

CERDAS MENGUASAI PYTHON

Penulis:

Rolly Maulana Awangga

ISBN : 978-602-53897-0-2

Editor:

M. Yusril Helmi Setyawan

Penyunting:

Syafrial Fachrie Pane

Khaera Tunnisia

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. Sariasisih 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

1 Komunikasi Perangkat Keras	1
2 Praktek Komunikasi Perangkat Keras	27

DAFTAR ISI

Daftar Gambar	xiii
Daftar Tabel	xv
Foreword	xix
Kata Pengantar	xxi
Acknowledgments	xxiii
Acronyms	xxv
Glossary	xxvii
List of Symbols	xxix
Introduction	xxxii
<i>Rolly Maulana Awangga, S.T., M.T.</i>	
1 Komunikasi Perangkat Keras	1
1.1 Habib Abdul Rasyid	1
1.1.1 Apa itu fungsi device manager di windows dan folder /dev di linux	1
1.1.2 Jelaskan langkah-langkah instalasi driver dari Arduino	2

1.1.3	Jelaskan bagaimana cara membaca baudrate dan port dari komputer yang sudah terinstal driver	2
1.1.4	Jelaskan sejarah library pyserial	3
1.1.5	Jelaskan fungsi-fungsi apa saja yang dipakai dari library pyserial	3
1.1.6	Jelaskan kenapa butuh perulangan dalam tidak butuh perulangan dalam membaca serial	3
1.1.7	Jelaskan bagaimana cara membuat fungsi yang menggunakan pyserial	3
1.1.8	Plagiarisme	4
1.2	Nico Ekklesia Sembiring	4
1.2.1	Apa itu fungsi device manager di windows dan folder /dev di linux	4
1.2.2	Jelaskan langkah-langkah instalasi driver dari Arduino	5
1.2.3	Jelaskan bagaimana cara membaca baudrate dan port dari komputer yang sudah terinstal driver	5
1.2.4	Jelaskan sejarah library pyserial	5
1.2.5	Jelaskan fungsi-fungsi apa saja yang dipakai dari library pyserial	6
1.2.6	Jelaskan kenapa butuh perulangan dalam tidak butuh perulangan dalam membaca serial	6
1.2.7	Jelaskan bagaimana cara membuat fungsi yang menggunakan pyserial	6
1.2.8	Plagiarisme	7
1.3	Choirul Anam	7
1.3.1	Teori	7
1.3.2	Praktek	9
1.4	Muhammad Dzihan Al-Banna	9
1.4.1	Praktek	11
1.5	Oniwaldus Bere Mali	12
1.5.1	Teori	12
1.5.2	Praktek	17
1.6	Evietania Charis Sujadi	17
1.6.1	Soal No. 1	17
1.6.2	Soal No. 2	18
1.6.3	Soal No. 3	18
1.6.4	Soal No. 4	19
1.6.5	Soal No. 5	19

1.6.6	Soal No. 6	19
1.6.7	Soal No. 7	20
1.7	Dezha Aidil Martha	20
1.7.1	Bagian 1 - Teori	20
2	Praktek Komunikasi Perangkat Keras	27
2.1	Nico Ekklesia Sembiring	27
2.1.1	Buatlah fungsi untuk mendapatkan data langsung dari arduino	27
2.1.2	Buatlah fungsi untuk mendapatkan data langsung dari arduino dengan looping	27
2.1.3	Buatlah fungsi untuk mendapatkan data dari arduino dan langsung ditulis kedalam file csv	28
2.1.4	Buatlah fungsi untuk membaca file csv hasil arduino dan mengembalikan ke fungsi	28
2.1.5	Pengecekan Plagiarisme Praktek	29
2.1.6	Ketrampilan Penanganan Error	29
2.1.7	Pengecekan Plagiarisme Penanganan Error	30
2.2	Habib Abdul Rasyid	30
2.2.1	Soal No. 1	31
2.2.2	Soal No. 2	31
2.2.3	Soal No. 3	31
2.2.4	Soal No. 4	32
2.2.5	Cek Plagiat Praktek	33
2.2.6	Soal No. 1	33
2.3	Choirul Anam	34
2.3.1	Soal No. 1	34
2.3.2	Soal No. 2	34
2.3.3	Soal No. 3	35
2.3.4	Soal No. 4	35
2.3.5	Soal No. 1	35
2.4	Muhammad Dzihan Al-Banna	36
2.4.1	Praktek	36
2.5	Oniwaldus Bere Mlai	37
2.5.1	Praktek	37
	Daftar Pustaka	39
	Index	41

DAFTAR GAMBAR

1.1	Plagiarisme	4
1.2	Plagiarisme	7
1.3	SS Bebas Plagiarisme	12
1.4	Membuat file csv	12
1.5	Membuat file csv	13
1.6	Membuat file csv	13
1.7	Membuat file csv	13
1.8	Membuat file csv	14
1.9	Membuat file csv	14
1.10	Membuat file csv	14
1.11	Membuat file csv	15
1.12	Membuat file csv	15
1.13	Membuat file csv	15

1.14	Membuat file csv	16
1.15	Membuat file csv	17
1.16	Bebas Plagiarisme	20
1.17	Koneksikan Arduino Uno menggunakan kabel	21
1.18	Cek driver sudah terinstall atau belum	21
1.19	Instalasi driver secara manual	22
2.1	Hasil dari pembacaan data dari arduino dalam bentuk file CSV.	28
2.2	Hasil dari pembacaan fungsi untuk mendapatkan data dari Arduino dan langsung ditulis kedalam file CSV.	32
2.3	Plagiarisme Habib	33

DAFTAR TABEL

Listings

src/5/Teori/T1174002.py	3
src/5/teori/T1174096.py	6
src/5/Teori/T1174004.py	9
src/5/Teori/T1174095.py	11
src/5/Teori/T1174005.py	17
src/5/Teori/T1174025.py	24
2.1 Mendapatkan data dari Arduino.	27
2.2 Mendapatkan data langsung dari Arduino dengan looping.	27
2.3 Mendapatkan data dari Arduino dan langsung ditulis kedalam file CSV.	28
2.4 Membaca file CSV hasil Arduino dan mengembalikan fungsi.	28
2.5 Penanggulangan error menggunakan Try Except.	30
2.6 Fungsi untuk mendapatkan data dari Arduino.	31
2.7 Fungsi untuk mendapatkan data langsung dari Arduino dengan looping.	31
2.8 Fungsi untuk mendapatkan data dari Arduino dan langsung ditulis kedalam file CSV.	31
2.9 Fungsi untuk membaca file CSV hasil Arduino dan mengembalikan fungsi.	32

2.10 Fungsi untuk menanggulangi error menggunakan Try Except.	33
2.11 Fungsi untuk mendapatkan data dari Arduino.	34
2.12 Fungsi untuk mendapatkan data langsung dari Arduino dengan looping.	34
2.13 Fungsi untuk mendapatkan data dari Arduino dan langsung ditulis kedalam file CSV.	35
2.14 Fungsi untuk membaca file CSV hasil Arduino dan mengembalikan fungsi.	35
2.15 Fungsi untuk menanggulangi error menggunakan Try Except.	36
src/5/Praktek/1174095/1174095_realtime.py	36
src/5/Praktek/1174095/1174095_save.py	36
src/5/Praktek/1174095/1174095_realtime.py	37
src/5/Praktek/1174095/1174095_csv.py	37
src/5/Praktek/1174095/1174095_error.py	37
src/5/Praktek/1174005/1174005.py	38
src/5/Praktek/1174005/1174005_csv.py	38
src/5/Praktek/1174005/1174005_realtime.py	38
src/5/Praktek/1174005/1174005_save.py	38

FOREWORD

Sepatah kata dari Kaprodi, Kabag Kemahasiswaan dan Mahasiswa

KATA PENGANTAR

Buku ini diciptakan bagi yang awam dengan flask 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

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[1].

$$ABC\mathcal{DEF}\alpha\beta\Gamma\Delta \sum_{def}^{abc} \quad (I.1)$$

BAB 1

KOMUNIKASI PERANGKAT KERAS

1.1 Habib Abdul Rasyid

1.1.1 Apa itu fungsi device manager di windows dan folder /dev di linux

Device Manager adalah Panel Kontrol dalam sistem operasi Microsoft Windows. Ini memungkinkan pengguna untuk melihat dan mengontrol perangkat keras yang terpasang pada komputer. Ketika beberapa bagian perangkat keras tidak berfungsi, perangkat keras yang terkait akan disorot oleh pengguna. Daftar perangkat keras dapat disortir berdasarkan berbagai kriteria. Untuk setiap perangkat, pengguna dapat:

- Menyediakan driver perangkat sesuai dengan Model Driver Windows
- Aktifkan atau nonaktifkan perangkat
- Beri tahu Windows untuk mengabaikan perangkat yang tidak berfungsi
- Lihat sifat teknis lainnya

Device Manager diperkenalkan dengan Windows 95 dan kemudian ditambahkan ke Windows 2000. Dalam versi berbasis NT, ini dimasukkan sebagai snap-in Konsol

Manajemen Microsoft.

/ dev adalah lokasi file khusus atau perangkat. Ini adalah direktori yang sangat menarik yang menyoroti satu aspek penting dari sistem file Linux - semuanya adalah file atau direktori.

