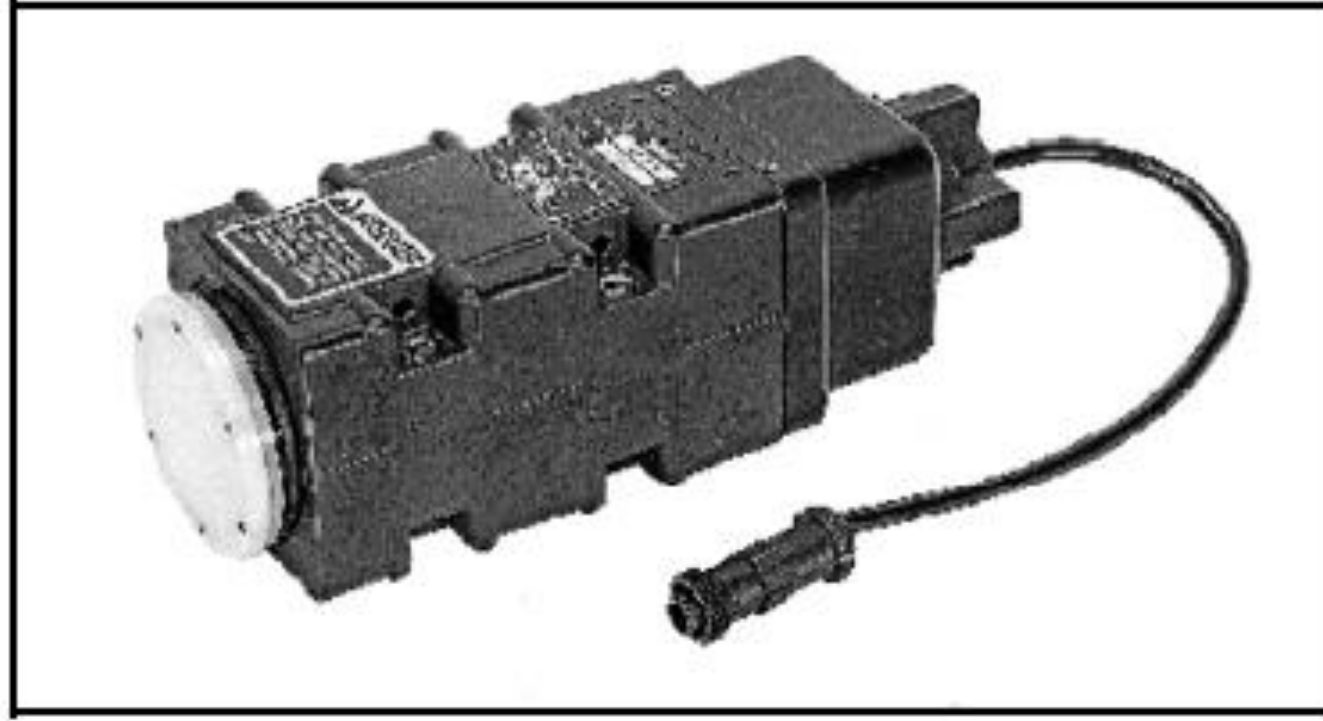
#### 4. Pozisyon Algılayıcı:

Traktörün kuyruk mekanizmasındaki kolların, kaldırma noktasının yüksekliğine göre, eklem noktalarında dönme hareketi yaparak oluşturdukları açı, pozisyon algılayıcısının oval bir parça üzerinde hareket etmesiyle indüktif olarak tesbit edilerek elektronik sinyal haline getirilir.



