

**RANCANG BANGUN ALAT ANGKAT FLEKSIBEL
UNTUK SEPEDA MOTOR BEBEK
(PENGUJIAN)**



Laporan Akhir ini Diajukan untuk Memenuhi Syarat Menyelesaikan
Pendidikan Diploma III Jurusan Teknik Mesin
Politeknik Negeri Sriwijaya

Disusun Oleh :
M. LUTFI AL HAFIDZ
0611 3020 0803

**POLITEKNIK NEGERI SRIWIJAYA
JURUSAN TEKNIK MESIN
PALEMBANG
2014**

**RANCANG BANGUN ALAT ANGKAT FLEKSIBEL
UNTUK SEPEDA MOTOR BEBEK
(PENGUJIAN)**



LAPORAN AKHIR

**Disetujui Oleh Dosen Pembimbing Laporan Akhir
Jurusan Teknik Mesin Politeknik Negeri Sriwijaya**

Pembimbing I,

Pembimbing II,

**Drs. Irawan Malik, M.S.M.E
NIP. 195810151988031003**

**Ella Sundari, S.T., M.T.
NIP.198103262005012003**

**Mengetahui,
Ketua Jurusan Teknik Mesin,**

**Ir. Safei, M.T.
NIP.196601211993031002**

HALAMAN PENGESAHAN UJIAN LAPORAN AKHIR

Laporan Akhir ini di ajukan oleh

Nama : M. Lutfi Al Hafidz
NIM : 0611 3020 0803
Konsentrasi Studi : Perawatan dan Perbaikan
Judul Laporan Akhir : Rancang Bangun Alat Angkat Fleksibel Untuk
Sepeda Motor Bebek

**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 : Drs. Irawan Malik, M.S.M.E ()

Pembimbing II : Ella Sundari, S.T., M.T. ()

Tim Penguji : Drs. Irawan Malik, M.S.M.E ()

: Ahmad Zamheri, S.T., M.T. ()

: Wirda Novarika, Ak., S.T., M.M. ()

: Mulyadi, S.T., M.T. ()

: H. Didi Suryana, S.T., M.T. ()

Ditetapkan di : Palembang

Tanggal : 25 Juli 2014

Motto :

- ❖ **Kecerdasan bukan penentu kesuksesan, tetapi kerja keras merupakan penentu kesuksesan yang sebenarnya.**
- ❖ **Jangan takut melangkah, karena jarak 1000 km dimulai dari satu langkah.**
- ❖ **Senjata terbaik yang dapat dimiliki adalah kesabaran tanpa batas.**
- ❖ **Lakukanlah yang terbaik, terhadap apa yang dapat kamu lakukan**

Kupersembahkan untuk:

- **Papa dan Mama, yang selalu memberikanku nasehat, semangat, doa serta dukungan.**
- **Saudara-saudaraku yang telah ikut serta memberikanku semangat**
- **Teman-teman seperjuangan yang aku banggakan serta The Jpa's**
- **Seseorang yang kucinta**
- **Almamaterku**

ABSTRAK

**Rancang Bangun Alat Angkat Fleksibel Untuk Sepeda Motor Bebek
(Pengujian)
(2014: 11 + 73 Halaman + Daftar Gambar + Daftar Tabel + Lampiran)**

M. LUTFI AL HAFIDZ

061130200803

JURUSAN TEKNIK MESIN

POLITEKNIK NEGERI SRIWIJAYA

Tujuan utama dari rancang bangun alat angkat sepeda motor bebek fleksibel ini adalah untuk lebih mempermudah masyarakat, khususnya diperbengkelan untuk membantu mekanik dalam memperbaiki sepeda motor, tanpa memerlukan daya listrik sehingga kapanpun alat ini bisa dioperasikan, yang paling penting alat ini bisa dilipat, mudah untuk dipindahkan dan menghemat tempat.

