



DAFTAR ISI

HALAMAN JUDUL	i
LAMBAR PENGESAHAN	ii
LEMBAR MOTTO DAN PERSEMBAHAN	iii
NASKAH SOAL	iv
KATA PENGANTAR	v
DAFTAR ISI	viii
DAFTAR GAMBAR	xi
DAFTAR TABEL	xiv
DAFTAR NOTASI	xv
BAB I PENDAHULUAN	
1.1. Latar Belakang	1
1.2. Tujuan Pembuatan Masalah	3
1.3. Batasan Masalah	3
1.4. Metode Pembuatan Makalah	4
1.5. Sistematika Pembuatan Makalah	5
BAB II HOIST, WIRE ROPE, SWITCHS	
2.1. Hoist	6
2.2. Wire Rope	10
2.3. Penggantung Kait	14
2.4. Peralatan Hoist dan Pengereman	18
2.5. Planetary Geared Hoist.....	25
2.6. Pemilihan Daya Motor Pengangkat	35



STRUKTUR BOOM

3.1. Kecepatan Silinder Penggerak	38
3.2. Massa Lengan	40
3.3. Gaya dan Letak Titik Berat.....	40
3.4. Gaya dan Momen Pada Lengan	42

BAB IV STABILITAS

4.1. Titik Berat <i>Upperstructure</i>	58
4.2. Swing 0° dan 90°, Tanpa Beban di Jalan Datar	62
4.3. Manuver 360°, Beban Maksimum di Jalan Datar	67
4.4. Stabilitas Tanpa Beban di Jalan Menurun	75
4.5. Stabilitas Tanpa Beban di Jalan Menanjak	82

BAB V STRUKTUR KONSTRUKSI *UNDERCARRIAGE*, *OUTRIGGERS* DAN *COUNTERWEIGHT*

5.1. Konstruksi <i>Undercarriage</i>	85
5.2. Dimensi Silinder <i>Swing</i> dan Analisa.....	82
5.3. Konstruksi <i>Counterweight</i>	95
5.1. Konstruksi <i>Outrigger</i>	99

BAB VI SISTEM TRANSMISI

6.1. Pompa Hidraulis	106
6.2. Motor Hidraulis untuk <i>Revolving Unit</i>	112
6.3. Trasmisi Daya untuk Gerakan <i>Swing</i>	114
6.4. Motor Hidraulis untuk <i>Traveling</i>	126
6.5. Trasmisi Daya untuk Gerakan <i>Traveling</i>	127



BAB VII SISTEM HIDROLIS

7.1. Silinder Hidraulis pada Lengan	139
7.2. Silinder Hidraulis pada <i>Outrigers</i>	153
7.3. Daya Engine yang Dibutuhkan.....	158

BAB IX PENUTUP	160
-----------------------------	-----

DAFTAR PUSTAKA

LAMPIRAN -LAMPIRAN