# SI DODO KANG PENERIMA PAKET OTOMATIS

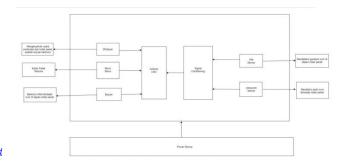
# SI DODO KANG AUTOMATIC PACKAGE RECEIVER

- <sup>1</sup>Novry Andi Saputra
- <sup>2</sup> Mizaldi Fathoni
- <sup>1</sup>Institut Teknologi Sumatera
- <sup>2</sup> Institut Teknologi Sumatera
- <sup>1</sup>novry.14116053@student.itera.ac.id
- <sup>2</sup> mizaldi.14116074@student.itera.ac.id
- <sup>3</sup>Stephanie Helen P Napitupulu
- <sup>4</sup> Ellya Rosanti
- <sup>3</sup>Institut Teknologi Sumatera
- <sup>4</sup>Institut Teknologi Sumatera
- <sup>3</sup>stephanie.119140070@student.itera.ac.id
- <sup>4</sup> ellya.119140082 @student.itera.ac.id

## 1. Latar Belakang

Si Dodo Kang Penerima Paket merupakan sebuah kotak penerima paket otomatis dengan menggunakan Arduino, yang mana sistem kerianya adalah ketika mendeteksi Sensor Pir adanya gerakan dari Manusia/Kurir, dan Sensor Ultrasonic mendeteksi adanya Manusia/Kurir dengan jarak yang telah ditentukan, maka Buzzer menyala. Setelah Buzzer menyala, maka servo akan berputar 180 derajat dengan artian kotak terbuka karena akan dihubungkan dengan servo, setelah itu DfPlayer akan mengeluarkan suara "Masukkan paket ke dalam kotak" dan akan mengalami delay setelah beberapa detik. diletakkan maka kotak akan tertutup kembali dengan servo berputar 180 derajat kembali.

## 2. Arsitektur Sistem



#### 3. Struktur Kode

#### Struktur #include< >

Pada struktur ini digunakan untuk mendeklarasikan library yang akan kita gunakan dalam program. Yang mana nama library akan dimasukkan dalam tanda < >.
Penulisannya adalah:
#include<library>.
Contoh dalam program kita adalah:

#include<Servo.h>

#### Struktur #define

Pada struktur ini digunakan untuk mendefinisikan variable variable yang akan kita gunakan dalam program ini.
Penulisannya adalah:
#define<variable>
Contoh dalam program kita adalah:

#define trigPin 4

## Struktur Type

Pada struktur ini digunakan untuk mendefinisikan nama type yang kita gunakan. Penulisannya adalah:

Type NamaType dan diakhiri oleh tanda titik koma.

Contoh dalam program kita adalah:

Servo servo;

# Struktur void setup () { ..... }

Pada struktur kali ini digunakan untuk mendeklarasikan perintah pada setiap varible, menentukan pin mode, menentukan boudread pada serial monitor dan lainnya. Pada arduino void setup merupakan pengaturan awal pada setiap program.

Contoh dalam program kita adalah:

```
void setup(){
    Serial.begin(9600);
    mySoftwareSerial.begin(9600);
    ......
}
```

# Struktur void loop() { ....}

Pada struktur void loop ini biasanya dipakai setelah penggunaan void setup() karena tujuan dari void loop adalah untuk mengeksekusi serta menjalankan program yang telah dibuat. Dalam hal ini biasanya digunakan untuk membaca input atau merubah output.

Contohnya adalah:

```
void loop(){
    long durationinfigit, distanceicm;
    int motion=0;

    digitalWrite(trig,LOW);
    delay (2);
..........
```

```
}
```

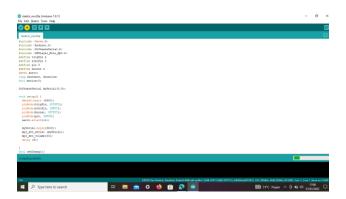
# Struktur perulangan if(...){ ... } else { ... }

Pada struktur kode kali ini merupakan sebuah struktur logika program yang dapat menggunakan beberapa kondisi yang mana susunannya adalah:

Contoh dalam program kita adalah:

```
if (disteancientm > 10 ||
distanceincm <= 0){
    Serial.println("Outside the
permissible range of ditances");
}
else{
    Serial.print(distanceincm);
    Serial.println(" cm");
    servo.read():
}</pre>
```

# 4. Foto Hasil Implementasi



# 5. Referensi

# [1] From

https://www.bing.com/search?q= micro+servo+adalah&qs=n&form= QBRE&sp=-1&pq=micro+servo+adalah&sc=0-18&sk=&cvid=D10959A99F2A462 F9E90C44ECD43B24D

#### [2] From

http://blog.unnes.ac.id/antosupri/p engertian-push-button-switchsaklar-tombol- tekan/

#### [3] From

https://www.centipedia.net/pengertiandan-cara-kerja-sensor-ultrasonik/

#### [4] From

https://www.aldyrazor.com/2020/05/buz zer-arduino.html

## [5] From

http://blog.unnes.ac.id/antosupri/p engertian-push-button-switchsaklar-tombol- tekan/