

**RANCANG BANGUN ALAT BANTU MELEPAS DAN
MEMASANG NEEDLE BEARING PADA UNIVERSAL JOINT
DI KENDARAAN DUMPTRUCK DENGAN SISTEM
HIDROLIK OTOMATIS
(PROSES PERAWATAN)**



LAPORAN AKHIR

**Disusun Untuk Memenuhi Syarat Menyelesaikan Pendidikan Diploma III
Pada Jurusan Teknik Mesin Konsentrasi Alat Berat
Politeknik Negeri Sriwijaya**

**Oleh:
Widodo Santoso Sawadi
061830200780**

**JURUSAN TEKNIK MESIN
POLITEKNIK NEGERI SRIWIJAYA
2021**

RANCANG BANGUN ALAT BANTU MELEPAS DAN
MEMASANG NEEDLE BEARING PADA UNIVERSAL JOINT
DI KENDARAAN DUMPTRUCK DENGAN SISTEM
HIDROLIK OTOMATIS
(PROSES PERAWATAN)



LAPORAN AKHIR

Disetujui oleh Dosen Pembimbing Laporan Akhir
Pendidikan Diploma III Pada Jurusan Teknik Mesin
Konsentrasi Alat Berat

Palembang, Juli 2021

Pembimbing I


Mochamad Yunus, S.T., M.T.
NIP. 195706161985031003

Disetujui Oleh,
Pembimbing II


Ahmed Zamheri, S.T., M.T.
NIP. 196712251997021001

Mengetahui,
Ketua Jurusan Teknik Mesin



Mr. Sairul Effendi, M.T.
NIP. 196309121989031005

LEMBAR PENGESAHAN

Laporan Akhir ini diajukan oleh

Nama : Widodo Santoso Sawadi

NPM : 061830200780

Konsentrasi Studi : Alat Berat

Judul Laporan Akhir : Rancang Bangun Alat Bantu Melepas dan
Memasang Needle Bearing pada Universal Joint
di kendaraan Dumptruck dengan sistem dongkrak
hidrolik otomatis.

Telah selesai diuji, direvisi, dan diterima sebagai

Bagian persyaratan yang diperlukan untuk menyelesaikan studi pada

Jurusan Teknik Mesin Politeknik Negeri Sriwijaya

Pembimbing dan Penguji

Pembimbing I : Moch Yunus, S.T., M.T.

Pembimbing II : Ahmad Zamheri, S.T., M.T.

Tim Penguji : 1.Drs. H. Irawan Malik, MSME.

2.Indra HB, S.T., M.T.

3.Muhammad Rasid, S.T., M.T.

4.Syamsul Rizal, S.T., M.T.

Ditetapkan di : Palembang

Tanggal :

MOTTO DAN PERSEMBAHAN

Motto :

*“Saat Allah Mendorongmu Ke Tebing, Yakinlah Kalau Hanya Ada Dua Hal
Yang Mungkin Terjadi. Mungkin Saja Ia Akan Menangkapmu, Atau Ia Ingin
Kau Belajar Bagaimana Caranya Terbang”*

-Widodod Santoso Sawadi-

Kupersembahkan untuk:

1. Allah SWT yang telah memberikan nikmat sehat dan nikmat kesempatan pada diriku.
2. Orang tuaku tercinta, Ayahanda Sukara dan Ibunda lina sebagai tanda baktiku atas segala bantuan, pengorbanan, dan yang terpenting doa dari kalian.
3. Pembimbing I dan Pembimbing II yang telah mebimbung dalam pembuatan laporan akhir ini.
4. Teruntuk kekasih Laura Febri yang telah memberi support dan semangat untuk tugas akhir.
5. Teman satu kelompok pada laporan akhir ini Adi Cipto Joyo dan Rino Praramadhan.
6. Teman-teman di Himpunan Mahasiswa Jurusan Teknik Mesin Politeknik Negeri Sriwijaya.
7. Teman-teman seperjuangan di Jurusan Teknik Mesin angkatan 2018 POLSRI
8. Seluruh Dosen dan staf jurusan administrasi Jurusan Teknik Mesin.

