# DESAIN DAN KEKUATAN MATERIAL ALAT PENDETEKSI COMPOUND PUTUS

# Acep Supriatna<sup>1)</sup>

Teknik Mesin-Politeknik Gajah Tunggal acepsupriatna271002@gmail.com

## Muhammad Ibnu Rusydi<sup>2)</sup>

Teknik Mesin-Politeknik Gajah Tunggal

ibnu@poltek-gt.ac.id

## Keywords:

#### Abstract:

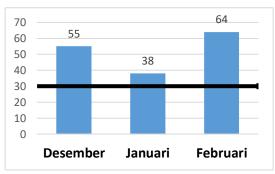
Design Scrap Modification

The tubeless process is a production activity in the materials department that is carried out to combine (assembly) the squeegee and inner liner, tubeless has 2 types, namely partial and regular. Bald tubeless scrap is a defect in the form of a hole (usually long) in the inner liner area due to a lack of compound bank material in the squeegee and tubeless parts. Production data for December 2022-February 2023 shows that there are 157 pieces of bald tubeless scrap. The method used in this research is a modification method, with the aim of solving existing problems by modifying the compound feeding system and adding a broken compound detector and minimal compound. The results of this research are the modification of the electric compound feeding system and the addition of minimal compound detectors and compound breaks. These results resulted in a decrease in bald tubeless scrap in April-June 2023 with a total of 103 Pcs, and also a decrease in bald tubeless scrap on the MC-1 machine with an average of 19 Pcs per month.

## PENDAHULUAN Latar Belakang

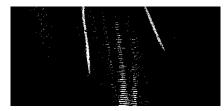
PT. AYA merupakan sebuah perusahaan manufaktur yang memproduksi ban bias, ban PCR (Passager Car Radial), ban TBR (Truck Bus Radial), ban motor (Motocycle Tire) dan Tube. Plant D&K merupakan plant yang memproduksi ban PCR (Passager Car Radial). Tubeless adalah material yang digunakan sebagai komponen ban yang berfungsi menjaga tekanan udara dalam ban agar tidak keluar atau berkurang, dengan kata lain material ini berfungsi sebagai pengganti ban dalam pada kontruksi ban radial. Proses Tubeless adalah kegiatan produksi pada bagian Departemen material yang untuk menggabungkan dilakukan (assembly) squeegee dan inner liner, tubeless memiliki 2 jenis yaitu partial dan reguler. Pada jenis partial yaitu squeegee dan inner liner ditumpuk, tetapi squeegee memiliki dua bagian yang posisinya disamping kanan dan kiri inner liner. Sedangkan jenis reguler yaitu squeegee dan inner liner ditumpuk dan memiliki ukuran yang sama antara squeegee dan inner liner.

Scrap adalah kondisi adalah kondisi dimana material yang dibuat oleh sebuah produksi tidak memenuhi kriteria yang telah ditetapkan sehingga tidak bisa dipakai untuk proses selanjutnya. Pada proses tubeless terdapat jenis scrap yaitu tubeless botak. Berikut merupakan grafik scrap pada bulan Desember 2022-Februari 2023 pada proses tubeless pada Gambar 1.



**Gambar I.** Grafik *Scrap Tubless* Bulan Desember 2022-Februari 2023 (Sumber Kajian Penulis, 2022)

Berdasarkan data pada grafik pada Gambar 1, diperoleh jumlah scrap tubeless dengan jumlah 156 Pcs. Jumlah scrap tubeless botak yang ditemukan sudah berupa green tire. Dapat dilihat bahwa scrap tubeless botak yang ditemukan sudah melewati target scrap per-bulan yaitu 30 pcs/bulan. Berikut merupakan gambar scrap tubeless botak pada Gambar 2.

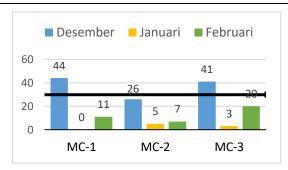


Gambar II. Scrap Tubeless Botak

Scrap tubeless botak adalah cacat berupa lubang (biasanya berbentuk panjang) pada area inner liner karena material compound bank yang kurang pada bagian squeegee dan tubeless. Berdasarkan hasil pengamatan yang telah dilakukan terdapat data mengenai mesin penghasil scrap tubeless botak terbanyak pada bulan Desember 2022-Februari 2023 yang dapat dilihat pada Tabel 2 dan Gambar 3.

Tabel I. Kajian Sebelumnya

No	Mesin	Des	Jan	Feb	Total
1.	MC-1	44	26	41	111 Pcs
2.	MC-2	0	5	3	8 Pcs
3.	MC-3	11	7	20	38 Pcs
	Total	55	38	64	157 Pcs



Gambar III. Diagram Batang mesin Penghasil Scrap Tubeless Botak

Berdasarkan hasil pengamatan yang telah

dilakukan pada bagian material produksi tubeless, didapatkan data mengenai mesin yang memproduksi material tubeless dengan penghasil scrap terbanyak pada bulan Desember 2022-Februari 2023 terdapat pada mesin MC-1 dengan jumlah total sebanyak 112 Pcs.

