

```

<div style="text-align: center;"><b>MODUL II</b></div><b><div style="text-align:
center;"><b>Laporan Akhir 1</b>&nbsp;</div><a name="home"></a></b>

<div style="text-align: center;">

<a href="#">[KEMBALI KE MENU SEBELUMNYA]</a></div>

<br />

<center>

<div style="background-color: white; border: 2px dashed rgb(23, 128, 221); height: 240px; overflow:
auto; padding: 10px; text-align: center; width: 330px;">

<b>DAFTAR ISI</b>

<br />

<div style="text-align: left;">

<a href="#hard">1. Alat dan Bahan</a></div>

<div style="text-align: left;">

<a href="#rangkaian">2. Rangkaian Simulasi</a></div>

<div style="text-align: left;">

<a href="#flowchart">3. Prinsip Kerja Rangkaian</a></div>

<div style="text-align: left;">

<a href="#video">4. Video Rangkaian</a></div>

<div style="text-align: left;">

<a href="#prinsip">5. Analisa</a><br />

<div style="text-align: left;">

<a href="#link">6. Link Download</a></div>

</div>

</div>

</center>

<span style="font-family: &quot;times&quot; , &quot;times new roman&quot; , serif;"><span
style="font-family: &quot;times&quot; , &quot;times new roman&quot; , serif; font-size:
small;"><b>1. Alat dan Bahan</b>

<a name="alat"></a>

<a href="#home">[Kembali]</a></span></span><div><span style="font-family: times, times new
roman, serif;"><br /></span></div><div><div style="background-color: white; color: #424242;
font-family: Roboto, sans-serif; font-size: 15px; text-align: center;"><span style="font-family: inherit;
font-size: medium;">PERCOBAAN 1</span></div><div style="background-color: white; color:
#424242; font-family: Roboto, sans-serif; font-size: 15px; text-align: center;"><span

```

style="font-family: inherit; font-size: medium;">
</div><div style="background-color: white; color: #424242; font-family: Roboto, sans-serif; font-size: 15px; text-align: center;">[KEMBALI KE MENU SEBELUMNYA]</div>
<center style="background-color: white; color: #424242; font-family: Roboto, sans-serif; font-size: 15px;"><div style="border: 2px dashed rgb(23, 128, 221); height: 240px; overflow: auto; padding: 10px; width: 330px;">DAFTAR ISI<div style="text-align: left;"><div>1. Jurnal</div><div>2. Alat dan Bahan</div></div><div style="text-align: left;">3. Rangkaian Simulasi</div><div style="text-align: left;">4. Prinsip Kerja Rangkaian
<div>5. Video Rangkaian</div><div>6. Analisa </div><div>7. Link Download</div></div></div></div><div style="background-color: white; color: #424242; font-family: Roboto, sans-serif; font-size: 15px;">
</div><div style="background-color: white; color: #424242; font-family: Roboto, sans-serif; font-size: 15px;">1. Jurnal

style="background-color: transparent; color: #2196f3; text-decoration-line: none;">>[Kembali]</div><div style="background-color: white; color: #424242; font-family: Roboto, sans-serif; font-size: 15px;">
</div><div style="background-color: white; color: #424242; font-family: Roboto, sans-serif; font-size: 15px;"><div class="separator" style="clear: both; text-align: center;"><div class="separator" style="clear: both;"><div class="separator" style="clear: both; text-align: left;">Motor DC berputar ke kanan lalu mati selama 5 detik kemudian berputar ke kiri lalu mati selama 5 detik</div></div></div><div class="separator" style="clear: both; text-align: center;">
</div></div><div style="background-color: white; color: #424242; font-family: Roboto, sans-serif; font-size: 15px;">2. Alat dan Bahan[Kembali]</div><div style="background-color: white; color: #424242; font-family: Roboto, sans-serif; font-size: 15px; text-align: center;"><ol style="text-align: left;">Modul Arduino
</div style="text-align: center;"></div>Motor DC
</div style="text-align: center;"><table align="center" cellpadding="0" cellspacing="0" class="tr-caption-container" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"><tbody><tr><td style="text-align: center;"></td></tr><tr><td class="tr-caption" style="text-align: center;">
</td></tr></tbody></table></div>Driver Motor DC
</div style="text-align: center;" cellpadding="0" cellspacing="0" class="tr-caption-container" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"><tbody><tr><td style="text-align: center;">

height="220"
src="https://blogger.googleusercontent.com/img/a/AVvXsEi6-UAC9Gje2_aaKdigsxv9N046WDstBRXJO
OikprlCaW3iAHc4OzVducQelx3fgvb8bjcwYomOWcwAlnx2cgBcAz-GcF6aVg6BH108EIBliidV3yroAp3kj
cYHImhIbORPMiBLN7FGn7V3JWcbhC9-FpmX3Dk9c1B7t-lhIE1l-xt13M7aR9XEpvG"
style="border-style: none; height: inherit; max-width: 100%;" width="320" /></td></tr><tr><td
class="tr-caption" style="text-align: center;">Mengatur arah putaran motor
DC</td></tr></tbody></table></div><div><span style="font-family: times, times
new roman, serif;">

<span
style="font-family: "times" , "times new roman" , serif; font-size:
small;">2. Rangkaian Simulasi

[Kembali]</div><div><div class="separator" style="clear:
both; text-align: center;"><a
href="https://blogger.googleusercontent.com/img/b/R29vZ2xl/AVvXsEihfu3Yk9aXp-plZgLXScxRQ-4oj
PP8HgVtvUKRM-iNG2rdLAL0FgVL5Jk3-vYxI2GKEzgXiwCHbQ08pVtZjLPeE9iQcur2qYFCT-HQ9AnR-UggA
hYGQsXU1AeOfnk4ODd1-f8ZR17zvpT4926d3zAJ6uPuOgl7_JBUkF8-UC2IRm0MJtCpeQWDQRfWkw/s1
600/WhatsApp%20Image%202022-11-10%20at%2008.07.15.jpeg" imageanchor="1"
style="margin-left: 1em; margin-right: 1em;"></div>
<span style="font-family: "times" , "times new roman" ,
serif;">
</div><div><br

<span
style="font-family: "times" , "times new roman" , serif; font-size:
small;">3. Prinsip Kerja Rangkaian

[Kembali]</div><div><span style="background-color:
white;"> <span
style="font-family: inherit;"> Pada bagian header pin 10 dan 9 arduino dideklarasikan sebagai
input 1 dan 2 pada driver motor DC. Pada bagian set up fungsi pinMode () dibuat untuk
mendeklarasikan in 1 dan in 2 sebagai output. Pada bagian loop fungsi digitalWrite() dibuat untuk
memberikan logika 0 (LOW) atau 1 (HIGH) pada in 1 dan in 2 dan fungsi delay untuk
memberikan waktu lama motor dc berputar (1 detik) dan lama motor dc dalam keadaan diam (5
detik). Fungsi digitalWrite () diatur agar dapat menghentikan motor DC dengan memberikan logika
LOW pada pin in1 dan in2 , mengatur putaran motor DC ke kanan dengan memberikan logika
HIGH pada pin in1 dan LOW pada pin in2, dan mengatur putaran motor DC ke kiri
dengan memberikan logika LOW pada pin in1 dan HIGH pada pin in2 . Pin enable driver motor
DC diberikan logika HIGH sehingga mengizinkan driver motor untuk mengatur putaran motor
DC. Pada saat motor DC berputar ke kanan akan ada arus yang mengalir dari pin out1

ke motor DC dan diteruskan ke pin out2 sedangkan Pada saat motor DC berputar kiri akan ada arus yang mengalir dari pin out2 ke motor DC dan diteruskan ke pin out1. Ketika motor DC dalam keadaan diam tidak ada arus yang mengalir pada motor DC.

4. Video Rangkaian

[video](#)

[\[Kembali\]](#)

5. Analisa

1. Analisa yang terjadi ketika pin enable floating (pin dicabut)

Jawab:

Untuk pin enable floating itu sendiri memiliki kondisi yang tidak dapat ditentukan apakah kondisi High (1) atau kondisi Low (0). Pin enable memiliki sumber arus angkat internal yang dapat memberikan kondisi enable saat High pada pin enable yang floatingnya sehingga motor tidak mati dan itu bisa berputar.

2. Analisa ketika pin vss dicabut, apa yang terjadi pada motor?

Jawab:

Saat pin Vss dicabut maka tidak akan mempengaruhi motor, karna syarat dari motor yang berputar adalah adanya arus yang mengalir dari sumber tegangan, motor lalu ke ground dan terdapat perbedaan potensial untuk pin vss digunakan untuk memberikan daya ke driver motor. Jika pin vss dicabut maka motor akan mati, karena ini mendapat sumber dari tegangan

3. Analisa yang terjadi jika pin enable terhubung ke GND?

Jawab:

Pin enable terhubung ke ground maka motor akan berhenti, karena pin enable akan bernilai Low atau 0 jika terhubung Ground. Untuk pin enable itu sendiri berfungsi memberikan kondisi apakah dapat mengatur motor baik dalam kondisi High atau kondisi Low, sehingga motor akan berhenti jika pin enable bernilai 0 (Low)

6. Link Download

[Kembali]</div><div>
</div><div>File Rangkaian Download</div><div>List Program Download</div><div>File Video Download</div><div>DataSheet Arduino Download</div><div>DataSheet Motor Download</div><div>DataSheet L293D Download</div><div>Datasheet Potensiometer Download</div><div>Library Arduino Download</div></div>