BUKU PEMBUATAN MINI SCADA HMI DENGAN BAHASA PEMROGRAMAN PYTHON DAN QML UNTUK PLC OUTSEAL





Disusun oleh:

Muhammad Husni Muttaqin, S. Pd.

Hasil Kerjasama antara:

Lab. Kontrol Mekatronika Politeknik Elektronika Negeri Surabaya

Komunitas Belajar Arduino dan Mekatronika

Komunitas Modbus Indonesia

2023

Kata Pengantar

Segala puji bagi Allah, Tuhan Yang Maha Esa atas rahmat dan karunia-Nya, sehingga penulis dapat menyelesaikan modul ajar. Tak lupa juga mengucapkan salawat serta salam semoga senantiasa tercurahkan kepada Nabi Besar Muhammad SAW, karena berkat beliau, kita mampu keluar dari kegelapan menuju jalan yang lebih terang.

Adapun, modul kami yang berjudul 'PEMBUATAN MINI SCADA HMI DENGAN BAHASA PEMROGRAMAN PYTHON DAN QML UNTUK PLC OUTSEAL' ini telah selesai saya buat secara semaksimal dan sebaik mungkin agar menjadi manfaat bagi pembaca yang membutuhkan informasi dan pengetahuan mengenai bagaimana pembuatan MINI HMI SCADA untuk PLC outseal.

Dalam modul ini, tertulis bagaimana langkah-langkah pembuatan MINI HMI SCADA untuk PLC outseal dari pembuatan base code hingga bagaimana cara mengintegrasikan ke PLC outseal via MODBUS RTU yang disajikan secara jelas dan detail.

Kami sadar, masih banyak luput dan kekeliruan yang tentu saja jauh dari sempurna tentang modul ini. Oleh sebab itu, kami mohon agar pembaca memberi kritik dan juga saran terhadap karya modul ini agar kami dapat terus meningkatkan kualitas modul.

Demikian modul ini kami buat, dengan harapan agar pembaca dapat memahami informasi dan juga mendapatkan wawasan mengenai pembuatan MINI HMI SCADA untuk PLC outseal serta dapat bermanfaat bagi masyarakat dalam arti luas dan dapat menjadi referensi untuk inovasi-inovasi di bidang otomasi dan pemrograman. Terima kasih.

Daftar Isi

Kata	a Pengantar	2
Daft	tar Isi	3
Pers	siapan	ε
Р	engenalan Software Tools	6
	Notepad++	ε
	Thonny IDE	7
	Outseal Studio	<u>c</u>
lr	nstalasi Library Python	10
	Install PyQt5	10
	Install PyQtChart	11
	Install Pymodbus	12
V	Viring Hardware	14
Pro	gram tampilan dasar pada QML	15
1	Membuat Teks	15
2	. Membuat Button	15
3	. Membuat Rectangle	16
4	. Membuat Slider	17
5	. Membuat Gauge	19
Tab	el konversi outseal PLC Code ke alamat MODBUS yang digunakan	20
Con	ntoh Program Mini SCADA HMI lengkap	21
Jobs	sheet 0 : Base Code	23
Р	Program Python	23
Р	Program QML	26
Jobs	sheet 1 : Digital Output	28
Si	ingle Output	28
	Program Ladder	28
	Program Python	29

	Program QML	33
М	ultiple Output	36
	Program Ladder	36
	Program Python	36
	Program QML	40
Jobs	heet 2 : Digital Input	45
Siı	ngle Input	45
	Program Ladder	45
	Program Python	46
	Program QML	50
М	ultiple Input	53
	Program Ladder	53
	Program Python	53
	Program QML	57
Jobs	heet 3 : Analog Input	62
Ba	sic	62
	Program Ladder	62
	Program Python	63
	Program QML	67
Cı	ıstomize	69
	Program Ladder	69
	Program Python	70
	Program QML	74
Jobs	heet 4 : Analog Output	79
Ba	ısic	79
	Program Ladder	79
	Program Python	79
	Program QML	84
Cu	ıstomize	
	Program Ladder	86
	Program Python	86

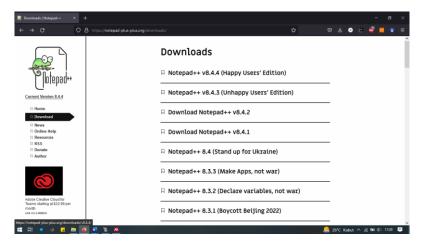
Program QML	90
Jobsheet 5: Historical Graph	95
Program Ladder	96
Program Python	96
Program QML	100
Tentang Penulis	105

Persiapan

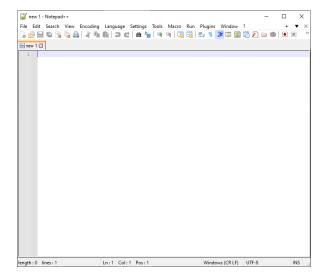
Pengenalan Software Tools

Notepad++

Notepad++ adalah source code editor gratis sebagai pengganti notepad yang mendukung beberapa bahasa pemrograman. Notepad++ ditulis dalam Bahasa C++ dan menggunakan Win32 API murni dan STL yang memastikan kecepatan eksekusi yang lebih tinggi, ukuran program yang lebih kecil dan penggunaan CPU yang lebih ringan [17]. Cara instal Notepad++ adalah dengan mengakses link https://notepad-plus-plus.org/downloads/ lalu download installer yang paling atas (artinya paling baru) dan lakukan penginstalan.



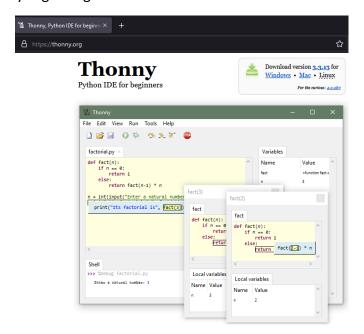
Berdasarkan gambar diatas, klik yang paling atas lalu download dan instal. Setelah instal, tampilannya sebagai berikut:



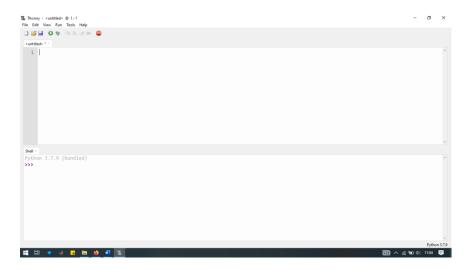
Notepad++ nantinya akan digunakan untuk menulis code dalam ekstensi qml.

Thonny IDE

Thonny adalah software yang dikembangkan oleh University of Tartu di Estonia yang diperuntukkan untuk programmer python pemula. Thonny merupakan software open source alias gratis dan memiliki lisensi GPL v3 [16]. Thonny sudah memiliki Python 3.7 didalamnya yang akan memudahkan pengguna untuk mengeksekusi program dengan cepat. Untuk mengintstal Thonny IDE, kita dapat mengakses link https://thonny.org/, lalu memilih system operasi sesuai dengan yang kita gunakan. Ada 3 opsi system operasi yaitu Windows, MacOS, dan Linux. Tampilan laman thonny.org sebagai berikut:



Berdasarkan gambar diatas, klik download version sesuai system operasi kita dan lakukan penginstalan sampai selesai. Setelah selesai proses instal, tampilan Thonny IDE seperti berikut:

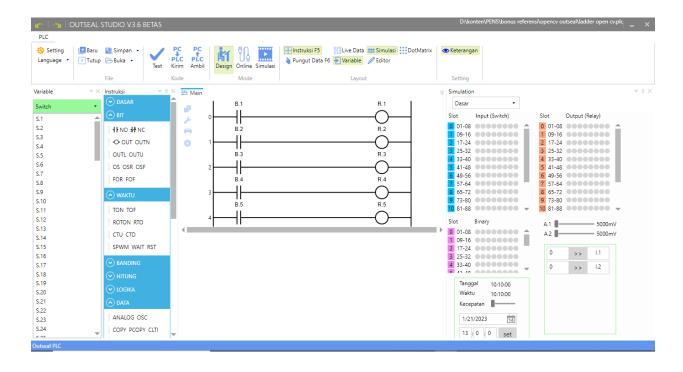


Gambar 1. Tampilan awal Thonny IDE.

Berdasarkan gambar diatas, kolom atas adalah untuk kita menulis coding dan kolom bawah (shell) adalah hasil running coding akan muncul disitu.

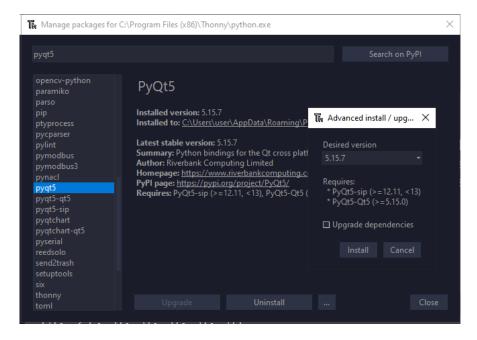
Outseal Studio

Outseal adalah sebuah teknologi otomasi karya anak bangsa. Produk outseal berupa PLC (Progammable Logic Controller), HMI(Human Machine Interface) dan modul-modul yang lain. PLC outseal dibuat berbasis arduino bootloader dan desain hardware nya dibuka untuk umum, artinya anda bisa download dan mempelajari rangkaian elektroniknya secara bebas serta membuat sendiri di rumah menggunakan papan mikrokontroller arduino dengan harga yang terjangkau. Dan yang menarik adalah software nya berupa program visual (ladder diagram), berbahasa Indonesia dan juga dibuat gratis.



