

# **CERDAS MENGUASAI ARSITEKTUR KOMPUTER**



---

# CERDAS MENGUASAI ARSITEKTUR KOMPUTER

## Dalam 24 Jam

---

**Rolly M. Awangga**  
Informatics Research Center



**Kreatif Industri Nusantara**

***Penulis:***

Rolly Maulana Awangga

ISBN : 978-602-53897-0-2

***Editor:***

M. Yusril Helmi Setyawan

***Penyunting:***

Syafrial Fachrie Pane

Khaera Tunnisa

Diana Asri Wijayanti

***Desain sampul dan Tata letak:***

Deza Martha Akbar

***Penerbit:***

Kreatif Industri Nusantara

***Redaksi:***

Jl. Ligar Nyawang No. 2

Bandung 40191

Tel. 022 2045-8529

Email : awangga@kreatif.co.id

***Distributor:***

Informatics Research Center

Jl. Sariasih No. 54

Bandung 40151

Email : irc@poltekpos.ac.id

Cetakan Pertama, 2019

Hak cipta dilindungi undang-undang

Dilarang memperbanyak karya tulis ini dalam bentuk dan dengan cara  
apapun tanpa ijin tertulis dari penerbit

*‘Jika Kamu tidak dapat  
menahan lelahnya  
belajar, Maka kamu harus  
sanggup menahan  
perihnya Kebodohan.’  
Imam Syafi’i*

# CONTRIBUTORS

---

ROLLY MAULANA AWANGGA, Informatics Research Center., Politeknik Pos Indonesia, Bandung, Indonesia



# CONTENTS IN BRIEF

---

<b>1</b>	<b>Definisi dan Sejarah</b>	<b>1</b>
<b>2</b>	<b>Kernel dan Perintah Dasar</b>	<b>3</b>
<b>3</b>	<b>CPU</b>	<b>5</b>
<b>4</b>	<b>Memori</b>	<b>7</b>
<b>5</b>	<b>Komunikasi Hardware</b>	<b>9</b>
<b>6</b>	<b>Bilangan Komputasi</b>	<b>11</b>
<b>7</b>	<b>Standar</b>	<b>13</b>
<b>8</b>	<b>Serial Comm</b>	<b>15</b>
<b>9</b>	<b>Arduino</b>	<b>17</b>
<b>10</b>	<b>Perintah Sederhana</b>	<b>21</b>
<b>11</b>	<b>Feedback Sensor</b>	<b>23</b>
<b>12</b>	<b>Membangun Alat</b>	<b>25</b>
<b>13</b>	<b>Aktuator</b>	<b>27</b>
<b>14</b>	<b>Instructables</b>	<b>29</b>
<b>15</b>	<b>handrobotic</b>	<b>31</b>





# DAFTAR ISI

---

Daftar Gambar	xiii
Daftar Tabel	xv
Foreword	xix
Kata Pengantar	xxi
Acknowledgments	xxiii
Acronyms	xxv
Glossary	xxvii
List of Symbols	xxix
Introduction	xxx
<i>Rolly Maulana Awangga, S.T., M.T.</i>	
<b>1 Definisi dan Sejarah</b>	<b>1</b>
1.1 Definisi	1
1.2 Sejarah	2
1.3 Software dan Hardware	2
<b>2 Kernel dan Perintah Dasar</b>	<b>3</b>
	<b>ix</b>

2.1	Kernel	3
2.2	Struktur direktori dan perintah dasar setiap sistem operasi	3
<b>3</b>	<b>CPU</b>	<b>5</b>
3.1	Arsitektur dan fungsi CPU	5
<b>4</b>	<b>Memori</b>	<b>7</b>
4.1	Manajemen Memori	7
4.2	Jenis Memori	8
4.3	Volatile non Volatile	8
4.4	Kecepatan Media Penyimpanan	8
<b>5</b>	<b>Komunikasi Hardware</b>	<b>9</b>
5.1	internal BUS	9
5.2	komunikasi Eksternal	9
<b>6</b>	<b>Bilangan Komputasi</b>	<b>11</b>
6.1	Biner	11
6.2	Hexadecimal	11
<b>7</b>	<b>Standar</b>	<b>13</b>
7.1	ASCII	13
7.2	UTF-8	13
<b>8</b>	<b>Serial Comm</b>	<b>15</b>
8.1	Cara Kerja Driver	15
8.2	Serial Monitor	15
<b>9</b>	<b>Arduino</b>	<b>17</b>
9.1	Struktur Arduino	17
9.2	Digital Analog	17
9.3	IDE	17
9.4	Membuat Rancangan Rangkaian	17
<b>10</b>	<b>Perintah Sederhana</b>	<b>21</b>
10.1	Menyalakan LED menggunakan Arduino	21
10.2	1-3 LED bergantian	21
<b>11</b>	<b>Feedback Sensor</b>	<b>23</b>

