

**LAPORAN KERJA PRAKTEK**  
**HMI PLC INVERTER UNTUK KONTROL KECEPATAN MOTOR 3**  
**PHASA**  
**PT. HANDAL YESINDO SEJAHTERA**



Oleh :  
Muhammad Sholihuddin  
5103017025

**JURUSAN TEKNIK ELEKTRO**  
**FAKULTAS TEKNIK**  
**UNIVERSITAS KATOLIK WIDYA MANDALA**  
**SURABAYA**

**2022**

## LEMBAR PERNYATAAN

Dengan ini saya menyatakan bahwa laporan kerja praktek dengan judul "**HMI-PLC-INVERTER UNTUK KONTROL KECEPATAN MOTOR 3 PHASA**" merupakan hasil karya saya sendiri dan bukan merupakan hasil karya orang lain, baik sebagian maupun seluruhnya, kecuali dinyatakan dalam teks jika diketahui bahwa laporan kerja praktek ini ternyata merupakan hasil karya orang lain, maka saya sadar dan menerima konsekuensi bahwa laporan kerja praktek ini tidak dapat saya gunakan sebagai salah satu syarat untuk memperoleh gelar sarjana Teknik.

Surabaya, 05 Januari 2022

Mahasiswa yang bersangkutan



Muhammad Sholihuddin  
5103017025

## **LEMBAR PENGESAHAN PERUSAHAAN LAPORAN KERJA PRAKTEK**

### **PT. HANDAL YESINDO SEJAHTERA**

Kerja praktek dengan judul "**HMI-PLC-INVERTER UNTUK KONTROL KECEPATAN MOTOR 3PHASA**" PT. Handal Yesindo Sejahtera, Jemurwonosari gang sekolah no.14A, Wonocolo, Kota Surabaya – 61256 (yang dilaksanakan pada tanggal 24 Juni 2021 – 31 Agustus 2021) dan laporannya disusun oleh :

Nama : Muhammad Sholihuddin

NRP : 5103017025

Program Studi : S1 Teknik Elektro

Jurusan : Teknik Elektro UKWMS

Dinyatakan telah diperiksa dan disetujui oleh perusahaan kami pada tanggal 07 Januari 2022, sebagai syarat dalam memenuhi kurikulum yang harus ditempuh pada jurusan pada jurusan Teknik Elektro Fakultas Teknik Universitas Katolik Widya Mandala Surabaya.

Mengetahui dan menyetujui,

Pimpinan perusahaan



Ir. Gunawan Setiawan Hoetomo  
Direktur

Pembimbing Kerja Praktek



Daniel Santosa, S.T.  
Kepala Divisi Teknik

**LEMBARAN PENGESAHAN JURUSAN LAPORAN KERJA PRAKTEK**

**PT. HANDAL YESINDO SEJAHTERA**

Laporan kerja praktek dengan judul "**HMI-PLC-INVERTER UNTUK KONTROL KECEPATAN MOTOR 3PHASA**" di PT. Handal Yesindo Sejahtera, Jemurwonosari gang sekolahno.no.14A, Wonocolo, Kota Surabaya - 61256 (dilaksanakan pada tanggal 24 Juni 2021 – 31 Agustus 2021) telah diseminarkan pada tanggal 13 Desember 2021 dan disetujui sebagai bukti bahwa mahasiswa :

Nama : Muhammad Sholihuddin

NRP : 5103017025

Telah menyelesaikan Sebagian kurikulum Jurusan Teknik Elektro Fakultas Teknik Universitas Katolik Widya Mandala Surabaya guna memperoleh gelar Sarjana Teknik S1.

