

Modul 10 – Motor Servo



Mata Kuliah : Interface, Peripheral, dan Komunikasi

Kode Dosen : AJR

Kelas : D3TK-43-02

Anggota Kelompok :

1. Muhammad Yogi (6702194045)
2. M Rifki Arya Syahputra (6702190010)

**PROGRAM STUDI D3 TEKNOLOGI KOMPUTER
FAKULTAS ILMU TERAPAN
UNIVERSITAS TELKOM
BANDUNG
2021**

1. MAKSUD DAN TUJUAN

Maksud dan tujuan dari praktikum ini adalah :

- a. Mahasiswa mampu menggunakan pin pada mikrokontroler dalam mengendalikan motor servo.
- b. Mahasiswa mampu menyelesaikan kasus tertentu dengan motor servo dalam mikrokontroler.

2. PERALATAN DAN BAHAN

Peralatan yang dibutuhkan dalam praktikum ini adalah :

1. 1 buah Arduino Uno R3 + Kabel USB
2. Jumper + header Secukupnya
3. 7 buah Resistor 330 Ohm (optional)
4. Motor Servo
5. 1 buah potensio

5. KASUS PERCOBAAN

1. Buat sebuah aplikasi dengan menggunakan 1 Potensio, 1 Motor Servo.
Skenario:
 - Ketika potensio diputar maka motor servo akan ikut berputar. (sudut max 180 derajat).
 - Tampilkan pada Serial Monitor sudut servonya
2. Simulasikan pada simulator dan dokumentasikan hasilnya.

6. Kesimpulan .

Kesimpulan dari praktikum kali ini yaitu kita mampu menggunakan pin pada mikrokontroler dalam mengendalikan motor servo serta mampu menyelesaikan kasus tertentu dengan motor servo dalam mikrokontroler.

7. Link Video

Link Video Kasus Percobaan : https://youtu.be/7IL_gkt6wm8

Link GitHub : [https://github.com/rifkiaryas/Kelompok M-Yogi-M-Rifki-Arya](https://github.com/rifkiaryas/Kelompok_M-Yogi-M-Rifki-Arya)