11.1	Berbagai macam Jenis Sensor	23
<b>12</b>	<b>Membangun Alat</b>	<b>25</b>
12.1	Arduino dengan LED dan Sensor	25
<b>13</b>	<b>Aktuator</b>	<b>27</b>
13.1	Motor DC	27
<b>14</b>	<b>Instructables</b>	<b>29</b>
14.1	Definisi dan Sejarah	29
<b>15</b>	<b>handrobotic</b>	<b>31</b>
15.1	handrobotic	31
15.2	membuat tangan pemindah barang berdasarkan warna	31
15.3	ARM robot/hand robotic	31



# DAFTAR GAMBAR

---

9.1	Ini adalah aplikasi VBB	18
9.2	Ini adalah installer	18
9.3	Ini adalah Halaman Awal Instalasi	19



# DAFTAR TABEL

---





# Listings

---



# FOREWORD

---

Sepatah kata dari Kaprodi, Kabag Kemahasiswaan dan Mahasiswa



# KATA PENGANTAR

---

Buku ini diciptakan bagi yang awam dengan git sekalipun.

R. M. AWANGGA

*Bandung, Jawa Barat  
Februari, 2019*



# ACKNOWLEDGMENTS

---

Terima kasih atas semua masukan dari para mahasiswa agar bisa membuat buku ini lebih baik dan lebih mudah dimengerti.

Terima kasih ini juga ditujukan khusus untuk team IRC yang telah fokus untuk belajar dan memahami bagaimana buku ini mendampingi proses Intership.

R. M. A.





# ACRONYMS

---

ACGIH	American Conference of Governmental Industrial Hygienists
AEC	Atomic Energy Commission
OSHA	Occupational Health and Safety Commission
SAMA	Scientific Apparatus Makers Association



# GLOSSARY

---

git	Merupakan manajemen sumber kode yang dibuat oleh linus torvald.
bash	Merupakan bahasa sistem operasi berbasiskan *NIX.
linux	Sistem operasi berbasis sumber kode terbuka yang dibuat oleh Linus Torvald



# SYMBOLS

---

- $A$  Amplitude
- $\&$  Propositional logic symbol
- $a$  Filter Coefficient
  
- $\mathcal{B}$  Number of Beats



# INTRODUCTION

---

ROLLY MAULANA AWANGGA, S.T., M.T.

Informatics Research Center  
Bandung, Jawa Barat, Indonesia

Pada era disruptif saat ini. git merupakan sebuah kebutuhan dalam sebuah organisasi pengembangan perangkat lunak. Buku ini diharapkan bisa menjadi penghantar para programmer, analis, IT Operation dan Project Manajer. Dalam melakukan implementasi git pada diri dan organisasinya.

Rumusnya cuman sebagai contoh aja biar keren[?].

$$ABCDEF\alpha\beta\Gamma\Delta\sum_{def}^{abc} \tag{I.1}$$





# BAB 1

---

## DEFINISI DAN SEJARAH

---

### 1.1 Definisi

Arsitektur komputer adalah suatu konsep perencanaan dan juga struktur pengoperasian dasar dari suatu sistem komputer atau ilmu yang bertujuan untuk perancangan sistem komputer. Arsitektur komputer dapat dikategorikan sebagai ilmu sekaligus sebuah seni mengenai cara interkoneksi antara berbagai komponen perangkat keras atau hardware untuk dapat menciptakan sebuah komputer yang dapat memenuhi kebutuhan fungsional, kinerja, dan juga target biaya dalam bidang teknik komputer.

Arsitektur von Neumann (atau Mesin Von Neumann) adalah arsitektur yang diciptakan oleh John von Neumann [1903 – 1957]. Arsitektur ini digunakan oleh hampir pada semua komputer pada saat ini. Arsitektur Von Neumann ini menggambarkan komputer dengan 4 (empat) bagian utama, yaitu: Unit Aritmatika dan Logis (ALU), unit kontrol, memori, dan alat masukan dan hasil (secara kolektif dinamakan I atau O). Bagian tersebut dihubungkan oleh berkas kawat, “bus”.

Arsitektur komputer merupakan suatu hal yang sangatlah penting karena dapat memberikan berbagai atribut-atribut pada sistem komputer, hal tersebut tentunya sangat dibutuhkan bagi perancang ataupun user software sistem dalam mengembangkan suatu program.