Alat ini dirancang khusus untuk mengangkat kendaraan motor bebek beroda dua. Untuk penyelesaian perancangan maka perlu diketahui beban aksi yang harus mampu ditahan oleh alat ini yaitu berupa berat dan dimensi dari berbagai jenis motor bebek beroda dua yang ada dipasaran khususnya di kota Palembang.

Alat angkat fleksibel untuk sepeda motor bebek ini cara kerjanya dengan menggunakan *chain hoist* yang digantung pada tiang penyangga atas kemudian diputar sehingga menaikkan tapak yang terhubung dengan pengait pada bagian kontruksi penahan tapak. *Chain hoist*-lah yang berperan penting dalam pengoperasian alat angkat fleksibel untuk sepeda motor bebek ini.

Pada proses rancang bangun lakukan perancangan dan perincian dengan seteliti mungkin sehingga perancangan yang dilakukan mendapatkan hasil yang maksimal serta dapat menimalisir biaya produksi. Pembuatan alat dengan bentuk dan variasi yang menarik akan menciptakan suatu daya tarik tersendiri.

KATA PENGANTAR

Assalamu'alaikum Wr. Wb.

Segala puji dan syukur penulis panjatkan atas kehadiran Allah SWT karena dengan limpahan rahmat dan karunia-Nya-lah, penulis dapat menyelesaikan Laporan Akhir ini tepat pada waktunya.

Laporan Akhir ini dimaksudkan untuk memenuhi salah satu persyaratan dalam menyelesaikan Pendidikan pada Jurusan Teknik Mesin Politeknik Negeri Sriwijaya Palembang.

Dalam kesempatan ini, penulis mengucapkan terima kasih kepada semua pihak yang telah banyak memberikan bantuan, baik berupa kritik maupun saran, sehingga penulis dapat menyelesaikan Laporan Akhir ini dengan baik.

Keberhasilan dalam menyelesaikan Laporan Akhir ini tidak terlepas dari bantuan, motivasi, bimbingan petunjuk serta doa dari berbagai pihak baik secara langsung maupun tidak langsung, untuk itu penulis ingin mengucapkan terima kasih yang sebesar-besarnya kepada yang terhormat:

1. Bapak RD. Kusumanto, S.T.,M.M. selaku Direktur Politeknik Negeri Sriwijaya
2. Bapak Ir. Safei, M.T. selaku Ketua Jurusan Teknik Mesin Politeknik Negeri Sriwijaya
3. Bapak Drs. Soegeng, M.T. selaku Sekretaris Jurusan Teknik Mesin Politeknik Negeri Sriwijaya
4. Bapak Drs. Irawan Malik, M.S.M.E. selaku Dosen Pembimbing I yang telah banyak memberikan saran dan bimbingan
5. Ibu Ella Sundari, S.T.,M.T. selaku Dosen Pembimbing II yang telah banyak memberikan bimbingan dan motivasi
6. Bapak Siradjudin selaku Instruktur Jurusan Teknik Mesin yang telah banyak memberikan kritikan dan masukan
7. Bapak dan Ibu Staff Pengajar dan Instruktur Jurusan Teknik Mesin Politeknik Negeri Sriwijaya

8. Seluruh Staff Perpustakaan Politeknik Negeri Sriwijaya dan Perpustakaan Daerah Palembang, yang telah banyak membantu dalam pencarian referensi untuk Laporan Akhir
9. Kedua Orang Tuaku yang telah banyak memberikan dukungan, doa dan motivasi baik berupa spiritual, moral maupun materi kepada penulis.
10. Abang dan Adik-adikku yang sangat aku sayangi
11. Sahabat seperjuanganku dan sahabat-sahabat terbaikku yang telah banyak membantu menyelesaikan laporan akhir.

Penulis menyadari bahwa dalam penulisan Laporan Akhir ini tidak luput dari kekurangan dan kekeliruan. Oleh karena itu, kritik dan saran yang bersifat membangun sangat penulis harapkan demi menyempurnakan Laporan Akhir ini. Penulis berharap semoga laporan ini dapat bermanfaat bagi masyarakat luas. Amin.