## TINJAUAN PUSTAKA Studi Pustaka

Mengumpulkan hasil kajian dari penelitian sebelumnya memiliki tujuan untuk mendapatkan bahan pembanding dan sebagai rujukan pada penelitian ini. Kemudian agar terhindar dari dugaan kesamaan terhadap penelitian yang sedang dilakukan, maka peneliti memuat hasil dari kajian sebelumnya pada Tabel II berikut:

Tabel II. Kajian Sebelumnya

No   Nama   Judul   Hasil kajian
et al., 2022 Produksi Pada Proses Fabrikasi, Penyimpanan, Dan Pengangkutan Menggunakan PLC.  Jatmiko, et al., 2022 Perancangan Kontrol Deteksi Dini Keregangan Belt Elevator Sebagai Safety Overflow Material Serbuk Biji Berbasis Programmable Logic Controller  Pujono, et al., 2020 Produksi Pada Proses Fabrikasi, Penyimpanan, Output dari sensor Proximity.  Hasil kajian perancangan ini berupa penggerak conveyor otomatis.  Programmable Logic Controller  Pujono, et al., 2020 Rancang Bangun Mekanisme Pergerakan Conveyor Pada Mesin Sortir Sampah Kaleng dan Botol Plastik Conveyor otomatis.  Setiawandi, 2019 Setiawandi, 2019 Setiawandi, Rangka Mesin Penghancu r Limbah Kayu Kapasitas 15 Kg/Jam.  Metarial Serbuk Biji Berbasis Programmable Logic Controller  Hasil kajian perancangan ini berupa penggunakan perancangan ini berupa penggunakan perancangan ini berupa penggunakan sensor proximity sebagai input penggerak conveyor otomatis.  Mengetahui alur proses melakukan metode elemen hingga (FEA) yaitu berupa pengumpulan data, menentukan
Proses Fabrikasi, Penyimpanan, Dan Pengangkutan Menggunakan PLC.  Jatmiko, et al., 2022  Hasil kajian perancangan ini berupa pengunakan sensor prosimity.  Jatmiko, et al., 2022  Jatmiko, et al., 2024  Jatmiko, et al., 2022  Jatmiko, et al., 2020  Jatmiko, et al., 2022  Jatmiko, et al., 2020  Jatmi
Fabrikasi, Penyimpanan, Dan Pengangkutan Menggunakan PLC.  Jatmiko, et al., 2022 Perancangan Belt Elevator Sebagai Safety Overflow Material Serbuk Biji Berbasis Programmable Logic Controller  Pujono, et al., 2020 Bangun Mekanisme Pergerakan Conveyor Pada Mesin Sortir Sampah Kaleng dan Botol Plastik  Setiawandi, 2019 Setiawandi, 2019 Kekuatan Rangka Mesin Penghancu r Limbah Kayu Kapasitas 15 Kg/Jam.  Fabrikasi, Penyimpanan, output dari sensor Proximity.  Hasil kajian perancangan ini berupa penggerak conveyor otomatis.  Hasil kajian perancangan ini berupa penggunakan sensor proximity sebagai input penggerak conveyor otomatis.  Mengetahui alur proses melakukan menentukan data, menentukan
Penyimpanan, Dan Pengangkutan Menggunakan PLC.  Jatmiko, et al., 2022  Perancangan Ferancangan Kontrol Deteksi Dini Keregangan Belt Elevator Sebagai Safety Overflow Material Serbuk Biji Berbasis Programmable Logic Controller  Pujono, et al., 2020  Pujono, et
Dan Pengangkutan Menggunakan PLC.  Jatmiko, et al., 2022  Jatmiko, et al., 2022  Jatmiko, et al., 2022  Deteksi Dini Keregangan Belt Elevator Sebagai Safety Overflow Material Serbuk Biji Berbasis Programmable Logic Controller  Pujono, et al., 2020  Pujono, et al., 2020  Pujono, et al., 2020  Pujono, et al., 2020  Analisa Conveyor Pada Mesin Pergerakan Conveyor Pada Mesin Sortir Sampah Kaleng dan Botol Plastik  Setiawandi, 2019  Setiawandi, Analisa Rangka Mesin Penghancu r Limbah Kayu Kapasitas 15 Kg/Jam.  Mengetahui alur proses melakukan metode elemen hingga (FEA) yaitu berupa pengumpulan data, menentukan
Pengangkutan Menggunakan PLC.  Jatmiko, et al., 2022   Perancangan Kontrol Deteksi Dini Keregangan Belt Elevator Sebagai Safety Overflow Material Serbuk Biji Berbasis Programmable Logic Controller  Pujono, et al., 2020   Bangun Mekanisme Pergerakan Conveyor Pada Mesin Sortir Sampah Kaleng dan Botol Plastik   Setiawandi, 2019   Setiawandi, 2019   Setiawandi, 2019   Setiawandi, 2019   Setiawandi, 2019   Kekuatan Rangka Mesin Penghancu r Limbah Kayu Kapasitas 15 Kg/Jam.  Perancangan ini berupa penggunakan sensor Jarak IFM sebagai input penggerak conveyor otomatis.  Hasil kajian perancangan ini berupa penggunakan sensor proximity sebagai input penggerak conveyor otomatis.  Mengetahui alur proses melakukan metode elemen hingga (FEA) yaitu berupa pengumpulan data, menentukan
Menggunakan PLC.  Jatmiko, et al., 2022 Kontrol Deteksi Dini Keregangan Belt Elevator Sebagai Safety Overflow Material Serbuk Biji Berbasis Programmable Logic Controller  Pujono, et al., 2020 Bangun Mekanisme Pergerakan Conveyor Pada Mesin Sortir Sampah Kaleng dan Botol Plastik  Setiawandi, 2019 Kekuatan Rangka Mesin Penghancu r Limbah Kayu Kapasitas 15 Kg/Jam.  Menggunakan Hasil kajian perancangan ini berupa penggunakan sensor proximity sebagai input penggerak conveyor otomatis.  Mengetahui alur proses melakukan metode elemen hingga (FEA) yaitu berupa pengumpulan data, menentukan
Jatmiko, et al., 2022 Kontrol Deteksi Dini Keregangan Belt Elevator Sebagai Safety Overflow Material Serbuk Biji Berbasis Programmable Logic Controller  Pujono, et al., 2020 Bangun Pergerakan Conveyor Pada Mesin Sortir Sampah Kaleng dan Botol Plastik Conveyor otomatis.  Setiawandi, 2019 Kekuatan Rangka Mesin Penghancu r Limbah Kayu Kapasitas 15 Kg/Jam.  PIJatmiko, et Perancangan Hasil kajian perancangan ini berupa penggunakan sensor proximity sebagai input penggerak conveyor otomatis.  Mengetahui alur proses melakukan metode elemen hingga (FEA) yaitu berupa pengumpulan data, menentukan