1.1.2 Jelaskan langkah-langkah instalasi driver dari Arduino

Berikut ini merupakan langkah-langkah untuk melakukan instalasi driver Arduino

- Pertama-tama, pasang board arduino pada pc. Kemudian tunggu sampai windows mencoba menginstal sendiri. jika gagal, lanjutkan ke step selanjutnya
- buka Device Manager
- Cari nama arduino atau "Unknown Device"
- klik kanan pada unknown device , dan pilih update software
- Cari folder instalasi software arduino
- klik Next
- Jika telah berhasil, maka proses instal driver sudah selesai

1.1.3 Jelaskan bagaimana cara membaca baudrate dan port dari komputer yang sudah terinstal driver

Berikut ini merupakan cara membaca baudrate dan port dari komputer yang sudah terinstal driver :

- Sambungkan port USB arduino dengan port USB pc
- Kemudian buka software arduino pada pc
- Setelah itu, pilih tipe arduino yang digunakan
- Kemudian memilih serial port yang aktif
- Selanjutnya untuk memasukkan program pada arduino, klik tombol upload
- Setelah proses upload selesai, buka fitur serial monitor
- Lalu sesuaikan Baudrate pada serial monitor dengan Baudrate yang terdapat pada program

1.1.4 Jelaskan sejarah library pyserial

Pyserial berguna untuk merangkum akses untuk port serial. Pyserial menyediakan backends untuk Python yang berjalan di Windows, Linux, BSD (mungkin sistem yang mendukung POSIX), Jython dan IronPython (.NET dan Mono). Modul bernama "serial" secara otomatis memilih backend yang sesuai. Antarmuka berbasis kelas yang sama pada semua platform yang didukung. Akses ke pengaturan port melalui properti Python. Dukungan untuk berbagai ukuran byte, bit stop, paritas dan kontrol aliran dengan RTS / CTS dan / atau Xon / Xoff. Bekerja dengan atau tanpa menerima batas waktu. File seperti API dengan "read" dan "write" ("readline" dll. Juga didukung). File-file dalam paket ini adalah 100 persen Python murni. Port diatur untuk transmisi biner. Tidak ada stripping byte NULL, terjemahan CR-LF dll. (Yang berkali-kali diaktifkan untuk POSIX.) Ini membuat modul ini bermanfaat secara universal. Kompatibel dengan pustaka io (Python 2.6+)

1.1.5 Jelaskan fungsi-fungsi apa saja yang dipakai dari library pyserial

Serial fungsi ini untuk membuka port serial Write(data) untuk menulis data lewat port serial Readline() untuk membaca string dari port serial Read(size) untuk membaca jumlah byte dari port serial Close() ini untuk menutup port serial

1.1.6 Jelaskan kenapa butuh perulangan dalam tidak butuh perulangan dalam membaca serial

Perulangan dalam bahasa pemrograman berfungsi menyuruh komputer melakukan sesuatu secara berulang-ulang. Terdapat dua jenis perulangan dalam bahasa pemrograman python, yaitu perulangan dengan for dan while. Perulangan for disebut counted loop (perulangan yang terhitung), sementara perulangan while disebut uncounted loop (perulangan yang tak terhitung). Perbedaan yang terlihat adalah pada perulangan for digunakan untuk mengulangi kode yang sudah diketahui banyak perulangannya. Sedangkan perulangan while digunakan pada perulangan yang memiliki syarat dan tidak tentu berapa banyak perulangannya. Perulangan diperlukan agar dapat membaca data secara berulang kali sehingga data yang muncul lebih dari satu. Sedangkan apabila tidak memakai perulangan maka data akan terbaca satu kali saja.

1.1.7 Jelaskan bagaimana cara membuat fungsi yang menggunakan pyserial

Berikut merupakan contoh penggunaan fungsi yang menggunakan pyserial

```

1 @author: Habib Abdul Rasyid
2 """
3
4 import serial
5
6 def baca():
7     ser = serial.Serial("COM6",115200)

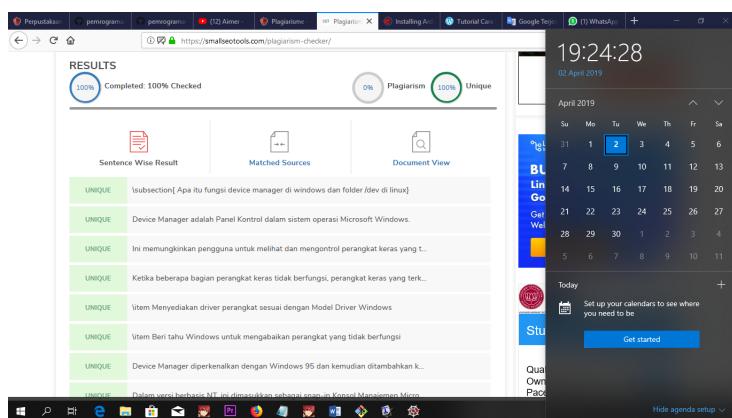
```

```

8 baca = ser.readline()
9 print(baca)
10
11 baca()

```

1.1.8 Plagiarisme



Gambar 1.1 Plagiarisme

1.2 Nico Ekklesia Sembiring

1.2.1 Apa itu fungsi device manager di windows dan folder /dev di linux

berikut ini adalah fungsi device manager :

- untuk menunjukkan status hardwarenya
- untuk menunjukkan informasi hardware secara detail
- Melakukan kelola driver pada hardware, seperti melakukan instalasi, uninstal, rollback, dan masalah lain yang berkaitan dengan driver.
- Melakukan identifikasi terhadap konflik yang terjadi pada hardware

Sedangkan folder /dev berisi file dari perangkat (Device), seperti device blok dan juga device karakter. Di dalam /dev minimal harus terdapat file biner MAKEDEV untuk dapat membuat device ini secara manual. Di dalam sistem operasi Linux, setiap device yang tersambung akan dideteksi sebagai files, dan di dalam direktori /dev tersebut file-file khusus yang mempresentasikan perangkat tersimpan.

1.2.2 Jelaskan langkah-langkah instalasi driver dari Arduino

Berikut ini merupakan langkah-langkah untuk melakukan instalasi driver Arduino

- Pertama-tama, pasang board arduino pada pc. Kemudian tunggu sampai windows mencoba menginstal sendiri. jika gagal, lanjutkan ke step selanjutnya
- buka Device Manager
- Cari nama arduino atau "Unknown Device"
- klik kanan pada unknown device , dan pilih update software
- Cari folder instalasi software arduino
- klik Next
- Jika telah berhasil, maka proses instal driver sudah selesai

1.2.3 Jelaskan bagaimana cara membaca baudrate dan port dari komputer yang sudah terinstal driver

Berikut ini merupakan cara membaca baudrate dan port dari komputer yang sudah terinstal driver :

- Sambungkan port USB arduino dengan port USB pc
- Kemudian buka software arduino pada pc
- Setelah itu, pilih tipe arduino yang digunakan
- Kemudian memilih serial port yang aktif
- Selanjutnya untuk memasukkan program pada arduino, klik tombol upload
- Setelah proses upload selesai, buka fitur serial monitor
- Lalu sesuaikan Baudrate pada serial monitor dengan Baudrate yang terdapat pada program

1.2.4 Jelaskan sejarah library pyserial

Pyserial berguna untuk merangkum akses untuk port serial. Pyserial menyediakan backends untuk Python yang berjalan di Windows, Linux, BSD (mungkin sistem yang mendukung POSIX), Jython dan IronPython (.NET dan Mono). Modul bernama "serial" secara otomatis memilih backend yang sesuai. Antarmuka berbasis kelas yang sama pada semua platform yang didukung. Akses ke pengaturan port melalui properti Python. Dukungan untuk berbagai ukuran byte, bit stop, paritas dan kontrol aliran dengan RTS / CTS dan / atau Xon / Xoff. Bekerja dengan atau tanpa menerima batas waktu. File seperti API dengan "read" dan "write" ("readline" dll.

Juga didukung). File-file dalam paket ini adalah 100 persen Python murni. Port diatur untuk transmisi biner. Tidak ada stripping byte NULL, terjemahan CR-LF dll. (Yang berkali-kali diaktifkan untuk POSIX.) Ini membuat modul ini bermanfaat secara universal. Kompatibel dengan pustaka io (Python 2.6+)

1.2.5 Jelaskan fungsi-fungsi apa saja yang dipakai dari library pyserial

Serial fungsi ini untuk membuka port serial Write(data) untuk menulis data lewat port serial Readline() untuk membaca string dari port serial Read(size) untuk membaca jumlah byte dari port serial Close() ini untuk menutup port serial

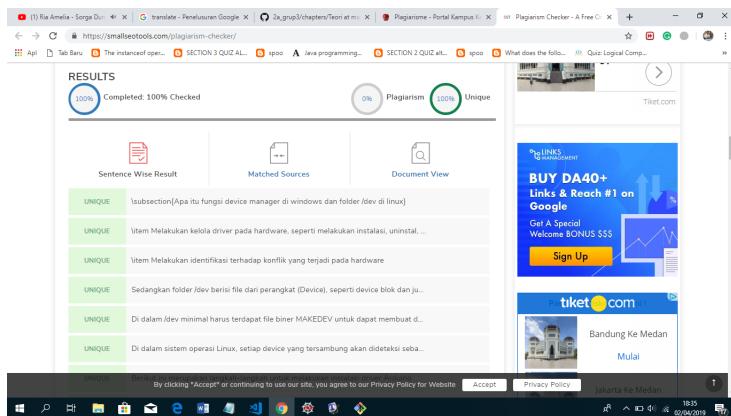
1.2.6 Jelaskan kenapa butuh perulangan dalam tidak butuh perulangan dalam membaca serial

Perulangan dalam bahasa pemrograman berfungsi menyuruh komputer melakukan sesuatu secara berulang-ulang. Terdapat dua jenis perulangan dalam bahasa pemrograman python, yaitu perulangan dengan for dan while. Perulangan for disebut counted loop (perulangan yang terhitung), sementara perulangan while disebut uncounted loop (perulangan yang tak terhitung). Perbedaan yang terlihat adalah pada perulangan for digunakan untuk mengulangi kode yang sudah diketahui banyak perulangannya. Sedangkan perulangan while digunakan pada perulangan yang memiliki syarat dan tidak tentu berapa banyak perulangannya. Perulangan diperlukan agar dapat membaca data secara berulang kali sehingga data yang muncul lebih dari satu. Sedangkan apabila tidak memakai perulangan maka data akan terbaca satu kali saja.

