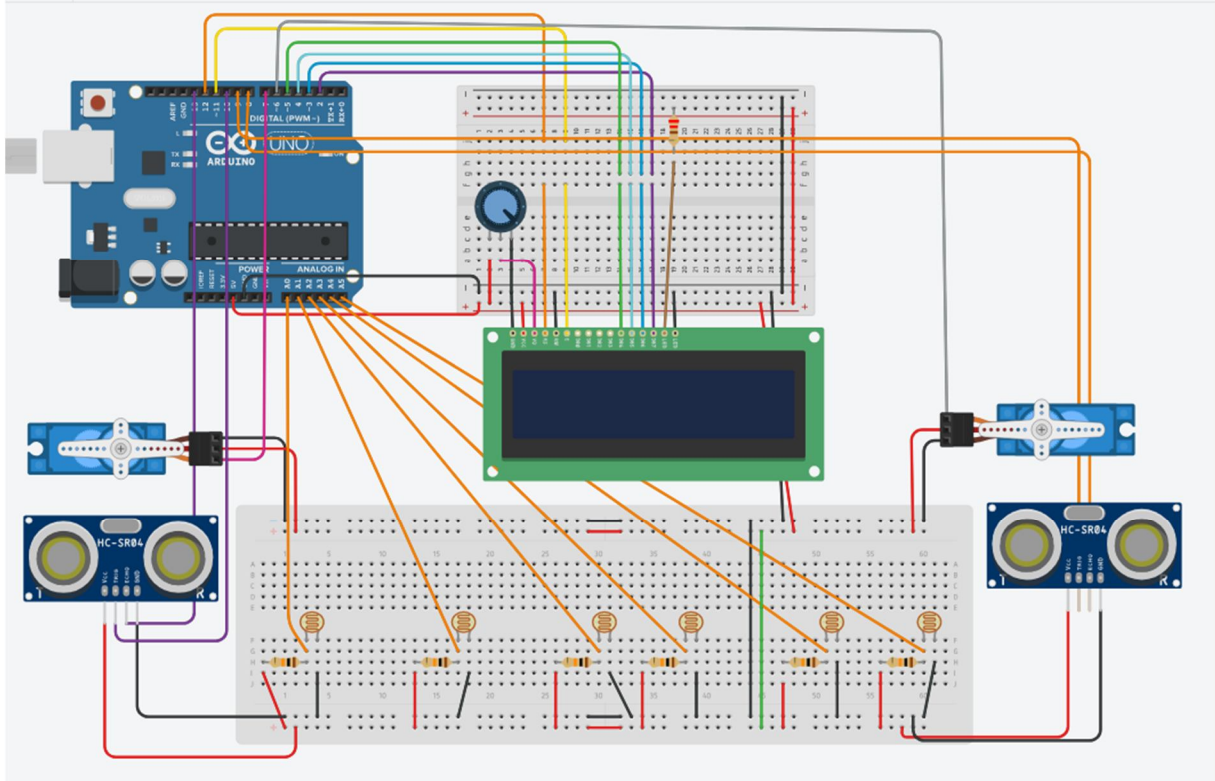


Bolum94: Otopark Yapımı 2



Ldr sensör, mesafe sensörü ve lcd ekran ile otopark 2 ile sizlerleyim. Detaylı bilgi için videomuzu mutlaka izleyin.