Jatmiko, et al., 2022    South Perancangan   Deteksi Dini   Keregangan   Belt Elevator   Sebagai Safety   Overflow   Material   Serbuk Biji   Berbasis   Programmable   Logic   Controller
al., 2022  Kontrol Deteksi Dini Keregangan Belt Elevator Sebagai Safety Overflow Material Serbuk Biji Berbasis Programmable Logic Controller  Pujono, et al., 2020  Rancang Bangun Mekanisme Pergerakan Conveyor Pada Mesin Sortir Sampah Kaleng dan Botol Plastik Setiawandi, 2019  Setiawandi, 2019  Setiawandi, 2019  Setiawandi, 2019  Kontrol Deteksi Dini Neregangan ini berupa penggerak conveyor proximity sebagai input penggerak conveyor proximity sebagai input penggerak conveyor otomatis.  Mengetahui alur proses melakukan metode elemen hingga (FEA) yaitu berupa pengumpulan data, menentukan
Deteksi Dini Keregangan Belt Elevator Sebagai Safety Overflow Material Serbuk Biji Berbasis Programmable Logic Controller  Pujono, et al., 2020 Rancang Bangun Mekanisme Pergerakan Conveyor Pada Mesin Sortir Sampah Kaleng dan Botol Plastik Conveyor otomatis.  Setiawandi, 2019 Analisa Kekuatan Rangka Mesin Penghancu r Limbah Kayu Kapasitas 15 Kg/Jam.  Setiawandi, Kayu Kapasitas 15 Kg/Jam.  Deteksi Dini ini berupa penggunaan sensor Jarak IFM sebagai input penggerak conveyor otomatis.  Hasil kajian perancangan ini berupa penggunakan sensor proximity sebagai input penggerak conveyor otomatis.  Mengetahui alur proses melakukan metode elemen hingga (FEA) yaitu berupa pengumpulan data, menentukan
Reregangan Belt Elevator Sebagai Safety Overflow Material Serbuk Biji Berbasis Programmable Logic Controller  Pujono, et al., 2020 Bangun Mekanisme Pergerakan Conveyor Pada Mesin Sortir Sampah Kaleng dan Botol Plastik Setiawandi, 2019  Setiawandi, 2019  Kekuatan Rangka Mesin Penghancu r Limbah Kayu Kapasitas 15 Kg/Jam.  Responsor Jarak IFM sebagai input penggerak conveyor otomatis.  Hasil kajian perancangan ini berupa penggunakan sensor proximity sebagai input penggerak conveyor otomatis.  Mengetahui alur proses melakukan metode elemen hingga (FEA) yaitu berupa pengumpulan data, menentukan
Belt Elevator Sebagai Safety Overflow Material Serbuk Biji Berbasis Programmable Logic Controller  Pujono, et al., 2020 Bangun Mekanisme Pergerakan Conveyor Pada Mesin Sortir Sampah Kaleng dan Botol Plastik Conveyor otomatis.  Setiawandi, 2019 Kekuatan Rangka Mesin Penghancu r Limbah Kayu Kapasitas 15 Kg/Jam.  Belt Elevator Sensor Jarak IFM sebagai input penggerak conveyor otomatis.  Hasil kajian perancangan ini berupa penggunakan sensor proximity sebagai input penggerak conveyor otomatis.  Mengetahui alur proses melakukan metode elemen hingga (FEA) yaitu berupa pengumpulan data, menentukan
Sebagai Safety Overflow Material Serbuk Biji Berbasis Programmable Logic Controller  Pujono, et al., 2020  Rancang Bangun Mekanisme Pergerakan Conveyor Pada Mesin Sortir Sampah Kaleng dan Botol Plastik  Setiawandi, 2019  Setiawandi, 2019  Setiawandi, Rangka Mesin Penghancu r Limbah Kayu Kapasitas 15 Kg/Jam.  IFM sebagai input penggerak conveyor otomatis.  Mesebagai input perancangan ini berupa penggunakan sebagai input penggerak conveyor otomatis.  Mengetahui alur proses melakukan metode elemen hingga (FEA) yaitu berupa pengumpulan data, menentukan
Overflow Material Serbuk Biji Berbasis Programmable Logic Controller  Pujono, et al., 2020 Bangun Mekanisme Pergerakan Conveyor Pada Mesin Sortir Sampah Kaleng dan Botol Plastik Conveyor otomatis.  Setiawandi, 2019 Kekuatan Rangka Mesin Penghancu r Limbah Kayu Kapasitas 15 Kg/Jam.  Analisa Industry
Material Serbuk Biji Berbasis Programmable Logic Controller  Pujono, et al., 2020 Bangun Pergerakan Pergerakan Conveyor Pada Mesin Sortir Sampah Kaleng dan Botol Plastik Conveyor otomatis.  Setiawandi, 2019 Kekuatan Rangka Mesin Penghancu r Limbah Kayu Kapasitas 15 Kg/Jam.  Material Serbuk Biji conveyor otomatis.  Programmable Logic Controller  Hasil kajian perancangan ini berupa penggunakan sebagai input penggerak conveyor otomatis.  Mengetahui alur proses melakukan metode elemen hingga (FEA) yaitu berupa pengumpulan data, menentukan
Serbuk Biji Berbasis Programmable Logic Controller  Pujono, et al., 2020  Rancang Bangun Mekanisme Pergerakan Conveyor Pada Mesin Sortir Sampah Kaleng dan Botol Plastik 2019  Setiawandi, 2019  Setiawandi, 2019  Setiawandi, 2019  Setiawandi, 2019  Setiawandi, 2019  Setiawandi, 2019  Kekuatan Rangka Mesin Penghancu r Limbah Kayu Kapasitas 15 Kg/Jam.  Setiawandi, 2019  Kekuatan Rangka Mesin Penghancu r Limbah Kayu Kapasitas 15 Kg/Jam.  Mengetahui alur proses melakukan metode elemen hingga (FEA) yaitu berupa pengumpulan data, menentukan