1.2.7 Jelaskan bagaimana cara membuat fungsi yang menggunakan pyserial

Berikut merupakan contoh penggunaan fungsi yang menggunakan pyserial

```
1 import serial  
2  
3 def baca ():  
4     ser = serial.Serial("COM6", 115200)  
5     baca = ser.readline()  
6     print(baca)  
7  
8 baca()
```



Gambar 1.2 Plagiarisme

1.2.8 Plagiarisme

1.3 Choirul Anam

1.3.1 Teori

1.3.1.1 *Apa itu fungsi device manager di windows dan folder /dev di linux*

Fungsi device manager untuk membantu dan mengelola semua hardware yang terpasang dalam suatu windows.

1.3.1.2 *Jelaskan langkah-langkah instalasi driver dari arduino*

- ubungkan sistem minimun Arduino Uno ke komputer dengan kabel USB type B (kabel Printer).
- Lalu pada bagian kanan didesktop PC anda, akan muncul popup Installing device driver software.
- Sistem operasi Windows tidak menyediakan driver untuk Arduino Uno, lalu proses instalasinya harus dilakukan secara manual.
- Buka Device Manager, caranya pada bagian Search Program and Files lalu ketikkan device manager.
- Cari Unknown device pada bagian Other device, terdapat tanda seru yang berwarna kuning, itu disebabkan karena penginstallan tidak berjalan dengan sempurna.
- Klik kanan pada Unknown device, pilih Update Driver Software.
- Pilih Browse my computer for driver software.

- Arahkan lokasi folder ke folder ..arduino-1.0.5 drivers. Pastikan check-box lalu centang include subfolders. Klik Next untuk melanjutkan instalasi driver.
- Kemudian lanjutkan dengan mengklik Install pada tampilan Windows Security.
- Jika instalasi driver berhasil maka akan muncul Windows has successfully updated your driver software.
- Perhatikan dan ingat nama COM Arduino Uno, karena nama COM ini yang akan digunakan untuk mengupload program nantinya.

1.3.1.3 Jelaskan bagaimana cara membaca baudrate dan port dari komputer yang sudah terinstall driver Untuk baudrate dapat bisa dicek melalui arduino IDE, kemudian untuk mengecek port bisa dilakukan dengan device manager.

1.3.1.4 Jelaskan sejarah library pyserial Modul ini merangkum akses untuk port serial. Ini menyediakan backends untuk Python yang berjalan di Windows, Linux, BSD (mungkin sistem yang mendukung POSIX), Jython dan IronPython (.NET dan Mono). Modul bernama "serial" secara otomatis memilih backend yang sesuai. Antarmuka berbasis kelas yang sama pada semua platform yang didukung. Akses ke pengaturan port melalui properti Python. Dukungan untuk berbagai ukuran byte, bit stop, paritas dan kontrol aliran dengan RTS / CTS dan / atau Xon / Xoff. Bekerja dengan atau tanpa menerima batas waktu. File seperti API dengan "read" dan "write" ("readline" dll. Juga didukung). File-file dalam paket ini adalah 100 persen Python murni. Port diatur untuk transmisi biner. Tidak ada stripping byte NULL, terjemahan CR-LF dll. (Yang berkali-kali diaktifkan untuk POSIX.) Ini membuat modul ini bermanfaat secara universal. Kompatibel dengan pustaka io (Python 2.6+)

1.3.1.5 Jelaskan fungsi-fungsi apa saja yang dipakai dari library pyserial

- Serial fungsi ini untuk membuka port serial
- Write(data) untuk menulis data lewat port serial
- Readline() untuk membaca string dari port serial
- Read(size) untuk membaca jumlah byte dari port serial
- Close() ini untuk menutup port serial

1.3.1.6 Jelaskan kenapa butuh perulangan dan tidak butuh perulangan dalam membaca serial Perulangan dalam bahasa pemrograman berfungsi untuk menyeruuh komputer melakukan sesuatu secara berulang-ulang. Terdapat dua jenis perulangan dalam bahasa pemrograman python diantaranya adalah perulangan dengan for dan while. Perulangan for atau counted loop (perulangan yang terhitung). Perulangan while atau uncounted loop (perulangan yang tak terhitung). Perbedaannya

pada perulangan for biasanya digunakan untuk mengulangi kode yang sudah diketahui banyak perulangannya. Perulangan while untuk perulangan yang memiliki syarat dan tidak tentu berapa banyak perulangannya. Perulangan digunakan untuk membaca data secara berulang-ulang dan apabila tidak memakai perulangan, maka data akan terbaca satu per satu.

```
1 import serial
2
3 def baca():
4     ser = serial.Serial("COM6", 115200)
5     baca = ser.readline()
6     print(baca)
7
8 baca()
```

1.3.2 Praktek

1.3.2.1 Kerjakan soal berikut ini,

1.3.2.2 Penanganan Error

1.4 Muhammad Dzihan Al-Banna

1.4.0.1 Soal 1 Device Manager dalam system operasi Windows adalah perluasan dari Microsoft Management Console. Device Manager akan menampilkan seluruh hardware yang bisa diinisialisasi yang dikenal dengan system operasi Windows. Tampilannya terorganisir hingga dapat memudahkan pengelolaan setiap hardware yang ada. Fungsi-fungsi Device Manager antara lain sebagai berikut :

- Menunjukkan status suatu hardware
- Menunjukkan informasi detail suatu hardware
- Mengelola driver hardware
- Disable & Enable hardware
- Meng-identifikasi konflik antar hardware, dll.

Directory pada /dev berisi file device, baik device blok maupun device karakter. di dalamnya sekurang-kurangnya harus memiliki file biner MAKEDEV untuk membuat device ini secara manual.

1.4.0.2 Soal 2

- Hubungkan sistem minimun Arduino Uno ke komputer dengan kabel USB type B (kabel Printer).
- Lalu pada bagian kanan didesktop PC anda, akan muncul popup Installing device driver software seperti pada gambar dibawah ini.
- SIstem operasi Windows tidak menyediakan driver untuk Arduino Uno seperti yang terlihat pada gambar dibawah ini, lalu proses instalasinya harus dilakukan secara manual.
- Buka Device Manager, caranya pada bagian Search Program and Files lalu ketikkan device manager (tanpa tanda petik), perhatikan gambar dibawah ini. Pada bagian Control Panel akan muncul Device Manager, klik untuk menjalankan.
- Cari Unknown device pada bagian Other device, biasanya terdapat tanda seru berwarna kuning, itu disebabkan karena penginstallan tidak berjalan dengan sempurna.
- Klik kanan pada Unknown device kemudian pilih Update Driver Software.
- Pilih Browse my computer for driver software.
- Arahkan lokasi folder ke folder arduino1.0.5 drivers. Pastikan checkbox lalu centang include subfolders. Klik Next untuk melanjutkan instalasi driver.
- Kemudian lanjutkan dengan mengklik Install pada tampilan Windows Security.
- Jika instalasi driver berhasil maka akan muncul Windows has successfully updated your driver software.
- Perhatikan dan ingat nama COM Arduino Uno, karena nama COM ini yang akan digunakan untuk mengupload program nantinya.

1.4.0.3 Soal 3 Hubungkan Port USB pada Arduino dengan Port USB komputer. Buka Software Arduino pada Komputer. Tuliaskan program berikut ini pada Arduino Sketch.

1.4.0.4 Soal 4 Modul ini merangkum akses untuk port serial. Ini menyediakan backends untuk Python yang berjalan di Windows, Linux, BSD (mungkin sistem yang mendukung POSIX), Jython dan IronPython (.NET dan Mono). Modul bernama "serial" secara otomatis memilih backend yang sesuai. Antarmuka berbasis kelas yang sama pada semua platform yang didukung. Akses ke pengaturan port melalui properti Python. Dukungan untuk berbagai ukuran byte, bit stop, paritas dan kontrol aliran dengan RTS / CTS dan / atau Xon / Xoff. Bekerja dengan atau tanpa menerima batas waktu. File seperti API dengan "read" dan "write" ("readline" dll. Juga didukung). File-file dalam paket ini adalah 100 persen Phyton murni. Port

diatur untuk transmisi biner. Tidak ada stripping byte NULL, terjemahan CR-LF dll. (Yang berkali-kali diaktifkan untuk POSIX.) Ini membuat modul ini bermanfaat secara universal. Kompatibel dengan pustaka io (Python 2.6+).

