# LAPORAN PRAKTIKUM ARSITEKTUR DAN ORGANISASI KOMPUTER



# TK3A

Widya Anggraini 09030582226025

Teknik Komputer – UNSRI

Dosen: Adi Hermansyah, S.Kom., M.T.

# LABORATORIUM PERANGKAT KERAS FAKULTAS ILMU KOMPUTER UNIVERSITAS SRIWIJAYA PALEMBANG 2023

### 1. Kegiatan Praktikum

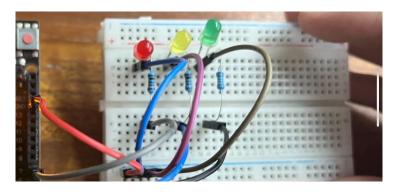
Software yang diperlukan:



# Hardware yang diperlukan:

- Arduino Uno
- Breadboad
- LED
- Resistor
- Servo
- Kabel Jumper
- Kabel USB

# Percobaan Praktikum Pertama: "Blink 3 LED (Red, Yellow, Green)"

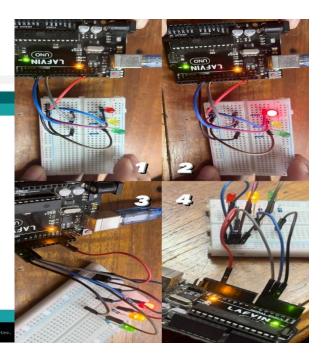


- Hubungkan kaki LED (kaki yang lebih pendek) ke pin GND pada Arduino Uno menggunakan kabel jumper.
- Hubungkan kaki LED (kaki yang lebih panjang) ke pin digital 5,6,7 pada Arduino Uno menggunakan kabel jumper.
- Hubungkan resistor dengan kaki anoda LED. Artinya, resistor dihubungkan antara kaki anoda LED dan pin digital 5,6,7 pada Arduino Uno.
- Setelah rangkaian telah tersusun rapi sambungkan kabel USB pada laptop dan mulai memprogram codingan pada software Arduino Uno

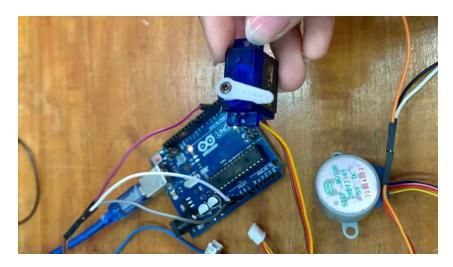
# Kode Program Sebagai Berikut:

```
int ledPin5 = 5;
int ledPin6 = 6;
int ledPin7 = 7;
void setup() {
pinMode(ledPin5, OUTPUT);
 pinMode(ledPin6, OUTPUT);
 pinMode(ledPin7, OUTPUT);
void loop() {
 digitalWrite(ledPin5, HIGH);
 delay(100);
 digitalWrite(ledPin5, LOW);
 delay(100);
 digitalWrite(ledPin6, HIGH);
 delay(100);
 digitalWrite(ledPin6, LOW);
 digitalWrite(ledPin7, HIGH);
 delay(100);
 digitalWrite(ledPin7, LOW);
```

# sketch, oct25a | Ardaino 18.19 File cidt Sketch Took Help Sketch, oct25a int LecPin3 = 5; int LecPin3 = 5; int LecPin3 = 6; int LecPin3 = 6; int LecPin3 = 6; int LecPin3 = 7; int locd int = 6; int LecPin3 = 7; int locd int = 6; int LecPin3 = 7; int location | 1 pinsode (LedPin5, OUTFOT); pinsode (LedPin5, OUTFOT); pinsode (LedPin5, OUTFOT); you'd loop() digitalWrite (LedPin5, LOW); digitalWrite (LedPin5, LOW);



# Percobaan Praktikum Kedua: "Menggerakkan Servo"



- Hubungkan kabel merah servo ke pin 5V pada Arduino Uno menggunakan kabel jumper.
- Hubungkan kabel hitam servo motor ke pin GND pada Arduino Uno menggunakan kabel jumper.
- Hubungkan kabel oranye servo motor ke pin digital 9 pada Arduino Uno menggunakan kabel jumper.
- Hubungkan resistor dengan kabel oranye servo motor. Artinya, resistor dihubungkan antara kabel oranye servo motor dan pin digital 5 pada Arduino Uno.
- Setelah rangkaian telah tersusun rapi sambungkan kabel USB pada laptop dan mulai memprogram codingan pada software Arduino Uno

### Kode Program Sebagai Berikut:

```
#include <Servo.h>
Servo servo; // Membuat objek Servo
int servoPin = 2; // Pin yang terhubung ke servo
motor

void setup() {
    servo.attach(servoPin); // Menghubungkan
    objek servo dengan pin servo
}

void loop() {
    // Posisi awal servo (0 derajat)
    servo.write(0);
    delay(1000);
```

// Posisi tengah servo (90 derajat) servo.write(90); delay(1000);

// Posisi akhir servo (180 derajat) servo.write(180); delay(1000);

