



MATERI KULIAH
RANCANGAN PEMBELAJARAN SEMESTER (RPS)
PROGRAM STUDI TEKNIK MESIN S.1 -ISTN

Mata Kuliah : Kinematik Teknik

Semester : Ganjil

Dosen : Ir.Ucok Mulyo Sugeng,MT

SKS : 2

| No. | PERTEMUAN | MATERI KULIAH | KETERANGAN |
|-----|-----------|--|------------|
| 1 | 01 | Teori dan pemahaman Kinematik | |
| 2 | 02 | Sambungan, Engsel, dan Pair | |
| 3 | 03 | Link Kinematik, Rantai Kinematik, Mekanisme dan Mesin. | |
| 4 | 04 | Menguasai teori dan pemahaman Derajat kebebasan. | |
| 5 | 05 | Titik Pool (Kecepatan sesaat) | |
| 6 | 06 | Kecepatan sudut dengan metode grafik dan Analitik | |
| 7 | 07 | Contoh – contoh soal dan penyelesaian. | |
| 8 | 08 | UJIAN TENGAH SEMESTER (UTS) | |

DOSEN PENGAJAR

(Ir. Ucok Mulyo SugengMT)



MATERI KULIAH
RANCANGAN PEMBELAJARAN SEMESTER (RPS)
PROGRAM STUDI TEKNIK MESIN S.1 -ISTN

Mata Kuliah : Kinematik Teknik

Semester : Ganjil

Dosen : Ir.Ucok Mulyo Sugeng,MT

SKS : 2

| No. | PERTEMUAN | MATERI KULIAH | KETERANGAN |
|-----|-----------|---|------------|
| 09 | 09 | Kecepatan Dengan Sudut | |
| 10 | 10 | Kecepatan dengan Poligon | |
| 11 | 11 | Dasar Dinamika seperti momen Pusat massa Grafitasi | |
| 12 | 12 | Percepatan dengan Poligon 1 | |
| 13 | 13 | Percepatan dengan Poligon 2 | |
| 14 | 14 | Percepatan Titik berimpit | |
| 15 | 15 | Contoh – contoh soal dan Penyelesaian | |
| 16 | 16 | UJIAN AKHIR SEMESTER (UAS) | |

DOSEN PENGAJAR

(Ir. Ucok Mulyo SugengMT)



Call us: (021) 7270 090 E-mail: info@istn.ac.id

Dashboard ▶ Teknik Mesin S1 ▶ 20201 - Kinematika Teknik Kelas A

Matikan Mode Ubah

News forum

Ubah

Ubah

+ Tambahkan sebuah aktifitas atau sumber daya

topik 1

Ubah

Kamis , 17 September 2020

Pertemuan 1 : Kinematika Teknik - Teori dan Pemahaman Kinematik

Ubah

Forum Pertemuan 1

Ubah

Kuis Pertenuan ke 1

Ubah

+ Tambahkan sebuah aktifitas atau sumber daya

topik 2

Ubah

Kamis, 24 September 2020

Pertemuan ke 2 : Kinematika Teknik - Sambungan, Engsel (Pair)

Ubah

Forum Pertemuan ke 2



Ubah

+ Tambahkan sebuah aktifitas atau sumber daya

🔗 topik 3

Ubah 

Kamis, 01 Oktober 2020

🔗  Pertemuan ke 3 : Kinematik Teknik - Link Kinematik, Rantai Kinematik, Mekanisme dan Mesin. 

Ubah 

🔗  Forum Pertemuan ke 3 

Ubah 

🔗  Kuis pertemuan ke 3 

Ubah 

+ Tambahkan sebuah aktifitas atau sumber daya

🔗 topik 4

Ubah 

Kamis 08 Oktober 2020

🔗  Pertemuan ke 4 : Kinematik Teknik - Teory dan Pemahaman Derajat Kebebasan 

Ubah 

🔗  Forum Pertemuan 4 

Ubah 

🔗  Kuis Pertemuan ke 4 



Ubah 

+ Tambahkan sebuah aktifitas atau sumber daya

🔗 topik 5

Ubah 

Kamis, 15 Oktober 2020

🔗  Pertemuan 5 : Kinematika Teknik - Titik Pool/Kecepatan sesaat 

Ubah 

  Forum Pertemuan ke 5 

Ubah  

  Kuis pertemuan ke 5 




Ubah  

 Tambahkan sebuah aktifitas atau sumber daya

topik 6

Ubah 

Kamis, 22 Oktober 2020

  Pertemuan ke 6 : Kinematik Teknik -
Kecepatan sudut dengan Metode Grafik dan
Analitik 