Arsitektur komputer memiliki 2 bagian utama yaitu:

- Instructure Set Architecture

Instructure Set Architecture (ISA) adalah spesifikasi yang menentukan bagaimana programmer bahasa mesin berinteraksi dengan komputer.

- Hardware System Architecture

Hardware Set Architecture (HSA) adalah subsistem hardware (perangkat keras) dasar yaitu CPU, Memori, serta OS.

## 1.2 Sejarah

Sejarah perkembangan arsitektur komputer telah dimulai sejak masa perang dunia kedua pada tahun (1945-1955) sebagai generasi pertama.

### 1. Generaasi Pertama (1945 - 1955)

Negara-negara maju yang sedang berperang berlomba-lomba menciptakan peralatan canggih yang digunakan untuk media informasi dan radar untuk keperluan militer. Komputer diperkenalkan pertama kali di universitas Pennsylvania dengan berbasis teknologi tabung hampa udara yang digunakan pada peralatan radio. Konsep utama arsitektur komputer diperkenalkan oleh John Von Neuman, Program dan datanya diletakkan dalam memori yang sama, operasi aritmatika dasar dilakukan dalam beberapa milidetik menggunakan teknologi tabung hampa udara untuk menerapkan fungsi logika, teknologi ini menghasilkan peningkatan kecepatan dengan kelipatan 100 hingga 1000 kali relatif terhadap teknologi mekanik dan elektro mekanik berbasis relay dan fungsi I/O dilaksanakan oleh alat yang mirip mesin ketik.

## 1.3 Software dan Hardware

Perintah navigasi direktori

## BAB 2

---

# KERNEL DAN PERINTAH DASAR

---

### 2.1 Kernel

Perintah navigasi direktori

### 2.2 Struktur direktori dan perintah dasar setiap sistem operasi

Perintah navigasi direktori



## BAB 3

---

# CPU

---

### 3.1 Arsitektur dan fungsi CPU

Perintah navigasi direktori



# BAB 4

---

## MEMORI

---

### 4.1 Manajemen Memori

Kinerja komputer sangat dipengaruhi oleh Organisasi dan manajemen memori. Manajemen memori melakukan tugas yang penting dan sangat kompleks berkaitan dengan :

1. Memori utama sebagai sumber daya yang harus dialokasikan dan dipakai bersama antar sejumlah proses yang aktif
2. Upaya agar pemrogram atau proses tidak dibatasi kapasitas memori fisik di sistem komputer.

Fungsi Manajemen memori

1. mengelola informasi memori yang dipakai dan tidak dipakai
2. mengalokasikan memori ke proses yang memerlukan
3. Mendelekasikan memori dari proses telah selesai.
4. Mengelola swapping antar memori utama dan disk



## **4.2 Jenis Memori**

Perintah navigasi direktori

## **4.3 Volatile non Volatile**

Perintah navigasi direktori

## **4.4 Kecepatan Media Penyimpanan**

Perintah navigasi direktori

## **BAB 5**

---

# **KOMUNIKASI HARDWARE**

---

### **5.1 internal BUS**

Perintah navigasi direktori

### **5.2 komunikasi Eksternal**

Perintah navigasi direktori



## BAB 6

---

# BILANGAN KOMPUTASI

---

### 6.1 Biner

Perintah navigasi direktori

### 6.2 Hexadecimal

Perintah navigasi direktori



## **BAB 7**

---

# **STANDAR**

---

### **7.1 ASCII**

Perintah navigasi direktori

### **7.2 UTF-8**

Perintah navigasi direktori



## **BAB 8**

---

# **SERIAL COMM**

---

### **8.1 Cara Kerja Driver**

Perintah navigasi direktori

### **8.2 Serial Monitor**

Perintah navigasi direktori





## BAB 9

---

# ARDUINO

---

### 9.1 Struktur Arduino

Perintah navigasi direktori

### 9.2 Digital Analog

Perintah navigasi direktori

### 9.3 IDE

Perintah navigasi direktori

### 9.4 Membuat Rancangan Rangkaian

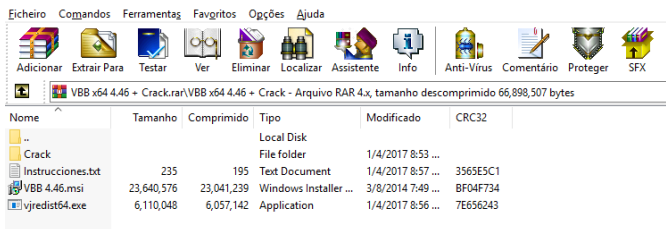
Membuat rangkaian dapat dilakukan dengan bantuan aplikasi simulator contohnya VBB (Virtual Bread Board).



