



INTISARI

PENGEREMAN OTOMATIS PADA KERETA BAYI

Oleh

LISTYAN BATHORO PUTRO

13/361772/SV/04645

Pada saat ini, kecerobohan orang tua masih menjadi satu masalah dalam mengawasi bayinya. Seperti yang terjadi pada tahun 1991 sampai tahun 2011 banyak korban kecelakaan dengan penggunaan kereta bayi atau *stroller*. Banyak terjadi kecelakaan diakibatkan kereta bayi yang bergerak sendiri dan lepas dari orang tua karena kelalaian. Dengan hal itu, maka kereta bayi dengan pengereman otomatis diciptakan dan digunakan khususnya untuk mengurangi kecelakaan pada bayi.

Pengereman otomatis pada kereta bayi berbasis *Arduino UNO* adalah sebuah metode penambahan keamanan pada kereta bayi. Sistem ini dilengkapi dengan sensor HC-SR04 sebagai pembaca jarak dan motor servo sebagai penggerak rem.

Pengereman otomatis pada kereta bayi, sebagai alat bantu tambahan keamanan pada kereta bayi menggunakan sensor HC-SR04 sebagai pembaca jarak terhadap pendorong dan akan memberikan nilai masukan terhadap *Arduino UNO*. Data pada *Arduino UNO* kemudian akan diproses untuk memberikan nilai keluaran terhadap motor servo dan akan menggerakkan tuas rem.

Kata kunci: kereta bayi, *UNO*, HC-SR04, servo, rem



ABSTRACT
AUTOMATIC BRAKING STROLLER

By

LISTYAN BATHORO PUTRO
13/351772/SV/04545

At this time, the carelessness of the parents remains a problem in keeping an eye on her baby. As was the case in the year 1991 to year 2011 many victims of accidents with the use of a baby carriage or stroller. Many accidents are caused the stroller moving myself and escape from parents because of neglect. With it, then the baby carriage with automatic braking was created and used specifically to reduce accidents on a baby.

Automatic braking on a stroller-based Arduino UNO is a method of adding security on strollers. This system is equipped with a HC-sensors SR04 as readers and servo motor as a driving force of the brake.

Automatic braking on strollers, as additional security tools on stroller use sensors SR04-HC as a reader of the distance towards the driving and will provide the input value pegged to the Arduino UNO. Data on the Arduino UNO will then be processed to give the value of the output against the servo motor and brake lever will move.

Keywords: stroller, UNO, HC-SR04, servo, brake