Ubah 

  Forum Pertemuan ke 6 

Ubah  

  Kuis Pertemuan ke 6 

Ubah  

 Tambahkan sebuah aktifitas atau sumber daya

topik 7

Ubah 

Kamis, 29 Oktober 2020

  Pertemuan 7 : Contoh - Contoh Soal 

Ubah 

  Forum Pertemuan ke 7 

Ubah  

  Kuis Pertemuan ke 7 

Ubah  

 Tambahkan sebuah aktifitas atau sumber daya

topik 8

Ubah 

Kamis, 05 Nopember 2020

  Ujian Tengah Semester (UTS) 

Ubah  

✚ topik 9

Ubah ▾

Kamis, 12 Nopember 2020

✚  Pertemuan ke 9 : Kinematik Teknik - Kecepatan dengan sudut  Ubah ▾

✚  Forum pertemuan ke 9  Ubah ▾ 



✚  Kuis pertemuan ke 9  Ubah ▾ 

+ Tambahkan sebuah aktifitas atau sumber daya

✚ topik 10

Ubah ▾

Kamis, 19 November 2020

✚  Modul Pertemuan ke 10 : Kinematika Teknik - Kecepatan dengan Poligon  Ubah ▾

✚  Forum Pertemuan ke 10  Ubah ▾ 



✚  Kuis pertemuan ke 10  Ubah ▾ 



+ Tambahkan sebuah aktifitas atau sumber daya

✚ topik 11

Ubah ▾

Kamis, 26 Nopember 2020

✚  Modul Pertemuan ke 11 : Kinematik Teknik - Penjelasan dasar Momen pusat massa Grafitasi , Momen Inersia.  Ubah ▾

✚  Forum pertemuan ke 11  Ubah ▾ 

✚  Kuis pertemuan ke 11  Ubah ▾ 


+ Tambahkan sebuah aktifitas atau sumber daya

✚ topik 12

Ubah ▾

Kamia, 03 Desember 2020

✚  Modul Pertemuan ke 12 : Kinematik Teknik - Percepatan dengan Poligon 1  Ubah ▾

✚  Forum pertemuan ke 12  Ubah ▾ 


✚  Kuis Pertemuan ke 12  Ubah ▾ 

+ Tambahkan sebuah aktifitas atau sumber daya

✚ topik 13

Ubah ▾

Kamis , 10 Desember 2020

✚  Pertemuan ke 13 : Kinematik Teknik - Percepatan dengan Poligon 2  Ubah ▾

✚  Forum Pertemuan ke 13  Ubah ▾ 

✚  Kuis Pertemuan ke 13  Ubah ▾ 

+ Tambahkan sebuah aktifitas atau sumber daya

✚ topik 14

Ubah ▾

Kamis 24 Desember 2020

✚  Modul Pertemuan ke 15 : Kinematik Teknik - Percepatan Titik Berimpit  Ubah ▾

✚  Forum Pertemuan ke 14  Ubah ▾ 

✚  Kuis Pertemuan ke 14  Ubah ▾ 

✚ topik 15

Ubah ▾

Kamis , 31 Desember 2020

✚  Modul Pertemuan ke 15 : Kinematik Teknik -
Contoh - contoh soal 

Ubah ▾

✚  Forum pertemuan ke 15 

Ubah ▾ 

✚  Kuis pertemuan ke 15 


Ubah ▾ 

+ Tambahkan sebuah aktifitas atau sumber daya

✚ topik 16

Ubah ▾

Kamis, 21 Januari 2021

✚  Ujian Akhir Semester (UAS) Semester Ganjil
Tahun 2020/2021 

Ubah ▾ 

+ Tambahkan sebuah aktifitas atau sumber daya



Navigasi



Dashboard

▪ Beranda situs

Halaman situs

Kursus saat ini

20201 - Kinematika Teknik Kelas A

Peserta

Badges

Umum

topik 1

topik 2

topik 3

topik 4

topik 5

topik 6

topik 7

topik 8

topik 9

topik 10

topik 11

topik 12

topik 13

topik 14

topik 15

topik 16

Kursus Yang Saya Ikuti

Administrasi



Administrasi kursus

 Matikan Mode Ubah

Pemilihan Aktifitas dimatikan

 Ubah Pengaturan

Pengguna

 Filter

Laporan

 Nilai

 Pengaturan buku nilai

Badges

 Pencadangan

 Kembalikan

 Impor

 Set ulang

Bank soal

Ganti peran menjadi...

Tambahkan blok

Tambahkan... 

Cari forum



Maju

Pencarian Lanjutan 

Berita terbaru



Tambah topik baru...

(No news has been posted yet)

Acara akan datang



Tidak ada agenda mendatang

Pergi ke kalender...

Acara baru...