1.4.0.5 *Soal 5* Fungsi-fungsi yang dipakai dari library Pyserial, diantara :

- Serial fungsi ini untuk membuka port serial
- Write(data) untuk menulis data lewat port serial
- Readline() untuk membaca string dari port serial
- Read(size) untuk membaca jumlah byte dari port serial
- Close() ini untuk menutup port serial

1.4.0.6 *Soal 6* Perulangan dalam bahasa pemrograman berfungsi menyuruh komputer melakukan sesuatu secara berulang-ulang. Terdapat dua jenis perulangan dalam bahasa pemrograman python, yaitu perulangan dengan for dan while. Perulangan for disebut counted loop (perulangan yang terhitung), sementara perulangan while disebut uncounted loop (perulangan yang tak terhitung). Perbedaannya adalah perulangan for biasanya digunakan untuk mengulangi kode yang sudah diketahui banyak perulangannya. Sementara while untuk perulangan yang memiliki syarat dan tidak tentu berapa banyak perulangannya. Perulangan diperlukan agar dapat membaca data secara berulang kali sehingga data yang muncul lebih dari satu. Sedangkan apabila tidak memakai perulangan maka data akan terbaca satu kali saja.

1.4.0.7 *Soal 7* Berikut merupakan contoh penggunaan fungsi yang menggunakan pyserial

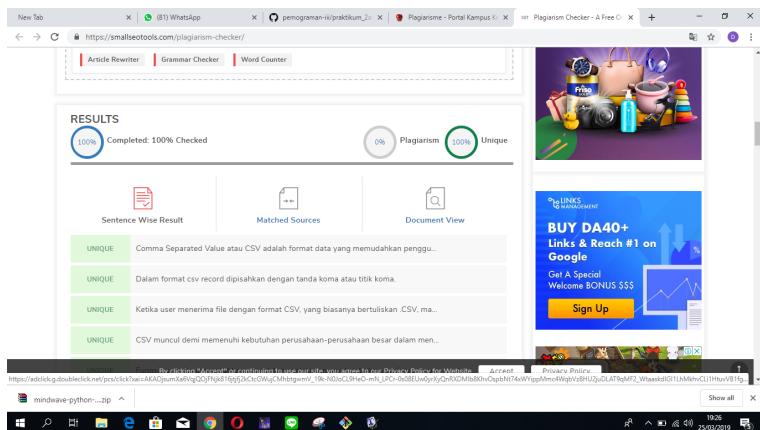
```
1 import serial
2
3 def baca():
4     ser = serial.Serial("COM6", 115200)
5     baca = ser.readline()
6     print(baca)
7
8 baca()
```

1.4.0.8 *Bukti bebas plagiarisme*

1.4.1 Praktek

1.4.1.1 *Kerjakan soal berikut ini,*

1.4.1.2 *Penanganan Error* Isi jawaban soal ke-1



Gambar 1.3 SS Bebas Plagiarisme

1.5 Oniwaldus Bere Mali

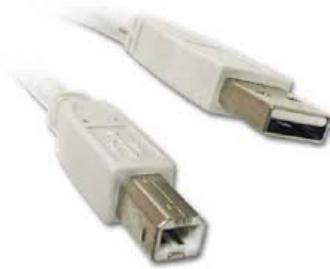
1.5.1 Teori

1.5.1.1 Apa itu fungsi device manager di windows dan folder /dev di linux
 Fungsi device manager dan folder /dev itu berfungsi untuk mengetahui device apa saja yang telah terinstal di laptop anda serta mengetahui port yang digunakan oleh device tersebut.

1.5.1.2 Jelaskan langkah-langkah instalasi driver dari arduino

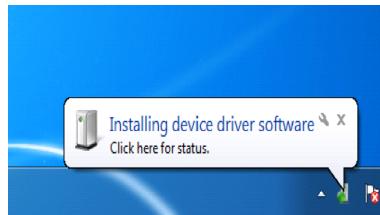
1. Cara Auto

- Pertama Hubungkan sistem minimum Arduino Uno ke komputer dengan kabel USB type B(kabel Printer)



Gambar 1.4 Membuat file csv

- Lalu pada bagian kanan didesktop PC anda, akan muncul popup Installing device driver software seperti pada gambar dibawah ini.



Gambar 1.5 Membuat file csv

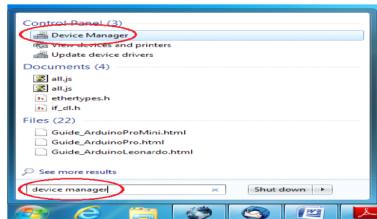
- Tunggu hingga selesai.
- Jika sudah selesai anda bisa mengecheck di device manager.



Gambar 1.6 Membuat file csv

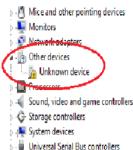
2. Cara Manual

- Penginstalan secara manual akan dilakukan jika penginstalan secara auto gagal dilakukan.
- Buka Device Manager, caranya pada bagian Search Program and Files lalu ketikkan device manager, perhatikan gambar dibawah ini. Pada bagian Control Panel akan muncul Device Manager, klik untuk menjalankan.



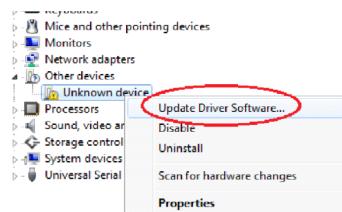
Gambar 1.7 Membuat file csv

- Cari Unknown device pada bagian Other device, biasanya terdapat tanda seru berwarna kuning, itu disebabkan karena penginstallan tidak berjalan dengan sempurna.



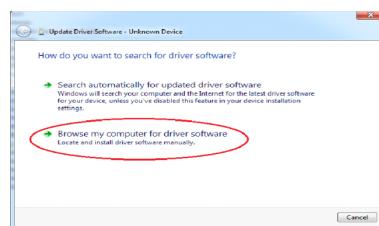
Gambar 1.8 Membuat file csv

- Klik kanan pada Unknown device kemudian pilih Update Driver Software.



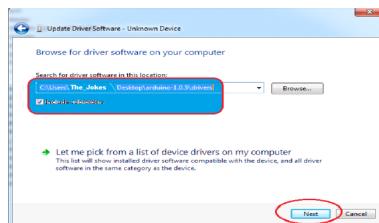
Gambar 1.9 Membuat file csv

- Pilih Browse my computer for driver software.



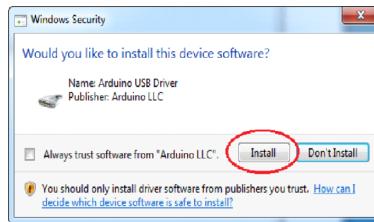
Gambar 1.10 Membuat file csv

- Arahkan lokasi folder ke folder ..arduino-1.0.5 drivers. Pastikan checkbox lalu centang include subfolders. Klik Next untuk melanjutkan instalasi driver.



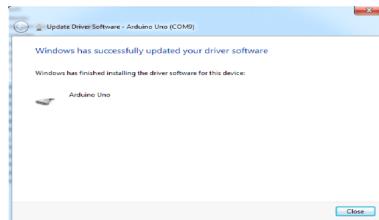
Gambar 1.11 Membuat file csv

- Kemudian lanjutkan dengan mengklik Install pada tampilan Windows Security.



Gambar 1.12 Membuat file csv

- Jika instalasi driver berhasil maka akan muncul Windows has successfully updated your driver software.



Gambar 1.13 Membuat file csv

- Perhatikan dan ingat nama COM Arduino Uno, karena nama COM ini yang akan digunakan untuk meng-upload program nantinya.