Akhir kata, hanya kepada Allah SWT jualah segala rasa dan karsa tercurahkan dengan memohon ampunan dari-Nya.

Palembang, Juli 2014

Penulis.

DAFTAR ISI

	Hal
Halaman Judul	i
Halaman Pengesahan	ii
Motto	iii
Abstrak	iv
Kata Pengantar	v
Daftar Isi	vii
Daftar Gambar	ix
Daftar Tabel	xi
BAB I PENDAHULUAN	
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Tujuan dan Manfaat	1
1.3 Metode Rancang Bangun	2
1.4 Permasalahan dan Pembatasan Masalah	3
1.5 Sistematika Penulisan	3
BAB II TINJAUAN PUSTAKA	
2.1 Penelusuran Hak Paten Alat Angkat Motor	5
2.2 Alat Angkat Motor Sistem Hidrolik Lainnya	8
2.3 <i>SolidWorks</i>	9
2.4 Karakteristik Dasar Pemilihan Bahan	10
2.5 Rumus-rumus Yang Digunakan Dalam Perhitungan ..	12
2.6 Teori Dasar Perawatan dan Perbaikan (M & R)	20
BAB III PERHITUNGAN	
3.1 Perencanaan dan Perancangan Alat Angkat Fleksibel..	23
3.2 Cara Kerja Alat Angkat Fleksibel	26
3.3 Komponen-komponen Alat Angkat Fleksibel	31
3.4 Berat Komponen-komponen Alat Angkat Fleksibel...	33
3.5 Dimensi dan Berat Motor Bebek	36
3.6 Beban atau Kapasitas Rangka Angkat	37
3.7 Peninjauan Tinggi Angkat Standar di Lapangan	38
3.8 Perhitungan Rangka Penahan Tapak dan Beban	39
3.9 Perhitungan Tiang Samping Atas	43
3.10 Perhitungan Kekuatan Sambungan Las	45
3.11 Perhitungan Besi Penyangga Untuk <i>Chain Hoist</i>	47
3.12 Landasan Meja Angkat	50
3.13 Dasar Pemilihan Roda	59
BAB IV PENGUJIAN	
4.1 Tujuan, Metode dan Alat Bantu Pengujian	61
4.2 Prosedur Pemakaian Alat Angkat Fleksibel	65
4.3 Pengujian Pengoperasian Alat Angkat Fleksibel	66
4.4 Data Pengujian Alat Angkat Fleksibel	68
4.5 Analisa Data Hasil Pengujian	69

4.6 Kesimpulan Pengujian.....	70
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN	
5.1 Kesimpulan.....	71
5.2 Saran.....	72
DAFTAR PUSTAKA.....	73
LAMPIRAN	