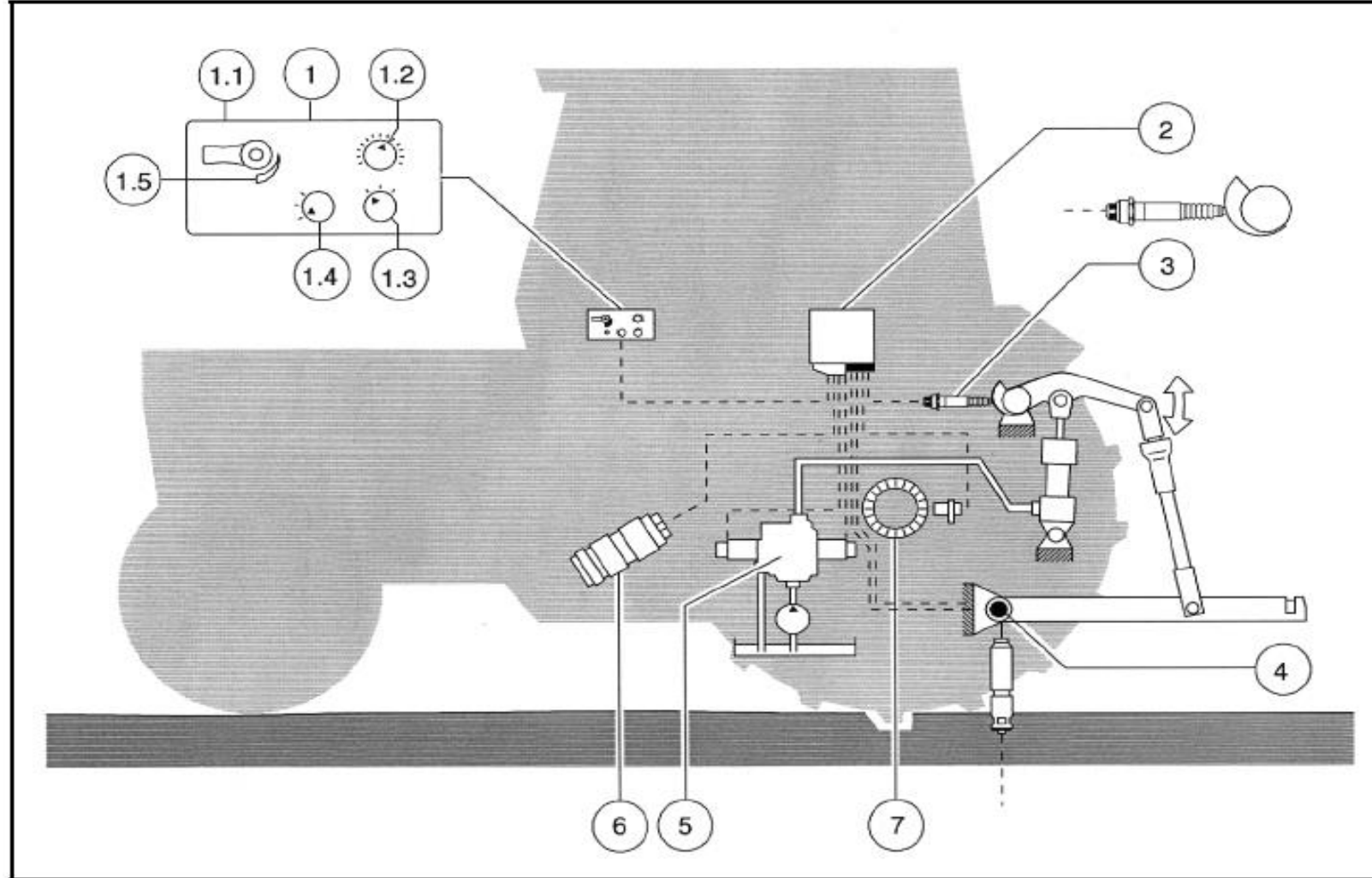
## 5. Hız ve Devir Ölçüm Algılayıcısı:

Traktör tekerlerinin boşa dönmesini önlemek için.