**Gambar 9.1** Ini adalah aplikasi VBB

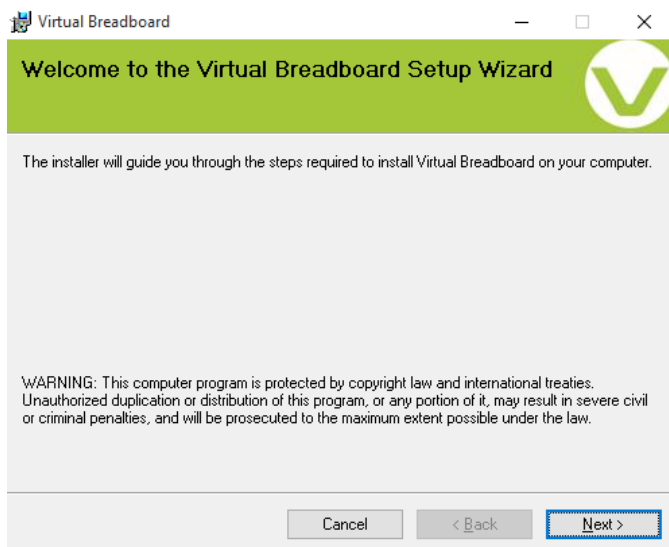
Bagaimana cara install VBB?

1. Download installer vbb
2. Double-click installer vbb, seperti pada gambar 9.2



**Gambar 9.2** Ini adalah installer

3. Maka akan tampil seperti gambar 9.3



**Gambar 9.3** Ini adalah Halaman Awal Installasi



## BAB 10

---

# PERINTAH SEDERHANA

---

### 10.1 Menyalakan LED menggunakan Arduino

Perintah navigasi direktori

### 10.2 1-3 LED bergantian

Perintah navigasi direktori



# BAB 11

---

## FEEDBACK SENSOR

---

### 11.1 Berbagai macam Jenis Sensor

Perintah navigasi direktori





## BAB 12

---

# MEMBANGUN ALAT

---

### 12.1 Arduino dengan LED dan Sensor

Perintah navigasi direktori



## BAB 13

---

# AKTUATOR

---

### 13.1 Motor DC

Perintah navigasi direktori



## BAB 14

---

# INSTRUCTABLES

---

### 14.1 Definisi dan Sejarah

Perintah navigasi direktori



## BAB 15

---

# HANDROBOTIC

---

### 15.1 handrobotic

perintah navigasi directori

### 15.2 membuat tangan pemindah barang berdasarkan warna

Dibuat berdasarkan penelitian intership1 sampai dengan TA.

### 15.3 ARM robot/hand robotic

Teknologi robotika berkembang pesat sering meningkatnya kebutuhan robot cerdas. Kata robot sudah tidak asing lagi di telinga kita. Kata robot berasal dari bahasa Czezh, robota yang berarti ‘bekerja’. Kata robot diperkenalkan oleh karel Capek saat mementaskan RUR (Rossum’s Universal Robots) pada tahun 1921. Awal kemunculan robot dapat dipesuri dari bangsa Yunani kuno yang membuat patung dapat dipindah-pindahkan. Sekitar 270 BC, Ctesibus, seorang insinyur Yunani, membuat organ dan jam air dengan komponen yang dapat dipindahkan. Pada zaman Nabi Muhammad



SAW, telah dibuat mesin perang yang menggunakan roda dan dapat melontarkan bom. Bahkan, Al-Jajari (1136-1206) seorang ilmuwan Islam dinasti Artuqid yang dianggap pertama kali menciptakan robot humanoid yang berfungsi sebagai 4 musisi.

Pada tahun 1770, Pierre Jaquet Droz, Seorang pembuat jam berkebangsaan Swiss membuat 3 boneka mekanis. Uniknya, boneka tersebut dapat melakukan fungsi spesifik, yaitu menulis. Boneka yang lain dapat memainkan musik dan menggambar. Pada tahun 1898, Nikola Tesla membuat sebuah boat yang dikontrol melalui radio remote control. Boat ini didemokan di Madison Square Garden, Nmaun, usaha untuk membuat autonomus boat tersebut gagal karena masalah dana.

Pada tahun 1967, Jepang mengimpor robot Versatran dari AMF. Awal kejayaan robot berawal pada tahun 1970, ketika profesor Victor Scheinman dari Universitas Standford mendesain lengan standart. Saat ini, konfigurasi kenematikanya dikenal sebagai standart lengan robot. Terakhir, pada tahun 2000, Honda memamerkan robot yang dibangun bertahun-tahun lamanya bernama ASIMO, serta diusul oleh sony dengan robot AIBO.