ABSTRAK

Nama : Widodo Santoso Sawadi

NIM : 061830200780

Studi Konsentrasi : Alat Berat

Judul Laporan Akhir : Rancang Bangun Alat Bantu Melepas dan Memasang

Needle Bearing Pada Universal Joint di Kendaraan

Dumptruck dengan Sistem Dongkrak Hidrolik

Otomatis.

(2021: 70 Halaman+ Daftar Gambar + Daftar Tabel+Lampiran)

Sistem hidrolik saat ini banyak digunakan di dunia terutama dalam bidang industri seperti makanan, obat-obatan, permesinan otomotif, pembuatan robot serta dalam bidang alat berat. Prinsip kerja alat ini adalah dengan menggunakan sistem hidrolik. Sistem hidrolik adalah suatu sistem penerus gaya dengan menggunakan fluida cair. Fluida cair bersifat *incompressible* karena tekanan yang diterima diteruskan ke segala arah secara merata. Alat bantu melepas dan memasang needle bearing pada *universal joint* ini berfungsi untuk mempermudah pekerjaan mekanik dalam pekerjaan sehari-hari nya dan menjadikan lebih efisien. Selain itu, alat ini dapat menjadi media pembelajaran bagi mahasiswa agar dapat mempelajari cara kerja dari sistem hidrolik bekerja dari alat yang telah dibuat.

Kata Kunci: Sistem hidrolik, *Universal Joint*, *Needle Bearing*

ABSTRACT

Name : Widodo Santoso Sawadi

ID : 0618302006780

Concentration Study : Heavy Equipment

**Title of Final Report : Design and Construction of Tools for Removing and
Installing Needle Bearings on Universal Joints in
Dumptruck Vehicles with an Automatic Hydraulic
Jack System.**

(2021: 70 Pages+ List of Figures + List of Tables+Appendices)

Hydraulic systems are currently widely used in the world, especially in industrial fields such as food, medicine, automotive machinery, robotics and in the field of heavy equipment. The working principle of this tool is to use a hydraulic system. The hydraulic system is a force transfer system using a liquid fluid. Liquid fluid is incompressible because the pressure received is transmitted in all directions evenly. This tool for removing and installing the needle bearing on the universal joint serves to simplify the work of mechanics in their daily work and make them more efficient. In addition, this tool can be a learning medium for students to learn how the hydraulic system works from tools that have been made.

Keywords: *Hydraulic System, Universal Joint, Needle Bearing*

PRAKATA

Assalamu'alaikum Warahmatullahi Wabarakatuh,

Puji syukur penulis panjatkan atas kehadiran Allah SWT yang senantiasa melimpahkan Rahmat serta Karunia-Nya sehingga penulis dapat menyelesaikan Laporan Akhir. Shalawat serta salam tak lupa penulis curahkan kepada Nabi Agung dan suri tauladan, Nabi Muhammad SAW yang telah membawa kita dari zaman kegelapan menuju zaman yang terang benderang seperti saat ini.

Laporan Akhir ini disusun untuk memenuhi salah satu persyaratan dalam menyelesaikan pendidikan Diploma III pada Jurusan Teknik Mesin Politeknik Negeri Sriwijaya dengan judul “Rancang Bangun Alat Bantu Melepas Dan Memasang *Needle Bearing* pada *Universal Joint* di Kendaraan *Dumptruck* Dengan Sistem Hidrolik Otomatis”.

Dalam kesempatan ini penulis banyak mendapatkan bantuan, saran, bimbingan, semangat, motivasi serta dukungan, maka dari itu penulis ingin mengucapkan terima kasih kepada :