Surabaya, 05 Januari 2022

Mengetahui dan menyetujui,

Ketua,  
Jurusan Teknik Elektro



Ir. Albert Gunadhi, S.T., M.T., IPM.  
NIK. 511.94.0209

Dosen Pembimbing  
Kerja Praktek



Ir. Rasional Sitepu M.Eng., IPM., ASEAN Eng  
NIK. 511.89.0154

## LEMBAR PERSETUJUAN PUBLIKASI KARYA ILMIAH

Demi perkembangan ilmu pengetahuan, saya sebagai mahasiswa Jurusan Teknik Elektro Universitas Katolik Widya Mandala Surabaya :

Nama : Muhammad Sholihuddin

NRP : 5103017025

Menyetujui laporan Kerja Praktek atau karya ilmiah saya, dengan judul "**HMI-PLC-INVERTER UNTUK KONTROL KECEPATAN MOTOR 3PHASA**" untuk dipublikasikan atau ditampilkan di internet atau media lain (Digital Library Universitas Katolik Widya Mandala Surabaya) untuk sebatas kepentingan akademik sesuai Undang Undang Hak Cipta. Demikian pernyataan persetujuan publikasi karya ilmiah ini saya buat dengan sebenarnya.

Surabaya, 05 Januari 2022

Mahasiswa yang bersangkutan



Muhammad Sholihuddin  
5103017025

## KATA PENGANTAR

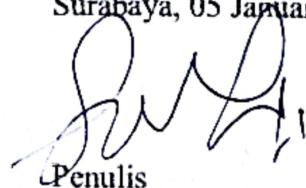
Puji dan syukur kepada Tuhan Yang Maha Esa atas berkat serta rahmat-Nya sehingga penulis dapat menyelesaikan kegiatan kerja praktek di PT. Handal Yesindo Sejahtera beserta laporan kerja praktek ini, guna memenuhi salah satu mata kuliah sebagai syarat kelulusan pada Jurusan Teknik Elektro.

Terwujudnya kegiatan dan laporan kerja praktek ini tidak terlepas dari berbagai pihak, khususnya pihak perusahaan yang bersedia membimbing dan memberi dukungan baik secara moril maupun materil kepada penulis. Oleh karena itu pada kesempatan ini, dengan segala kerendahan hati penulis ingin menyampaikan ucapan terima kasih yang sebesar-besarnya kepada :

1. Bapak Gunawan Setiawan Hoetomo, selaku Direktur di PT. Handal Yesindo Sejahtera.
2. Bapak Daniel Santosa, selaku Kepala Divisi Teknik dan pembimbing utama Kerja Praktek di PT. Handal Yesindo Sejahtera.
3. Michael Emmanuel Victorious, selaku mentor kerja praktek dan engineer yang selalu bersedia meluangkan waktu dan mengajari materi PLC, HMI, Inverter, dan Servo 220VAC.
4. Ahmad Puji Wahyono, selaku mentor dan engineer yang sering mengajak pembelajaran praktek lapangan.
5. Mutia Indah, partner kerja praktek dari ITS yang selalu bersedia diskusi bersama dalam kegiatan kerja praktek.
6. Seluruh karyawan PT. Handal Yesindo Sejahtera yang telah bersedia dan meluangkan waktu untuk membantu penulis selama melaksanakan kegiatan Kerja Praktek.
7. Bapak Albert Gunadhi, selaku Ketua Jurusan Teknik Elektro Fakultas Teknik Universitas Katolik Widya Mandala Surabaya.
8. Bapak Rasional Sitepu selaku Dosen Pembimbing yang dengan sabar membantu dalam penyusunan dan penulisan laporan Kerja Praktek.

Dalam penulisan ini, mungkin masih dijumpai banyak kekurangan atau ketidak sempurnaan, dikarenakan keterbatasan kemampuan yang dimiliki oleh penulis. Untuk itu penulis memohon maaf serta bersedia menerima kritik dan saran demi membangun laporan Kerja Praktek ini. Penulis berharap bahwa laporan ini akan berguna dan dapat dimanfaatkan oleh pihak lain suatu hari nanti.

Surabaya, 05 Januari 2022



A handwritten signature in black ink, appearing to read "Penulis".