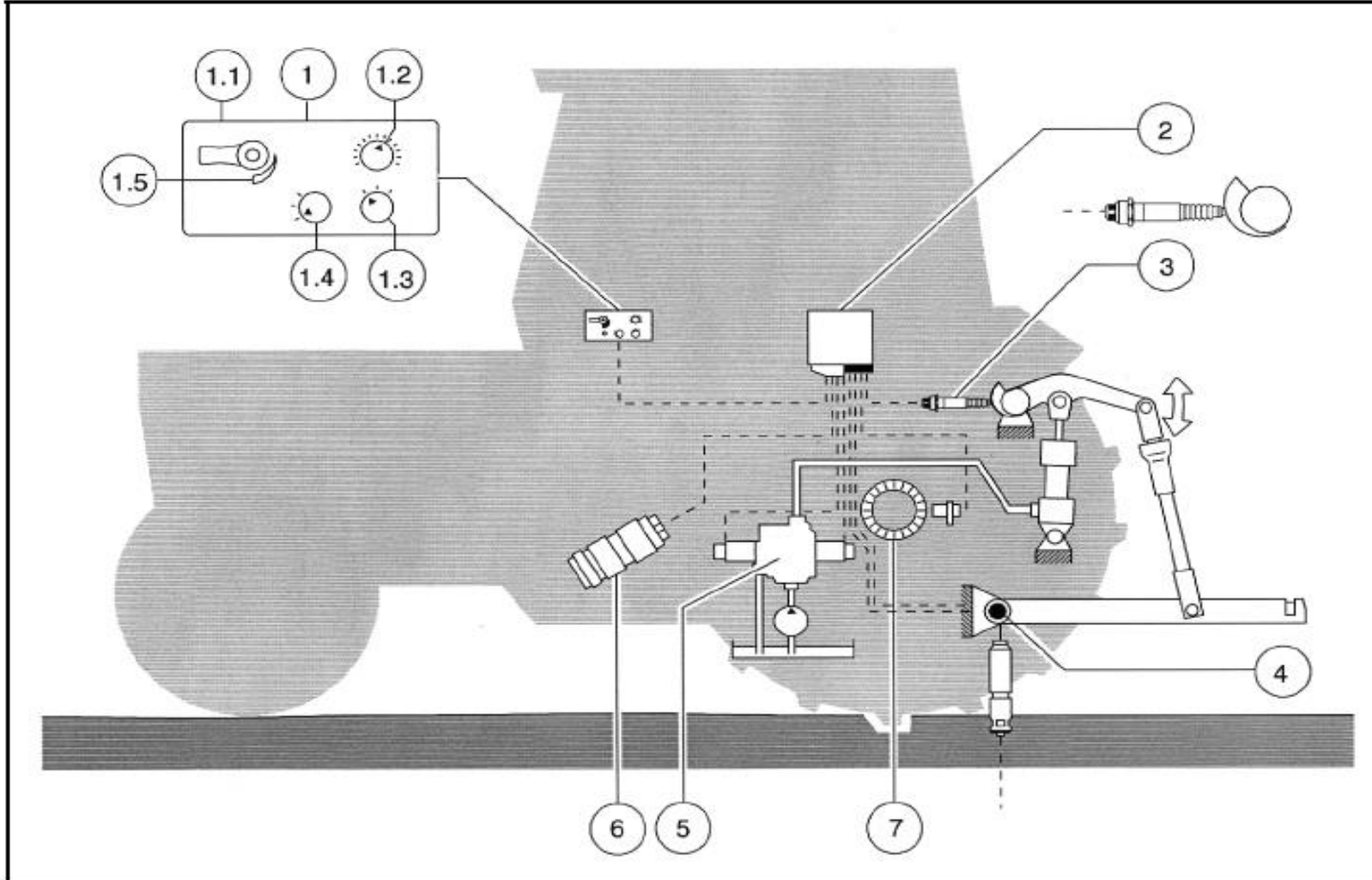


# FONKSİYONLAR