Instalasi Library Python

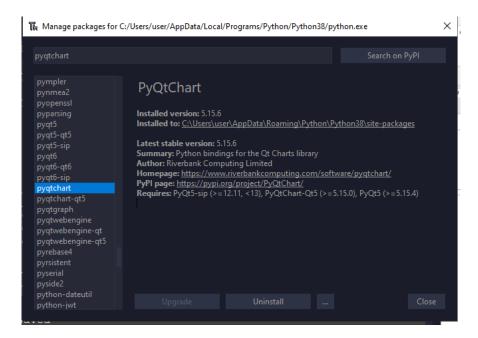
Install PyQt5



Cara install library PyQt5 adalah sebagai berikut :

- 1. Klik Tools
- 2. Klik manage packages
- 3. lalu ketik PyQt5
- 4. lalu pilih versi 5.15.7

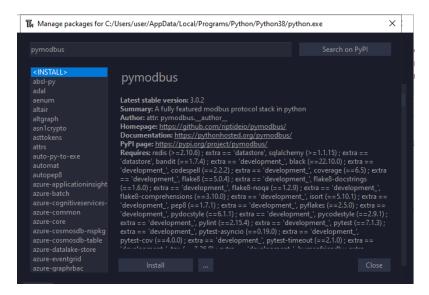
Install PyQtChart



Cara install library PyQtChart adalah sebagai berikut :

- 1. Klik Tools
- 2. Klik manage packages
- 3. lalu ketik PyQtChart
- 4. lalu pilih versi 5.15.6

Install Pymodbus





Cara install library PyModbus adalah sebagai berikut:

- 1. Klik Tools
- Klik manage packages
- 3. lalu ketik pymodbus
- 4. lalu pilih versi 2.3.0

5. Jalankan program yang menggunakan pymodbus, apabila ada error packet cara mengatasinya adalah klik error in encode

```
File "C:\Users\user\AppData\Roaming\Pytho
n\Python38\site-packages\pymodbus\register
write message.py", line 42, in encode
packet += struct.pack('>H', self.value)
struct.error: required argument is not an i
nteger

C:\Users\user\AppData\Local\Programs\Python\Python38\python.ee
```

6. Setelah klik error in encode maka tambahkan try and except pada packet seperti dibawah ini

Sebelum:

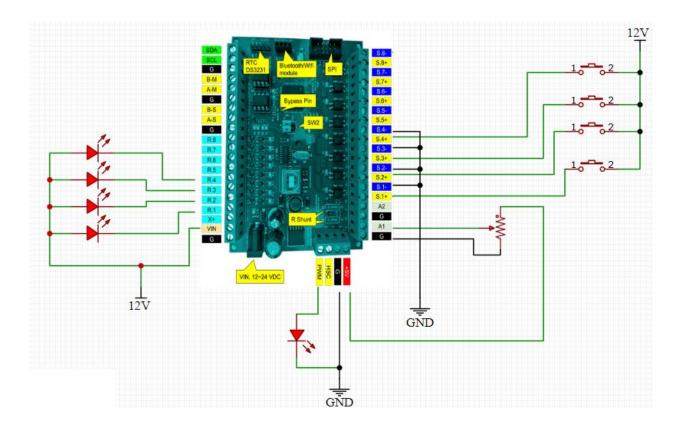
```
else:

packet += struct.pack('>H', self

return packet
```

Sesudah:

Wiring Hardware



Pada modul pelatihan ini pengkabelan atau wiring sebagai berikut. Adapun penjelasan dari pengkabelan ini adalah. Pengkabelan dibagi menjadi 4 bagian yaitu : digital read, digital write, analog read, dan analog write. Digital read digunakan untuk membaca posisi tombol, digital write digunakan untuk menyalakan dan mematikan lampu, analog read digunakan untuk membaca nilai potensiometer, dan analog write digunakan untuk memberikan nilai pwm pada led

Program tampilan dasar pada QML

1. Membuat Teks

Adapun penjelasan dari tiap komponen dasar pada tabel dibawah

Properties dalam me	mbuat teks.
---------------------	-------------

Properties	Fungsi	Contoh pengisian
Id	Sebagai kode unik komponen qml	root, window, menu
Χ	Untuk mengatur posisi horizontal	100, 200, 300dst
Υ	Untuk mengatur posisi vertical	100,200,300 dst
Text	Untuk menampilkan text	"hello world", "nama saya
		husni", atau apapun
		kalimatnya diiringi dengan
		petik dua
Color	Untuk menampilkan warna dasar pada	"red", "green", "blue", atau
	tulisan	dapat juga menggunakan kode
		warna heksadesimal seperti
		"#68F3F8"
font.family	Jenis font yang dibutuhkan	"Times New Roman", "Arial",
		"Comic Sans MS", dan font
		lainya
font.pixelSize	Untuk mengatur besarnya tulisan	Angka nilai besarnya font
font.bold	Untuk mengatur tebalnya tulisan	"true" "false"

2. Membuat Button

Dalam sebuah GUI, tombol digunakan untuk mengaktifkan / menonaktifkan sebuah fungsi. Sebagai contoh, saat kita klik tombol, maka akan menuju ke menu selanjutnya. Atau dapat juga saat kita menekan tombol, maka akan menyalakan lampu PLC Outseal. Pada QML, tombol atau button terdiri dari 6 *properties* dasar yaitu id, x, y, text, pallete, dan onClicked. Ini adalah program dasar untuk menampilkan tombol pada QML.

```
Button {
    id: button1
    x :100
```

```
y :200
text: "button1"
checkable : true
onClicked:{
}
```

Properties dasar membuat tombol / button.

Properties	Fungsi	Contoh pengisian
Id	Sebagai kode unik komponen	root, window, menu
	qml	
X	Untuk mengatur posisi	100, 200, 300dst
	horizontal	
Υ	Untuk mengatur posisi vertical	100,200,300 dst
Text	Untuk menampilkan text	"hello world", "nama
		saya husni", atau
		apapun kalimatnya
		diiringi dengan petik
		dua
checkable	Untuk mengatur jenis button	. True untuk toggle
		switch, false untuk
		push button
OnClicked	Untuk menaruh program yang	*penjelasan detail
	berjalan ketika tombol di klik	ada pada integrasi
		python dan qml"

3. Membuat Rectangle

Rectangle adalah sebuah tampilan berupa kotak. Dapat digunakan untuk mewarnai komponen seperti button. Selain untuk mewarnai button, rectangle juga dapat digunakan untuk grouping komponen supaya dapat dipindahkan secara bersamaan. Ini adalah program dasar untuk menampilkan rectangle

```
Rectangle{
    id : rec1
    x : 10
    y: 10
```

```
width: 300
height: 300
color: "red"
border.width: 0
border.color: "transparent"
}
```

Properties dasar membuat rectangle

Properties	Fungsi	Contoh pengisian
Id	Sebagai kode unik komponen	root, window, menu
	qml	
Χ	Untuk mengatur posisi	100, 200, 300dst
	horizontal	
Υ	Untuk mengatur posisi vertical	100,200,300 dst
width	Untuk mengatur lebar	100, 200, dst
height	Untuk mengatur tinggi	100, 200, dst
color	Untuk mengatur warna	"red", "blue", "green"
border.width	Untuk mengatur besar border	1,2,3
border.color	Untuk mengatur warna border	"red", "blue", "green"

4. Membuat Slider

Slider berfungsi untuk menampilkan sebuah besaran / angka yang nantinya akan dikomunikasikan datanya dengan perangkat lain seperti PLC Outseal. Terdiri dari 11 *properties* dasar untuk membuat masukkan slider yaitu id, x, y, width, height, value, from, to, stepSize, orientation, dan onValueChanged. Ini adalah program dasar untuk menampilkan slider pada QML.

```
stepSize: 5
orientation: Qt.Horizontal
onValueChanged: {
}
```

Penjelasan properties slider sebagai berikut:

Properties dasar slider.

Properties	Fungsi	Contoh pengisian
Id	Sebagai kode unik komponen qml	root, window,
		menu
X	Untuk mengatur posisi horizontal	100, 200,
		300dst
Υ	Untuk mengatur posisi vertical	100,200,300 dst
width	Untuk mengatur lebar windows	100,200,300 dst
	dalam satuan pixel	
height	Untuk mengatur tinggi windows	100,200,300 dst
	dalam satuan pixel	
value	Untuk mengatur nilai pertama pada	100,200,300 dst
	slider	
From	Untuk mengatur nilai terendah pada	100,200,300 dst
	slider	
То	Untuk mengatur nilai tertinggi pada	100,200,300 dst
	slider	
stepSize	Untuk mengatur nilai langkah pada	100,200,300 dst
	slider	
orientation	Untuk menentukan orientasi slider	Qt.Horizontal
		Qt.Vertical
onValueCh	Untuk meletakkan program apabila	*penjelasan
anged	slider berubah nilai	detail ada pada
		integrasi python
		dan qml

5. Membuat Gauge

Fungsi gauge dalam sebuah GUI sebenarnya mirip dengan slider hanya dengan tampilan yang berbeda. Ada dua jenis gauge yaitu CircularGauge dan Gauge. Terdiri dari 9 *properties* dasar untuk membuat masukkan CircularGauge yaitu id, x, y, width, height, value, minimumValue, maximumValue, dan style. Penjelasan proteprties tersebut seperti berikut:

Properties gauge / circular gauge.