Aktifitas lalu



Aktivitas sejak Rabu, 24 Pebruari 2021, 09:15
laporan lengkap aktifitas terbaru...

Tidak ada aktivitas terbaru



website ini berisi pembelajaran digital yang dapat digunakan oleh mahasiswa untuk mengikuti kelas perkuliahan secara daring untuk menuju **"Digital Campus"**

Info

Contact us

Jl.Moh Kahfi II Srengseng Sawah Jagakarsa. Jakarta Selatan 12640

☎Phone : (021) 7270 090

✉E-mail: info@istn.ac.id



Kinematik Teknik

Titik Pool (Kecepatan Sesaat)

05

Ir. Ucok Mulyo Sugeng, MT

FTI

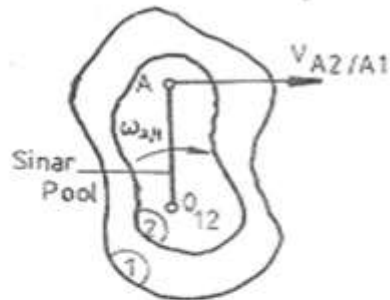
Teknik Mesin



Pusat Kecepatan sesaat (Titik Pool)

2.1. DEFINISI TITIK POOL :

Ialah suatu titik yang menjadi titik bersama antara 2 buah link yang tidak mempunyai Kecepatan relatif satu terhadap yang lainnya atau dengan kata lain dimana pada titik tersebut Kecepatan relatifnya sama dengan nol.



GAMBAR 2.1

Titik Pool kita beri simbol huruf O
Pada gambar 2.1, O_{12} titik pool yang dimaksud dimana kecepatan relatif link 2 terhadap 1 sama dengan nol. Misal jika ada titik lain yang juga mempunyai Kecepatan relatif sama dengan nol, (dalam gambar titik A).

Maka arah kecepatan titik tersebut harus Tegak Lurus dari arah Sinar Pool (sinar pool = Garis hubung antara titik yang dimaksud dengan titik mula-mula/asal). dan arah dapat kekanan

atau kekiri tergantung dari arah Kecepatan sudut link 2 terhadap 1 ($\omega_{2/1}$).

Jumlah titik Pool pada sebuah mekanisme dapat kita tentukan dengan Rumus sebagai berikut :

$$C_L = \frac{L!}{(L-2)! 2!} = \frac{L(L-1)}{2}$$

dimana : C_L = Jumlah titik Pool
L = Jumlah Link pada mekanisme

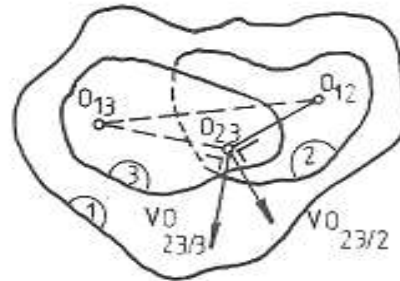
Teori Kennedy

Untuk mencari titik pool kita dapat menggunakan dua cara :

- Untuk mekanisme sederhana dengan THEORI KENNEDY
- Untuk mekanisme kompleks dengan THEORI KENNEDY dan poligon.

Cara yang terakhir ini yang lebih sering digunakan.

2.2 THEORI KENNEDY :



GAMBAR 2.2

Bila ada tiga benda pada satu bidang gerak maka titik-titik poolnya akan terletak pada satu garis lurus,

Atau titik pool O_{12} , O_{23} , O_{13} akan terletak pada satu garis lurus.

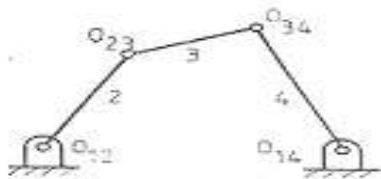
Theory ini akan dibuktikan dengan meletakkan titik pool O_{23} seperti pada gambar 2.2, dimana tidak terletak pada 1 garis lurus dengan titik pool O_{12} -

Kita lihat pada gambar bahwa kecepatan O_{23} terhadap 3 adalah tegak lurus $O_{13} O_{23}$ dan kecepatan O_{23} terhadap 2 adalah tegak lurus $O_{12} O_{23}$.

Ini berarti bahwa kedua kecepatan tersebut tidak sama besar, (karena kecepatan itu vektor jadi arah yang berbeda menunjukkan besarnya kecepatan berbeda). Jadi pada O_{23} benda 2 mempunyai kecepatan relatif terhadap benda 3 atau sebaliknya ini berlawanan dengan definisi titik pool diatas.

Contoh

Contoh : 1



Dari gambar kita sudah mengetahui adanya 4 titik pool yaitu O_{12} , O_{23} , O_{34} dan O_{14} .