Berbasis Programmable Logic Controller  Pujono, et al., 2020  Rancang Bangun Mekanisme Pergerakan Conveyor Pada Mesin Sortir Sampah Kaleng dan Botol Plastik 2019  Setiawandi, 2019  Setiawandi, 2019  Setiawandi, 2019  Setiawandi, 2019  Kekuatan Rangka Mesin Penghancu r Limbah Kayu Kapasitas 15 Kg/Jam.  Momatis.  Hasil kajian perancangan ini berupa penggunakan sebagai input penggerak conveyor otomatis.  Mengetahui alur proses melakukan metode elemen hingga (FEA) yaitu berupa pengumpulan data, menentukan
Programmable Logic Controller  Pujono, et al., 2020  Rancang Bangun perancangan ini berupa Pergerakan Conveyor Pada Mesin Sortir Sampah Kaleng dan Botol Plastik conveyor otomatis.  Setiawandi, 2019  Setiawandi, Analisa Kekuatan Rangka Mesin Penghancu r Limbah Kayu Kapasitas 15 Kg/Jam.  Kelogic Controller  Hasil kajian perancangan ini berupa penggunakan conveyor otomatis.  Mengetahui alur proses melakukan metode elemen hingga (FEA) yaitu berupa pengumpulan data, menentukan
Analisa Setiawandi, 2019  Seti
Pujono, et al., 2020  Rancang Bangun perancangan ini berupa Pergerakan Conveyor Pada Mesin Sortir Sampah Kaleng dan Botol Plastik  Setiawandi, 2019  Setiawandi, 2019  Setiawandi, 2019  Kekuatan Rangka Mesin Penghancu r Limbah Kayu Kapasitas 15 Kg/Jam.  KeyJam.  Kancang Hasil kajian perancangan ini berupa penggunakan penggunakan penggunakan conveyor otomatis.  Mengetahui alur proses melakukan metode elemen hingga (FEA) yaitu berupa pengumpulan data, menentukan
Pujono, et al., 2020  Rancang Bangun perancangan ini berupa Pergerakan Conveyor Pada Mesin Sortir Sampah Kaleng dan Botol Plastik Conveyor otomatis.  Setiawandi, 2019  Setiawandi, 2019  Rancang Hasil kajian perancangan ini berupa penggunakan conveyor proximity sebagai input penggerak conveyor otomatis.  Mengetahui alur proses melakukan metode elemen hingga (FEA) yaitu berupa pengumpulan data, menentukan
al., 2020  Bangun Mekanisme Pergerakan Conveyor Pada Mesin Sortir Sampah Kaleng dan Botol Plastik Conveyor otomatis.  Setiawandi, 2019  Setiawandi, Analisa Kekuatan Penghancu r Limbah Kayu Kapasitas 15 Kg/Jam.  Merancangan ini berupa penggunakan sebagai input penggerak conveyor otomatis.  Mengetahui alur proses melakukan metode elemen hingga (FEA) yaitu berupa pengumpulan data, menentukan
Mekanisme Pergerakan Conveyor Sensor Pada Mesin Sortir Sampah Kaleng dan Botol Plastik Conveyor Otomatis.  Setiawandi, 2019  Setiawandi, Penghancu r Limbah Kayu Kapasitas 15 Kg/Jam.  Mekanisme ini berupa penggunakan sensor proximity sebagai input penggerak conveyor otomatis.  Mengetahui alur proses melakukan metode elemen hingga (FEA) yaitu berupa pengumpulan data, menentukan
Pergerakan Conveyor Pada Mesin Sortir Sampah Kaleng dan Botol Plastik Conveyor otomatis.  Setiawandi, 2019  Setiawandi, Penghancu r Limbah Kayu Kapasitas 15 Kg/Jam.  Penggunakan penggunakan penggunakan penggerak conveyor otomatis.  Mengetahui alur proses melakukan metode elemen hingga (FEA) yaitu berupa pengumpulan data, menentukan
Conveyor Pada Mesin Penghancu r Limbah Kayu Kapasitas 15 Kg/Jam.  Conveyor Pada Mesin Pengumpulan data, menentukan
Pada Mesin proximity sebagai input Kaleng dan Botol Plastik conveyor otomatis.  Setiawandi, 2019  Setiawandi, 2019  Setiawandi, 2019  Kekuatan Rangka Mesin Penghancu r Limbah Kayu Kapasitas 15 Kg/Jam.  Kekuatan metode elemen hingga (FEA) yaitu berupa pengumpulan data, menentukan
Setiawandi, 2019  Setiawandi, 2019  Setiawandi, 2019  Setiawandi, 2019  Setiawandi, 2019  Setiawandi, 2019  Kekuatan alur proses Rangka Mesin Penghancu r metode elemen kapasitas 15 kg/Jam.  Kg/Jam.  Setiawandi, 2019  Kekuatan alur proses melakukan metode elemen hingga (FEA) yaitu berupa pengumpulan data, menentukan
Kaleng dan Botol Plastik conveyor otomatis.  Setiawandi, 2019  Setiawandi, 2019  Kekuatan alur proses melakukan metode elemen hingga (FEA) yaitu berupa pengumpulan data, menentukan
Botol Plastik conveyor otomatis.  Setiawandi, 2019 Kekuatan alur proses Rangka Mesin Penghancu r Limbah Kayu Kapasitas 15 Kg/Jam. Weiga (FEA) yaitu berupa pengumpulan data, menentukan
Setiawandi, 2019 Kekuatan alur proses Rangka Mesin Penghancu r Limbah Kayu Kapasitas 15 Kg/Jam. yaitu berupa pengumpulan data, menentukan
Setiawandi, 2019  Setiawandi, Kekuatan alur proses Rangka Mesin melakukan Penghancu r Limbah Kayu elemen Kapasitas 15 Kg/Jam.  yaitu berupa pengumpulan data, menentukan
2019  Kekuatan Rangka Mesin Penghancu r Limbah Kayu Kapasitas 15 Kg/Jam.  A.  Kekuatan alur proses melakukan metode elemen hingga (FEA) yaitu berupa pengumpulan data, menentukan
Rangka Mesin Penghancu r Limbah Kayu Kapasitas 15 Kg/Jam.  metode elemen hingga (FEA) yaitu berupa pengumpulan data, menentukan
Penghancu r Limbah Kayu elemen Kapasitas 15 Kg/Jam. metode elemen hingga (FEA) yaitu berupa pengumpulan data, menentukan
Limbah Kayu elemen Kapasitas 15 Kg/Jam. yaitu berupa pengumpulan data, menentukan
Kapasitas 15 hingga (FEA) yaitu berupa pengumpulan data, menentukan
Kg/Jam. yaitu berupa pengumpulan data, menentukan
pengumpulan data, menentukan
data, menentukan
menentukan
hal apa saja
yang akan
dianalisis dan
melakukan
pembebanan
sesuai data
yang ada.
5. Agil, 2022 Rancang Hasil kajian Bangun Dan perancangan