Kullanılan Kodlar:

```
#include <LiquidCrystal.h>
#include <Servo.h>

Servo motorsol;
Servo motorsag;

LiquidCrystal lcd(12, 11, 5, 4, 3, 2);

int santimetresol;
int santimetresag;
int suresol;
int suresag;
int trigsol = 10;
int echosol=13 ;
int trigsag = 9;
int echosag=8 ;

int ldr1 = A0;
int ldr2 = A1;
int ldr3 = A2;
int ldr4 = A3;
int ldr5 = A4;
int ldr6 = A5;
```

```
int deger1dolu;
int deger2dolu;
int deger3dolu;
int deger4dolu;
int deger5dolu;
int deger6dolu;
int degerdolutoplam;

byte kare[8]=
{
  B11111,
  B10001,
  B10001,
  B10001,
  B10001,
  B10001,
  B10001,
  B11111,
};

byte karedolu[8]=
{
  B11111,
  B11111,
  B11111,
  B11111,
  B11111,
  B11111,
  B11111,
  B11111,
};

void setup()
{
  pinMode(trigsag, OUTPUT);
  pinMode(trigsol, OUTPUT);
  pinMode(echosag, INPUT);
  pinMode(echosol, INPUT);
  lcd.begin(16, 2);
  lcd.clear();

  motorsol.attach(7);
  motorsag.attach(6);
  motorsol.write(0);
  motorsag.write(0);

  Serial.begin(9600);
}

void loop()
{
  degerdolutoplam = deger1dolu + deger2dolu + deger3dolu + deger4dolu + deger5dolu +
  deger6dolu;

  // Burada ekrana 6 ya kadar sayı yazdırıldı
```

```

lcd.setCursor(0, 0);
lcd.print("1 2 3 4 5 6");

// Burada mesafe ölçümleri yapıldı

digitalWrite(trigsol, LOW);
delayMicroseconds(2);
digitalWrite(trigsol, HIGH);
delayMicroseconds(10);
digitalWrite(trigsol, LOW);
suresol=pulseIn(echosol, HIGH);
santimetresol = (suresol/2) / 29.1; // 29.1 veya 29.5 te olabilir

digitalWrite(trigsag, LOW);
delayMicroseconds(2);
digitalWrite(trigsag, HIGH);
delayMicroseconds(10);
digitalWrite(trigsag, LOW);
suresag=pulseIn(echosag, HIGH);
santimetresag = (suresag/2) / 29.1; // 29.1 veya 29.5 te olabilir

// Mesafe ölçümü bitti

// ldr değerleri analog ölçüldü
int ldr_deger1 = analogRead(ldr1);
int ldr_deger2 = analogRead(ldr2);
int ldr_deger3 = analogRead(ldr3);
int ldr_deger4 = analogRead(ldr4);
int ldr_deger5 = analogRead(ldr5);
int ldr_deger6 = analogRead(ldr6);

// ölçümler bitti

// Ldr ölçümlerine göre ekranda dolu yada boş olması sağlandı
if (ldr_deger1 > 100){

lcd.createChar(2,karedolu);
lcd.setCursor(0,2);
lcd.write(2);
deger1dolu=1;
}else{

lcd.createChar(1,kare);
lcd.setCursor(0,2);
lcd.write(1);
deger1dolu=0;

}

if (ldr_deger2 > 100){

```

```
lcd.createChar(2,karedolu);
lcd.setCursor(3,2);
lcd.write(2);
deger2dolu=1;
}else{

lcd.createChar(1,kare);
lcd.setCursor(3,2);
lcd.write(1);
deger2dolu=0;

}
if (ldr_deger3 > 100){

lcd.createChar(2,karedolu);
lcd.setCursor(6,2);
lcd.write(2);
deger3dolu=1;
}else{

lcd.createChar(1,kare);
lcd.setCursor(6,2);
lcd.write(1);
deger3dolu=0;
}

if (ldr_deger4 > 100){

lcd.createChar(2,karedolu);
lcd.setCursor(9,2);
lcd.write(2);
deger4dolu=1;
}else{

lcd.createChar(1,kare);
lcd.setCursor(9,2);
lcd.write(1);
deger4dolu=0;
}

if (ldr_deger5 > 100){

lcd.createChar(2,karedolu);
lcd.setCursor(12,2);
lcd.write(2);
deger5dolu=1;
}else{

lcd.createChar(1,kare);
lcd.setCursor(12,2);
lcd.write(1);
deger5dolu=0;
}

if (ldr_deger6 > 100){

lcd.createChar(2,karedolu);
lcd.setCursor(15,2);
lcd.write(2);
deger6dolu=1;
```

```
}else{  
  lcd.createChar(1,kare);  
  lcd.setCursor(15,2);  
  lcd.write(1);  
  deger6dolu=0;  
}  
  
// Ekran dolu boş olma durumu bitti  
  
// Araç giriş çıkış bariyer sistemi yapıyor  
if(santimetresol<10 && degerdolutoplam<6)  
{  
  motorsol.write(90);  
}  
  
else {  
  motorsol.write(0);  
}  
  
if(santimetresag<10)  
{  
  motorsag.write(90);  
}  
  
else {  
  motorsag.write(0);  
}  
  
// Bariyer sistemi bitti  
  
Serial.println(santimetresag);  
Serial.println(santimetresol);  
Serial.println(degerdolutoplam);  
delay(10);  
}
```

<https://tinkercadilearduino.blogspot.com/2018/10/bolum94-otopark-yapm-2.html>