

TUGAS AKHIR
PERANCANGAN LIFT BARANG KAPASITAS MAKSIMUM 200 kg UNTUK
RUMAH DUA LANTAI

Diajukan Guna Memenuhi Persyaratan untuk Memperoleh Gelar Sarjana Strata-1 pada
Fakultas Teknik Jurusan Teknik Mesin
Universitas Muhammadiyah Yogyakarta



UMY
UNIVERSITAS
MUHAMMADIYAH
YOGYAKARTA

Unggul & Islami

Disusun Oleh :
AKHMAD NUR FAUZI
20180130025

PROGRAM STUDI TEKNIK MESIN
FAKULTAS TEKNIK
UNIVERSITAS MUHAMMADIYAH YOGYAKARTA
2023

HALAMAN PERNYATAAN

Saya menyatakan bahwa skripsi ini adalah hasil karya saya dan di dalamnya tidak terdapat karya (tulisan) yang pernah diajukan untuk memperoleh gelar kesarjanaan di perguruan tinggi lain sebelumnya. Selain itu, karya tulis ilmiah ini juga tidak berisi pendapat atau hasil penelitian yang sudah dipublikasikan oleh orang lain selain referensi yang ditulis dengan menyebutkan sumbernya di dalam naskah dan daftar pustaka.

Yogyakarta, 21 Januari 2023



Akhmad Nur Fauzi

KATA PENGANTAR

Puji sukur penulis panjatkan atas kehadiran Allah S.W.T, yang telah memberi segala nikmat dan karunia-Nya sehingga Penulisan Tugas Akhir ini dapat terselesaikan dengan baik. Tugas Akhir ini merupakan salah satu syarat akademik dalam menyelesaikan studi tingkat strata satu di Program Studi Teknik Mesin, Fakultas Teknik, Universitas Muhammadiyah Yogyakarta yang berjudul “ PERANCANGAN LIFT BARANG KAPASITAS MAKSIMUM 200 kg UNTUK RUMAH DUA LANTAI ”. Pada bangunan bertingkat penggunaan tangga akan kurang efektif untuk memindahkan barang dengan beban lebih dari 50 kg. Karena itu, dibuat rancangan *lift* barang kapasitas maksimum 200 kg untuk rumah dua lantai. *Lift* merupakan sebuah alat transportasi vertikal yang digunakan untuk memuat orang atau barang.

Proses perancangan *lift* diawali dengan menentukan dimensi *lift*. Desain *lift* dibuat dengan menggunakan *Software Autodesk Inventor 2021*. Proses selanjutnya menentukan bahan, kondisi batas, pembebanan agar proses analisis dapat bekerja. Pada perancangan *lift* ada beberapa hal yang akan dianalisis seperti tegangan *Von Mises*, *displacement* dan faktor keamanan pada rangka lorong dan rangka sangkar. Selain itu, menentukan kekuatan las pada sambungan rangka *lift*, daya motor untuk penggerak, diameter tali baja sebagai alat penggantung, dan diameter puli untuk memperkecil kerja tali baja.

Penyusunan laporan ini tidak lepas dari peran, dukungan dan doa, serta bantuan dari berbagai pihak. Oleh karena itu, penulis menyampaikan terimakasih kepada: Dr. Ir. Totok Suwanda, S.T., M.T., Drs. Sudarisman, M.S.Mechs., Ph.D., dan Dr. Ir. Bambang Riyanta, S.T., M.T. selaku dosen pembimbing dan penguji yang dengan sabar membimbing, memotivasi, mengarahkan dan memberikan masukan untuk kebaikan penelitian ini. Terimakasih juga kepada pengelola prodi yang telah memfasilitasi dan memacu untuk menyelesaikan studi.

Penulis menyadari, bahwa masih banyak kekurangan dalam menyusun laporan ini. Oleh karena itu penulis mengharapkan kritik dan saran dari pembaca untuk memperbaiki dimasa mendatang.