1. Ibu dan Ayah yang telah banyak berkorban, mendoakan, memberikan dukungan serta semangat sehingga penulis bisa menyelesaikan Laporan Akhir ini.
2. Bapak Dr. Ing. Ahmad Taqwa, MT Selaku Direktur Politeknik Negeri Sriwijaya
3. Bapak Ir. Sairul Effendi, MT Selaku Ketua Jurusan Teknik Mesin Politeknik Negeri Sriwijaya.
4. Bapak Mochammad Yunus, S.T., M.T. selaku Pembimbing I yang telah memberikan arahan, saran, bimbingan dan semangat.
5. Bapak Ahmad Zamheri, S.T., M.T. Selaku Pembimbing II yang telah memberikan arahan, saran, bimbingan dan semangat.
6. Seluruh Dosen, Staf Pengajar, Teknisi, Dan Staf Administrasi Jurusan Teknik Mesin Politeknik Negeri Sriwijaya.
7. Keluarga serta seluruh saudara/i Mahasiswa Jurusan Teknik Mesin Politeknik Negeri Sriwijaya khususnya kelas 6 MF (Alat Berat) tercinta yang selalu solid dan selalu memberikan bantuan.
8. Sahabat seperjuangan yang berusaha dan bekerja sama dengan tulus dan solid dalam menyelesaikan Laporan Akhir ini.

Dalam penulisan Laporan Akhir ini penulis menyadari masih banyak terdapat kekurangan, sehingga penulis masih membutuhkan saran serta kritikan membangun agar lebih baik lagi kedepannya. Dan semoga Laporan Akhir ini dapat bermanfaat bagi kita semua.

Palembang, Juli 2021

Penulis

DAFTAR ISI

	Halaman
HALAMAN JUDUL	i
HALAMAN PENGESAHAN	ii
HALAMAN PENGESAHAN UJIAN LA	iii
MOTTO	iv
ABSTRAK.....	v
ABSTRACT	vi
PRAKATA	vii
DAFTAR ISI	viii
DAFTAR GAMBAR.....	xi
DAFTAR TABEL	xiii
DAFTAR TABEL	xiii
DAFTAR LAMPIRAN	xiv
BAB I PENDAHULUAN	
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Tujuan Dan Manfaat	2
1.2.1 Tujuan	2
1.2.2 Manfaat	2
1.3 Metode Rancang Bangun	2
1.4 Perumusan Dan Pembatasan Masalah	3
1.4.1 Perumusan Masalah	3
1.4.2 Pembatasan Masalah	3
1.5 Sistematika Penulisan	4
BAB II TINJAUAN PUSTAKA	
2.1 Definisi <i>Hydraulic Jack</i>	5
2.1.1 Tipe-tipe Dongkrak Hidrolik	6
2.1.2 Rumus yang Digunakan	7
2.1.3 Mekanisme Kerja Dongkrak Otomatis	8
2.2 Teori <i>Universal Joint</i>	9
2.2.1 Pengertian <i>Universal Joint</i>	9
2.2.2 Jenis-jenis <i>Universal Joint</i>	10
2.3 Komponen-Komponen <i>Universal Joint</i>	11
2.4 pengertian <i>Spring</i>	12
2.4.1 Macam-macam <i>Spring</i> (Pegas)	12
2.4.2 Rumus yang Digunakan	14
2.5 Pengertian <i>Wiper</i>	15
2.5.1 Komponen Motor <i>Wiper</i>	16
2.5.2 Rumus yang digunakan	17
2.6 <i>Tracker</i>	17
2.6.1 Komponen <i>Tracker</i>	18
2.6.2 Rumus yang digunakan	18

2.7	<i>Power Supply</i>	19
2.7.1	Komponen <i>Power Supply</i>	19
2.7.2	Jenis-jenis <i>Power Supply</i>	20
2.7.3	Spesifikasi <i>Power Supply</i>	21
2.7.4	Rumus Hukum Ohm	21
2.8	Roda	22
2.9	Pengelasan	22
2.10	Pengeboran	23
2.11	Pengerindaan	23
2.12	Pengertian <i>Bearing</i>	24
2.12.1	Prinsip Kerja <i>Bearing</i>	24
2.12.2	Jenis-jenis <i>Bearing</i>	25
2.13	Teori Dasar Perawatan	32