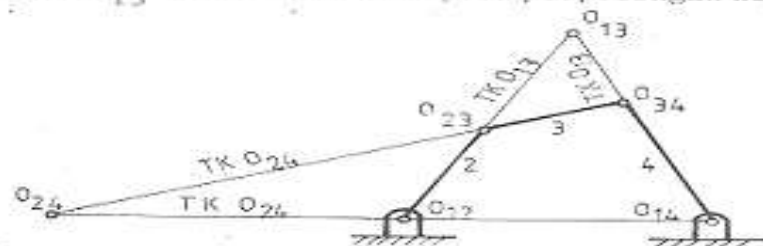
Untuk mengetahui jumlah titik pool, kita gunakan Rumus diatas.

(L = Jumlah Link = 4)

$$C_L = \frac{L(L-1)}{2} \quad ?$$

$$C_4 = \frac{4(4-1)}{2} = 6$$

Dengan 4 titik pool yang diketahui, kita sekarang harus mencari 2 titik pool lainnya yaitu dengan theory Kennedy dimana O_{13} akan terletak pada garis yang melalui O_{12} dan O_{23} serta pada garis yang melalui O_{14} dan O_{34} , jadi O_{13} akan terletak pada perpotongan kedua garis tersebut.



ATAU :

$$\begin{array}{l} O_{12} \quad O_{23} \longrightarrow O_{13} \quad \rangle \\ O_{14} \quad O_{34} \longrightarrow O_{13} \quad \rangle \end{array} \quad O_{13}$$

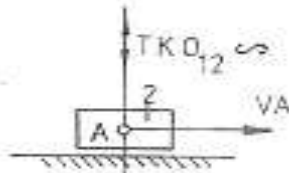
Demikian pula O_{24} dapat dicari dengan cara yang sama, yaitu :

$$\begin{array}{l} O_{12} \quad O_{14} \longrightarrow O_{24} \quad \rangle \\ O_{23} \quad O_{34} \longrightarrow O_{24} \quad \rangle \end{array} \quad O_{24}$$

Sebelum kita melangkah dengan cara poligon, perlu kita perhatikan beberapa hal,

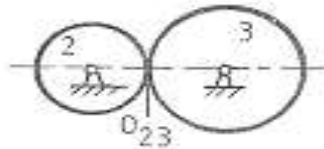
Beberapa hal yg perlu diperhatikan

- a. Untuk Benda yang meluncur, seperti pada gambar 2.3 dimana arah kecepatan titik A (torak) adalah horizontal dan arah kecepatan ini tegak lurus sinar pool, maka dapat kita tentukan bahwa pool 12 terletak di tak terhingga.



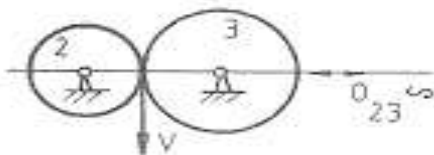
GAMBAR 2.3

- b. Untuk Benda-benda yang melakukan Rolling sempurna maka letak poolnya



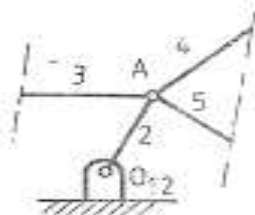
pada titik Kontak Kedua Benda tersebut seperti terlihat pada gambar disamping.

- c. Untuk Benda-benda yang tak melakukan Rolling sempurna, Letak pool di tak terhingga, seperti tampak pada Gambar disamping.



Biasanya dalam soal-soal kita menganggap sebagai rolling sempurna kecuali bila diberi tahu.

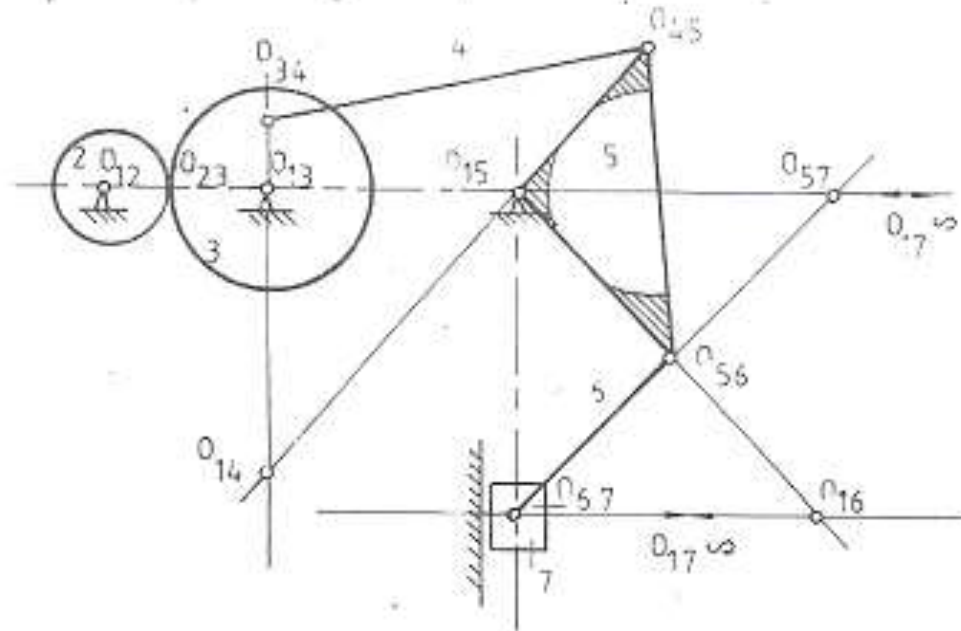
- d. Untuk beberapa Link yang disambung pada engsel yang sama maka pada engsel A tersebut terdapat titik pool sebagai berikut :



