

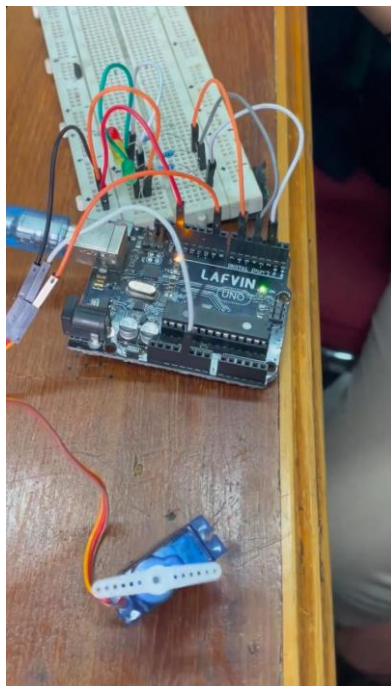
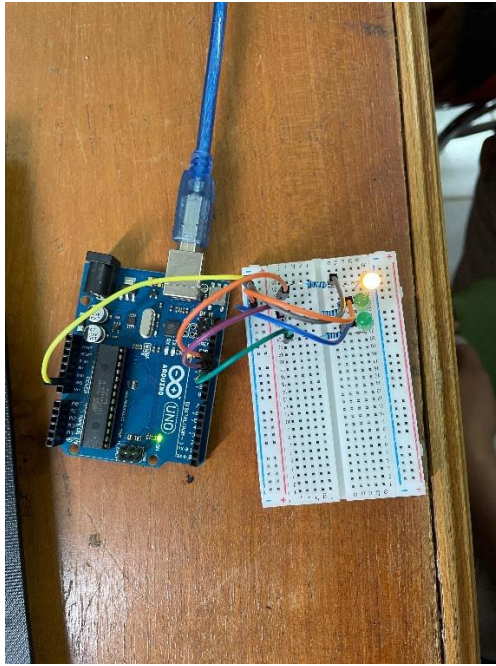
LAPORAN PRAKTIKUM
ARSITEKTUR ORGANISASI KOMPUTER

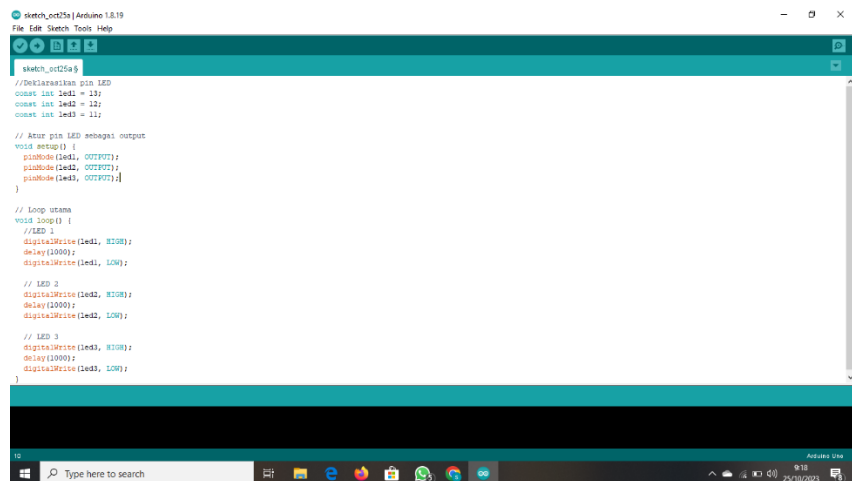


Disusun Oleh :

Nama : SITI LATHIFAH
NIM : 09030582226012
Prodi : Teknik Komputer
Dosen : ADI HERMANSYAH, S. KOM., M. T.

LABORATORIUM ROBOTIKA DAN SISTEM
KENDALI FAKULTAS ILMU KOMPUTER
UNIVERSITAS SRIWIJAYA
PALEMBANG 2023





```
sketch_oct25a.cpp
//Deklarasikan pin LED
const int led1 = 13;
const int led2 = 12;
const int led3 = 11;

// Atur pin LED sebagai output
void setup() {
  pinMode(led1, OUTPUT);
  pinMode(led2, OUTPUT);
  pinMode(led3, OUTPUT);
}

// Loop utama
void loop() {
  //LED 1
  digitalWrite(led1, HIGH);
  delay(1000);
  digitalWrite(led1, LOW);

  // LED 2
  digitalWrite(led2, HIGH);
  delay(1000);
  digitalWrite(led2, LOW);

  // LED 3
  digitalWrite(led3, HIGH);
  delay(1000);
  digitalWrite(led3, LOW);
}
```

1. Kabel Jumper
2. Servo
3. Arduino Uno
4. LED
5. Resistor
6. Breadboard

salah satu proyek Arduino melibatkan mengontrol lampu LED untuk menyala dan mati secara bergantian. menghubungkan LED ke pin digital Arduino, LED memiliki dua kaki, kaki positif dan kaki negatif. Kaki positif harus dihubungkan ke pin digital Arduino, dan kaki negatif harus dihubungkan ke ground.

Untuk menghubungkan servo ke Arduino, kita perlu menggunakan kabel servo. Kabel servo memiliki tiga pin: power, ground, dan signal.

Yang mengendalikan tiga LED terhubung ke pin 13, 12, dan 11 untuk berkedip secara bergantian setiap LED akan menyala selama 100 milidetik kemudian mati.