No	Nama	Judul	Hasil kajian
		Perencanaan	ini berupa
		Sistem	prinsip kerja
		Transmisi	penambahan
		Pada Mesin	roll pada
		Penyortir	conveyor
		Kentang	yang
		Berdasarkan	mempermuda
		Ukuran	h penyortiran
		Menggunakan	material.
		Sistem Roller	
		Conveyor.	
		Storage	

(Sumber Kajian Penulis, 2022)

# Landasan Teori

#### Modifikasi

Modifikasi yaitu mengembangkan dan mengubah sistem atau alat dari segi fisik material (peralatan atau perlengkapan) maupun dalam segi cara dan tujuan (metode, aturan, penilaian) untuk menemukan suatu hasil yang baru. (Bangun, 2018).

#### Solidworks

Sensor merupakan piranti input yang berfungsi untuk mengubah besaran fisik menjadi besaran listrik (Adella, 2020). Sensor mengubah besaran tersebut dengan prinsip kerja analog, contohnya adalah sensor proximity, sensor jarak, dan lainnya.

## Baja Karbon AISI 1045

Baja Karbon AISI 1045 merupakan jenis baja karbon yang tergolong dalan baja campuran karbon sedang, baja ini banyak digunakan untuk bahan utaman pembuatan sparepart mesin atau elemen mesin, contohnya: roll, poros, roda gigi, batang torak dan rantai. Untuk penggunaan termasuk kedalam baja konstruksi, unsur kandungan dari baja karbon AISI 1045 standar ASTM A827-85 adalah (Randi, 2019):

## Baja Karbon ASTM A35

Baja karbon ASTM A325 Merupakan baja karbon rendah dengan standar Amerika ASTM A325 yang besarnya beban per-satuan luas yang menyebabkan baja hancur jika di beri beban dengan gaya tekan tertentu.

