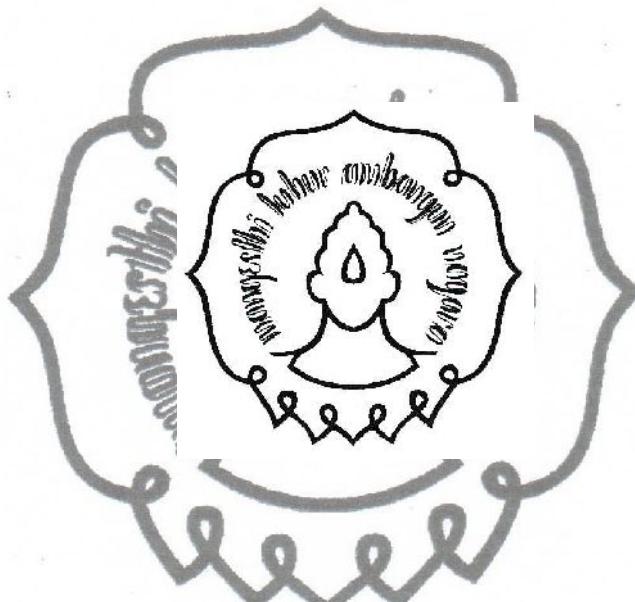


**DESAIN RANGKA ALAT PERAGA DRILLING DAN REAMING
DENGAN SISTEM ELEKTRIK PNEUMATIK**

TUGAS AKHIR

Diajukan sebagai salah satu syarat untuk memperoleh gelar Ahli Madya



Disusun oleh :

RAHMAT BUDI WICAKSONO

NIM. I 8610028

PRORAM DIPLOMA III TEKNIK MESIN OTOMOTIF

FAKULTAS TEKNIK

UNIVERSITAS SEBELAS MARET

SURAKARTA

2013

commit to user

HALAMAN PENGESAHAN

Tugas Akhir Program Studi Diploma III Teknik Mesin Fakultas Teknik Universitas
Sebelas Maret Surakarta dengan judul :

DESAIN RANGKA ALAT PERAGA *DRILLING DAN REAMING* DENGAN SISTEM ELEKTRIK PNEUMATIK

disusun oleh :

RAHMAT BUDI WICAKSONO

NIM. I 8610028

telah dapat disahkan sebagai salah satu syarat untuk memperoleh gelar Ahli Madya.

Surakarta, 30 Agustus 2013

Pembimbing I



Ubaidillah, ST., M.Sc.

NIP. 1984 0825 2010 12 1 009

Pembimbing II



Heru Sukanto, ST., MT.

NIP. 1972 0731 1997 02 1 001

Mengetahui,

Ketua Program Diploma III Teknik Mesin
Fakultas Teknik Universitas Sebelas Maret Surakarta



Heru Sukanto, S.T., M.T.

NIP. 1972 0731 1997 02 1 001



KEMENTERIAN PENDIDIKAN DAN KEBUDAYAAN
 UNIVERSITAS SEBELAS MARET - FAKULTAS TEKNIK
PROGRAM DIPLOMA TIGA TEKNIK MESIN

Jl. Ir. Sutami 36A Surakarta Telp. / Fax. 0271-632163

**BERITA ACARA UJIAN PENDADARAN
 PROGRAM DIPLOMA TIGA TEKNIK MESIN FT UNS**

Telah dilaksanakan Sidang Ujian Pendadaran Proyek Akhir atas:

Nama mahasiswa	:	Rahmad Budi Wicaksono
NIM	:	I8610028
Program Studi	:	Diploma Tiga Teknik Mesin Otomotif
Judul Proyek Akhir	:	Desain rangka Peraga Drilling dan Reaming dengan Sistem Elektrik Pneumatik
Pada hari / tanggal	:	Selasa, 23 Juli 2013

Setelah dilakukan sidang ujian pendadaran, maka dewan dosen penguji memutuskan bahwa saudara dinyatakan **LULUS / TIDAK LULUS**, dengan nilai **A** **B** / **C** * atau **4**

TIM PENGUJI PENDADARAN

Nama Terang / NIP	Tanda Tangan
Ketua Sidang : Heru Sukanto, S.T.,M.T. NIP. 19720731 199702 1 001	
Penguji I : Tri Istanto, S.T.,M.T. NIP. 19730820 200012 1 001	
Penguji II : Teguh Triyono, S.T. NIP. 19710430 199802 1 001	
Penguji III : Purwadi Joko Widodo, S.T.,M.Kom NIP. 19730126 199702 1 001	

CATATAN

Ketua Sidang

Heru Sukanto, S.T.,M.T.
 NIP. 19720731 199702 1 001

Surakarta, 23 Juli 2013
 Mahasiswa ybs,

Rahmad Budi Wicaksono
 NIM. I8610028

Catatan: 1. * Coret yang tidak perlu
 2. diisi nilai skala 4

MOTTO

"Hai masyarakat Jin dan Manusia, jika kamu sanggup menembus (melintasi) penjuru planet-planet dan bumi, maka lintaslah, kamu tidak dapat menembusnya melainkan dengan kekuatan(IPTEK)."