Properties	Fungsi	Contoh pengisian
Id	Sebagai kode unik komponen qml	root, window, menu
Χ	Untuk mengatur posisi horizontal	100, 200, 300dst
Υ	Untuk mengatur posisi vertical	100,200,300 dst
width	Untuk mengatur lebar windows dalam	100,200,300 dst
	satuan pixel	
height	Untuk mengatur tinggi windows dalam	100,200,300 dst
	satuan pixel	
value	Untuk mengatur nilai pertama pada Gauge	100,200,300 dst
minimumValue	Untuk mengatur nilai paling kecil pada	100,200,300 dst
	Gauge	
maximumValue	Untuk mengatur nilai paling besar pada	100,200,300 dst
	Gauge	
Style	Untuk mengatur step pada Gauge	CircularGaugeStyle {
		labelStepSize: 10
		}

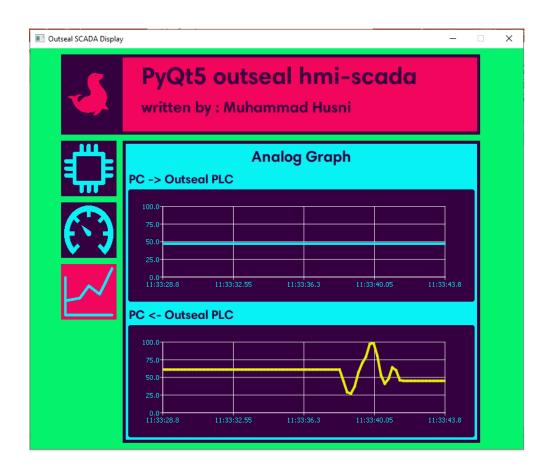
Tabel konversi outseal PLC Code ke alamat MODBUS yang digunakan

OUTSEAL LADDER CODE	MODBUS COIL ADDRESS
R9	8
R10	9
R11	10
R12	11
B1	128
B2	129
В3	130
B4	131

OUTSEAL LADDER CODE	MODBUS HOLDING REGISTER
1.1	0
1.2	1

Contoh Program Mini SCADA HMI lengkap





Jobsheet 0 : Base Code

Target: Membuat Program minimal untuk menjalankan python, qml, dan modbus

Program Python

HHHHH DOCDANANGCII MINDOMEDVOTE HHHHHHHHHHHHHHHHHHHHHHH
PROGRAM MEMANGGIL WINDOWS PYQT5
memanggil library PyQt5 untuk Graphical User Interface
##
from PyQt5.QtCore import *
from PyQt5.QtGui import *
from PyQt5.QtQml import *
from PyQt5.QtWidgets import *
from PyQt5.QtQuick import *
import sys
import threading
##
#########memanggil Library modbus####################################
##########memanggil Library modbus####################################
#########memanggil Library modbus####################################
########memanggil Library modbus####################################
#########memanggil Library modbus####################################
########memanggil Library modbus####################################
#########memanggil Library modbus####################################

```
-----#
def serial ports():
  if sys.platform.startswith('win'):
    ports = ['COM%s' \% (i + 1) \text{ for } i \text{ in } range(256)]
  elif sys.platform.startswith('linux') or sys.platform.startswith('cygwin'):
    # this excludes your current terminal "/dev/tty"
    ports = glob.glob('/dev/tty[A-Za-z]*')
  elif sys.platform.startswith('darwin'):
    ports = glob.glob('/dev/tty.*')
  else:
    raise EnvironmentError('Unsupported platform')
  result = []
  for port in ports:
    try:
      s = serial.Serial(port)
      s.close()
      result.append(port)
    except (OSError, serial.SerialException):
      pass
  return result
print(str(serial_ports()))
```

```
port = input("modbus port : ")
baudrate = input("modbus baudrate : ")
slave id = input("slave id : ")
client = ModbusClient(method='rtu', port=port, baudrate=int(baudrate), parity='N',
timeout=4,strict=False)
connection = client.connect()
######## mengisi class table dengan instruksi pyqt5###########
#-----#
class table(QObject):
  def __init__(self, parent = None):
   super().__init__(parent)
    self.app = QApplication(sys.argv)
    self.engine = QQmlApplicationEngine(self)
    self.engine.rootContext().setContextProperty("backend", self)
    self.engine.load(QUrl("main.qml"))
    sys.exit(self.app.exec ())
```

```
def modbus_data_process(num):
 while True:
   pass
if __name__ == "__main__":
 t1 = threading.Thread(target=modbus_data_process, args=(10,))
 t1.start()
 main = table()
```

Program QML

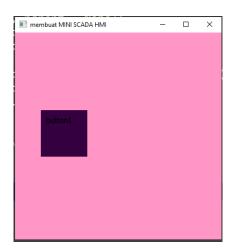
```
import QtQuick 2.12
import QtQuick.Window 2.13
import QtQuick.Controls 2.0
import QtQuick.Controls.Styles 1.4
import QtQuick.Extras 1.4
import QtQuick.Extras 1.0
```

```
Window {
       id : root
      width: 400
      //maximumWidth: 1280
      //minimumWidth : width
       height: 400
      //maximumHeight: 800
      //minimumHeight : height
      title:"membuat MINI SCADA HMI"
      color: "#FF96C5"
      visible: true
      //flags: Qt.WindowMaximized //Qt.Dialog
      Timer{
      id:guitimer
       interval: 200
      repeat: true
       running: true
       onTriggered: {
```

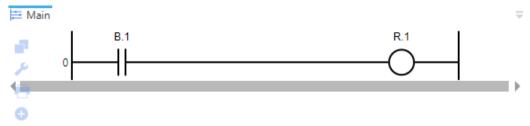
Jobsheet 1 : Digital Output

Target: Membuat Program minimal untuk mengendalikan lampu dari python, qml, dan modbus Single Output

Hasil akhir:



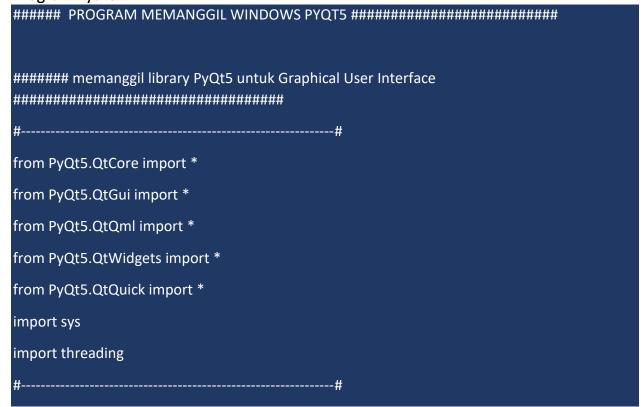
Program Ladder



B1 mempunyai alamat modbus 128 (coil). jadi B1 mengendalikan R1 yang merupakan pin output 1

Nomor	Alamat akses dalam desimal	Izin akses	Variable
00001-09999	0 hingga 127	Baca saja	Relay (R.1 hingga R.128)
	128 hingga 255	Baca dan tulis	Binary (B.1 hingga B.128)
	256 sampai 9998	Tidak ada	Tidak ada (cadangan)
10001-19999	0 - 127	Baca saja	Switch (S.1 hingga S.128)
	128 hingga 9998	Tidak ada	Tidak ada (cadangan)
30001-39999	0 hingga 25	Baca saja	Analog (A.1 hingga A.26)
	26 hingga 9998	Tidak ada	Tidak ada (cadangan)

Program Python



```
import pymodbus
from pymodbus.pdu import ModbusRequest
from pymodbus.client.sync import ModbusSerialClient as ModbusClient
from pymodbus.register_read_message import ReadInputRegistersResponse
from pymodbus.transaction import ModbusRtuFramer
import serial
import time
#-----#
button1_status = 0
#-----#
def serial_ports():
 if sys.platform.startswith('win'):
   ports = ['COM%s' % (i + 1) for i in range(256)]
 elif sys.platform.startswith('linux') or sys.platform.startswith('cygwin'):
   # this excludes your current terminal "/dev/tty"
   ports = glob.glob('/dev/tty[A-Za-z]*')
 elif sys.platform.startswith('darwin'):
```

```
ports = glob.glob('/dev/tty.*')
  else:
    raise EnvironmentError('Unsupported platform')
  result = []
  for port in ports:
    try:
      s = serial.Serial(port)
       s.close()
      result.append(port)
    except (OSError, serial.SerialException):
       pass
  return result
print(str(serial_ports()))
port = input("modbus port : ")
baudrate = input("modbus baudrate : ")
slave_id = input("slave id : ")
client = ModbusClient(method='rtu', port=port, baudrate=int(baudrate), parity='N',
timeout=4,strict=False)
connection = client.connect()
```

```
######## mengisi class table dengan instruksi pyqt5############
#-----#
class table(QObject):
 def __init__(self, parent = None):
   super().__init__(parent)
   self.app = QApplication(sys.argv)
   self.engine = QQmlApplicationEngine(self)
   self.engine.rootContext().setContextProperty("backend", self)
   self.engine.load(QUrl("main.qml"))
   sys.exit(self.app.exec ())
 #PROGRAM UNTUK MENERIMA DATA DARI QML
  @pyqtSlot(int)
 def button1(self, message):
   global button1_status
   print(message)
   button1 status = message
#-----#
#------MEMPROSES DATA MODBUS ------#
def modbus data process(num):
 while True:
   if (button1_status == 1):
     client.write_coil(128, True, unit=int(slave_id))
   else:
     client.write coil(128, False, unit=int(slave id))
```

```
note: jika button bernilai 1 maka python mengirim nilai true ke alamat modbus 128 alias
   B1 untuk menyalakan lampu, begitupun sebaliknya
#-----#
if __name__ == "__main__":
 t1 = threading.Thread(target=modbus_data_process, args=(10,))
 t1.start()
 main = table()
```

Program QML

```
import QtQuick 2.12
import QtQuick.Window 2.13
import QtQuick.Controls 2.0
import QtQuick.Controls.Styles 1.4
import QtQuick.Extras 1.4
import QtQuick.Extras 1.0
```

```
Window {
      id:root
      width: 400
      //maximumWidth: 1280
      //minimumWidth: width
      height: 400
      //maximumHeight: 800
      //minimumHeight : height
      title:"membuat MINI SCADA HMI"
      color: "#FF96C5"
      visible: true
      //flags: Qt.WindowMaximized //Qt.Dialog
      Button{
      id: button1
      x:50
      y: 150
      width: 90
      height: 90
      checkable: true
      checked: false
      Rectangle {
             id : button1_color
```

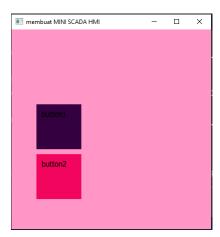
```
width: parent.width
       height: parent.height
       color: "#340040"
       Text{
       x: 10
       y:10
       text: "button1"
       //font.family: "Comic Sans"
       font.pixelSize: 15
Timer{
       id:guitimer
       interval: 200
       repeat: true
       running: true
       onTriggered: {
       if (button1.checked == true){
              button1_color.color = "#F2055C"
              backend.button1("1")
       if (button1.checked == false){
              button1_color.color = "#340040"
```

```
backend.button1("0")

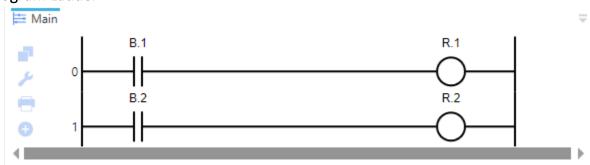
}
}
```

Multiple Output

Hasil Akhir:



Program Ladder



Program Python

```
from PyQt5.QtCore import *
from PyQt5.QtGui import *
from PyQt5.QtQml import *
from PyQt5.QtWidgets import *
from PyQt5.QtQuick import *
import sys
import threading
import pymodbus
from pymodbus.pdu import ModbusRequest
from pymodbus.client.sync import ModbusSerialClient as ModbusClient
from pymodbus.register read message import ReadInputRegistersResponse
from pymodbus.transaction import ModbusRtuFramer
import serial
import time
#############DECLARE VARIABLES############
button1_status = 0
button2 status = 0
#-----#
def serial ports():
  if sys.platform.startswith('win'):
    ports = ['COM%s' \% (i + 1) \text{ for } i \text{ in range}(256)]
  elif sys.platform.startswith('linux') or sys.platform.startswith('cygwin'):
    # this excludes your current terminal "/dev/tty"
    ports = glob.glob('/dev/tty[A-Za-z]*')
```

```
elif sys.platform.startswith('darwin'):
    ports = glob.glob('/dev/tty.*')
  else:
    raise EnvironmentError('Unsupported platform')
  result = []
  for port in ports:
    try:
      s = serial.Serial(port)
      s.close()
      result.append(port)
    except (OSError, serial.SerialException):
      pass
  return result
print(str(serial_ports()))
port = input("modbus port : ")
baudrate = input("modbus baudrate : ")
slave id = input("slave id : ")
client = ModbusClient(method='rtu', port=port, baudrate=int(baudrate), parity='N',
timeout=4,strict=False)
connection = client.connect()
```

```
######## mengisi class table dengan instruksi pyqt5############
class table(QObject):
  def __init__(self, parent = None):
    super(). init (parent)
    self.app = QApplication(sys.argv)
    self.engine = QQmlApplicationEngine(self)
    self.engine.rootContext().setContextProperty("backend", self)
    self.engine.load(QUrl("main.qml"))
    sys.exit(self.app.exec_())
  @pyqtSlot(int)
  def button1(self, message):
    global button1 status
    #print(message)
    button1 status = message
  @pyqtSlot(int)
  def button2(self, message):
    global button2 status
    #print(message)
    button2_status = message
def modbus data process(num):
  while True:
```

```
if (button1 status == 1):
     client.write_coil(128, True, unit=int(slave_id))
   else:
     client.write_coil(128, False, unit=int(slave_id))
   if (button2 status == 1):
     client.write_coil(129, True, unit=int(slave_id))
   else:
     client.write coil(129, False, unit=int(slave id))
if name ==" main ":
 t1 = threading.Thread(target=modbus_data_process, args=(10,))
 t1.start()
 main = table()
```

```
import QtQuick 2.12
import QtQuick.Window 2.13
```

```
import QtQuick.Controls 2.0
import QtQuick.Controls.Styles 1.4
import QtQuick.Extras 1.4
import QtQuick.Extras.Private 1.0
Window {
       id:root
      width: 400
      //maximumWidth: 1280
      //minimumWidth : width
       height: 400
      //maximumHeight: 800
      //minimumHeight : height
      title:"membuat MINI SCADA HMI"
       color: "#FF96C5"
      visible: true
      //flags: Qt.WindowMaximized //Qt.Dialog
       Button{
      id : button1
      x:50
      y: 150
       width: 90
       height: 90
       checkable: true
       checked: false
```

```
Rectangle {
              id : button1_color
              width: parent.width
              height: parent.height
              color: "#340040"
       }
       Text{
       x: 10
       y:10
       text: "button1"
       //font.family: "Comic Sans"
       font.pixelSize: 15
}
Button{
id: button2
x:50
y: 250
width: 90
height: 90
checkable: true
checked: false
       Rectangle {
              id : button2_color
```

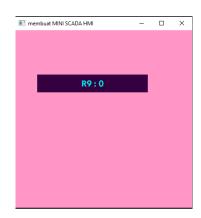
```
width: parent.width
              height: parent.height
              color: "#340040"
       }
       Text{
       x: 10
       y:10
       text: "button2"
       //font.family: "Comic Sans"
       font.pixelSize: 15
Timer{
       id:guitimer
       interval: 200
       repeat: true
       running: true
       onTriggered: {
       if (button1.checked == true){
              button1_color.color = "#F2055C"
              backend.button1("1")
```

```
if (button1.checked == false){
       button1_color.color = "#340040"
       backend.button1("0")
}
if (button2.checked == true){
       button2_color.color = "#F2055C"
       backend.button2("1")
}
if (button2.checked == false){
       button2_color.color = "#340040"
       backend.button2("0")
```

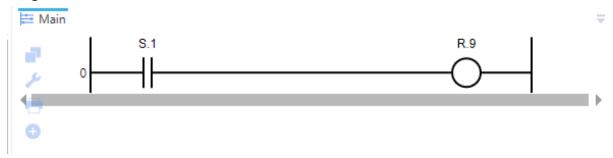
Jobsheet 2 : Digital Input

Target: Membuat Program minimal untuk membaca tombol dengan python, qml, dan modbus Single Input

Hasil Akhir:



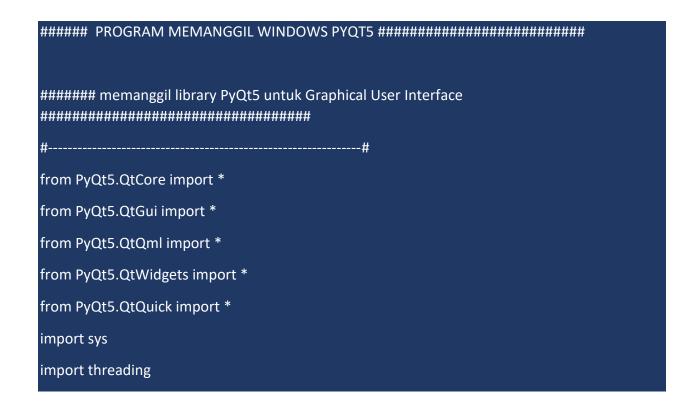
Program Ladder



R9 mempunyai alamat modbus 8 (coil). jadi S1 mengendalikan R9 lalu datanya dibaca pada alamat 8

Nomor	Alamat akses dalam desimal	Izin akses	Variable
00001-09999	0 hingga 127	Baca saja	Relay (R.1 hingga R.128)
	128 hingga 255	Baca dan tulis	Binary (B.1 hingga B.128)
	256 sampai 9998	Tidak ada	Tidak ada (cadangan)
10001-19999	0 - 127	Baca saja	Switch (S.1 hingga S.128)
	128 hingga 9998	Tidak ada	Tidak ada (cadangan)
30001-39999	0 hingga 25	Baca saja	Analog (A.1 hingga A.26)
	26 hingga 9998	Tidak ada	Tidak ada (cadangan)
40001-49999	0 s/d 99	Baca dan tulis	Integer (I.1 hingga I.99)
	100 hingga 9998	Tidak ada	Tidak ada (cadangan)

Program Python



```
import pymodbus
from pymodbus.pdu import ModbusRequest
from pymodbus.client.sync import ModbusSerialClient as ModbusClient
from pymodbus.register_read_message import ReadInputRegistersResponse
from pymodbus.transaction import ModbusRtuFramer
import serial
import time
##############DECLARE VARIABLES############
indicator1 status = ""
#-----#
def serial ports():
  if sys.platform.startswith('win'):
    ports = ['COM%s' % (i + 1) for i in range(256)]
  elif sys.platform.startswith('linux') or sys.platform.startswith('cygwin'):
    # this excludes your current terminal "/dev/tty"
    ports = glob.glob('/dev/tty[A-Za-z]*')
  elif sys.platform.startswith('darwin'):
    ports = glob.glob('/dev/tty.*')
  else:
    raise EnvironmentError('Unsupported platform')
  result = []
  for port in ports:
```

```
try:
      s = serial.Serial(port)
      s.close()
      result.append(port)
    except (OSError, serial.SerialException):
      pass
  return result
print(str(serial_ports()))
port = input("modbus port : ")
baudrate = input("modbus baudrate : ")
slave_id = input("slave id : ")
client = ModbusClient(method='rtu', port=port, baudrate=int(baudrate), parity='N',
timeout=4,strict=False)
connection = client.connect()
######## mengisi class table dengan instruksi pyqt5###########
#-----#
class table(QObject):
  def __init__(self, parent = None):
    super().__init__(parent)
    self.app = QApplication(sys.argv)
```

```
self.engine = QQmlApplicationEngine(self)
    self.engine.rootContext().setContextProperty("backend", self)
    self.engine.load(QUrl("main.qml"))
    sys.exit(self.app.exec_())
  @pyqtSlot(result=str)
  def indicator1_status(self): return indicator1_status
#-----#
def modbus data process(num):
  global request
  global request_coil
  global indicator1 status
  while True:
    request_coil = client.read_coils(address=0,count=15,unit=int(slave_id))
    request = client.read holding registers(address=0,count=0x7,unit=int(slave id))
    try:
      print(request.registers)
      #print(request_coil.bits[8], request_coil.bits[9], request_coil.bits[10],
request coil.bits[11])
      if (request coil.bits[8] == 0):
        indicator1_status = "off"
      else:
        indicator1 status = "on"
```

```
import QtQuick 2.12
import QtQuick.Window 2.13
import QtQuick.Controls 2.0
import QtQuick.Controls.Styles 1.4
import QtQuick.Extras 1.4
import QtQuick.Extras 1.0

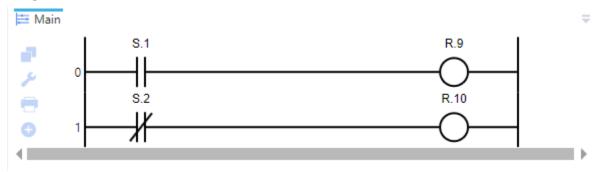
Window {
  id : root
  width: 400
```

```
//maximumWidth: 1280
//minimumWidth: width
height: 400
//maximumHeight: 800
//minimumHeight : height
title:"membuat MINI SCADA HMI"
color: "#FF96C5"
visible: true
//flags: Qt.WindowMaximized //Qt.Dialog
     Rectangle {
            id : indicator1_color
            x: 50
            y:100
            width: 250
            height: 40
            color: "#340040"
            Text {
                   id : indicator1
                   anchors.horizontalCenter: parent.horizontalCenter
                   anchors.verticalCenter: parent.verticalCenter
                   font.family: "HarmoniaSansW01-Bold"
                   font.pixelSize: 20
                   text: "R9"
                   color: "#07F2F2"
```

```
Timer{
       id:guitimer
       interval: 200
       repeat: true
       running: true
       onTriggered: {
       if (backend.indicator1_status() == "off"){
               indicator1.text = "R9 : 0"
               indicator1_color.color = "#340040"
       }
       if (backend.indicator1_status() == "on"){
               indicator1.text = "R9 : 1"
               indicator1_color.color = "#F2055C"
```

Multiple Input

Program Ladder



Program Python				
###### PROGRAM MEMANGGIL WINDOWS PYQT5 ####################################				
###### memanggil library PyQt5 untuk Graphical User Interface				
#######################################				
##				
from PyQt5.QtCore import *				
from PyQt5.QtGui import *				
from PyQt5.QtQml import *				
from PyQt5.QtWidgets import *				
from PyQt5.QtQuick import *				
import sys				
import threading				
##				
import pymodbus				
from pymodbus.pdu import ModbusRequest				
from pymodbus.client.sync import ModbusSerialClient as ModbusClient				
from pymodbus.register_read_message import ReadInputRegistersResponse				
from pymodbus.transaction import ModbusRtuFramer				
import serial				
import time				

```
###############DECLARE VARIABLES#############
indicator1_status = ""
indicator2 status = ""
#-----#
def serial_ports():
 if sys.platform.startswith('win'):
    ports = ['COM%s' % (i + 1) for i in range(256)]
  elif sys.platform.startswith('linux') or sys.platform.startswith('cygwin'):
    # this excludes your current terminal "/dev/tty"
    ports = glob.glob('/dev/tty[A-Za-z]*')
  elif sys.platform.startswith('darwin'):
    ports = glob.glob('/dev/tty.*')
  else:
    raise EnvironmentError('Unsupported platform')
  result = []
  for port in ports:
    try:
      s = serial.Serial(port)
      s.close()
```

```
result.append(port)
    except (OSError, serial.SerialException):
      pass
  return result
print(str(serial_ports()))
port = input("modbus port : ")
baudrate = input("modbus baudrate : ")
slave_id = input("slave id : ")
client = ModbusClient(method='rtu', port=port, baudrate=int(baudrate), parity='N',
timeout=4,strict=False)
connection = client.connect()
######## mengisi class table dengan instruksi pyqt5############
#-----#
class table(QObject):
  def __init__(self, parent = None):
    super().__init__(parent)
    self.app = QApplication(sys.argv)
    self.engine = QQmlApplicationEngine(self)
    self.engine.rootContext().setContextProperty("backend", self)
    self.engine.load(QUrl("main.qml"))
```

```
sys.exit(self.app.exec ())
  @pyqtSlot(result=str)
  def indicator1_status(self): return indicator1_status
  @pyqtSlot(result=str)
  def indicator2_status(self): return indicator2_status
#-----#
def modbus data process(num):
  global request
  global request_coil
  global indicator1 status
  global indicator2_status
  while True:
    request_coil = client.read_coils(address=0,count=15,unit=int(slave_id))
    request = client.read holding registers(address=0,count=0x7,unit=int(slave id))
    try:
      print(request.registers)
      #print(request_coil.bits[8], request_coil.bits[9], request_coil.bits[10],
request_coil.bits[11])
      if (request_coil.bits[8] == 0):
        indicator1 status = "off"
      else:
```

```
indicator1_status = "on"
    if (request_coil.bits[9] == 0):
     indicator2_status = "off"
    else:
     indicator2_status = "on"
   except:
    pass
if __name__ == "__main__":
 t1 = threading.Thread(target=modbus_data_process, args=(10,))
 t1.start()
 main = table()
#-----#
```

```
import QtQuick 2.12
import QtQuick.Window 2.13
import QtQuick.Controls 2.0
import QtQuick.Controls.Styles 1.4
```

```
import QtQuick.Extras 1.4
import QtQuick.Extras.Private 1.0
Window {
       id : root
      width: 400
      //maximumWidth: 1280
      //minimumWidth: width
       height: 400
      //maximumHeight: 800
      //minimumHeight : height
      title:"membuat MINI SCADA HMI"
       color: "#FF96C5"
      visible: true
      //flags: Qt.WindowMaximized //Qt.Dialog
       Rectangle {
             id : indicator1_color
             x: 50
             y:100
             width: 250
             height: 40
             color: "#340040"
             Text {
```

```
id:indicator1
              anchors.horizontalCenter: parent.horizontalCenter
              anchors.verticalCenter: parent.verticalCenter
              font.family: "HarmoniaSansW01-Bold"
              font.pixelSize: 20
              text: "R9"
              color: "#07F2F2"
       }
Rectangle {
       id : indicator2_color
       x: 50
       y: 160
       width: 250
       height: 40
       color: "#340040"
       Text {
              id : indicator2
              anchors.horizontalCenter: parent.horizontalCenter
              anchors.verticalCenter: parent.verticalCenter
              font.family: "HarmoniaSansW01-Bold"
              font.pixelSize: 20
              text: "R10"
              color: "#07F2F2"
```

```
Timer{
       id:guitimer
       interval: 200
       repeat: true
       running: true
       onTriggered: {
       if (backend.indicator1_status() == "off"){
               indicator1.text = "R9:0"
               indicator1_color.color = "#340040"
       }
       if (backend.indicator1 status() == "on"){
               indicator1.text = "R9 : 1"
               indicator1_color.color = "#F2055C"
       if (backend.indicator2_status() == "off"){
               indicator2.text = "R10:0"
               indicator2_color.color = "#340040"
       }
       if (backend.indicator2_status() == "on"){
               indicator2.text = "R10 : 1"
               indicator2_color.color = "#F2055C"
```

```
}
}
}
```

Jobsheet 3: Analog Input

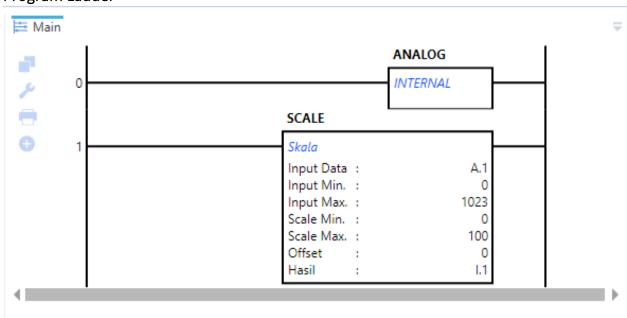
Target: Membuat Program minimal untuk membaca potensiometer dengan python, qml, dan modbus

Basic

Hasil Akhir:



Program Ladder



I.1 mempunyai alamat modbus 0 (holding register). Jadi data potensiometer dimasukkan ke I.1

Nomor	Alamat akses dalam desimal	Izin akses	Variable
00001-09999	0 hingga 127	Baca saja	Relay (R.1 hingga R.128)
	128 hingga 255	Baca dan tulis	Binary (B.1 hingga B.128)
	256 sampai 9998	Tidak ada	Tidak ada (cadangan)
10001-19999	0 - 127	Baca saja	Switch (S.1 hingga S.128)
	128 hingga 9998	Tidak ada	Tidak ada (cadangan)
30001-39999	0 hingga 25	Baca saja	Analog (A.1 hingga A.26)
	26 hingga 9998	Tidak ada	Tidak ada (cadangan)
40001-49999	0 s/d 99	Baca dan tulis	Integer (I.1 hingga I.99)
	100 hingga 9998	Tidak ada	Tidak ada (cadangan)

Program Python

PROGRAM MEMANGGIL WINDOWS PYQT5
memanggil library PyQt5 untuk Graphical User Interface
##
from PyQt5.QtCore import *
from PyQt5.QtGui import *
from PyQt5.QtQml import *
from PyQt5.QtWidgets import *
from PyQt5.QtQuick import *
import sys
import threading
##
import pymodbus
from pymodbus.pdu import ModbusRequest

```
from pymodbus.client.sync import ModbusSerialClient as ModbusClient
from pymodbus.register_read_message import ReadInputRegistersResponse
from pymodbus.transaction import ModbusRtuFramer
import serial
import time
analog = 0
  -----#
def serial ports():
 if sys.platform.startswith('win'):
   ports = ['COM%s' % (i + 1) for i in range(256)]
 elif sys.platform.startswith('linux') or sys.platform.startswith('cygwin'):
   # this excludes your current terminal "/dev/tty"
   ports = glob.glob('/dev/tty[A-Za-z]*')
 elif sys.platform.startswith('darwin'):
   ports = glob.glob('/dev/tty.*')
 else:
   raise EnvironmentError('Unsupported platform')
 result = []
 for port in ports:
```

```
try:
      s = serial.Serial(port)
      s.close()
      result.append(port)
    except (OSError, serial.SerialException):
      pass
  return result
print(str(serial_ports()))
port = input("modbus port : ")
baudrate = input("modbus baudrate : ")
slave_id = input("slave id : ")
client = ModbusClient(method='rtu', port=port, baudrate=int(baudrate), parity='N',
timeout=4,strict=False)
connection = client.connect()
######## mengisi class table dengan instruksi pyqt5###########
#-----#
class table(QObject):
  def __init__(self, parent = None):
    super().__init__(parent)
    self.app = QApplication(sys.argv)
```

```
self.engine = QQmlApplicationEngine(self)
   self.engine.rootContext().setContextProperty("backend", self)
   self.engine.load(QUrl("main.qml"))
    sys.exit(self.app.exec_())
  @pyqtSlot(result=int)
  def sensor(self): return analog
def modbus data process(num):
  global request
  global request_coil
  global analog
  while True:
    request = client.read_holding_registers(address=0,count=0x7,unit=int(slave_id))
    request coil = client.read coils(address=0,count=15,unit=int(slave id))
   try:
     analog = request.registers[0]
    except:
      pass
```

```
#------#

if __name__ == "__main__":

    t1 = threading.Thread(target=modbus_data_process, args=(10,))

    t1.start()

main = table()
```

```
import QtQuick 2.12
import QtQuick.Window 2.13
import QtQuick.Controls 2.0
import QtQuick.Controls.Styles 1.4
import QtQuick.Extras 1.4
import QtQuick.Extras 1.0

Window {
    id : root
    width: 400
    //maximumWidth : 1280
    //minimumWidth : width
height: 400
    //maximumHeight : 800
    //minimumHeight : height
```

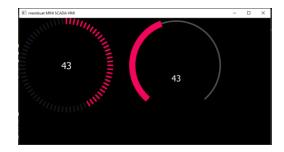
```
title:"membuat MINI SCADA HMI"
     color: "black"
visible: true
//flags: Qt.WindowMaximized //Qt.Dialog
     CircularGauge {
            id: gauge
            x: 10
            y: 70
            height: 250
            width: 250
            value: 0
            minimumValue: 0
            maximumValue: 100
            style: CircularGaugeStyle {
                   labelStepSize: 10
     Timer{
            id:guitimer
            interval: 200
            repeat: true
            running: true
            onTriggered: {
```

```
gauge.value = backend.sensor()
}
}
```

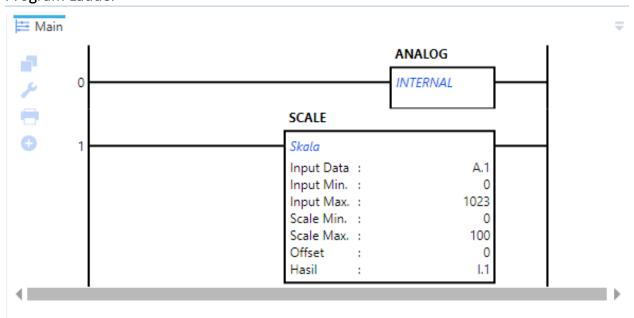
Customize

Catatan: masukkan folder "controls" terlebih dahulu agar circularSlider di qml terbaca

Hasil Akhir:



Program Ladder



Program Python



```
#-----#
def serial_ports():
  if sys.platform.startswith('win'):
    ports = ['COM%s' % (i + 1) for i in range(256)]
  elif sys.platform.startswith('linux') or sys.platform.startswith('cygwin'):
    # this excludes your current terminal "/dev/tty"
    ports = glob.glob('/dev/tty[A-Za-z]*')
  elif sys.platform.startswith('darwin'):
    ports = glob.glob('/dev/tty.*')
  else:
    raise EnvironmentError('Unsupported platform')
  result = []
  for port in ports:
    try:
      s = serial.Serial(port)
      s.close()
      result.append(port)
    except (OSError, serial.SerialException):
      pass
  return result
print(str(serial_ports()))
port = input("modbus port : ")
```

```
baudrate = input("modbus baudrate : ")
slave_id = input("slave id : ")
client = ModbusClient(method='rtu', port=port, baudrate=int(baudrate), parity='N',
timeout=4,strict=False)
connection = client.connect()
######## mengisi class table dengan instruksi pyqt5############
#-----#
class table(QObject):
  def __init__(self, parent = None):
    super().__init__(parent)
   self.app = QApplication(sys.argv)
   self.engine = QQmlApplicationEngine(self)
   self.engine.rootContext().setContextProperty("backend", self)
    self.engine.load(QUrl("main.qml"))
    sys.exit(self.app.exec ())
  @pyqtSlot(result=int)
  def sensor(self): return analog
#-----#
def modbus data process(num):
 global request
```

```
global request_coil
 global analog
 while True:
   request = client.read_holding_registers(address=0,count=0x7,unit=int(slave_id))
   request_coil = client.read_coils(address=0,count=15,unit=int(slave_id))
   try:
    analog = request.registers[0]
   except:
    pass
#-----#
if name == " main ":
 t1 = threading.Thread(target=modbus_data_process, args=(10,))
 t1.start()
 main = table()
```

```
import QtQuick 2.12
import QtQuick.Window 2.13
import QtQuick.Controls 2.0
import QtQuick.Controls.Styles 1.4
import QtQuick.Extras 1.4
import QtQuick.Extras.Private 1.0
import "controls"
Window {
      id:root
      width: 800
      //maximumWidth: 1280
      //minimumWidth: width
  height: 400
      //maximumHeight: 800
      //minimumHeight : height
      title:"membuat MINI SCADA HMI"
       color: "black"
  visible: true
  //flags: Qt.WindowMaximized //Qt.Dialog
       CircularSlider {
        id: gauge
        hideProgress: true
```

```
hideTrack: true
width: 300
height: 300
interactive: false
value: 75
minValue: 0
maxValue: 100
Repeater {
  model: 72
  Rectangle {
    id: indicator
    width: 5
    height: 20
    radius: width / 2
    color: indicator.angle > gauge.angle ? "#16171C" : "#F2055C"
    readonly property real angle: index * 5
    transform: [
      Translate {
         x: gauge.width / 2 - width / 2
      },
       Rotation {
         origin.x: gauge.width / 2
         origin.y: gauge.height / 2
         angle: indicator.angle
```

```
Text{
              anchors.horizontalCenter: parent.horizontalCenter
              anchors.verticalCenter: parent.verticalCenter
              text: gauge.value
              font.pixelSize: 30
              color: "white"
CircularSlider {
 id: gauge2
x: 350
y: 0
value: 0
//onValueChanged: handlePage.newVal = value
interactive: false
width: 300
height: 300
startAngle: 40
endAngle: 320
rotation: 180
trackWidth: 5
```

```
progressWidth: 20
minValue: 0
 maxValue: 100
progressColor: "#F2055C"
capStyle: Qt.FlatCap
handle: Rectangle {
   transform: Translate {
     x: (gauge2.handleWidth - width) / 2
     y: gauge2.handleHeight / 2
   width: 10
   height: gauge2.height / 2
   color: "#05F26C"
   radius: width / 2
   antialiasing: true
   border.width: 3
   border.color: "#340040"
Text {
   anchors.centerIn: parent
   anchors.verticalCenterOffset: -40
   rotation: 180
   font.pointSize: 20
   color: "white"
```

```
text: Number(gauge2.value).toFixed()
    //font.family : "HarmoniaSansW01-Bold"
}

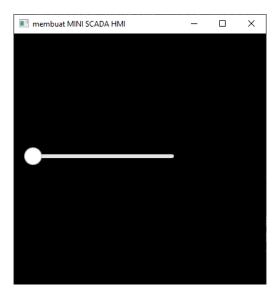
Timer{
    id:guitimer
    interval: 200
    repeat: true
    running: true
    onTriggered: {
        gauge.value = backend.sensor()
        gauge2.value = backend.sensor()
}
```

Jobsheet 4 : Analog Output

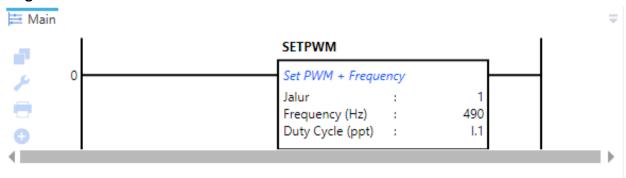
Target: Membuat Program minimal untuk mengendalikan led pwm dengan python, qml, dan modbus

Basic

Hasil Akhir:



Program Ladder



Program Python

	ROGRAM MEMANGGIL WINDOWS PYQT5 ####################################
####### memanggil library PyQt5 untuk Graphical User Interface ####################################	
#	#
from PyQt	5.QtCore import *
from PyQt	5.QtGui import *
from PyQt	5.QtQml import *
from PyQt	5.QtWidgets import *
from PyQt	5.QtQuick import *
import sys	
import thr	eading
#	#
import pyr	modbus
from pymo	odbus.pdu import ModbusRequest
from pymo	odbus.client.sync import ModbusSerialClient as ModbusClient
from pymo	odbus.register_read_message import ReadInputRegistersResponse
from pymo	odbus.transaction import ModbusRtuFramer
import ser	ial
import tim	ne
########	***************************************
slider = ""	
#	SCAN AVAILABLE MODBUS PORT#

```
def serial_ports():
  if sys.platform.startswith('win'):
    ports = ['COM%s' % (i + 1) for i in range(256)]
  elif sys.platform.startswith('linux') or sys.platform.startswith('cygwin'):
    # this excludes your current terminal "/dev/tty"
    ports = glob.glob('/dev/tty[A-Za-z]*')
  elif sys.platform.startswith('darwin'):
    ports = glob.glob('/dev/tty.*')
  else:
    raise EnvironmentError('Unsupported platform')
  result = []
  for port in ports:
    try:
      s = serial.Serial(port)
       s.close()
       result.append(port)
    except (OSError, serial.SerialException):
       pass
  return result
print(str(serial_ports()))
port = input("modbus port : ")
baudrate = input("modbus baudrate : ")
```

```
slave_id = input("slave id : ")
client = ModbusClient(method='rtu', port=port, baudrate=int(baudrate), parity='N',
timeout=4,strict=False)
connection = client.connect()
######## mengisi class table dengan instruksi pyqt5############
#-----#
class table(QObject):
  def __init__(self, parent = None):
   super().__init__(parent)
   self.app = QApplication(sys.argv)
   self.engine = QQmlApplicationEngine(self)
   self.engine.rootContext().setContextProperty("backend", self)
   self.engine.load(QUrl("main.qml"))
    sys.exit(self.app.exec ())
  @pyqtSlot(int)
  def slider(self, message):
    #print(message)
   global slider
    slider = message
#-----#
```

```
def modbus_data_process(num):
 global request
 global request_coil
 global analog
 while True:
   request = client.read_holding_registers(address=0,count=0x7,unit=int(slave_id))
   request coil = client.read coils(address=0,count=15,unit=int(slave id))
   try:
     client.write_register(0, slider*10 ,unit=int(slave_id))
   except:
     pass
if __name__ == "__main___":
 t1 = threading.Thread(target=modbus_data_process, args=(10,))
 t1.start()
 main = table()
```

```
#-----#
```

```
import QtQuick 2.12
import QtQuick.Window 2.13
import QtQuick.Controls 2.0
import QtQuick.Controls.Styles 1.4
import QtQuick.Extras 1.4
import QtQuick.Extras.Private 1.0
Window {
       id:root
      width: 400
      //maximumWidth: 1280
      //minimumWidth : width
       height: 400
      //maximumHeight: 800
      //minimumHeight : height
      title:"membuat MINI SCADA HMI"
       color: "black"
       visible: true
      //flags: Qt.WindowMaximized //Qt.Dialog
       Slider {
```

```
id : slider
       x: 10
       y: 70
       height: 250
       width: 250
       value: 0
       from: 0
       to: 100
Timer{
       id:guitimer
       interval: 200
       repeat: true
       running: true
       onTriggered: {
               backend.slider(slider.value)
```

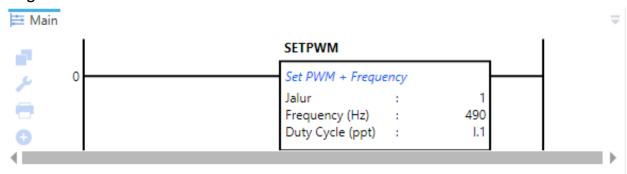
Customize

Catatan: masukkan folder "controls" terlebih dahulu agar circular Slider di qml terbaca

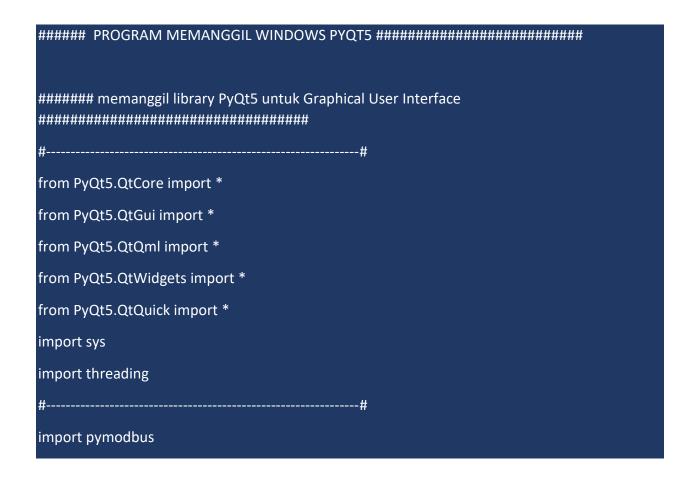
Hasil Akhir:



Program Ladder



Program Python



```
from pymodbus.pdu import ModbusRequest
from pymodbus.client.sync import ModbusSerialClient as ModbusClient
from pymodbus.register_read_message import ReadInputRegistersResponse
from pymodbus.transaction import ModbusRtuFramer
import serial
import time
slider = ""
#-----#
def serial ports():
 if sys.platform.startswith('win'):
   ports = ['COM%s' \% (i + 1) for i in range(256)]
 elif sys.platform.startswith('linux') or sys.platform.startswith('cygwin'):
   # this excludes your current terminal "/dev/tty"
   ports = glob.glob('/dev/tty[A-Za-z]*')
 elif sys.platform.startswith('darwin'):
   ports = glob.glob('/dev/tty.*')
 else:
   raise EnvironmentError('Unsupported platform')
 result = []
```

```
for port in ports:
    try:
      s = serial.Serial(port)
      s.close()
      result.append(port)
    except (OSError, serial.SerialException):
      pass
  return result
print(str(serial ports()))
port = input("modbus port : ")
baudrate = input("modbus baudrate : ")
slave id = input("slave id : ")
client = ModbusClient(method='rtu', port=port, baudrate=int(baudrate), parity='N',
timeout=4,strict=False)
connection = client.connect()
######## mengisi class table dengan instruksi pyqt5###########
#-----#
class table(QObject):
  def init (self, parent = None):
   super().__init__(parent)
```

```
self.app = QApplication(sys.argv)
    self.engine = QQmlApplicationEngine(self)
    self.engine.rootContext().setContextProperty("backend", self)
    self.engine.load(QUrl("main.qml"))
    sys.exit(self.app.exec_())
  @pyqtSlot(int)
  def slider(self, message):
    #print(message)
    global slider
    slider = message
def modbus_data_process(num):
  global request
  global request_coil
  global analog
  while True:
    request = client.read holding registers(address=0,count=0x7,unit=int(slave id))
    request coil = client.read coils(address=0,count=15,unit=int(slave id))
    try:
      client.write_register(0, slider*10 ,unit=int(slave_id))
    except:
```

```
import QtQuick 2.12
import QtQuick.Window 2.13
import QtQuick.Controls 2.0
import QtQuick.Controls.Styles 1.4
import QtQuick.Extras 1.4
import QtQuick.Extras 1.0
import "controls"

Window {
    id : root
    width: 400
```

```
//maximumWidth: 1280
//minimumWidth: width
height: 400
//maximumHeight: 800
//minimumHeight : height
title:"membuat MINI SCADA HMI"
color : "black"
visible: true
//flags: Qt.WindowMaximized //Qt.Dialog
CircularSlider {
 id: gauge
 hideProgress: true
 hideTrack: true
 width: 300
 height: 300
 interactive: true
 value: 0//(gauge2.value).toFixed()
 minValue: 0
 maxValue: 100
 Repeater {
   model: 72
   Rectangle {
     id: indicator
     width: 5
```

```
height: 20
      radius: width / 2
      color: indicator.angle > gauge.angle ? "#16171C" : "#F2055C"
      readonly property real angle: index * 5
      transform: [
        Translate {
          x: gauge.width / 2 - width / 2
        },
        Rotation {
          origin.x: gauge.width / 2
          origin.y: gauge.height / 2
          angle: indicator.angle
Text{
anchors.horizontalCenter: parent.horizontalCenter
anchors.verticalCenter: parent.verticalCenter
text: gauge.value
font.pixelSize: 30
color: "white"
CircularSlider {
```

```
id: gauge2
x: 350
y: 0
value: 0//gauge.value
//onValueChanged: handlePage.newVal = value
interactive: true
width: 300
height: 300
startAngle: 40
endAngle: 320
rotation: 180
trackWidth: 5
progressWidth: 20
minValue: 0
maxValue: 100
progressColor: "#F2055C"
capStyle: Qt.FlatCap
handle: Rectangle {
  transform: Translate {
    x: (gauge2.handleWidth - width) / 2
    y: gauge2.handleHeight / 2
  width: 10
  height: gauge2.height / 2
  color: "#05F26C"
```