## **Kekuatan Material**

Kekuatan Material merupakan kemampuan suatu benda atau material untuk menahan benda maximum tanpa menyebabkan material itu patah. Berdasarkan pada jenis beban yang bekerja, Kekuatan meterial dibagi dalam beberapa macam, yaitu kekuatan tarik, kekuatan tekan, kekuatan geser, kekuatan torsi dan kekuatan lengkung. (Hidayat, 2019)

## Tegangan

Sifat elastis yang dimiliki oleh setiap material, oleh karena itu ketika suatu gaya eksternal diberikan

kepada suatu benda maka gaya internal akan melawan gaya eksternal tersebut dan menahan gaya eksternal ( menahan terjadinya deformasi ). Gaya internal ini didefinisikan sebagai gaya persatuan luas disebut sebagai tegangan. Secara matematis tegangan dapat didefinisikan sebagai gaya persatuan luas yang dapat dihitug dengan rumus. (Khurmi, 2005)

 $\sigma = p/A$ 

Dimana

 $\sigma$  = Nilai Tegangan (N/m2)

P = Nilai beban (N)

A = Luas penampang awal benda (m2)

## Factor of Safety

Faktor keamanan (safety factor) merupakan faktor yang dipakai untuk menguji keamanan suatu komponen. Nilai aspek keamanan bisa dikatakan aman apabila memiliki nilai lebih dari satu. Fungsi dari aspek keamanan adalah untuk mencegah kegagalan. (Hardiputra, 2018).

$$FS = \frac{\sigma_{maks}}{\sigma_{allowable}}$$

Keterangan:

FS = Safety factor

 $\sigma_{\text{maks}}$  = Tegangan maksimum (Mpa)

 $\sigma_{all}$  = Tegangan yang diizinkan (Mpa)

## Beban Kejut

Terkadang pada suatu part mesin mengalami loading yang cukup besar secara tiba-tiba. Biasa disebut beban kejut, beban kejut biasa terjadi pada suatu benda yang umumnya akibat benturan (Khurmi RS, 2005:113). Menentukan beban kejut pada dapat dihitung:

$$\sigma_I = \sqrt{\frac{m \cdot v0^2 \cdot E}{v}}$$

Dimana:

 $\sigma_I$  = Tegangan yang terjadi akibat beban kejut

m = Massa

V0 = Kecepatan awal

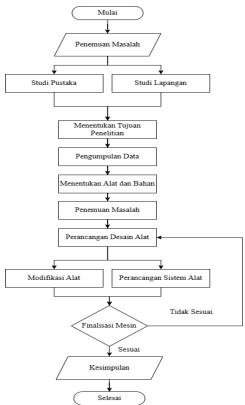
V = volume

E = Modulus elastisitas *material* 

## METODOLOGI KAJIAN

#### **Alur Penelitian**

Alur penelitian modifikasi pada penelitian ini adalah sebagai berikut:



Gambar IV. Alur penelitian

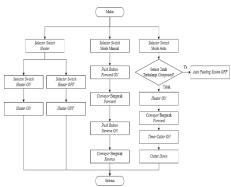
## Alat dan Bahan

Table III. material properties

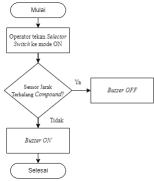
Alat dan Bahan	Jumlah		
Sensor Jarak IFM O1D100	1		
Sensor Proximity	1		
Selector Switch	3		
Push Button	2		
Rotary Warning Lamp	1		
Buzzer	2		
Kontaktor	3		
TOR	1		
Relay	2		
Timer	2		
MCB 3 Fasa	1		
MCB 16A dan MCB 4A	1		
Panel Box	1		
Emergency Push Button	1		
Kabel Kabel NYAF 2,5 mm	Secukupnya		
Kabel NYM 4 x 1,5 mm	Secukupnya		

## Modifikasi Alat

Berikut merupakan cara kerja sistem pada modifikasi sistem feeding compound, alat pendeteksi compound minim dan compound putus pada mesin open mill MC-1 pada Gambar dibawah ini.



Gambar V. Sistem Modifikasi Feeding Compound



**Gambar VI.** Desain Alat (Sumber: Kajian Penulis, 2022)

## Lokasi dan Jadwal Penelitian

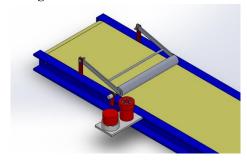
Penelitian ini dilakukan di Departemen Tubeless PT. AYA dalam kurun waktu 6 bulan mulai dari 9 Januari 2023 hingga 23 Juni 2023. Berikut rincian jadwal penelitian yang dilakukan terdapat pada Tabel III.