Gambar 1.14 Membuat file csv

1.5.1.3 Jelaskan bagaimana cara membaca baudrate dan port dari komputer yang sudah terinstall driver Untuk baudrate itu bisa dicek melalui arduino IDE, kemudian untuk mengecheck port bisa dilakukan dengan device manager

1.5.1.4 Jelaskan sejarah library pyserial Modul ini merangkum akses untuk port serial. Ini menyediakan backends untuk Python yang berjalan di Windows, Linux, BSD (mungkin sistem yang mendukung POSIX), Jython dan IronPython (.NET dan Mono). Modul bernama "serial" secara otomatis memilih backend yang sesuai. Antarmuka berbasis kelas yang sama pada semua platform yang didukung. Akses ke pengaturan port melalui properti Python. Dukungan untuk berbagai ukuran byte, bit stop, paritas dan kontrol aliran dengan RTS / CTS dan / atau Xon / Xoff. Bekerja dengan atau tanpa menerima batas waktu. File seperti API dengan "read" dan "write" ("readline" dll. Juga didukung). File-file dalam paket ini adalah 100 persen Python murni. Port diatur untuk transmisi biner. Tidak ada stripping byte NULL, terjemahan CR-LF dll. (Yang berkali-kali diaktifkan untuk POSIX.) Ini membuat modul ini bermanfaat secara universal. Kompatibel dengan pustaka io (Python 2.6+)

1.5.1.5 Jelaskan fungsi-fungsi apa saja yang dipakai dari library pyserial Serial fungsi ini untuk membuka port serial Write(data) untuk menulis data lewat port serial Readline() untuk membaca string dari port serial Read(size) untuk membaca jumlah byte dari port serial Close() ini untuk menutup port serial

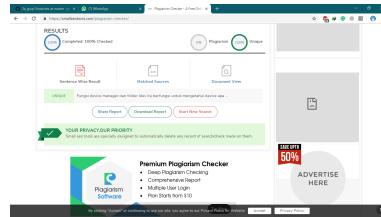
1.5.1.6 Jelaskan kenapa butuh perulangan dan tidak butuh perulangan dalam membaca serial Perulangan dalam bahasa pemrograman berfungsi menyuruh komputer melakukan sesuatu secara berulang-ulang. Terdapat dua jenis perulangan dalam bahasa pemrograman python, yaitu perulangan dengan for dan while. Perulangan for disebut counted loop (perulangan yang terhitung), sementara perulangan while disebut uncounted loop (perulangan yang tak terhitung). Perbedaannya adalah perulangan for biasanya digunakan untuk mengulangi kode yang sudah diketahui banyak perulangannya. Sementara while untuk perulangan yang memiliki syarat dan tidak tentu berapa banyak perulangannya. Perulangan diperlukan agar dapat membaca data secara berulang kali sehingga data yang muncul lebih dari satu. Sedangkan apabila tidak memakai perulangan maka data akan terbaca satu kali saja.

1.5.1.7 Jelaskan bagaimana cara membuat fungsi yang menggunakan pyserial Berikut merupakan contoh penggunaan fungsi yang menggunakan pyserial

```

1 import serial
2
3 def baca():
4     ser = serial.Serial("COM6", 115200)
5     baca = ser.readline()
6     print(baca)
7
8 baca()

```



Gambar 1.15 Membuat file csv

1.5.1.8 Scan Plagiarisme

1.5.2 Praktek

1.5.2.1 Kerjakan soal berikut ini,

1.5.2.2 Penanganan Error

1.6 Evietania Charis Sujadi

Pemahaman Teori

1.6.1 Soal No. 1

Apa itu fungsi device manager di windows dan folder /dev di linux?

Fungsi device manager antara lain :

1. Menunjukkan status suatu hardware.
2. Menunjukkan informasi detil suatu hardware.
3. Mengelola driver hardware
4. Disable dan Enable hardware
5. Mengidentifikasi konflik antar perangkat keras.

Folder /dev berisi file device, baik dari device blok maupun device karakter. Di dalamnya setidaknya ada file biner yang bernama MAKEDEV untuk membuat device secara manual.

1.6.2 Soal No. 2

Jelaskan langkah-langkah instalasi driver dari arduino!

Berikut ini adalah langkah-langkah instalasi driver dari Arduino UNO di Windows:

1. Hubungkan sistem minimun Arduino Uno ke komputer dengan kabel USB type B (kabel Printer).
2. Lalu pada bagian kanan didesktop PC anda, akan muncul popup Installing device driver software.
3. Sistem operasi Windows tidak menyediakan driver untuk Arduino Uno.
4. Buka Device Manager, caranya pada bagian Search Program and Files lalu ketikkan device manager (tanpa tanda petik). Kemudian bagian Control Panel akan muncul halaman Device Manager, selanjutnya klik untuk menjalankan.
5. Cari yang bernama Unknown device yang berada pada bagian Other device, biasanya ada tanda seru berwarna kuning, itu disebabkan karena penginstallan tidak berjalan dengan sempurna.
6. Klik kanan pada Unknown device kemudian pilih Update Driver Software.
7. Pilih Browse my computer for driver software.
8. Arahkan lokasi folder ke folder ..arduino-1.0.5 drivers. Pastikan check-box lalu centang include subfolders. Klik Next untuk melanjutkan instalasi driver.
9. Kemudian lanjutkan dengan mengklik Install pada tampilan Windows Security.
10. Jika instalasi driver berhasil maka akan muncul Windows has successfully updated your driver software.
11. Perhatikan dan ingat nama COM Arduino Uno, karena nama COM ini yang akan digunakan untuk meng-upload program nantinya.

1.6.3 Soal No. 3

Jelaskan bagaimana cara membaca baudrate dan port dari komputer yang sudah terinstall driver!

Membaca Port dari Komputer

1. Hubungkan modul TX-RX serial dengan komputer melalui serial port menggunakan DB9 cable extension.
2. Buka Hyper Terminal dengan menekan start kemudian All programs lalu Accessories kemudian Communications lalu Hyper Terminal.
3. Ketik nama untuk Connection Description, misal coba, kemudian tekan OK.
4. Pada Connect to, pilihlah COM port yang dipakai di Connect using, kemudian tekan OK.
5. Masukkan nilai-nilai port settingnya, sesuai dengan DCE-nya. Kemudian tekan OK.

1.6.4 Soal No. 4

Jelaskan sejarah library pyserial!

PySerial adalah library/modul Python siap-pakai dan gratis yang dibuat untuk memudahkan kita dalam membuat program komunikasi data serial RS232 dalam bahasa Python. Jika modul USB-2REL dapat kita kontrol dengan mudah menggunakan Python dan PyUSB, maka modul SER-2REL juga dapat kita kontrol dengan mudah menggunakan Python dengan bantuan modul PySerial.

1.6.5 Soal No. 5

Jelaskan fungsi-fungsi apa saja yang dipakai dari library pyserial!

Fungsi-fungsi yang dipakai dari library PySerial, yaitu:

1. Serial - fungsi ini untuk membuka port serial.
2. write(data) - fungsi ini menulis data lewat port serial.
3. readline() - fungsi ini membaca sebuah string dari port serial.
4. read(size) - fungsi ini untuk membaca jumlah byte dari port serial.
5. close() - fungsi ini untuk menutup port serial.

1.6.6 Soal No. 6

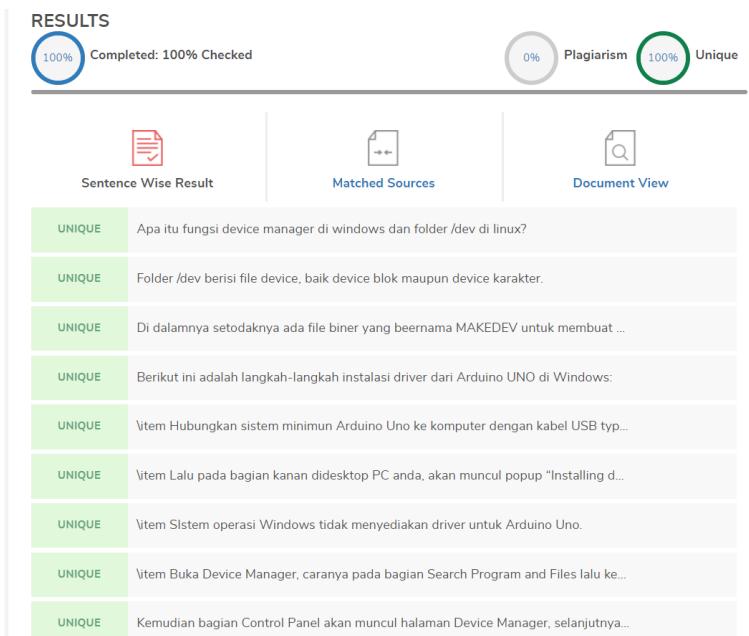
Jelaskan kenapa butuh perulangan dan tidak butuh perulangan dalam membaca serial!

Pada saat membaca serial di Arduino diperlukan perulangan agar bisa membaca data secara berulang kali sehingga data yang muncul banyak. Sedangkan apabila tidak membutuhkan perulangan maka Arduino hanya akan membaca data sekali saja.

1.6.7 Soal No. 7

Jelaskan bagaimana cara membuat fungsi yang menggunakan pyserial!

Fungsi yang berada pada Python, dibuat dengan nama kata kunci def kemudian diikuti dengan nama fungsinya pada python. Seperti halnya dengan blok kode yang lain, kita juga harus memberikan identasi untuk menuliskan isi fungsi.



Gambar 1.16 Bebas Plagiarisme

1.6.7.1 *Bukti bebas plagiarisme*

1.7 Dezha Aidil Martha

1.7.1 Bagian 1 - Teori

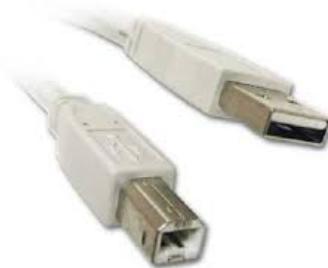
1.7.1.1 *Apa itu fungsi device manager di windows dan folder /dev di linux*

Fungsi device manager dan folder /dev itu berfungsi untuk mengetahui device apa saja yang telah terinstal di laptop anda serta mengetahui port yang digunakan oleh device tersebut.