Yogyakarta, 21 Januari 2023



Akhmad Nur Fauzi

DAFTAR ISI

LEMBARA PENGESAHAN	i
HALAMAN PERNYATAAN	ii
KATA PENGANTAR	iii
DAFTAR ISI	iv
DAFTAR GAMBAR	vii
DAFTAR TABEL	viii
DAFTAR NOTASI DAN SINGKATAN	ix
INTISARI	x
ABSTRACT	xi
BAB I PENDAHULUAN	1
1.1. Latar belakang.....	1
1.2 Batasan masalah.....	2
1.3. Rumusan masalah	2
1.4. Tujuan	2
1.5. Manfaat	2
BAB II LANDASAN TEORI.....	3
2.1. Tinjauan pustaka	3
2.2. Kriteria desain.....	4
2.3. <i>Lift</i>	4
2.4. Perencanaan sangkar	4
2.5. <i>Frame</i> atau rangka lorong	5
2.5.1. Pembebanan aksial	5
2.5.2. Pembebanan lentur	6
2.6. Daya motor	7
2.7. Perancangan tali baja	7
2.7.1. Perhitungan tarikan maksimum pada tali	7
2.7.2. Pemilihan tali baja	8
2.7.3. Kekuatan putus tali	12
2.8. Perancangan puli	12
2.9. Sambungan pada kontruksi	13
2.9.1. Sambungan las SMAW	13
2.9.2. Sambungan baut	14

2.9.3.	Tegangan tarik pada baut.....	14
2.9.4.	Tegangan geser pada baut.....	15
2.10.	Autodesk Inventor.....	15
2.11.	Analisis struktur pada Autodesk Inventor	16
2.12.	Teori kegagalan	17
2.13.	Deformasi	18
2.14.	Faktor keamanan	18
BAB III METODE PENELITIAN	20
3.1.	Diagram alir perancangan	20
3.2.	Perhitungan beban.....	21
3.3.	Desain 3D model	23
3.4.	Penempatan dan pemilihan kondisi batas	24
3.5.	Penentun pembebahan	25
3.6.	<i>Solution control</i>	25
3.7.	Simulasi	25
BAB IV PEMBAHASAN	26
4.1.	Hasil Desain <i>lift</i> barang.....	26
4.2.	Hasil analisis rangka lorong.....	27
4.2.1.	Desain rangka lorong.....	27
4.2.2.	Analisis <i>Von Mises</i>	28
4.2.3.	Analisis <i>displacement</i>	30
4.2.4.	Analisi <i>safety factor</i>	31
4.2.5.	Perhitungan rangka lorong.....	32
4.2.6.	Perhitungan sambungan baut antara <i>hoist</i> dan dudukannya	34
4.2.7.	Perhitungan sambungan baut antara dudukan <i>hoist</i> dan rangka lorong	37
4.2.8.	Perhitungan sambungan las	41
4.3.	Hasil analisis rangka sangkar <i>lift</i>	43
4.3.1.	Desain rangka sangkar.....	43
4.3.2.	Hasil analisis <i>Von Mises</i>	44
4.3.3.	Hasil analisis <i>displacement</i>	45
4.3.4.	Hasil analisis <i>safety factor</i>	46
4.3.5.	Perhitungan rangka sangkar	47
4.3.6.	Perhitungan sambungan las	49

4.3.7. Berat sangkar	51
4.4. Analisis motor penggerak <i>hoist</i>	55
4.4.1. Daya motor	55
4.4.2. Pemilihan tali	55
4.4.3. Tegangan maksimum tali.....	56
4.4.4. Penampang tali bergulir.....	56
4.4.5. Tegangan aktual tali.....	56
4.4.6. Diameter puli	57
4.4.8. Perhitungan poros	57
4.5. Perhitungan biaya perancangan	59
BAB V PENUTUP	60
5.1. Kesimpulan	60
5.2. Saran	60
DAFTAR PUSTAKA	61
LAMPIRAN	62

