

RANCANG BANGUN MODIFIKASI PULLER UNTUK MELEPAS DAN MEMASANG UNIVERSAL JOINT SECARA OTOMATIS

Asep Candra

Universitas Muhammadiyah Tasikmalaya, 2022

ABSTRAK

“Rancang Bangun Modifikasi Puller Untuk Melepas Dan Memasang Universal Joint Secara Otomatis” adalah judul penelitian yang bertujuan untuk membuat alat dan mengetahui cara kerja alat otomatis untuk melepas dan pemasangan universal joint dan juga mengetahui waktu pelepasan dan Pemasangan universal joint secara otomatis. Metode yang di gunakan dalam penelitian ini yaitu metode literatur, metode ini merupakan kegiatan yang berkenan dengan metode pengumpulan daftar pustaka, membaca dan mencatat, serta mengelolah bahan penelitian. Desain alat melepas dan pemasangan universal joint secara otomatis di rancang menggunakan bantuan software CAD solidworks professional 2016 dengan pandangan 2 dimensi dan 3 dimensi. Prinsip kerja alat yang dibuat ada 2 yaitu ketika tombol satu di tekan relay akan bekerja dan motor DC akan berputar searah jarum jam kemudian dongkrak akan naik ke atas dan ketika tombol dua di tekan motor DC akan berputar berlawanan arah jarum jam kemudian dongkrak akan turun. Waktu yang di peroleh pelepasan universal joint secara otomatis dengan hasil rata-rata 56,47 detik dan pemasangan dengan hasil rata-rata 13,40 detik”.

Kata Kunci : Rancang Bangun, Modifikasi Puller Untuk Melepas Dan Memasang Universal Joint Secara Otomatis.

PULLER MODIFICATION DESIGN FOR AUTOMATICALLY REMOVING
AND INSTALLING UNIVERSAL JOINT

Asep Candra

Universitas Muhammadiyah Tasikmalaya, 2022

ABSTRACT

“Puller Modification Design For Automstically Removing And Installing Universal Joint”. is the title of a study that aims to make tools and know how automatic tools work for removing and installing universal joints and also knowing when to remove and install universal joints automatically. The method used in this study is the literature method, this method is an activity that is concerned with the methods of collecting bibliography, reading and taking notes, and managing research materials. The design of the universal joint release and installation tool is automatically designed using the help of Solidworks Professional 2016 CAD software with 2-dimensional and 3-dimensional views. The working principle of the tool made is 2, namely when button one is pressed the relay will work and the DC motor will rotate clockwise then the jack will go up and when button two is pressed the DC motor will rotate counterclockwise then the jack will go down. The time obtained by removing the universal joint automatically with an average result of 56.47 seconds and installation with an average result of 13.40 seconds”.

Keywords: Design, Treker Modification To Remove And Install The Universal Joint Automatically.