(Al-Qur'an,55/33)

"Dan Allah mengeluarkan kamu dari perut ibumu dalam keadaan tidak mengetahui sesuatu pun, dan Dia memberi kamu pendengaran, penglihatan dan hati, agar kamu bersyukur."

(Al-Qur'an,16/78)



*~simple make perfect~
commit to user*

PERSEMBAHAN

Seiring rasa syukur kepada Allah, karya ini saya persembahkan untuk:

1. Ibu yang telah memberikan kasih sayang, perhatian, serta dukungan baik material maupun spiritual. Keceriaanmu selalu mendamaikan jiwaku.
2. Pak Guru yang selalu menemani dihatiku.
3. Seluruh Mahasiswa Program Studi DIII Teknik Mesin Fakultas Teknik Universitas Sebelas Maret.
4. Almamater Universitas Sebelas Maret.



commit to user

ABSTRAK

Rahmat Budi Wicaksono, DESAIN RANGKA ALAT PERAGA DRILLING DAN REAMING DENGAN SISTEM ELEKTRIK PNEUMATIK

Tujuan dari perancangan alat peraga ini adalah: (1) membuat detail gambar kerja dan bagian - bagiannya, (2) merencanakan konstruksi rangka yang aman. Alat peraga ini berfungsi sebagai modul untuk mensimulasikan proses *drilling* dan *reaming* dengan sistem elektrik pneumatik.

Konsep perancangan alat peraga ini mengacu pada tahapan konsep perancangan Pahl dan Beitz yaitu: (1) perencanaan dan penjelasan tugas, (2) perancangan konsep produk, (3) perancangan bentuk pada produk, (4) perancangan rinci/detail. Alat- alat yang digunakan dalam merancang alat peraga ini adalah: (1) kertas, (2) pensil, (3) komputer, (4) sofware SolidWorks premium 2011, (5) printer. Langkah proses perencanaan alat peraga ini adalah: (1) mempelajari sistem kerja alat, (2) memilih material dan teknik produksi, (3) mendalami keterbatasan ruang, (4) mengidentifikasi komponen-komponen produk, (5) memberi bentuk, (6) evaluasi, (7) perbaikan material, (8) perbaikan bentuk.

Hasil perancangan adalah desain dan gambar kerja produk alat peraga. Gambar kerja terdiri dari: gambar kerja rangka dan bagian-bagiannya, gambar kerja panel elektrik dan bagian - bagiannya, gambar kerja *drilling* dan *reaming* dan bagian- bagiannya. Alat peraga ini mempunyai dimensi dengan ukuran 73 x 70 x 127 cm. Rangka alat ini dibuat dari material kayu kelas III, berfungsi untuk menahan beban kerja proses *drilling* dan *reaming*

Kata kunci: Perancangan, Rangka

ABSTRACT

Rahmat Budi Wicaksono, FRAME DESIGN OF DRILLING AND REAMING LEARNING MODULE EQUIPED WITH ELECTRONIC PNEUMATIC SYSTEM.

The purpose of designing learning module are: (1) make the detailed engineering drawings and its parts, (2) plan a safe frame construction. These module function to simulate the process of drilling and reaming with electronic pneumatic systems.

The module design concept refers to the concept design stage Pahl and Beitz, that is: (1) planning and task description, (2) the design concept of the product, (3) designing forms on the product, (4) detailed design. The tools used of module designe are: (1) paper, (2) pencils, (3) a computer, (4) software SolidWorks Premium 2011, (5) printer. Step of planning process module are: (1) learning tools working system, (2) selecting materials and production techniques, (3) explore the space limitation, (4) identify the components of the product, (5) gives the form, (6) evaluation, (7) repair materials, (8) fixes the form.

The result is a product design and engineering drawings. Engineering drawings consisting of: image work order and its parts, working drawings and electrical panel parts, working drawings reaming and drilling and its parts. The module had dimensions with size 73 x 70 x 127 cm. This module had frame made from wood material class III, to support the force of the drilling and reaming process.