BAB III PERANCANGAN

3.1	Diagram Kerja	35
3.2	Perencanaan Alat Bantu Melepas dan Memasang <i>Needle Bearing</i>	36
3.3	Perhitungan Beban Dongkrak Hidrolik	38
3.4	Perhitungan Tuas Dongkrak	38
3.5	Perhitungan Konstanta Pegas	40
3.6	Perhitungan Torsi Motor Wiper	40
3.7	Perhitungan <i>Power Supply</i>	41
3.8	Rumus Tegangan Geser	41

BAB IV PROSES PEMBUATAN, PENGUJIAN, PERAWATAN DAN PERBAIKAN

4.1	Proses Pembuatan	42
4.2	Bahan-bahan yang Digunakan	42
4.3	Peralatan yang Digunakan	43
4.4	Pembuatan Alat Bantu Melepas dan Memasang <i>Needle Bearing</i>	43
4.4.1	Pembuatan Dudukan Dongkrak Hidrolik	45
4.4.2	Pembuatan Tuas Dongkrak	46
4.4.3	Pembuatan Plat Pada Putaran Motor	47
4.4.4	Pembuatan Plat Penghubung Wiper	48
4.4.5	Pembuatan Plat di Batang Dongkrak Atas	49
4.4.6	Pembuatan Lubang Batang Poros	50
4.4.7	Pembuatan Lubang Baut <i>Plat Base 3</i>	52
4.4.8	Pembuatan Penyangga	53
4.4.9	Pembuatan Pelindung Besi Pipa	54
4.4.10	Pembuatan Besi <i>Lot</i>	54
4.5	Perakitan	55
4.6	Total Biaya Material	56
4.7	Proses Pengujian	57
4.7.1	Tujuan Pengujian Alat	57

4.7.2 Metode Pengujian Alat	57
4.7.3 Tujuan Pengujian Pelepasan dan Pemasangan Alat	58
4.8 Waktu dan Tempat	58
4.9 Alat dan Bahan yang Dibutuhkan	58
4.10 Langkah Pengujian	59
4.11 Perhitungan Waktu Pengujian	61
4.12 Data Hasil Pengujian	61
4.13 Efisiensi	62
4.14 Analisa Pengujian	63
4.15 Manajemen Perawatan dan Perbaikan	63
4.15.1 Pengertian Perawatan dan Perbaikan	63
4.15.2 Tujuan Perawatan dan Perbaikan	64
4.15.3 Jenis Perawatan dan Perbaikan	64
4.16 Aktivitas Perawatan	64

BAB V PENUTUP

5.1 Kesimpulan.....	68
5.2 Saran	68

DAFTAR PUSTAKA

LAMPIRAN

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 Dongkrak Tabung Hidrolik.....	7
Gambar 2.2 Prinsip Hukum Pascal	8
Gambar 2.3 Dongkrak Hidrolik Otomatis	8
Gambar 2.4 Dongkrak Hidrolik Otomatis	9
Gambar 2.5 Hook Joint.....	10
Gambar 2.6 Flexible Joint	10
Gambar 2.7 Trunion Joint.....	11
Gambar 2.8 Uniform Velocity Joint	11
Gambar 2.9 Komponen Universal Joint.....	11
Gambar 2.10 Spring	12
Gambar 2.11 Pegas Spiral Kompresi	13
Gambar 2.12 Pegas Helik Conical	14
Gambar 2.13 Pegas ekstensi	14
Gambar 2.14 Pegas Torsi.....	14
Gambar 2.15 Motor Wiper.....	16
Gambar 2.16 Komponen Motor Wiper.....	16
Gambar 2.17 Tracker.....	18
Gambar 2.18 Power Supply	19
Gambar 2.19 Power Supply DC	20
Gambar 2.20 Power Supply Modular	21
Gambar 2.21 Hukum Ohm.....	22
Gambar 2.22 Roda.....	22
Gambar 2.23 Bantalan gelinding.....	27
Gambar 2.24 Single row groove ball bearings	27
Gambar 2.25 Double row self aligning ball bearings	28
Gambar 2.26 Single row self aligning ball bearings.....	28
Gambar 2.27 Double row angular contact ball bearings	29
Gambar 2.28 Double row barrel roller bearings	29
Gambar 2.29 Single row cylindrical bearings	30
Gambar 2.30 Tapered roller bearings	30
Gambar 2.31 Needle bearing	30
Gambar 2.32 Single direction thrust ball bearings	31
Gambar 2.33 Double direction trust ball bearings	31
Gambar 2.34 Ball and socket bearings.....	31
Gambar 3.1 Diagram Kerja.....	35
Gambar 3.2 Alat Bantu Melepas dan Mamasang Universal joint	36
Gambar 3.3 Perhitungan Tuas Dongkrak CAD	38
Gambar 3.4 Perhitungan Tuas Dongkrak FBD	39
Gambar 4.1 Dudukan Dongkrak Hidrolik	45
Gambar 4.2 Tuas Dongkrak.....	46
Gambar 4.3 Plat Pada Putaran Motor	48
Gambar 4.4 Plat Penghubung	49
Gambar 4.5 Plat Di Batang Dongkrak Atas.....	49