$$O_{23}, O_{24}, O_{25}, O_{34}, O_{35}, O_{45}$$

Mekanisme Komplek

Contoh : 2



Langkah-langkah yang harus dilakukan :

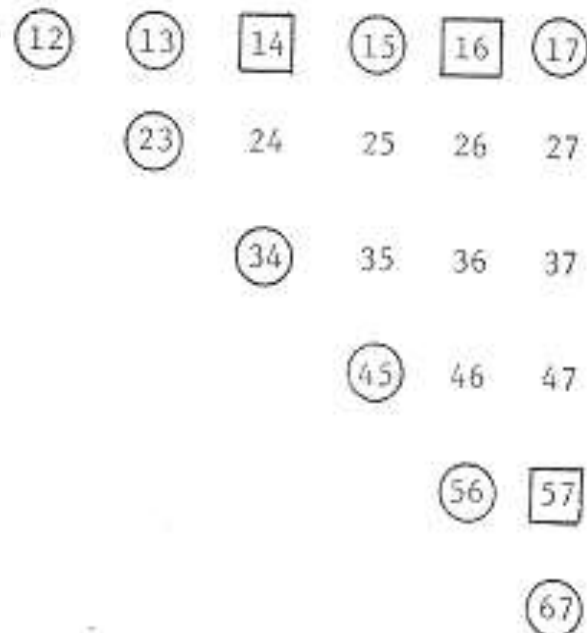
- Tentukan semua pool yang langsung dapat diketahui dari gambar mekanisme, yaitu dalam contoh ini :

O_{12} , O_{13} , O_{23} , O_{34} , O_{45} , O_{15} , O_{56} , O_{67} , O_{17}

Lanjutan



- b.* Agar lebih memudahkan, kita tulis pool-pool yang akan kita cari. Untuk membedakan dari pool-pool yang akan kita cari ini maka untuk pool yang sudah kita ketahui kita beri lingkaran.



Menulis pool yang akan kita cari mulai dari : 12 13 14 IL
dimana L = jumlah link.

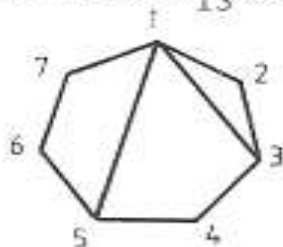
Pool yang akan kita cari yaitu semua yang tidak diberi lingkaran yaitu :
14, 16, 24, 25 dst.

- c. * Kita buat poligon dengan menentukan titik-titik sembarang yang jumlahnya sama dengan jumlah link yang ada, dalam contoh ini $L = 7$.

* = Langkah-langkah ini sebaiknya dilakukan pada Kertas Buram.



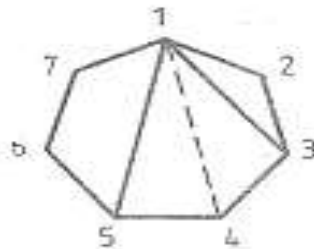
- d. * Kita hubungkan titik-titik dimana pool sudah kita ketahui, karena O_{12} sudah kita ketahui maka kita hubungkan titik 1 dengan 2. Demikian juga O_{13} dengan menghubungkan titik 1 dan 3 dst.



- c. Untuk mencari titik pool yang lain dapat kita lakukan secara berurutan, mulai dari baris 1, 2, 3 dst (lihat keterangan b). Jadi pada baris pertama kita harus mencari O_{14} & O_{16} , bila ini sudah kita temukan baru kita mencari pool pada baris ke dua yaitu O_{24} , O_{25} , dst.

f. Mencari O_{14} .

Pada Poligon kita hubungkan titik 1 dan 4 dengan garis putus-putus, garis ini harus merupakan sisi yang berhimpitan dari 2 buah segitiga.