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2. 1 Lenturan	6
Gambar 2. 2 Penampang tali baja.....	9
Gambar 2. 3 Bagian – bagian baut	14
Gambar 3. 1 Diagram alir	21
Gambar 3. 2 Posisi pembebangan rangka lorong	21
Gambar 3. 3 Posisi pembebangan rangka sangkar	21
Gambar 3. 4 Rangka lorong.....	23
Gambar 3. 5 Rangka sangkar.....	23
Gambar 3. 6 Gambar posisi kondisi batas pada rangka lorong	24
Gambar 3. 7 Gambar posisi kondisi batas pada rangka sangkar	24
Gambar 4. 1 Desain <i>lift</i> barang.....	26
Gambar 4. 2 Desain rangka lorong	27
Gambar 4. 3 Hasil analisis tegangan dengan posisi tali pada <i>hoist</i> disebelah kanan	29
Gambar 4. 4 Hasil analisis tegangan dengan posisi tali pada <i>hoist</i> disebelah kiri	30
Gambar 4. 5 Hasil analisis <i>displacement</i>	31
Gambar 4. 6 Hasil analisis faktor keamanan	32
Gambar 4. 7 Pembebangan 1307,79 N pada baut M12	34
Gambar 4. 8 Pembebangan 326,95 N pada baut M12	36
Gambar 4. 9 Pembebangan pada rangka lorong	37
Gambar 4. 10 Sambungan las pada siku untuk dudukan <i>hoist</i>	41
Gambar 4. 11 Desain rangka sangkar	43
Gambar 4. 12 Hasil analisis tegangan	45
Gambar 4. 13 Hasil analisis <i>displacement</i>	46
Gambar 4. 14 Hasil analisis faktor keamanan	46
Gambar 4. 15 sambungan las pada alas sangkar	49
Gambar 4. 16 sambungan las alas dan tiang utama.....	50
Gambar 4. 17 Electrical <i>hoist</i> PA 1200	55

DAFTAR TABEL

Tabel 2. 1 Efisiensi puli.....	8
Tabel 2. 2 Tali untuk crane dan pengangkat.....	9
Tabel 2. 3 Hubungan nilai D_{min}/d jumlah lengkung	10
Tabel 2. 4 Faktor keamanan yang diijinkan	11
Tabel 2. 5 Harga faktor e_2	12
Tabel 2. 6 Bentuk roda puli	13
Tabel 2. 7 Faktor keamanan dari jenis pembebanan	19
Tabel 2. 8 Faktor keamanan berdasarkan tegangan luluh	19
Tabel 4. 1 Ukura bahan.....	27
Tabel 4. 2 Sifat material baja karbon rendah untuk rangka lorong	28
Tabel 4. 3 Sifat material baja karbon rendah untuk bahan rangka sangkar.....	43
Tabel 4. 4 Ukuran dan bahan rangka sangkar	44
Tabel 4. 5 Berat baja UNP	52
Tabel 4. 6 berat baja profil siku.....	52
Tabel 4. 7 Berat <i>wiremesh</i>	54
Tabel 4. 8 Perincian bahan	59

DAFTAR NOTASI DAN SINGKATAN

W	: Berat baja (kg)
l	: Lebar material (mm)
h	: Tinggi material (mm)
p	: Panjang material (mm)
ρ	: Massa jenis (kg/mm^3)
b	: Tebal material (mm)
V	: Volumen material (mm^3)
σ	: Tegangan (MPa)
F	: Gaya (N)
A	: Luas material (mm^2)
ε	: Regangan (mm)
Δx	: Pertambahan panjang (mm)
x	: Panjang awal (mm)
M	: Momen lentur (N.mm)
Z	: Modulus penampang (mm^3)
k	: Kelengkungan (mm)
N	: Daya (hp)
Q	: Beban (kg)
η	: Efisiensi total mekanik
v	: Kecepatan (m/s)
S_w	: Tarikan maksimum tali (kg)
η_u	: Efisiensi akibat kerugian
n	: Jumlah material
σ_b	: Kekuatan putus (kg/mm^2)
K	: Faktor keamanan
D	: Diameter (mm)
d_1	: Diameter minor (mm)
τ	: Tegangan geser (MPa)
E	: Modulus elastisitas (GPa)
I	: Momen inersia (mm^4)
δ	: Defleksi (mm)
a	: Percepatan (m/s^2)