Keywords: Design, Frame



commit to user

KATA PENGANTAR

Puji syukur penulis panjatkan kehadirat Tuhan Yang Maha Esa yang telah melimpahkan segala rahmat, hidayah, serta karunia-Nya sehingga penulis dapat menyelesaikan tugas akademik untuk membuat Tugas Akhir yang berjudul Desain Rangka Alat Peraga *Drilling dan Reaming* dengan Sistem Elektrik Pneumatik.

Laporan Tugas Akhir ini disusun untuk memenuhi salah satu syarat menyelesaikan program studi DIII Teknik Mesin Otomotif Fakultas Teknik Universitas Sebelas Maret Surakarta.

Dengan selesainya Tugas Akhir dan tersusunnya laporan ini, penulis mengucapkan terima kasih kepada:

1. Ubaidillah,ST.,M.Sc., Selaku pembimbing 1 yang telah banyak memberikan pengarahan dan bimbingan dalam penyusunan Tugas Akhir ini.
2. Heru Sukanto, ST.,MT., Selaku pembimbing 2 yang telah banyak memberikan pengarahan dan bimbingan dalam penyusunan Tugas Akhir ini.
3. Ibu tercinta yang telah memberi motivasi kepada penulis untuk menyelesaikan studi di DIII Teknik Mesin Otomotif Fakultas Teknik Universitas Sebelas Maret Surakarta.
4. Apang & Sulistyo, rekan satu tim pembuatan proyek akhir.
5. Rekan-rekan satu angkatan DIII Teknik Mesin yang banyak membantu penulis dalam penyusunan Tugas Akhir ini.
6. Serta semua pihak yang tidak dapat penulis sebutkan satu persatu yang telah membantu dalam penyusunan Tugas Akhir ini.

Dengan keterbatasan yang ada penulis menyadari bahwa laporan Tugas Akhir ini hasilnya masih jauh dari kesempurnaan. Oleh karena itu saran dan kritik yang bersifat membangun sangat penulis harapkan. Semoga laporan ini dapat bermanfaat bagi penulis khususnya dan bagi para pembaca pada umumnya.

Surakarta, 2013

Penulis

commit to user

DAFTAR ISI

	Halaman
HALAMAN JUDUL	i
HALAMAN PENGESAHAN	ii
BERITA ACARA SIDANG PENDADARAN	iii
MOTTO	iv
PERSEMBAHAN.....	v
ABSTRAK	vi
KATA PENGANTAR.....	viii
DAFTAR ISI.....	ix
DAFTAR GAMBAR	xi
DAFTAR TABEL	xiii
DAFTAR LAMPIRAN	xiv
DAFTAR NOTASI.....	xv
BAB I PENDAHULUAN	
1.1 Latar Belakang.....	1
1.2 Perumusan Masalah.....	2
1.3 Batasan Masalah	2
1.4 Metode Pengumpulan Data	2
1.5 Sistematika Penulisan	2
1.6 Tujuan.....	3
1.7 Manfaat.....	3
BAB II DASAR TEORI	
2.1 Diagram Alir Proses Perancangan.....	4
2.2 Rangka (Frame)	4
2.3 Mekanika Teknik	5
2.3.1 Gaya Reaksi	5
2.4 Sambungan Mur.....	8
2.5 SolidWorks	8
2.5.1 Aplikasi SolidWorks	9
BAB III PERHITUNGAN DAN PERENCANAAN	
3.1 Diagram Alir Proses Perancangan	20
3.2 Perancangan Produk	21
3.2.1 Design Requipment and Object	21
3.2.2 Blok Fungsi.....	21
3.2.3 Morfologi Alat peraga	23
3.2.4 Sketsa Alternatif	25
3.2.5 Evaluasi Konsep Produk.....	26
3.2.6 Gambar Detail Konsep Rancangan.....	28
3.2.7 Prinsip kerja alat peraga.....	30
3.2.8 Kesimpulan.....	30

BAB IV PERHITUNGAN DAN ANALISA KEKUATAN RANGKA

4.1 Analisis Kekuatan Rangka Bagian Kritis	31
4.1.1 Data dan Spesifikasi Tekanan udara.....	32
4.1.2 Perhitungan Pada Batang Kritis (Batang BG)	33
4.1.3 Nilai Tegangan pada Sambungan Mur	42