Dalam hal ini segi tiga tersebut adalah $\Delta 154$ dan $\Delta 134$..

Seandainya garis yang ditarik ini tidak merupakan sisi yang berhimpit dari 2 buah segi tiga maka pool tersebut tidak bisa dicari. Kita harus mencari pool yang lainnya dulu.

Perhatikan $\Delta 154$ dan $\Delta 134$

$\Delta 154 \rightarrow 15 - 54 \rightarrow 14$ garis 15 - 54 adalah TK O_{14}

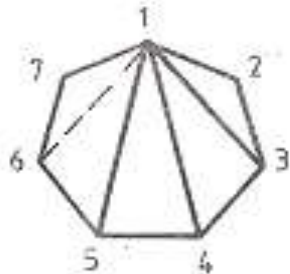
$\Delta 134 \rightarrow 13 - 34 \rightarrow 14$ garis 13 - 34 adalah TK O_{14}

Titik O_{14} di dapat dari perpotongan kedua garis tersebut (garis 15 - 54 dan garis 13 - 34). Lihat gambar soal.

- Bila O_{14} sudah didapat maka pada keterangan b diatas pool 14 kita beri kotak, untuk membedakan dari pool yang diketahui.
- Pada Poligon garis 14 kita penuhkan, agar tak membingungkan kita dalam mencari pool-pool yang lain (pada poligon, garis penuh menyatakan pool yang telah diketahui dan garis putus-putus merupakan pool yang dicari).

Lanjutan

g. Mencari O_{16} , dengan cara yang sama didapat ;

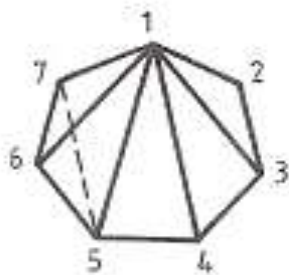


$$\Delta 176 \rightarrow 15 - 26 \rightarrow 16$$

$$\Delta 156 \rightarrow 15 - 26 \rightarrow 16$$

Pool 16 didapat. (lihat gambar).

h. Mencari O_{57} , dengan cara yang sama didapat ;



$$\Delta 157 \rightarrow 15 - 27 \rightarrow 57$$

$$\Delta 567 \rightarrow 56 - 67 \rightarrow 57$$

Garis 15 - 17 didapat dengan cara membuat garis yang sejajar dengan garis TK O_{17} pada O_{15} .

Pool 57 didapat (lihat gambar).

i. Dengan cara yang sama, pool-pool yang lain dapat kita cari. Ini kami serahkan kepada para pembaca untuk diselesaikan.

Catatan :

- Bila garis TK pool yang kita cari berupa garis-garis sejajar (Tidak ada titik potong) maka letak pool tersebut di tak terhingga.
- Bila garis putus-putus pada poligon merupakan sisi yang berhimpit dari 3 segi tiga atau lebih maka kita dapat memilih 2 segi tiga yang mana tidak menghasilkan garis TK berupa garis-garis sejajar.

Sebagai latihan kita dapat mencari semua pool pada gambar-gambar mekanisme yang ada dalam Diktat ini.

Yaitu sebuah benda yang jarak antara titik-titik massa pada benda tersebut tidak berubah.

Tentunya bila sebuah benda dikenai beban (*misal ditekan atau ditarik*), maka benda ini akan mengalami deformasi (*perubahan bentuk*), oleh karenanya tidak mungkin jarak antara titik-titik massa pada suatu benda tidak berubah bila benda tersebut dikenai beban.

Namun karena deformasi yang terjadi sangat kecil, maka deformasi ini dapat diabaikan, sehingga dalam konsep kinematika, untuk benda kaku jarak antara titik-titik massanya dianggap tidak berubah. Demi kemudahan, untuk selanjutnya benda kaku disebut *benda*.

Gerak Pada Bidang Datar (Plane Motion)

Yaitu gerak yang dilakukan oleh benda, dimana semua titik-titik massa benda ini bergerak pada bidang-bidang datar yang paralel.

