



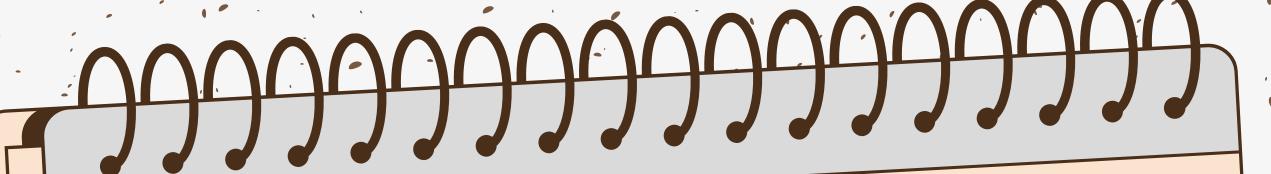


Latar Belakang & Tujuan

Kebutuhan akan efisiensi dan kontrol akses yang lebih baik di area parkir atau gerbang tol.







Alat & Bahan



- * Arduino Uno: Sebagai "otak" yang memproses semua perintah.
- * Sensor Ultrasonik: Bertindak sebagai "mata" yang mendeteksi mobil.
- * Motor Servo: Menggerakkan lengan gerbang.
- * Breadboard & Kabel Jumper: Menghubungkan semua komponen menjadi satu







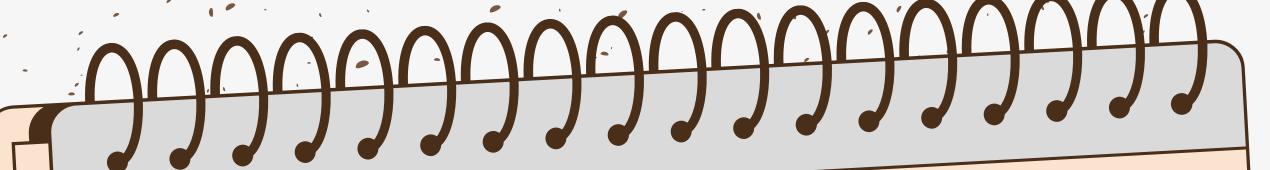
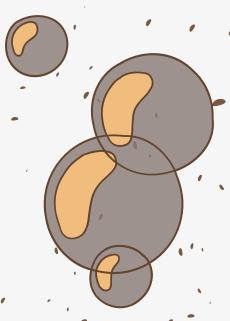


Diagram Alir

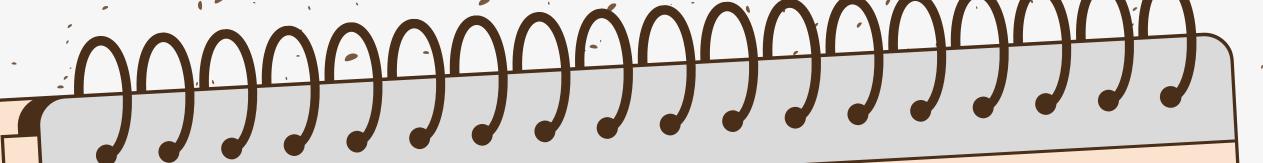
Bagaimana Sistem Ini Bekerja?

- * Deteksi: Sensor Ultrasonik mendeteksi mobil yang mendekat.
- * Perintah: Sensor mengirimkan sinyal ke Arduino.
- * Aktivasi: Arduino memproses sinyal dan memerintahkan motor servo.
- * Gerbang Terbuka: Motor servo mengangkat gerbang.
- * Gerbang Tertutup: Setelah mobil lewat, sensor tidak lagi mendeteksi objek, lalu Arduino memerintahkan motor servo untuk menutup gerbang kembali.









Skema Rangkaian

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit, sed do eiusmod tempor incididunt ut labore et dolore magna aliqua. Ut enim ad minim veniam, quis nostrud exercitationullamco laboris nisi ut aliquio ex ea commodo consequat.

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit, sed do eiusmod tempor incididunt ut labore et dolore magna aliqua. Ut enim ad minim veniam, quis nostrud exercitationullamco laboris nisi ut aliquio ex ea commodo consequat.