Tabel IV. Jadwal Kegiatan

		Bulan							
No.	Kegiatan		ke-						
	-	1	2	3	4	5	6		
1	Pengajuan								
	Proposal								
2	Penemuan Masalah								
3	Studi Pustaka								
4	Studi Lapangan								
5	Menentukan								
'	Tujuan Penelitian								
6	Pengumpulan Data								
7	Menentukan Alat								
′	dan Bahan								
8	Desain Alat								
9	Perancangan Alat								
10	Pengujian Alat								
11	Kesimpulan dan								
	Saran								
12	Penyusunan								
12	Laporan			T		T			

HASIL KAJIAN DAN PEMBAHASAN

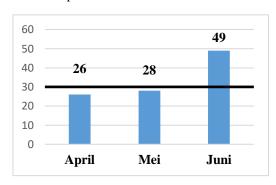
## Perancangan Desain Alat



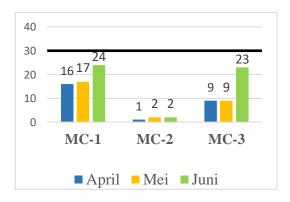
Gambar VI. Desain Pendeteksi Compound Putus

## **Analisa Produktivitas**

Setelah dilakukan pembaruan panel pengendali dan sistem kontrol automasi feeding compound serta penambahan alat pendeteksi compound putus dan minim, waktu feeding compound yang dilakukan oleh operator sedikit lebih cepat dari sebelum pembaruan dan modifikasi. Hal itu membuat operator terbantu dan dapat mengurangi scrap tubeless botak. Berikut merupakan data scrap tubeless botak setelah modifikasi pada Gambar 7.



**Gambar VII.** Data *Scrap Tubeless* Botak Bulan April-Juni 2023



**Gambar VIII.** Data *Scrap* Mesin Bulan April-Juni 2023

## **Beban Kejut**

Untuk menghitung beban kejut dapat dihitung dengan rumus persamaan.

$$\sigma_{I} = \sqrt{\frac{m \cdot v0^{2} \cdot E}{v}}$$

$$\sigma_{I} = \sqrt{\frac{0.55 \ gr \cdot 0.25 \ m/s^{2} \cdot 200}{0.0075}}$$

$$\sigma_{I} = 9.166 \ N$$

$$\sigma_{I} = 91.6 \ Kgf$$

## **Tegangan Izin**

Untuk menghitung tegangan izin dapat dihitung dengan menggunakan rumus persamaan.

$$FS = \frac{\sigma_{\tau}}{\sigma_{izin}}$$

$$12 = \frac{55.76 \, kgf}{\sigma_{izin}}$$

$$\sigma_{izin} = \frac{55.76 \, kgf}{12}$$

$$\sigma_{izin} = 4,64 \, kgf$$

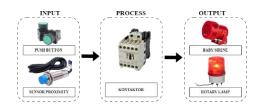
## **Factor of Safety**

$$FS = \frac{\sigma_{maks}}{\sigma_{allowable}}$$

$$FS = \frac{91.6 \, Kgf}{4,64 \, kgf}$$

$$FS = 19.86$$

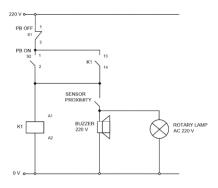
## Perancangan Sistem Kontrol



Gambar IX. Diagram Blok Sistem Kontrol

Prinsip kerja pada alat ini yaitu ketika roll yang berada pada conveyor terangkat atau dilewati oleh compound, maka sensor proximity tidak akan bekerja karena tidak mengenai objek (roll) tersebut, maka sistem pendeteksi compound putus akan tidak bekerja. Namun, jika roll tidak terangkat atau tidak dilewati compound, maka sensor proximity akan bekerja karena mengenai objek (roll), dan sistem pendeteksi compound putus akan bekerja dengan mengeluarkan output bunyi dari baby sirine dan indicator lampu dari rotary lamp.

## **Wiring Diagram Alat**



Gambar X. Wiring Kontrol Alat

Berikut merupakan hasil aktual dari alat pendeteksi *compound* minim yang terpasang pada mesin MC-1 pada Gambar 10.



Gambar XI. Hasil Aktual Alat

## Pengujian Panel Feeding Compoud

Tabel V. Pengujian Panel Feeding Compound

No.	Pengujian	77.	Hasil Percobaan				
		Keterangan K	ζe-l	Ke-2	Ke-3	Ke-4	Ke-5
	Push	Conveyor akan bergerak					
1	Button	Forward untuk supply Se	esuai	Sesuai	Sesuai	Sesuai	Sesuai
	Forward	compound					
	Push	Conveyor akan bergerak					
2	Button	Reverse untuk supply Se	esuai	Sesuai	Sesuai	Sesuai	Sesuai
	Reverse	compound					
	Selector	Heater dapat diatur					
3	Switch	dalam kondisi On/Off Se	esuai	Sesuai	Sesuai	Sesuai	Sesuai
	Heater						
	Selector	Sistem feeding					
4.	Switch	compound dapat Sa	991131	Sesuai	Semai	Sesuai	Sesuai
	Man/Auto	dikendalikan dalam	esuar o	Jesuai	Desuar	0.5000	oesuai
	Man Auto	mode Manual/Auto					
	Selector	Alarm dapat diatur					
5.	Switch	dalam kondisi On/Off Se	esuai	Sesuai	Sesuai	Sesuai	Sesuai
	Alarm						
	Emergency	Sistem feeding					
6.	Push	compound akan mati dan Se	esuai	Sesuai	Sesuai	Sesuai	Sesuai
	Button	tidak bisa dioperasikan					
7.	Timer	Waktu dapat di-setting					
		dan conveyor bergerak		Samai	Samai	Sesuai	Samai
		sesuai waktu yang di-	esual	Sesuai	Sesuai	oesuai	oesuai
		setting					