## **ABSTRAK**

Laporan Kerja Praktek dengan judul “**HMI-PLC-INVERTER UNTUK KONTROL KECEPATAN MOTOR 3PHASA**” membahas tentang kegiatan yang dilaksanakan penulis selama kerja praktik di PT. Handal Yesindo Sejahtera pada tanggal 24 Juni 2021 sampai 31 Agustus 2021. Perusahaan ini bergerak di bidang *electrical*, robotik dan sistem otomasi yang berlokasi di JL. Raya Kutisari No. 8A, Surabaya (kantor utama), Jemurwonosari gang sekolah no.14A, Wonocolo, Surabaya (kantor divisi teknik).

Metode pelaksanaan kerja praktik yang dilakukan yaitu, melalui *study teoritis*, *study kasus*, diskusi, penggunaan alat, pengenalan *study lapangan*, dan penggeraan tugas perusahaan. Metode yang dilakukan bertujuan untuk memperoleh *skill* sebagai seorang *engineer* yang dibutuhkan dalam dunia kerja di bidang *electrical engineering*, serta pemenuhan salah satu syarat kelulusan di Jurusan Teknik Elektro Universitas Katolik Widya Mandala Surabaya.

Pembimbing memberikan pengetahuan dalam penggunaan perangkat otomasi industri, diantaranya : PLC, HMI, inverter, servo 220VAC, serta cara penggunaan *software* masing-masing perangkat tersebut. Selain itu juga diajarkan komunikasi HMI to Inverter dan HMI to PLC, dan juga diajarkan fungsi *pass through* PC to PLC melalui HMI. Secara garis besar, lingkup laporan kerja praktik ini difokuskan pada sistem *interface* PLC, HMI, dan Inverter. Penggunaan HMI sebagai monitor dan inputan pengganti *push button (hardware)* ke PLC dan inverter.

Hasil dari penugasan selama kegiatan Kerja Praktek yaitu dapat memahami cara kerja, fungsi, dan penggunaan perangkat otomasi industri, memahami kode pengalamatan komunikasi modbus HMI ke Inverter sesuai dengan parameter yang diinginkan dan komunikasi HMI ke PLC untuk mengontrol I/O.

**Kata Kunci :** *Study*, PLC, HMI, Inverter, komunikasi

## ABSTRACT

The internship report with the title "**HMI-PLC-INVERTER FOR 3PHASE MOTOR SPEED CONTROL**" discusses the author's activities during his internship at PT. Handal Yesindo Sejahtera from June 24<sup>th</sup> until August 31<sup>st</sup> 2021. PT. Handal Yesindo Sejahtera is a company focused on electrical, robotic, and automation systems. The main office is located at Raya Kutisari Street, Number 8A, Surabaya, and the office for the technical division is located in Jemurwonosari, Sekolahan Street, Number 14A, Wonocolo, Surabaya.

The internship consisted of theory practice, case study discussion, tool operation, field studies, and a training module project, as mentioned above. The internship activities were designed for students to gain real-work experience in electrical engineering. The internship was also carried out to fulfill part of the requirements for a Bachelor of Electrical Engineering, Department of Electrical Engineering, at Widya Mandala Catholic University, Surabaya.

The PT. Handal Yesindo Sejahtera company dedicated a supervisor to carryout internee training in industrial automation systems, such as, PLC, HMI, Inverters, Servo 220VAC and their related software. Training also included HMI to Inverter and HMI to PLC communication, and the pass through function from PC to PLC using HMI. The main focus of this internship report is the project the was conducted on the interface system between PLC, HMI and Inverter. The project specifically focused on using HMI as a monitoring and input system, replacing the traditional push button or hardware system for PLC and Inverter systems.

The results of the internship activities and project were: an improved understanding of operation systems, function, and application of industrial automation devices; how to set up the modbus communication and addressing code for HMI to Inverter to acquire the inverter parameters; and the HMI to PLC communication system to control I/O.