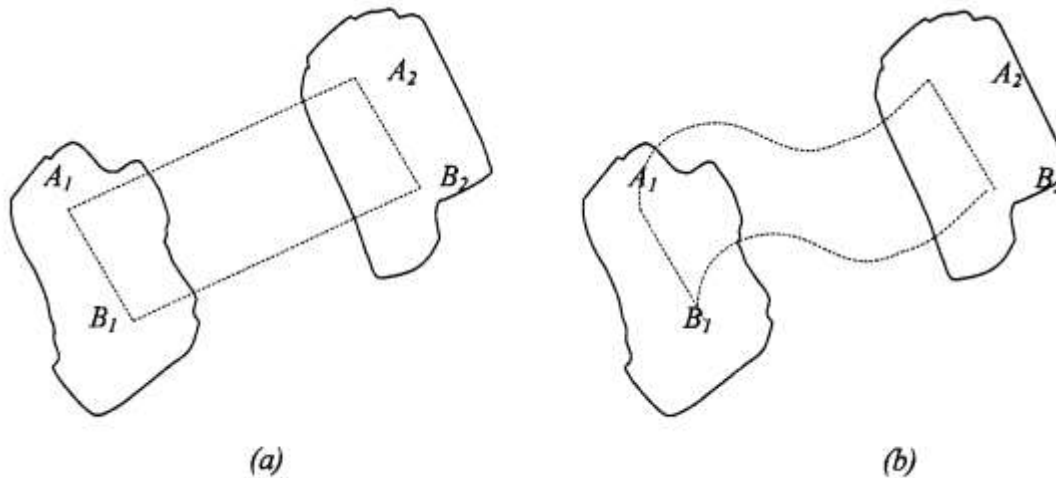
Gerakan benda kaku (*rigid body*) pada bidang datar dibedakan menjadi tiga macam, antara lain :

1. Translasi (*Translation*)
2. Rotasi terhadap sumbu tetap (*Rotation about a fixed axis*)
3. Gerak umum (*General plane motion*)

Translasi

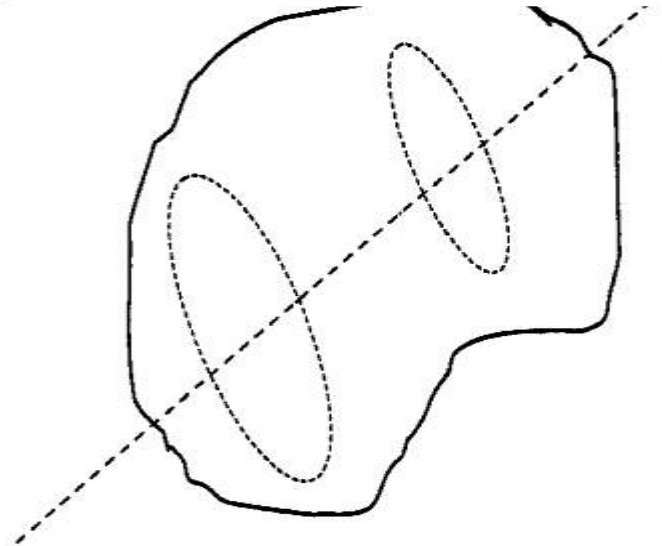
Gerakan rigid body dikatakan translation, bila semua partikel yang menumbuk *rigid body* tersebut melalui lintasan paralel. Bila gerakan partikel – partikel tersebut lurus, maka gerakan *rigid body* dinamakan *rectilinear translation* (seperti terlihat pada Gambar 7.1.a, di bawah)

Bila gerakan partikel – partikel tersebut membentuk suatu kurva, maka gerakan *rigid body*



Rotation About A Fixed Axis

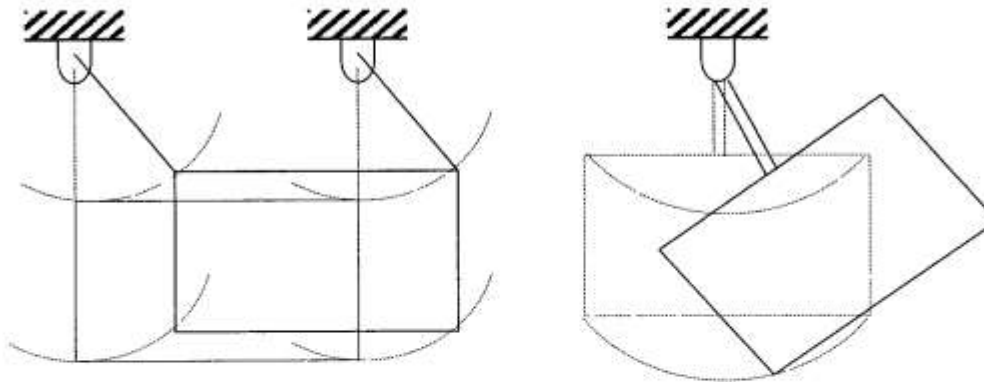
Dalam gerak rotasi, partikel yang membentuk body bergerak pada bidang – bidang yang sejajar melalui lingkaran – lingkaran dengan pusat yang sama. (seperti terlihat pada Gambar 7.2, di bawah)



Gambar 7.2. Rotation About A Fixed Axis

Apabila sumbu putarnya memotong body, maka partikel – partikel yang terletak pada sumbu putar mempunyai kecepatan dan percepatan.

