ABSTRAK

3D Scanner mengumpulkan data dari permukaan objek yang terdapat di depannya, dan *3D Scanner* mengumpulkan informasi jarak dari depan *scanner* sampai ke permukaan objek yang diamati. Jika menggunakan sistem koordinat tiga dimensi, maka akan didapatkan variabel sudut, dan jarak relatif permukaan objek dari *scanner 3D*. Sistem pemindai 3 dimensi yang dibuat menggunakan Sensor Ultrasonik sebagai *device* untuk memindai suatu objek. Mikrokontroler Arduino digunakan sebagai media pengolah data yang telah didapat dari hasil pemindaian yang dilakukan Sensor Ultrasonik. Setiap perpindahan objek datanya akan diolah Arduino dan ditampilkan di Serial Monitor. Adapun data yang didapat dari hasil pemidaian berupa jarak dari Sensor ke objek. Dan untuk pergerakan sensor atau sistem mekanik untuk pemindai menggunakan Motor DC. Motor DC bergerak otomatis dan posisi sensor berpindah dari bawah ke atas.

Kata Kunci: *3D Scanner,* Sensor Ultrasonik, Arduino, Motor DC