**Key Words:** Study, PLC, HMI, Inverter, Communication

## DAFTAR ISI

HALAMAN JUDUL .....	i
LEMBAR PERNYATAAN .....	ii
LEMBAR PENGESAHAN PERUSAHAAN LAPORAN KERJA PRAKTEK .....	iii
LEMBARAN PENGESAHAN JURUSAN LAPORAN KERJA PRAKTEK.....	iv
LEMBAR PERSETUJUAN PUBLIKASI KARYA ILMIAH .....	v
KATA PENGANTAR .....	vi
ABSTRAK .....	vii
<i>ABSTRACT</i> .....	viii
DAFTAR ISI.....	ix
DAFTAR GAMBAR.....	xi
DAFTAR TABEL .....	xii
BAB I.....	1
PENDAHULUAN .....	1
1.1. Latar Belakang .....	1
1.2. Tujuan Kerja Praktek.....	1
1.3. Ruang Lingkup .....	2
1.4. Metodologi Pelaksanaan.....	2
1.5. Sistematika Penulisan .....	3
BAB II .....	4
PROFIL PERUSAHAAN.....	4
2.1. Sejarah Perusahaan .....	4
2.2. Visi dan Misi Perusahaan .....	5
2.3. Lokasi PT. Handal Yesindo Sejahtera.....	5
2.4. Struktur Organisasi Perusahaan .....	5
2.5. Jadwal Kerja Perusahaan .....	6
2.6. Produk Perusahaan .....	7
BAB III .....	8
TUGAS UMUM SELAMA KERJA PRAKTEK .....	8
3.1. Praktek Mengenal Skema dan Wiring Perangkat Kontrol Industri.....	8
3.2. Praktek Menggunakan PLC .....	11
3.3. Praktek Menggunakan PLC Panasonic FP-X C30T .....	13
3.4. Praktek Menggunakan Inverter.....	15
3.5. Praktek Menggunakan Inverter Shihlin SS2.....	16
3.6. Praktek Menggunakan HMI Weintek.....	16
3.7. Praktek Menggunakan Motor Servo Panasonic .....	18
3.8. Praktek Kerja Lapangan .....	20
BAB IV .....	21
TUGAS KHUSUS SELAMA KERJA PRAKTEK .....	21
4.1. Keterkaitan Antar Perangkat Yang Digunakan.....	22
4.2. Pelaksanaan Pembuatan dan cara pembuatan Alat .....	23
4.3. Spesifikasi Alat .....	24
4.4. HMI Weintek .....	24
4.4.1. Sambungan Komunikasi HMI Weintek MT8071iP .....	25
4.4.2. Software EasyBuilder Pro.....	25
4.5. PLC Panasonic FP-X C30T .....	26
4.6. Inverter Shihlin SS2 .....	27
4.7. Sensor Proximity .....	29
4.8. Relay .....	30

4.9. HMI-PLC-INVERTER UNTUK KONTROL KECEPATAN MOTOR 3PHASA.....	31
4.9.1. Tujuan Tugas .....	32
4.9.2. Komponen dan Alat Ukur Yang Dibutuhkan .....	32
4.9.3. Prosedur Merangkai Alat.....	33
4.9.4. Prosedur Pengujian.....	34
4.9.5. Hasil Pengujian .....	34
4.9.6. Analisa Data.....	36
4.9.7. Kesimpulan Kinerja Alat .....	37
BAB V .....	38
PENUTUP.....	38
5.1. Kesimpulan .....	38
5.2. Saran untuk perusahaan .....	38
5.3. Saran untuk Mahasiswa .....	38
DAFTAR PUSTAKA.....	39
LAMPIRAN 1.....	40
A. Pemrograman Ladder Menggunakan FPWIN GR7S .....	40
B. Addressing HMI Weintek to Inverter dan PLC .....	42
LAMPIRAN 2.....	44
A. Dokumentasi .....	44
LAMPIRAN 3 .....	49
JADWAL KEGIATAN KERJA PRAKTEK.....	49

## DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1. Lokasi PT. Handal Yesindo Sejahtera.....	5
Gambar 2.2. Struktur Organisasi PT. Handal Yesindo Sejahtera .....	6
Gambar 3.1. Input/Output inverter Shihlin SS2.....	10
Gambar 3.2. Inverter, Switch External, dan Motor 3 phasa .....	10
Gambar 3.3. PLC Panasonic FP-X C30T .....	14
Gambar 3.4. Pemrograman pada <i>software</i> FPWIN GR7S .....	14
Gambar 3.5. Inverter Shihlin SS2 .....	16
Gambar 3.6. Tampilan <i>Addressing</i> HMI to Inverter .....	17
Gambar 3.7. HMI Weintek MT8071iP .....	18
Gambar 3.8. Tampilan setting parameter melalui <i>software</i> PANATERM .....	19
Gambar 3.9. Konfigurasi I/O Servo Driver Panasonic .....	19
Gambar 3.10. Servo Panasonic dan Servo Driver .....	20
Gambar 4.1. HMI, PLC, Inverter untuk kontrol kecepatan motor .....	21
Gambar 4.2. Motor 3Phasa, Terminal, MCB, dan Power Supply.....	22
Gambar 4.3. Diagram blok koneksi I/O HMI, PLC, dan Inverter.....	23
Gambar 4.4. Tampilan konfigurasi Software EasyBuilder Pro .....	26
Gambar 4.5. Project pada Software EasyBuilder Pro.....	26
Gambar 4.6. Pemrograman Ladder untuk inputan HMI, Sensor, dan output external.....	27
Gambar 4.7. <i>Addressing</i> HMI to Inverter .....	28
Gambar 4.8. Proximity sensor.....	29
Gambar 4.9. Peletakan sensor untuk deteksi besi .....	30
Gambar 4.10. Relay .....	30
Gambar 4.11. Flowchart kinerja sistem.....	31
Gambar LAMPIRAN 1.1. Diagram Ladder menggunakan <i>Software</i> FPWIN GR7S .....	40
Gambar LAMPIRAN 1.2. Mnemonic List Program .....	41
Gambar LAMPIRAN 1.3. Tampilan Window pada Software EasyBuilder Pro .....	42
Gambar LAMPIRAN 1.4. Addressing HMI Weintek to Inverter dan PLC .....	43
Gambar LAMPIRAN 2.1. Foto bersama engineers .....	44
Gambar LAMPIRAN 2.2. Membantu Wiring Panel Kontrol UBS .....	44
Gambar LAMPIRAN 2.3. Ikut serta dalam pengerjaan sistem otomasi mesin potong kertas .....	44
Gambar LAMPIRAN 2.4. Mempelajari Addressing HMI pada sistem otomasi mesin potong kertas.....	45
Gambar LAMPIRAN 2.5. Mempelajari dan mempraktekkan wiring I/O PLC pada sistem otomasi mesin potong kertas.....	45
Gambar LAMPIRAN 2.6. Tampilan motor penggerak mesin potong kertas dan sistem otomasinya .....	45
Gambar LAMPIRAN 2.7. Pembelajaran secara langsung tentang addressing HMI to PLC .....	46
Gambar LAMPIRAN 2.8. Pembelajaran secara langsung tentang perangkat industri di lapangan dengan engineer.....	46
Gambar LAMPIRAN 2.9. Pemrograman ulang pada saat penggantian HMI di industri pemotong plastik.....	47
Gambar LAMPIRAN 2.10. Ikut serta dalam perbaikan sistem otomasi mesin potong kantong plastik (Krian) .....	47
Gambar LAMPIRAN 2.11. Ikut serta saat perawatan mesin packaging pakan ternak (Pokphand) .....	47
Gambar LAMPIRAN 2.12. Ikut serta dalam penggantian Servo Driver pada mesin packaging pakan ternak (Pokphand) .....	48
Gambar LAMPIRAN 2.13. Mesin packaging pakan ternak (Pokphand) .....	48

## **DAFTAR TABEL**

Tabel 4.1. Perbandingan nilai RPM dengan berbeda delay .....	34
Tabel 4.2. Perbandingan pengukuran RPM pada tachometer dan HMI .....	35