Gambar 4.6 Lubang Batang Poros & Lubang Eretan.....	50
Gambar 4.7 Lubang Baut <i>Plat Base 3</i>	52
Gambar 4.8 Penyangga.....	53
Gambar 4.9 Pelindung Besi Pipa	54
Gambar 4.10 Besi lot	54
Gambar 4.11 Alat Melepas Dan Memasang <i>Universal Joint</i>	58
Gambar 4.12 <i>Stopwatch</i>	58
Gambar 4.13 Tang	59
Gambar 4.14 Kamera	59
Gambar 4.15 <i>Universal Joint</i>	59
Gambar 4.16 <i>Base 3</i>	60
Gambar 4.17 <i>Universal Joint</i> dalam Posisi akan Dilepas	60
Gambar 4.18 Pemeriksaan <i>Universal Joint</i>	60
Gambar 4.19 Pemasangan <i>Universal Joint</i> pada <i>Base 2</i>	61
Gambar 4.20 <i>Universal Joint</i>	63

DAFTAR TABEL

Tabel 4.1 Bahan yang Dibutuhkan selama Proses Pembuatan	42
Tabel 4.2 Peralatan yang Digunakan.....	43
Tabel 4.3 Pembuatan Dudukan Dongkrak Hidrolik.....	46
Tabel 4.4 Pembuatan Tuas Dongkrak	47
Tabel 4.5 Pembuatan Plat Pada Putaran Motor	48
Tabel 4.6 Pembuatan Plat Penghubung Dongkrak Hidrolik dan Motor <i>Wiper</i>	49
Tabel 4.7 Pembuatan Plat Di Batang Dongkrak Atas	50
Tabel 4.8 Pembuatan Lubang Batang Poros & Lubang Eret Plat <i>Base 2</i> ..	51
Tabel 4.9 Pembuatan Lubang Batang Poros & Lubang Eret <i>Plat Base 3</i> ..	52
Tabel 4.10 Pembuatan Penyangga	53
Tabel 4.11 Pembuatan Pelindung Besi Pipa pada Dinamo <i>Wiper</i>	54
Tabel 4.12 Pembuatan Besi <i>Lot</i>	55
Tabel 4.13 Perakitan.....	55
Tabel 4.14 Total Biaya Material	56
Tabel 4.15 Pengujian dengan Menggunakan Alat Bantu Mesin Pelepasan Dan Pemasangan <i>Universal Joint</i>	61
Tabel 4.16 Pengujian dengan Cara Manual	61
Tabel 4.17 Perawatan	65

DAFTAR IAMPIRAN

- Lampiran 1.** Lembar Kesepakatan Bimbingan Laporan Akhir Pembimbing I
- Lampiran 2.** Lembar Kesepakatan Bimbingan Laporan Akhir Pembimbing II
- Lampiran 3.** Lembar Bimbingan Laporan Akhir
- Lampiran 4.** Lembar Rekomendsi Ujian Laporan Akhir
- Lampiran 5.** Lembar Revisi Ujian Laporan Akhir
- Lampiran 6.** Lembar Pelaksaan Revisi Laporan Akhir
- Lampiran 7.** Proyeksi Desain Alat 2D dan 3D