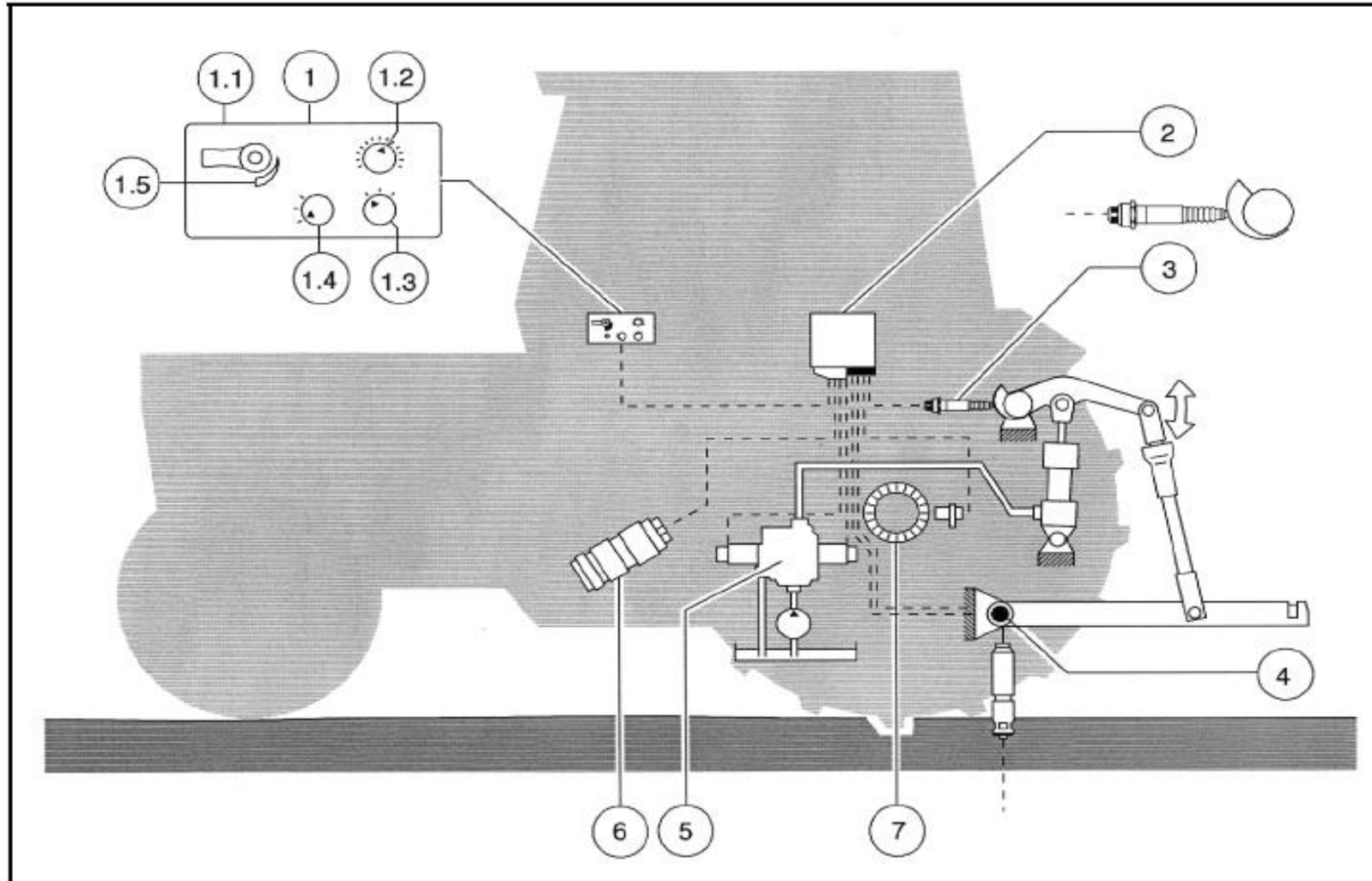
## 1. Pozisyon ayarı:



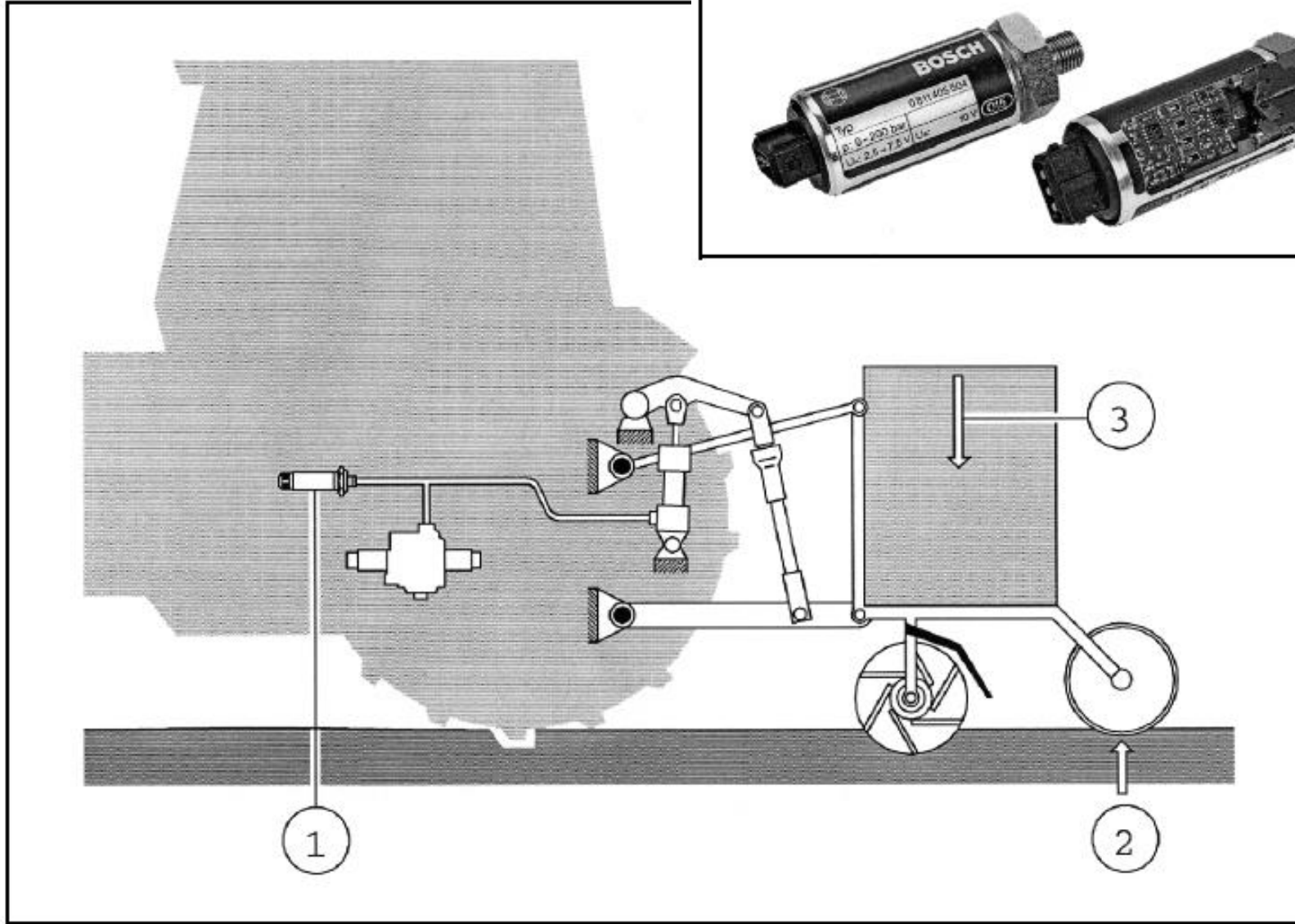
## 2. Çekme Kuvveti Ayarı:



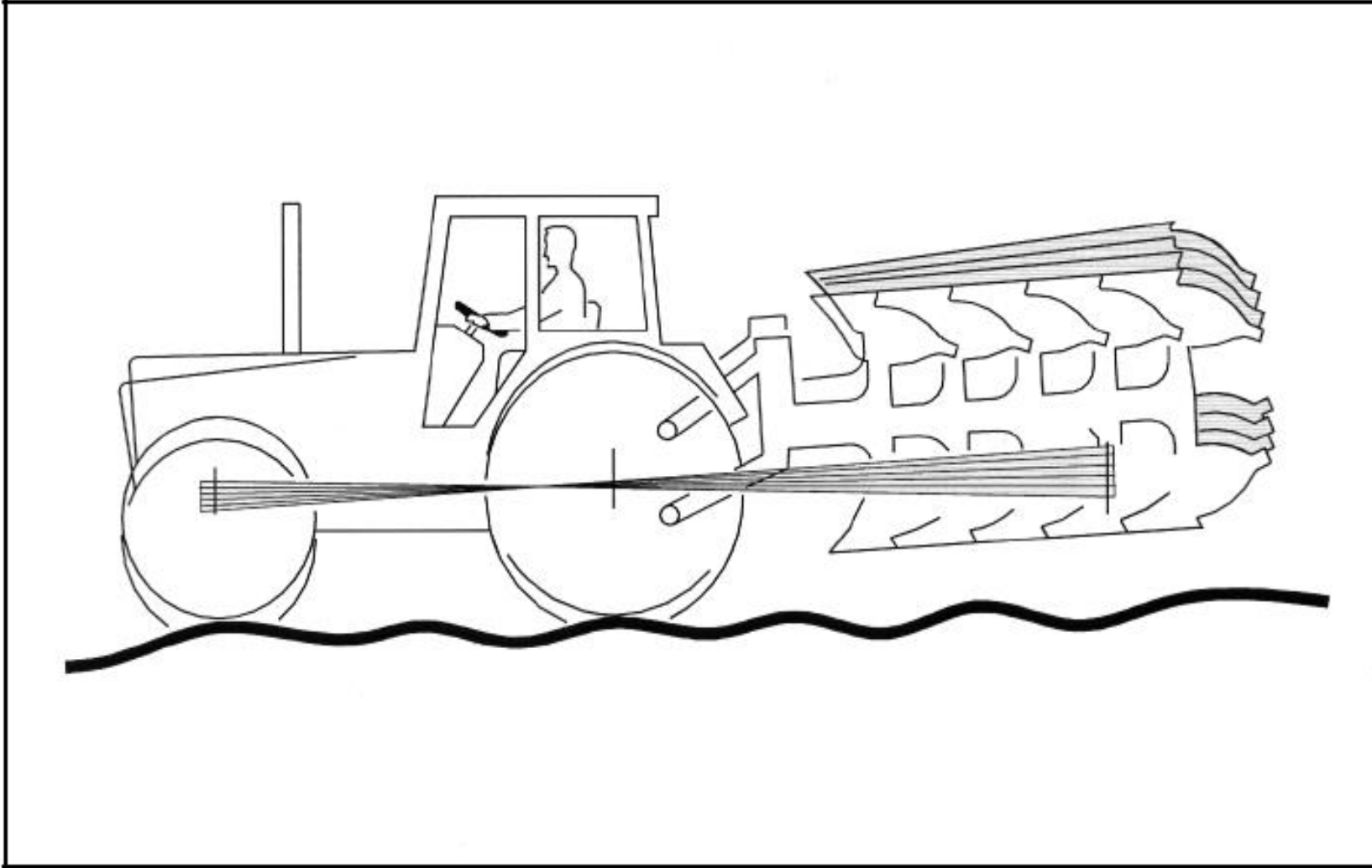
### 3. Patinaj Kontrolü:



#### 4. Basınç Kontrolü:

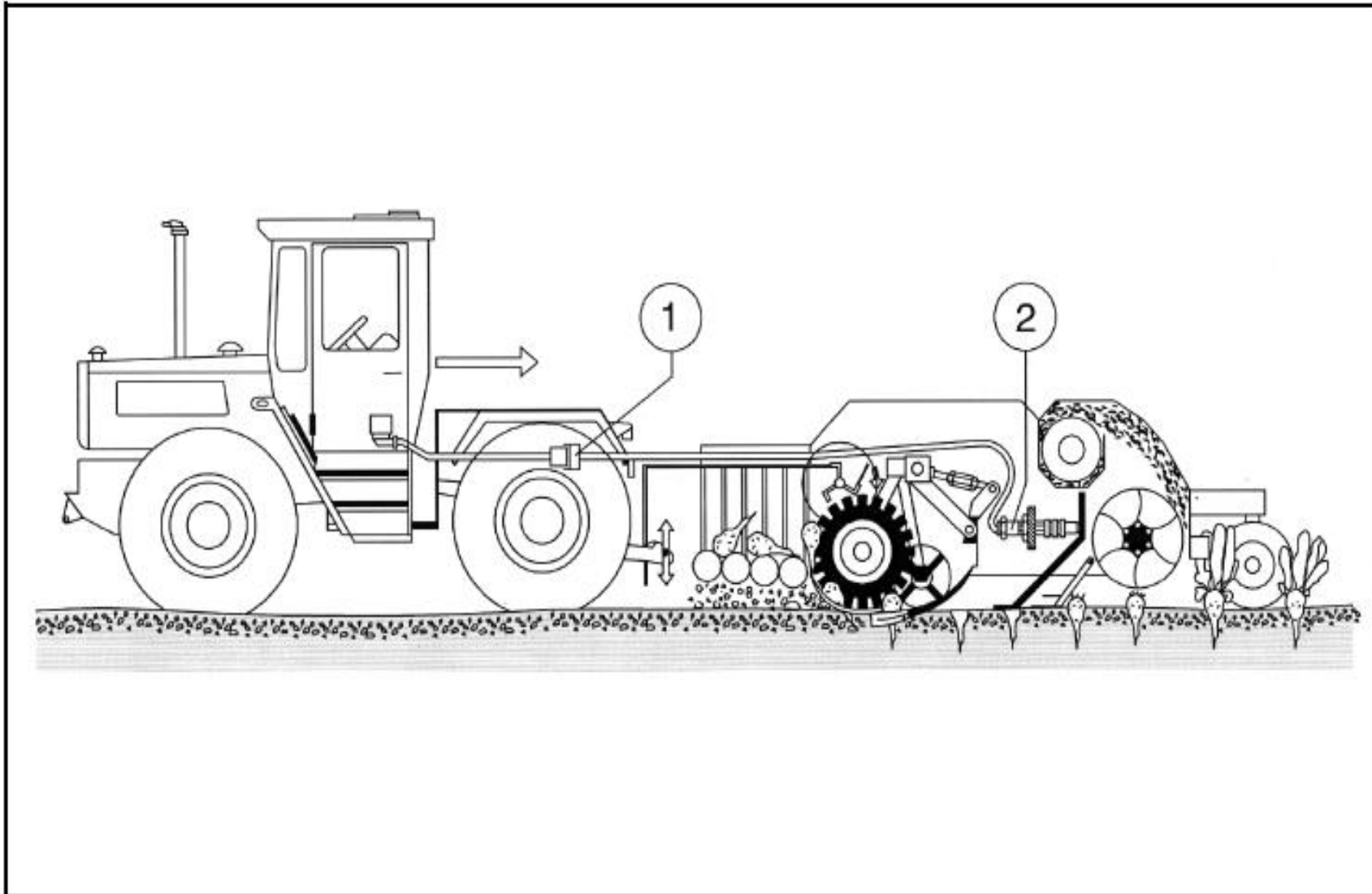


## 5. Yaylanma Sönümlenmesi:





## 6. Harici Kontrol:



## 7. Ön-Arka Seçimi:

