

LAPORAN
PRAKTIKUM ORGANISASI DAN ARSITEKTUR KOMPUTER
PRAKTIKUM 2



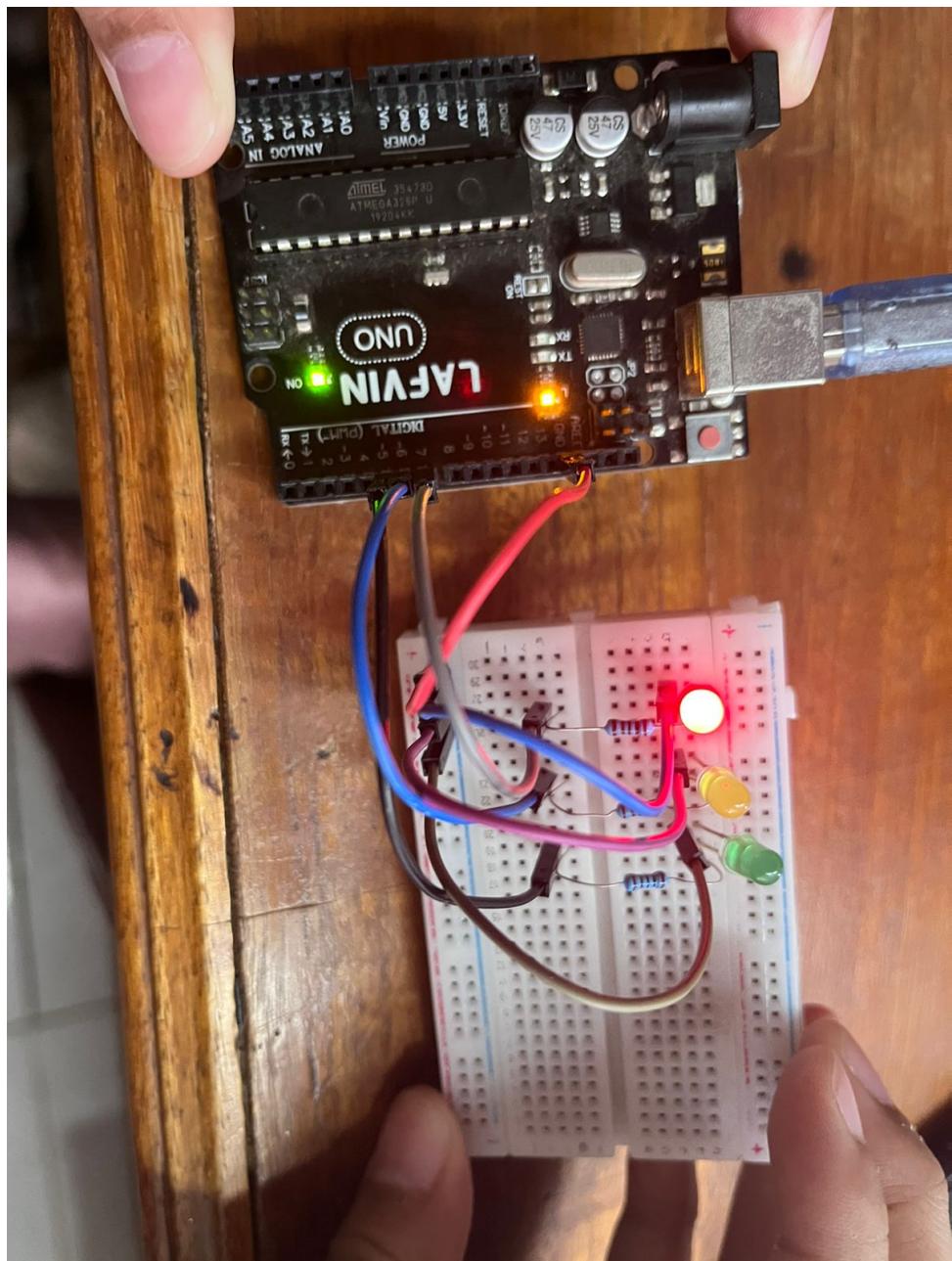
JUDUL:
LAPORAN PRAKTIKUM ARSIKOM

Disusun Oleh :

| | |
|-------------------|---------------------------------|
| TANGGAL PRAKTIKUM | : 25 OKTOBER 2023 |
| NAMA | : Rinda Ambarwati Putri |
| NIM | : 09030582226015 |
| KELAS | : TK3A |
| DOSEN PENGAMPU | : ADI HERMANSYAH, S.KOM., M. T. |

LAPORAN PRAKTIKUM ARSIKOM

1.1 LAPORAN PRAKTIKUM

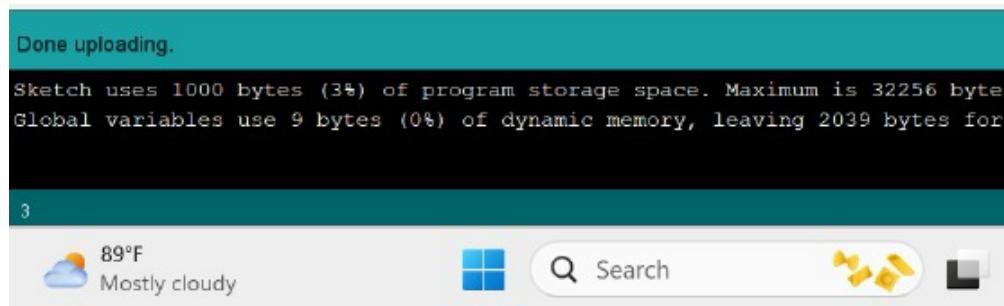


1



```
sketch_oct25a | Arduino 1.8.19
File Edit Sketch Tools Help
sketch_oct25a

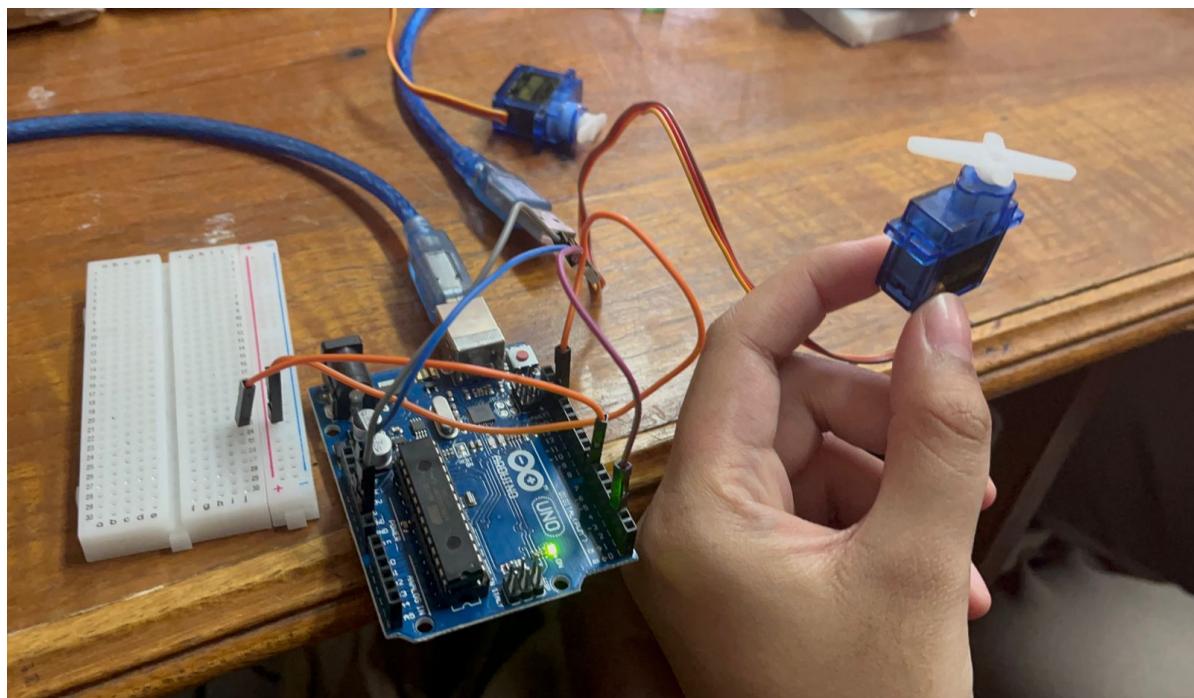
int ledPin5 = 5;
int ledPin6 = 6;
int ledPin7 = 7;
void setup() {
    pinMode(ledPin5, OUTPUT);
    pinMode(ledPin6, OUTPUT);
    pinMode(ledPin7, OUTPUT);
}
void loop() {
    digitalWrite(ledPin5, HIGH);
    delay(100);
    digitalWrite(ledPin5, LOW);
    delay(100);
    digitalWrite(ledPin6, HIGH);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



Kesimpulan

Rangkaian yang telah di rangkai menggunakan Arduino dan terdapat 3 buah LED yang menyala secara bergantian, lalu kita praktikan menggunakan alat breadboard, resistor, servo, dan kabel serta 3 buah LED lalu kita sambungkan ke PC atau laptop untuk memastikan lampu LED nya menyala atau tidak dan kita atur pada pinmode nya serta delay nya.

2. Servo



Codingan

```
#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);
}
```