1.7.1.2 *Jelaskan langkah-langkah instalasi driver dari arduino*

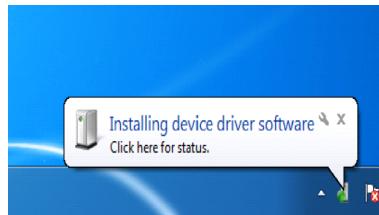
1. Cara Auto

- Pertama Hubungkan sistem minimum Arduino Uno ke komputer dengan kabel USB type B(kabel Printer)

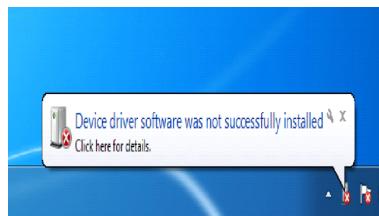


Gambar 1.17 Koneksikan Arduino Uno menggunakan kabel

- Lalu pada bagian kanan didesktop PC anda, akan muncul popup Installing device driver software seperti pada gambar dibawah ini.



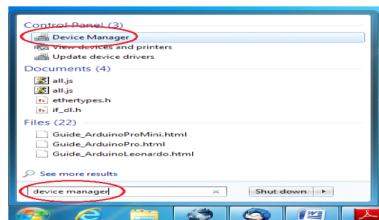
- Tunggu hingga selesai.
- Jika sudah selesai anda bisa mengecheck di device manager.



Gambar 1.18 Cek driver sudah terinstall atau belum

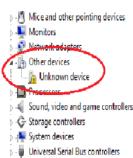
2. Cara Manual

- Penginstalan secara manual akan dilakukan jika penginstalan secara auto gagal dilakukan.
- Buka Device Manager, caranya pada bagian Search Program and Files lalu ketikkan device manager, perhatikan gambar dibawah ini. Di bagian Control Panel akan muncul Device Manager, klik untuk menjalankan.

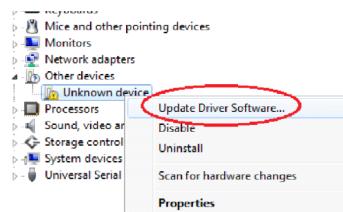


Gambar 1.19 Instalasi driver secara manual

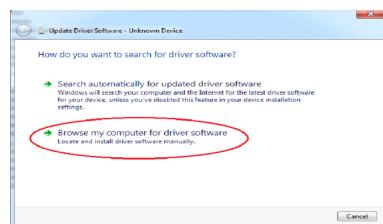
- Cari Unknown device pada bagian Other device, pada umumnya terdapat tanda seru berwarna kuning, itu disebabkan karena penginstallan tidak berjalan dengan lancar.



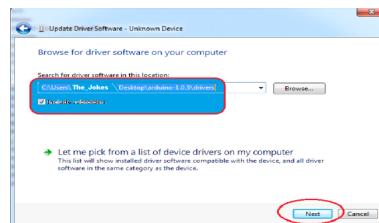
- Klik kanan pada Unknown device kemudian pilih Update Driver Software.



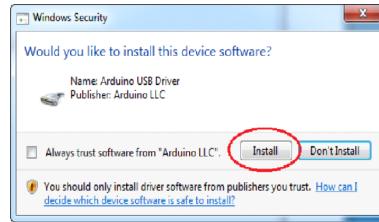
- Lalu Pilih Browse my computer for driver software.



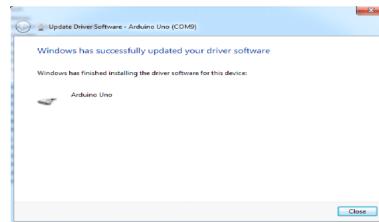
- Arahkan lokasi folder ke folder ..arduino-1.0.5 drivers. Pastikan checkbox lalu centang include subfolders. Klik Next untuk melanjutkan instalasi driver.



- Kemudian lanjutkan dengan mengklik Install pada tampilan Windows Security.



- Jika instalasi driver berhasil maka akan muncul Windows has successfully updated your driver software.



- Perhatikan dan ingat nama COM Arduino Uno, karena nama COM ini yang akan digunakan untuk meng-upload program nantinya.



1.7.1.3 Jelaskan bagaimana cara membaca baudrate dan port dari komputer yang sudah terinstall driver

Untuk baudrate itu bisa dicek melalui arduino IDE, kemudian untuk mengecheck port bisa dilakukan dengan device manager

1.7.1.4 Jelaskan sejarah library pyserial Modul ini merangkum akses untuk port serial. Ini menyediakan backends untuk Python yang berjalan di Windows, Linux, BSD (mungkin sistem yang mendukung POSIX), Jython dan IronPython (.NET dan Mono). Modul bernama "serial" secara otomatis memilih backend yang sesuai. Antarmuka berbasis kelas yang sama pada semua platform yang didukung. Akses ke pengaturan port melalui properti Python. Dukungan untuk berbagai ukuran byte, bit stop, paritas dan kontrol aliran dengan RTS / CTS dan / atau Xon / Xoff. Bekerja dengan atau tanpa menerima batas waktu. File seperti API dengan "read" dan "write" ("readline" dll. Juga didukung). File-file dalam paket ini adalah 100 persen Python murni. Port diatur untuk transmisi biner. Tidak ada stripping byte NULL, terjemahan CR-LF dll. (Yang berkali-kali diaktifkan untuk POSIX.) Ini membuat modul ini bermanfaat secara universal. Kompatibel dengan pustaka io (Python 2.6+)

1.7.1.5 Jelaskan fungsi-fungsi apa saja yang dipakai dari library pyserial Serial fungsi ini untuk membuka port serial Write(data) untuk menulis data lewat port serial Readline() untuk membaca string dari port serial Read(size) untuk membaca jumlah byte dari port serial Close() ini untuk menutup port serial

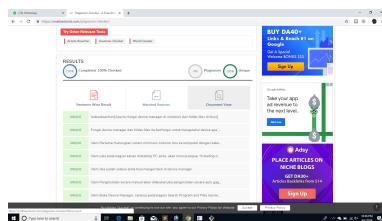
1.7.1.6 Jelaskan kenapa butuh perulangan dan tidak butuh perulangan dalam membaca serial Perulangan dalam bahasa pemrograman berfungsi menyuruh komputer melakukan sesuatu secara berulang-ulang. Terdapat dua jenis perulangan dalam bahasa pemrograman python, yaitu perulangan dengan for dan while. Perulangan for disebut counted loop (perulangan yang terhitung), sementara perulangan while disebut uncounted loop (perulangan yang tak terhitung). Perbedaannya ialah, perulangan (for) biasanya dipakai untuk mengulangi kode yang sudah diketahui banyak perulangannya. Sementara itu, perulangan (while) dipakai untuk perulangan yang memiliki syarat dan tidak tentu berapa banyak perulangannya. Perulangan diperlukan agar dapat membaca data secara berulang kali sehingga data yang muncul lebih dari satu. Sedangkan apabila tidak memakai perulangan maka data akan terbaca satu kali saja.

1.7.1.7 Jelaskan bagaimana cara membuat fungsi yang menggunakan pyserial
Berikut merupakan contoh penggunaan fungsi yang menggunakan pyserial

```

1 import serial
2
3 def baca():
4     ser = serial.Serial("COM6", 115200)
5     baca = ser.readline()
6     print(baca)
7
8 baca()

```



1.7.1.8 Scan Plagiarisme

BAB 2

PRAKTEK KOMUNIKASI PERANGKAT KERAS

2.1 Nico Ekklesia Sembiring

2.1.1 Buatlah fungsi untuk mendapatkan data langsung dari arduino

```
1 import serial
2
3 def getData():
4     ser = serial.Serial('COM5', 9600)
5     print(ser.readline().decode("utf-8").strip('\n').strip('\r'))
6
7 getData()
```

Listing 2.1 Mendapatkan data dari Arduino.

2.1.2 Buatlah fungsi untuk mendapatkan data langsung dari arduino dengan looping

```
1 import serial
2
3 def getDataLoop():
4     ser = serial.Serial('COM5', 9600)
```

```

5 while (1):
6     print(ser.readline().decode("utf-8").strip('\n').strip('\r'))
7
8 getDataLoop()

```

Listing 2.2 Mendapatkan data langsung dari Arduino dengan looping.

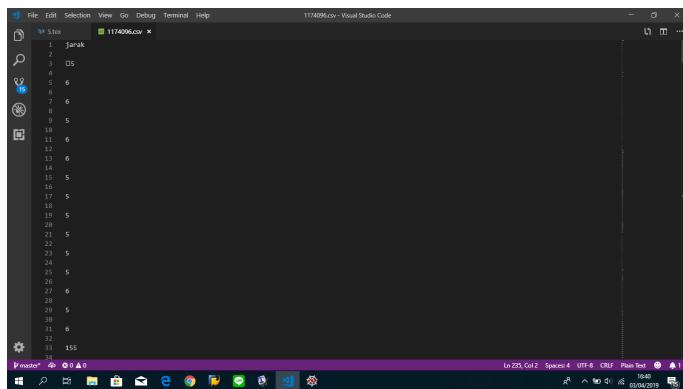
2.1.3 Buatlah fungsi untuk mendapatkan data dari arduino dan langsung ditulis kedalam file csv

```

1 import serial
2 import csv
3
4 def writeCsv():
5     ser = serial.Serial('COM5', 9600)
6     with open('praktek.csv', mode='w') as csv_file:
7         fieldnames = ['jarak']
8         writer = csv.DictWriter(csv_file, fieldnames=fieldnames)
9
10        writer.writeheader()
11        while (1):
12            data = ser.readline().decode("utf-8").strip('\n').strip(
13                '\r')
14            writer.writerow({'jarak': data})
15
16 writeCsv()

```

Listing 2.3 Mendapatkan data dari Arduino dan langsung ditulis kedalam file CSV.