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 Alat Angkat Motor Hidrolik Vertikal EP0142919 A1.....	5
Gambar 2.2 Alat Angkat Motor Sistem Hidrolik Vertikal US20120241698 A1	6
Gambar 2.3 Alat Angkat Motor Sistem Hidrolik Vertikal US20130256611 A1	7
Gambar 2.4 Alat Angkat Motor Sistem Hidrolik	8
Gambar 2.5 Prinsip Kerja Alat Angkat Motor Sistem Hidrolik.....	9
Gambar 2.6 Prinsip Hukum Newton I	12
Gambar 2.7 Prinsip Hukum Newton II	12
Gambar 2.8 Momen	13
Gambar 2.9 Bidang Miring Sederhana	15
Gambar 2.10 Gerak Benda Pada Bidang Miring.....	16
Gambar 2.11 Bagan Perawatan dan Perbaikan.....	21
Gambar 3.1 Diagram Alir Proses Rancang Bangun	24
Gambar 3.2 Desain Awal Alat Angkat	24
Gambar 3.3 Desain Awal Alat Angkat	25
Gambar 3.4 Diagram Alir Cara Kerja Perakitan Awal Alat Angkat	27
Gambar 3.5 Diagram Alir Cara Kerja Pengangkatan Beban	28
Gambar 3.6 Diagram Alir Cara Kerja Penurunan Beban.....	29
Gambar 3.7 Diagram Alir Cara Kerja Penyimpanan Alat	30
Gambar 3.8 Karakteristik Komponen Rangka Kaki.....	33
Gambar 3.9 Karakteristik Komponen Kontruksi Rangka Penahan	34
Gambar 3.10 Kontruksi Komponen Rangka Tiang Atas	36
Gambar 3.11 Mengukur Tinggi Angkat di AHASS 06547.....	38
Gambar 3.12 Titik Terendah <i>Bike Lift</i> di AHASS 06547	39
Gambar 3.13 Kontruksi Rangka Penahan	40
Gambar 3.14 FBD Kontruksi Rangka Penahan Arah Depan	40
Gambar 3.15 FBD Kontruksi Rangka Penahan Arah Samping	40
Gambar 3.16 Pengait Pada Ujung-ujung Kontuksi Penahan.....	41
Gambar 3.17 Susunan Kontruksi Tiang Penyangga <i>Hoist</i>	43

Gambar 3.18 Dimensi Tiang Atas	43
Gambar 3.19 Sketsa Pengelasan Rangka	45
Gambar 3.20 Tiang dan Palang Penyangga <i>Chain Hoist</i>	47
Gambar 3.21 FBD Palang Penyangga Untuk <i>Chain Hoist</i>	47
Gambar 3.22 Bidang Geser dan Momen Palang Penyangga	49
Gambar 3.23 Poros Pejal.....	50
Gambar 3.24 FBD Beban Merata yang Diterima Poros	51
Gambar 3.25 Model Poros di <i>SolidWorks</i>	54
Gambar 3.26 Bahan Poros Pejal di <i>SolidWorks</i>	55
Gambar 3.27 Perhitungan Faktor Keamanan Poros	55
Gambar 3.28 Model Tapak Lebar Pada <i>SolidWork</i>	56
Gambar 3.29 Perhitungan Beban Merata Pada Tapak Lebar	57
Gambar 3.30 Perhitungan Beban Terpusat Pada Tapak Lebar	57
Gambar 3.31 Model Tiang Samping Bawah Pada <i>SolidWork</i>	58
Gambar 3.32 Perhitungan Beban Merata Pada Tiang Samping Bawah	59
Gambar 3.33 Roda Karet Tipe Hidup Dengan Rem.....	59
Gambar 4.1 Alat-Alat Bantu Dalam Pengujian	64
Gambar 4.2 Alat-Alat Bantu Dalam Pengujian	65
Gambar 4.3 Pengujian Operasional Alat Angkat Fleksibel	67
Gambar 4.4 Pengujian Penarikan Berbagai Motor Pada Alat Angkat	69

DAFTAR TABEL

Tabel 3.1 Perbedaan Desain Awal dan Akhir Alat Angkat Fleksibel	26
Tabel 3.2 Berat Komponen Rangka Kaki	33
Tabel 3.3 Total Berat Keseluruhan Rangka Kaki.....	34
Tabel 3.4 Berat Komponen Kontruksi Rangka Penahan	35
Tabel 3.5 Total Berat Keseluruhan Rangka Penahan	35
Tabel 3.6 Berat Komponen Tiang Atas	36
Tabel 3.7 Total Berat Keseluruhan Tiang Atas	36
Tabel 3.8 Daftar Berat dan Dimensi Motor Bebek.....	37
Tabel 4.1 Pengujian <i>Assembling</i> Alat Angkat Fleksibel.....	67
Tabel 4.2 Pengujian <i>Disassembling</i> Alat Angkat Fleksibel.....	68
Tabel 4.3 Data Pengujian Penaikan dan Penurunan Berbagai Motor.....	69