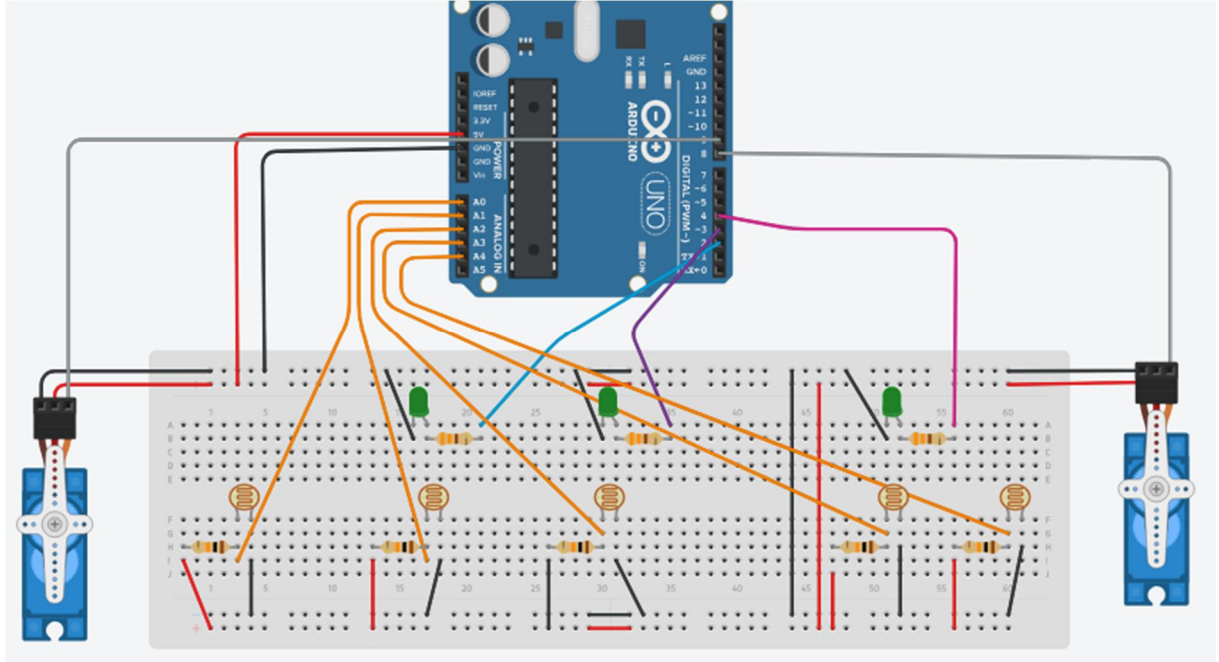


## Bölüm93: Otopark Yapımı 1



Projemizde 5 tane Ldr sensör kullanılarak 3 tane aracın park etmesini ve iki tane servo motor yardımıyla bariyer sistemi kurulmasını sağladım. Ldr sensörler üzerine arabalar geldiğinde servo motorlar çalışacak ve aynı zamanda araçlar park ettiğinde ledler sönererek park işleminin olduğu anlaşılacak. Detaylar için videomuzu izleyiniz

### **Kullanılan Kodlar:**

```
#include <Servo.h>

int ldrsol = A0;
int ldr2 = A1;
int ldr3 = A2;
int ldr4 = A3;
int ldrsag = A4;

Servo motorsag;
Servo motorsol;

void setup() {

  pinMode(ldrsol, INPUT);
  pinMode(ldr2, INPUT);
  pinMode(ldr3, INPUT);
  pinMode(ldr4, INPUT);
  pinMode(ldrsag, INPUT);

  motorsol.attach(9);
  motorsag.attach(8);

  Serial.begin(9600);
```

```
}  
void loop(){  
  
  int ldr_degorsol = analogRead(ldrsol);  
  int ldr_deger2 = analogRead(ldr2);  
  int ldr_deger3 = analogRead(ldr3);  
  int ldr_deger4 = analogRead(ldr4);  
  int ldr_degorsag = analogRead(ldrsag);  
  
  Serial.print("Sol ldr=");  
  Serial.println(ldr_degorsol);  
  
  Serial.print("2 ldr= ");  
  Serial.println(ldr_deger2);  
  
  Serial.print("3 ldr= ");  
  Serial.println(ldr_deger3);  
  
  Serial.print("4 ldr= ");  
  Serial.println(ldr_deger4);  
  
  Serial.print("Sag ldr= ");  
  Serial.println(ldr_degorsag);  
  
  if (ldr_degorsol > 100){  
    motorsol.write(180);  
  }else{  
  
    motorsol.write(0);  
  }  
  
  if (ldr_degorsag > 100){  
    motorsag.write(180);  
  
  }else{  
  
    motorsag.write(0);  
  }  
  
  if (ldr_deger2 > 100){  
    digitalWrite(2,LOW);  
  }else{  
    digitalWrite(2,HIGH);  
  }  
  
  if (ldr_deger3 > 100){  
    digitalWrite(3,LOW);  
  }else{  
    digitalWrite(3,HIGH);  
  }  
  
  if (ldr_deger4 > 100){  
    digitalWrite(4,LOW);  
  }else{  
    digitalWrite(4,HIGH);  
  }  
  
  delay(100);  
}
```



<https://tinkercadilearduino.blogspot.com/2018/10/bolum93-otopark-yapm-1.html>