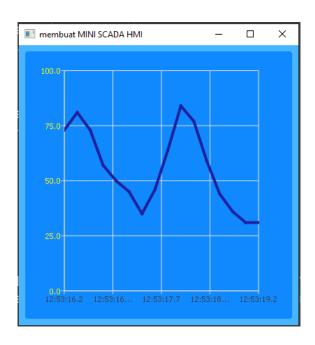
```
radius: width / 2
   antialiasing: true
   border.width: 3
   border.color: "#340040"
 Text {
   anchors.centerIn: parent
   anchors.verticalCenterOffset: -40
   rotation: 180
   font.pointSize: 20
   color: "white"
   text: Number(gauge2.value).toFixed()
   //font.family: "HarmoniaSansW01-Bold"
Timer{
       id:guitimer
       interval: 200
       repeat: true
       running: true
       onTriggered: {
              backend.slider(gauge2.value)
              gauge.value = (gauge2.value).toFixed()
```

}

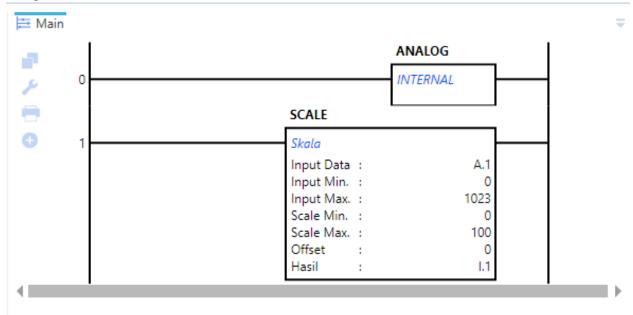
Jobsheet 5 : Historical Graph

Target: Membuat Program minimal untuk membaca potensiometer lalu menampilkan ke grafik dengan python, qml, dan modbus

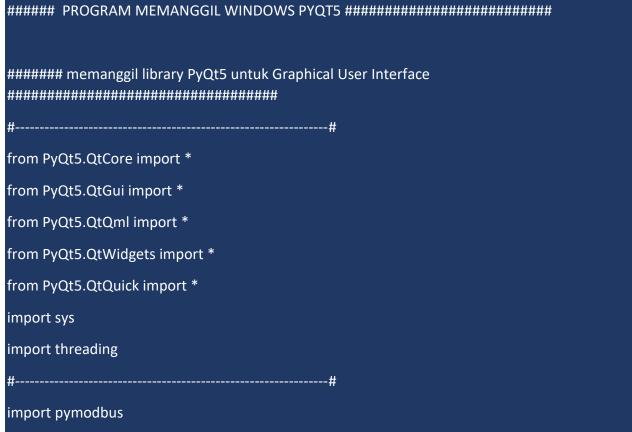
Hasil Akhir:



Program Ladder



Program Python



```
from pymodbus.pdu import ModbusRequest
from pymodbus.client.sync import ModbusSerialClient as ModbusClient
from pymodbus.register read message import ReadInputRegistersResponse
from pymodbus.transaction import ModbusRtuFramer
import serial
import time
analog = 0
#-----#
def serial ports():
  if sys.platform.startswith('win'):
    ports = ['COM%s' \% (i + 1) \text{ for } i \text{ in range}(256)]
  elif sys.platform.startswith('linux') or sys.platform.startswith('cygwin'):
    # this excludes your current terminal "/dev/tty"
    ports = glob.glob('/dev/tty[A-Za-z]*')
  elif sys.platform.startswith('darwin'):
    ports = glob.glob('/dev/tty.*')
  else:
    raise EnvironmentError('Unsupported platform')
  result = []
  for port in ports:
    try:
     s = serial.Serial(port)
```

```
s.close()
      result.append(port)
    except (OSError, serial.SerialException):
      pass
  return result
print(str(serial ports()))
port = input("modbus port : ")
baudrate = input("modbus baudrate : ")
slave id = input("slave id : ")
client = ModbusClient(method='rtu', port=port, baudrate=int(baudrate), parity='N',
timeout=4,strict=False)
connection = client.connect()
######## mengisi class table dengan instruksi pyqt5###########
class table(QObject):
  def __init__(self, parent = None):
    super().__init__(parent)
    self.app = QApplication(sys.argv)
    self.engine = QQmlApplicationEngine(self)
    self.engine.rootContext().setContextProperty("backend", self)
```

```
self.engine.load(QUrl("main.qml"))
    sys.exit(self.app.exec_())
  @pyqtSlot(result=int)
  def get_tiempo(self):
    date time = QDateTime.currentDateTime()
    unixTIME = date_time.toSecsSinceEpoch()
    #unixTIMEx = date_time.currentMSecsSinceEpoch()
    return unixTIME
  @pyqtSlot(result=int)
  def sensor(self): return analog
#-----#
def modbus data process(num):
  global request
  global request_coil
  global analog
  while True:
    request = client.read_holding_registers(address=0,count=0x7,unit=int(slave_id))
    request_coil = client.read_coils(address=0,count=15,unit=int(slave_id))
    try:
      analog = request.registers[0]
```

```
import QtQuick 2.12
import QtQuick.Window 2.13
import QtQuick.Controls 2.0
import QtQuick.Controls.Styles 1.4
import QtQuick.Extras 1.4
import QtQuick.Extras 1.0
import QtCharts 2.1

Window {
    id : root
    width: 400
    //maximumWidth : 1280
    //minimumWidth : width
```

```
height: 400
//maximumHeight : 800
//minimumHeight : height
title:"membuat MINI SCADA HMI"
color: "black"
visible: true
//flags: Qt.WindowMaximized //Qt.Dialog
Rectangle {
   x: 0
   y: 0
   width: parent.width
    height: parent.height
    color:"#47B5FF"
       ChartView {
              id:cv
              //title: "PAYOUT ROPE"
              antialiasing: true
              legend.visible: false
              height: parent.height
              anchors.right: parent.right
              anchors.left: parent.left
              //theme: ChartView.ChartThemeLight
              backgroundColor:"#1089FF"
              property int timcnt: 0
              property double valueCH1: 0
              property double valueCH2: 0
```

```
property double valueCH3: 0
property double valueCH4: 0
//property double valueTM1: 0
property double periodGRAPH: 30 // Seconds
property double startTIME: 0
property double intervalTM: 200 // miliseconds
ValueAxis{
       id:yAxis1
       min: 0
       max: 100
       tickCount: 1
      //labelFormat: "%d"
      labelsColor: "yellow"
       LineSeries {
              //name: "LineSeries"
              name: "AIN 0"
              id:lines1
              width: 4
              color: "#21209C"
              axisY: yAxis1
              axisX: DateTimeAxis {
                     id: eje4
                     //format: "yyyy MMM"
```

```
format:"HH:mm:ss.z"
                                           //format:"mm:ss.z"
       Timer{
       id:tm
       interval: cv.intervalTM
       repeat: true
       running: true
       onTriggered: {
              cv.timcnt = cv.timcnt + 1
              cv.valueCH1 = backend.sensor()
              if (lines1.count>cv.periodGRAPH*100/cv.intervalTM){
                     lines1.remove(0)
lines1.append(cv.startTIME+cv.timcnt*cv.intervalTM ,cv.valueCH1)
lines1.axisX.min = new Date(cv.startTIME-cv.periodGRAPH*100 + cv.timcnt*cv.intervalTM)
lines1.axisX.max = new Date(cv.startTIME + cv.timcnt*cv.intervalTM)
```

```
Component.onCompleted: {

cv.startTIME = backend.get_tiempo()*1000
}
```

Tentang Penulis



Muhammad Husni Muttaqin lahir di Bandung, 5 Juni 1998. Husni tertarik dalam dunia elektronika dan otomasi sejak SMP. Husni merupakan seorang Python Programmer di salah satu perusahaan swasta di kota Bandung. Selain Bekerja sebagai python programmer, Husni dan teman temanya yaitu Mas Ajang Rahmat, Mas Rizky Dermawan, Kang Richard, Pak Febrita Wardana, Pak Febriyansyah, dan Mbak Nisa IK sedang merintis platform komunitas belajar dan sharing online yang bernama "Belajar Arduino dan Mekatronika (ARDUMEKA)". Husni juga memiliki cita cita menjadi dosen elektronika dan sistem kendali di universitas besar suatu hari nanti.

Apabila ada sesuatu yang ingin didiskusikan Bersama Husni terkait elektronika atau python programming atau bahkan kritik dan saran untuk modul ajar ini silahkan email ke husnimuttaqin777@gmail.com atau Instagram dengan id : husnimuttaqin. Husni akan sangat senang apabila mendapatkan feedback tentang apa yang ditulisnya. Sekian dan terimakasih.