Gambar 2.1 Hasil dari pembacaan data dari arduino dalam bentuk file CSV.

2.1.4 Buatlah fungsi untuk membaca file csv hasil arduino dan mengembalikan ke fungsi

```

1 import csv
2
3 def readCsv():

```

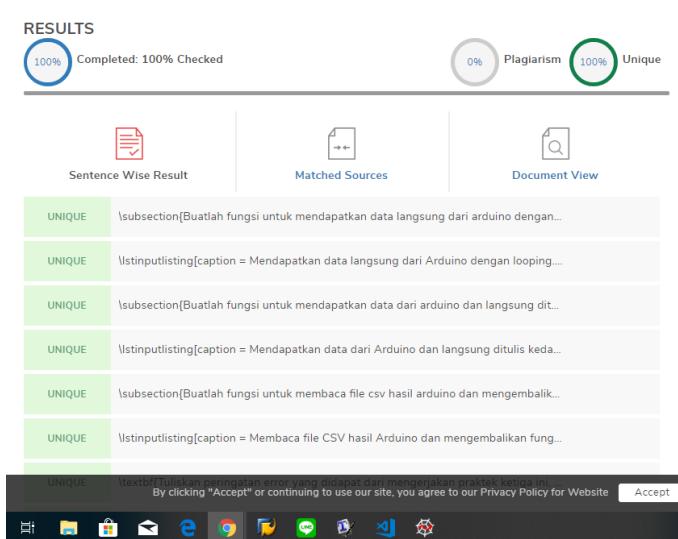
```

4     with open('praktek.csv', mode='r') as csv_file:
5         reader = csv.DictReader(csv_file)
6         for row in reader:
7             print(row['jarak'])
8
9 readCsv()

```

Listing 2.4 Membaca file CSV hasil Arduino dan mengembalikan fungsi.

2.1.5 Pengecekan Plagiarisme Praktek



2.1.6 Ketrampilan Penanganan Error

Tuliskan peringatan error yang didapat dari mengerjakan praktek ketiga ini, dan jelaskan cara penanganan error tersebut. dan Buatlah satu fungsi yang menggunakan gunakan try except untuk menanggulangi error tersebut

Peringatan error yang saya temui pada praktek Chapter 5 ini, adalah:

- Name Error NameError adalah exception yang terjadi ketika kode melakukan eksekusi terhadap local name atau global name yang tidak terdefinisi oleh perangkat. Solusi yang dapat dilakukan adalah dengan memastikan variabel atau fungsi yang dipanggil ada atau tidak salah ketik.
- Syntax Errors Syntax Errors adalah suatu keadaan saat terjadi kesalahan penulisan pada kode python. Cara memperbaikinya adalah dengan memperbaiki penulisan kode yang salah.
- Type Error TypeError adalah exception yang terjadi pada saat dilakukannya eksekusi terhadap suatu operasi atau fungsi dengan type object yang tidak sesuai.

Cara yang dilakukan untuk mengatasinya error ini adalah mengkoversi varibelnya sesuai dengan tipe data yang akan digunakan.

Penanggulangan Error menggunakan Try Except

```

1 import serial
2
3 def tryExceptError():
4     try:
5         ser = serial.Serial('COM5', 9600)
6         print(sre.readline().decode("utf-8").strip('\n').strip('\r'))
7     except SyntaxError:
8         print("Kesalahan penulisan syntax")
9     except NameError:
10        print("Variable tersebut tidak ada")
11    except TypeError:
12        print("Tipe data salah")
13    except:
14        print("Terjadi sebuah kesalahan")
15
16 tryExceptError()

```

Listing 2.5 Penanggulangan error menggunakan Try Except.

2.1.7 Pengecekan Plagiarisme Penanganan Error

The screenshot shows a plagiarism detection interface with the following details:

- RESULTS**: Completed: 100% Checked
- Plagiarism**: 0%
- Unique**: 100%

Below these statistics are three buttons: Sentence Wise Result, Matched Sources, and Document View.

The main content area displays several snippets of text, each preceded by a green "UNIQUE" label:

- Peringatan error yang saya temui pada praktek Chapter 5 ini, adalah:
- NameError adalah exception yang terjadi ketika kode melakukan eksekusi terhadap...
- Solusi yang dapat dilakukan adalah dengan memastikan variabel atau fungsi yang ...
- Syntax Errors adalah suatu keadaan saat terjadi kesalahan penulisan pada kode py...
- Cara memperbaikinya adalah dengan memperbaiki penulisan kode yang salah.
- TypeError adalah exception yang terjadi pada saat dilakukannya eksekusi terhadap ...

A small tooltip at the bottom left of the interface reads: "Cara yang dilakukan untuk mengatasinya error ini adalah mengkoversi variabelnya".

At the bottom of the screen, there is a browser toolbar with various icons, and a status bar at the very bottom.

2.2 Habib Abdul Rasyid

Ketrampilan Pemrograman

2.2.1 Soal No. 1

Buatlah fungsi (file terpisah/library dengan nama NPMrealtime.py) untuk mendapatkan data langsung dari arduino!

```

1 # -*- coding: utf-8 -*-
2 """
3 Created on Wed Apr  3 17:24:30 2019
4
5 @author: Habib Abdul R
6 """
7
8 import serial
9
10 def getData():
11     ser = serial.Serial('COM5',9600)
12     print(ser.readline().decode("utf-8").strip('\n').strip('\r'))
13
14 getData()

```

Listing 2.6 Fungsi untuk mendapatkan data dari Arduino.

2.2.2 Soal No. 2

Buatlah fungsi (file terpisah/library dengan nama NPMSave.py) untuk mendapatkan data langsung dari arduino dengan looping!

```

1 import serial
2
3 def getDataLoop():
4     ser = serial.Serial('COM5',9600)
5     while (1):
6         print(ser.readline().decode("utf-8").strip('\n').strip('\r'))
7
8 getDataLoop()

```

Listing 2.7 Fungsi untuk mendapatkan data langsung dari Arduino dengan looping.

2.2.3 Soal No. 3

Buatlah fungsi (file terpisah/library dengan nama NPMrealtime.py) untuk mendapatkan data dari arduino dan langsung ditulis kedalam file csv!

```

1 import serial
2 import csv
3
4 def writeCsv():
5     ser = serial.Serial('COM5',9600)
6     with open('praktek.csv', mode='w') as csv_file:
7         fieldnames = ['jarak']
8         writer = csv.DictWriter(csv_file, fieldnames=fieldnames)
9
10        writer.writeheader()
11        while (1):

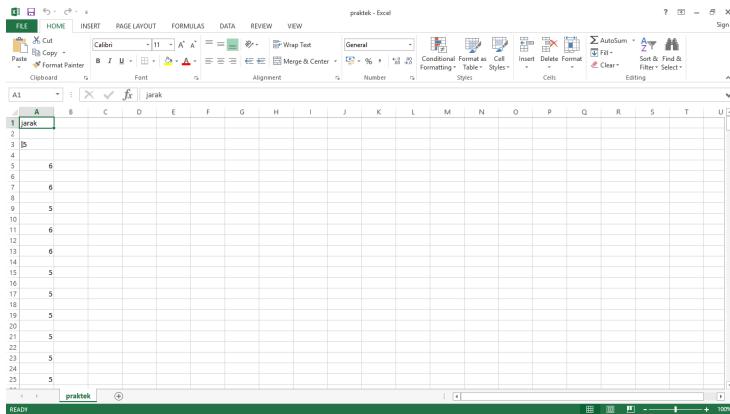
```

```

12     data = ser.readline().decode("utf-8").strip('\n').strip(',')
13     writer.writerow({'jarak': data})
14
15 writeCsv()

```

Listing 2.8 Fungsi untuk mendapatkan data dari Arduino dan langsung ditulis kedalam file CSV.



Gambar 2.2 Hasil dari pembacaan fungsi untuk mendapatkan data dari Arduino dan langsung ditulis kedalam file CSV.

2.2.4 Soal No. 4

Buatlah fungsi (file terpisah/library dengan nama NPMcsv.py) untuk membaca file csv hasil arduino dan mengembalikan ke fungsi!

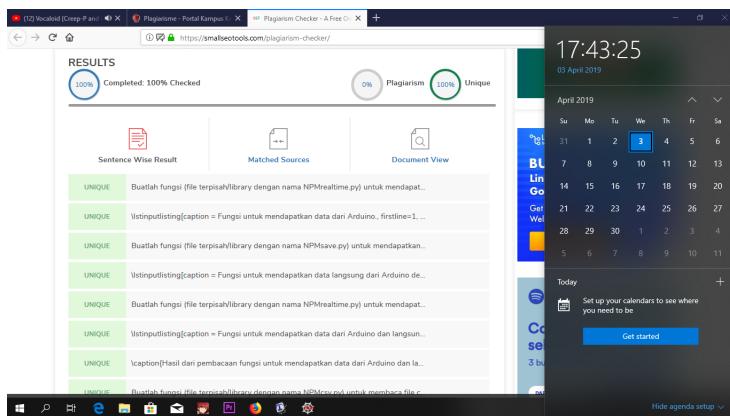
```

1 import csv
2
3 def readCsv():
4     with open('praktek.csv', mode='r') as csv_file:
5         reader = csv.DictReader(csv_file)
6         for row in reader:
7             print(row['jarak'])
8
9 readCsv()

```

Listing 2.9 Fungsi untuk membaca file CSV hasil Arduino dan mengembalikan fungsi.