BAB V PENUTUP

5.1 Kesimpulan	43
5.2 Saran	43

DAFTAR PUSTAKA

LAMPIRAN



DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 Gaya pada tumpuan Rol	5
Gambar 2.2 Gaya pada tumpuan Sendi.....	5
Gambar 2.3 Gaya pada tumpuan Jepit	6
Gambar 2.4 Arah Gaya Normal Positif.....	6
Gambar 2.5 Arah Gaya Normal Negatif	6
Gambar 2.6 Arah Geser Positif	7
Gambar 2.7 Arah Geser Negatif.....	7
Gambar 2.8 Arah Momen Lentur Positif	7
Gambar 2.9 Arah Momen Lentur Negatif.....	7
Gambar 2.10 Part yang akan di analisa	10
Gambar 2.11 Memilih tab <i>simulation</i>	10
Gambar 2.12 Pemilihan jenis komponen	10
Gambar 2.13 Pemilihan material	11
Gambar 2.14 Menentukan <i>Fixtures Advisor</i>	11
Gambar 2.15 Memilih bagian <i>Fixed Geometry</i>	11
Gambar 2.16 Tahap menentukan jenis <i>External loads advisor</i>	12
Gambar 2.17 Menentukan tepian	12
Gambar 2.18 Menentukan permukaan <i>Force</i>	12
Gambar 2.19 Pemilihan gaya gravitasi	13
Gambar 2.20 Proses menentukan gaya gravitasi	13
Gambar 2.21 Memilih <i>run</i>	13
Gambar 2.22 Menentukan <i>factor of safety</i>	14
Gambar 2.23 Proses menentukan <i>factor of safety</i>	14
Gambar 2.24 Proses menentukan <i>factor of safety</i> tahap 2	15
Gambar 2.25 Proses menentukan <i>factor of safety</i> tahap 3	15
Gambar 2.26 <i>Results</i>	15
Gambar 2.27 Tegangan	16
Gambar 2.28 Analisa tegangan	17
Gambar 2.29 Safety of factor	18
Gambar 2.30 Tegangan geser.....	19
Gambar 2.31 Mensimulasikan semua hasil.....	19
Gambar 2.32 Cara mensimulasikan <i>stress</i>	19
Gambar 3.1 Perencanaan alur kerja	20
Gambar 3.2 Blok fungsi	22
Gambar 3.3 Skets konsep 1	25
Gambar 3.4 Skets konsep 2	26
Gambar 3.5 Gambar detail konsep 1	28
Gambar 3.6 Gambar detail konsep 2	29
Gambar 3.7 Desain yang terpilih	30
Gambar 4.1 Konstruksi Rangka	31
Gambar 4.2 Batang BG	33
Gambar 4.3 <i>Free Body Diagram</i> batang BG	33
Gambar 4.4 Titik B (Potongan kiri)	34
Gambar 4.5 Titik C (Potongan kanan)	35
Gambar 4.6 Titik D (Potongan kanan) <i>mit to user</i>	35

Gambar 4.7 Titik E (Potongan kanan)	36
Gambar 4.8 Titik F (Potongan kiri)	36
Gambar 4.9 Titik G (Potongan kanan).....	37
Gambar 4.10 SFD	38
Gambar 4.11 BMD.....	38
Gambar 4.12 Bentuk profil	39
Gambar 4.13 Tegangan	40
Gambar 4.14 Defleksi	40
Gambar 4.15 <i>Safety of Factor</i>	41
Gambar 4.16 Tegangan pada ulir	42



commit to user

DAFTAR TABEL

Tabel 3.1 Spesifikasi perancangan alat peraga	22
Tabel 3.2 Matriks morfologi bentuk fisik alat peraga.....	24
Tabel 3.3 Matriks pengambilan keputusan untuk alat peraga.....	27
Tabel 4.1 Nilai Gaya Dalam.....	37
Tabel 4.1 Nilai Tegangan.....	41



commit to user

DAFTAR LAMPIRAN

- Lampiran 1.Gambar Teknik
- Lampiran 2. BOM Alat Peraga Drilling dan Reaming
- Lampiran 3.Tegangan Kayu
- Lampiran 4. Modulus Elastisitas dan Modulus Geser Kayu
- Lampiran 5. Baja konstruksi umum menurut DIN 17100
- Lampiran 6. Dimensi Ular Menurut Standar ISO
- Lampiran 7. Lambang-lambang dari Diagram Alir
- Lampiran 8. Berat Jenis Kayu



commit to user

DAFTAR NOTASI

- F = Gaya Tekan (N)
P = Tekanan (Bar)
A = Luasan (m^2)
M = Momen (N.mm)
d = Diameter (mm)
r = Jari-jari (mm)
x = Jarak (mm)
ρ = Massa Jenis (gr/cm³)
m = Massa (kg)
l = Panjang (mm)
b = lebar penampang (mm)
Y = $\frac{1}{2}$ tebal penampang (1/2 b) (mm)
σ = Tegangan tarik (N/mm²)
τ = Tegangan geser (N/mm²)



commit to user