## Pengujian Alat Pendeteksi Compound Putus

**Tabel VI.** Pengujian Alat Pendeteksi *Compound* Putus

No.	Pengujian	T	Hasil Percobaan				
No.		Keterangan F	Ke-1 Ke-2 Ke-3 Ke-4 Ke-5				
	Selector	Alarm dapat diatur					
1	Switch	dalam kondisi On/Off Se	esuai Sesuai Sesuai Sesuai Sesuai				
	Alarm						
	Push	Conveyor tidak					
2	Button	bergerak dan Sistem S	esuai Sesuai Sesuai Sesuai Sesuai				
	OFF	tidak berjalan					
3	Sensor Proximity	Ketika terkena objek/ (compound) = ON, Ketika tidak terkena Sobjek/ (compound) = OFF	esuai Sesuai Sesuai Sesuai Sesuai				
4.	Buzzer	Tidak Aktif saat sensor  Proximity tidak bekerja	esuai Sesuai Sesuai Sesuai Sesuai				
5.	Rotary Lamp	Aktif saat sensor  Proximity bekerja, Tidak Aktif saat sensor  Proximity tidak bekerja	esuai Sesuai Sesuai Sesuai Sesuai				

## **KESIMPULAN**

Hasil dari penelitian ini adalah modifikasi sistem elektrik feeding compound serta penambahan alat pendeteksi compound minim dan compound putus dapat di Tarik pada kesimpulan sebagai berikut:

 Modifikasi sistem elektrik Feeding Compound, serta penambahan alat pendeteksi Compound minim dan Compound putus telah berhasil di modifikasi dan ditambahkan dan berfungsi

- dengan baik dan membantu menurunkan *Scrap tubeless* botak. *Scrap tubeless* botak pada bulan Desember 2022-Februari 2023 ditemukan sebanyak 156 Pcs *greentire* atau 177 PPM berkurang menjadi 117 Pcs *greentire* atau 90 PPM pada bulan April-Juni 2023. Hal tersebut menunjukan bahwa modifikasi berhasil dan mampu menurun *Scrap tubeless* botak.
- 2. Hasil perhitungan kekuatan material pada baut memiliki tegangan aktual sebesar 68,1092N sedangkan baut dengan material ASTM A325 memiliki *yield strength* sebesar 830 N/mm². Sambungan baut dinyatakan aman karena nilai *yield strength* lebih besar dari nilai beban yang diterima baut. Pada kekuatan pengelasan 1 dan 2 menerima beban yang sebesar 19,319 N/mm² dan 66,250 N/mm². Menggunakan jenis elektroda jenis RB 26 yang mempunyai nilai yield strength sebesar 427,27 N/mm². Sambungan pengelasan ini dinyatakan aman karena nilai *yield strength* lebih besar dari nilai beban yang diterima.

## **DAFTAR PUSTAKA**

- Adella, A. F., Putra, M. F. P., Taufiqurrahman, F., & Kaswar, A. B. (2020). Sistem Pintu Cerdas Menggunakan Sensor Ultrasonic Asrul, A., Sahidin, S., & Alam, S. (2021). Mesin Cuci Tangan Otomatis Menggunakan Sensor Proximity Dan Dfplayer Mini Berbasis Arduino Uno. Jurnal Mosfet, 1(1), 1-7.
- Pujono, P., Setiawan, A., & Prabowo, D. (2020). Rancang Bangun Mekanisme Pergerakan Conveyor Pada Mesin Sortir Sampah Kaleng Dan Botol Plastik. Bangun Rekaprima: Majalah Ilmiah Pengembangan Rekayasa, Sosial dan Humaniora, 6(2, Oktober), 1-13.
- Bangun, M. W. A. (2018). Pemanfaatan Hasil Modifikasi Pembelajaran Pendidikan Jasmani Di Slb-Ypac Cabang Medan. Journal Physical Education, Health And Recreation, 2(2), 97-106.
- Chaerunnisa, I. (2018). Aplikasi Plc Pada Alat Pengisian Air Minum Otomatis.
- Hafizh, I. (2022). Automatic Sorting Berbasis Scanner Dan Plc Omron Cp1e-N30-Dt-D Untuk Media Pembelajaran (Rancangan Bangun Sistem Elektrik).
- Wisaksono, A., Kusumastuti, S., Irvani, M. T., & Linanda, R. (2022). Modul Sistem Produksi Pada Proses Fabrikasi, Penyimpanan, Dan Pengangkutan Menggunakan Plc. Orbith:

- Majalah Ilmiah Pengembangan Rekayasa Dan Sosial, 18(2), 119-129
- Laksono, P. B. (2021). A Study Of The Influence Of 650 Nm Laser Interference On Visible Laser Light Communication System. Teknokom, 4(2), 60-65.
- Jatmiko, T. D., Hunaini, F., & Qustoniah, A. (2018).

  Perancangan Kontrol Deteksi Dini
  Keregangan Belt Elevator Sebagai Safety
  Overflow Material Serbuk Biji Berbasis
  Programmable Logic Controller. Widya
  Teknika, 26(2).