2.2.5 Cek Plagiat Praktek



Gambar 2.3 Plagiarisme Habib

Ketrampilan Penanganan Error

2.2.6 Soal No. 1

Tuliskan peringatan error yang didapat dari mengerjakan praktek kelima ini, dan jelaskan cara penanganan error tersebut. dan Buatlah satu fungsi yang menggunakan try except untuk menanggulangi error tersebut.

Peringatan error di praktek kelima ini, yaitu:

- Syntax Errors Syntax Errors adalah suatu keadaan saat kode python mengalami kesalahan penulisan. Solusinya adalah memperbaiki penulisan kode yang salah.
- Type Error TypeError adalah exception yang akan terjadi apabila pada saat dilakukannya eksekusi terhadap suatu operasi atau fungsi dengan type object yang tidak sesuai. Solusi dari error ini adalah mengkoversi varibelnya sesuai dengan tipe data yang akan digunakan.

Fungsi yang menggunakan try except untuk menanggulangi error.

```

1 import serial
2
3 def tryExceptError():
4     try:
5         ser = serial.Serial('COM5', 9600)
6         print(sre.readline().decode("utf-8").strip('\n').strip('\r'))
7     except SyntaxError:

```

```

8     print("Kesalahan penulisan syntax")
9 except NameError:
10    print("Variable tersebut tidak ada")
11 except TypeError:
12    print("Tipe data salah")
13 except:
14    print("Terjadi sebuah kesalahan")
15
16 tryExceptError()

```

Listing 2.10 Fungsi untuk menanggulangi error menggunakan Try Except.

2.3 Choirul Anam

Ketrampilan Pemrograman

2.3.1 Soal No. 1

Buatlah fungsi (file terpisah/library dengan nama NPMrealtime.py) untuk mendapatkan data langsung dari arduino!

```

1 # -*- coding: utf-8 -*-
2 """
3 Created on Wed Apr  3 17:24:30 2019
4
5 @author: knoy
6 """
7
8 import serial
9
10 def getData():
11     ser = serial.Serial('COM5', 9600)
12     print(ser.readline().decode("utf-8").strip('\n').strip('\r'))
13
14 getData()

```

Listing 2.11 Fungsi untuk mendapatkan data dari Arduino.

2.3.2 Soal No. 2

Buatlah fungsi (file terpisah/library dengan nama NPMsave.py) untuk mendapatkan data langsung dari arduino dengan looping!

```

1 import serial
2
3 def getDataLoop():
4     ser = serial.Serial('COM5', 9600)
5     while (1):
6         print(ser.readline().decode("utf-8").strip('\n').strip('\r'))
7
8 getDataLoop()

```

Listing 2.12 Fungsi untuk mendapatkan data langsung dari Arduino dengan looping.

2.3.3 Soal No. 3

Buatlah fungsi (file terpisah/library dengan nama NPMrealtime.py) untuk mendapatkan data dari arduino dan langsung ditulis kedalam file csv!

```
1 import serial
2 import csv
3
4 def writeCsv():
5     ser = serial.Serial('COM5', 9600)
6     with open('praktek.csv', mode='w') as csv_file:
7         fieldnames = ['jarak']
8         writer = csv.DictWriter(csv_file, fieldnames=fieldnames)
9
10        writer.writeheader()
11        while (1):
12            data = ser.readline().decode("utf-8").strip('\n').strip(
13                '\r')
14            writer.writerow({'jarak': data})
15
16 writeCsv()
```

Listing 2.13 Fungsi untuk mendapatkan data dari Arduino dan langsung ditulis kedalam file CSV.

2.3.4 Soal No. 4

Buatlah fungsi (file terpisah/library dengan nama NPMcsv.py) untuk membaca file csv hasil arduino dan mengembalikan ke fungsi!

```
1 import csv
2
3 def readCsv():
4     with open('praktek.csv', mode='r') as csv_file:
5         reader = csv.DictReader(csv_file)
6         for row in reader:
7             print(row['jarak'])
8
9 readCsv()
```

Listing 2.14 Fungsi untuk membaca file CSV hasil Arduino dan mengembalikan fungsi.

Ketrampilan Penanganan Error

2.3.5 Soal No. 1

Tuliskan peringatan error yang didapat dari mengerjakan praktek kelima ini, dan jelaskan cara penanganan error tersebut. dan Buatlah satu fungsi yang menggunakan try except untuk menanggulangi error tersebut.

Peringatan error di praktek kelima ini, yaitu:

- Syntax Errors Syntax Errors adalah suatu keadaan saat kode python mengalami kesalahan penulisan. Solusinya adalah memperbaiki penulisan kode yang salah.
- Type Error TypeError adalah exception yang akan terjadi apabila pada saat dilakukannya eksekusi terhadap suatu operasi atau fungsi dengan type object yang tidak sesuai. Solusi dari error ini adalah mengkoversi variabelnya sesuai dengan tipe data yang akan digunakan.

Fungsi yang menggunakan try except untuk menanggulangi error.

```

1 import serial
2
3 def tryExceptError():
4     try:
5         ser = serial.Serial('COM5', 9600)
6         print(sre.readline().decode("utf-8").strip('\n').strip('\r'))
7     except SyntaxError:
8         print("Kesalahan penulisan syntax")
9     except NameError:
10        print("Variable tersebut tidak ada")
11    except TypeError:
12        print("Tipe data salah")
13    except:
14        print("Terjadi sebuah kesalahan")
15
16 tryExceptError()

```

Listing 2.15 Fungsi untuk menanggulangi error menggunakan Try Except.

2.4 Muhammad Dzihan Al-Banna

2.4.1 Praktek

1. Soal 1

```

1 import serial
2
3 def ambildata():
4     ser = serial.Serial('COM6', 9600)
5     print(sre.readline().decode("utf-8").strip('\n').strip('\r'))
6
7 ambildata()

```

2. Soal 2

```

1 import serial
2
3 def ulang():
4     ser = serial.Serial('COM6', 9600)
5     while(1):
6         print(sre.readline().decode("utf-8").strip('\n').strip('\r'))

```

```

7
8 ulang()

```

3. Soal 3

```

1 import csv
2
3 def tuliscsv():
4     ser = serial.Serial('COM6',9600)
5     with open('uji.csv',mode='w') as csv_file:
6         fieldnames = ['jarak']
7         writer = csv.DictWriter(csv_file, fieldnames=fieldnames)
8
9         writer.writeheader()
10        while(1):
11            data = ser.readline().decode("utf-8").strip('\n').
12            strip('r')
13            writer.writerow({'jarak': data})
14
15 tuliscsv()

```

4. Soal 4

```

1 import csv
2
3 def bacacsv():
4     with open('uji.csv',mode='r') as csv_file:
5         baca = csv.DictReader(csv_file)
6         for row in baca:
7             print(row['jarak'])
8
9 bacacsv()

```

2.4.1.1 Penanganan Error cara untuk menangani eror yang dapat dilakukan adalah sebagai berikut:

```

1 import serial
2
3 def tryExceptError():
4     try:
5         ser = serial.Serial('COM6',9600)
6         print(ser.readline().decode("utf-8").strip('\n').strip('r'))
7     except TypeError:
8         print("Terjadi ketidakaksamaan type")
9
10 tryExceptError()

```

2.5 Oniwaldus Bere Mlai

2.5.1 Praktek

1. Soal 1

```

1 import serial
2
3 def tryExceptError():
4     try:
5         ser = serial.Serial('COM6', 9600)
6         print(ser.readline().decode("utf-8").strip('\n').strip('\\r'))
7     except TypeError:

```

2. Soal 2

```

1 import csv
2
3 def bacacsv():
4     with open('uji.csv', mode='r') as csv_file:
5         baca = csv.DictReader(csv_file)
6         for row in baca:
7             print(row['jarak'])

```

3. Soal 3

```

1 import csv
2
3 def tuliscsv():
4     ser = serial.Serial('COM6', 9600)
5     with open('uji.csv', mode='w') as csv_file:
6         fieldnames = ['jarak']
7         writer = csv.DictWriter(csv_file, fieldnames=fieldnames)
8
9         writer.writeheader()
10        while(1):
11            data = ser.readline().decode("utf-8").strip('\n').
12            strip('\\r')
13            writer.writerow({'jarak': data})
14
15 tuliscsv()

```

4. Soal 4

```

1 import serial
2
3 def ulang():
4     ser = serial.Serial('COM6', 9600)
5     while(1):
6         print(ser.readline().decode("utf-8").strip('\n').strip('\\r'))
7
8 ulang()

```

DAFTAR PUSTAKA

1. R. Awangga, “Sampeu: Servicing web map tile service over web map service to increase computation performance,” in *IOP Conference Series: Earth and Environmental Science*, vol. 145, no. 1. IOP Publishing, 2018, p. 012057.

Index

disruptif, xxxi
modern, xxxi