Pada Gambar 7.3 di bawah, ditunjukkan perbedaan *curvilinear translation* dan *rotation about a fixed axis*.



Gambar 7.3. Perbedaan Curvilinear Translation dan Rotation About A Fixed Axis

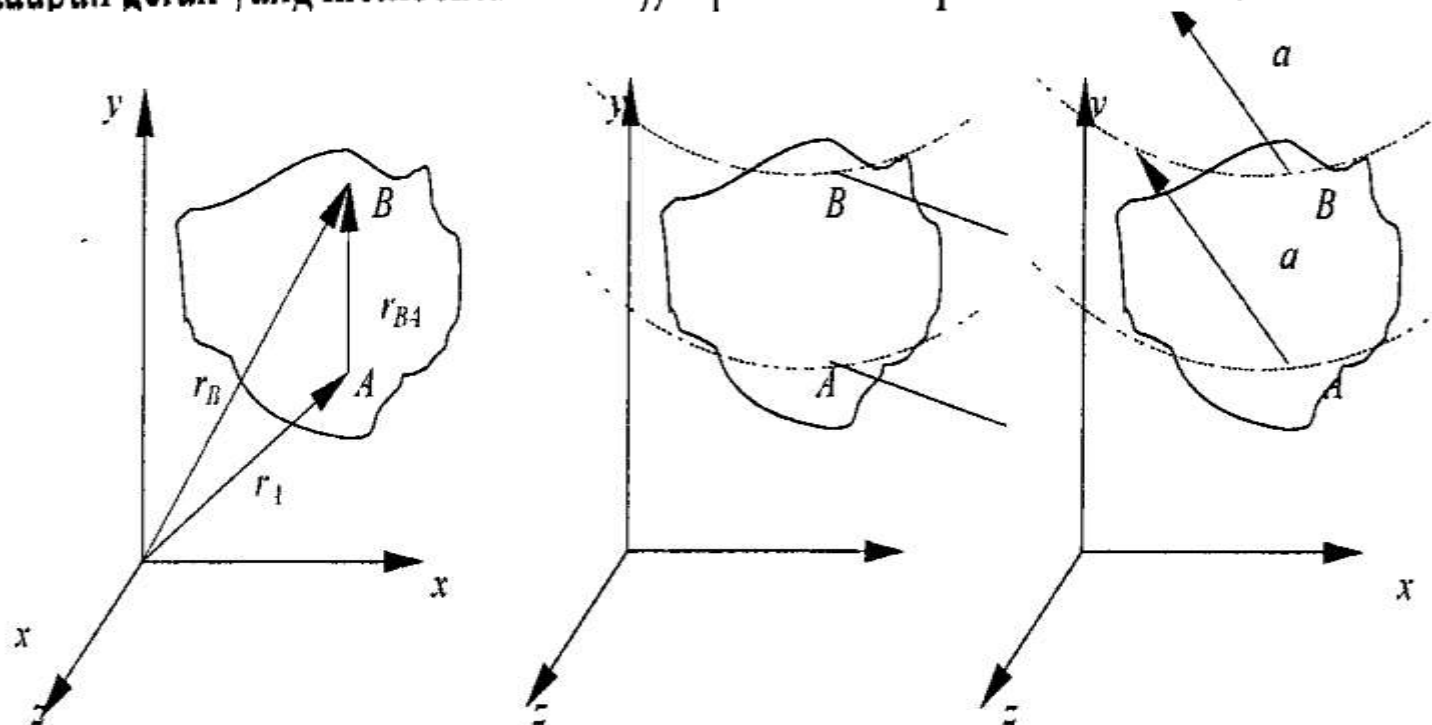
7.1.2.2. General Plane Motion

Dalam general plane motion, partikel yang membentuk body bergerak pada bidang – bidang yang sejajar. Bidang – bidang tersebut tidak bergerak translasi dan juga tidak rotasi.

General plane motion bukan termasuk gerak translasi maupun gerak rotasi. Kecepatan pada gerak ini boleh dianggap bahwa terjadi gerak rotasi terhadap sebuah sumbu tetapi hanya untuk waktu sesaat saja. Dan untuk selanjutnya sumbu tersebut disebut sebagai sumbu putar sesaat. Sedangkan untuk percepatan pada gerak ini, adalah gerak gabungan antara gerak translasi dan gerak rotasi.

Gerak Translasi

Dengan memperhatikan suatu rigid body yang bergerak translasi (gerak lurus ataupun gerak yang membentuk kurva), seperti terlihat pada Gambar 7.4, di bawah.



Gambar 7.4. Gerak Translasi



Terimakasih

*Manfaat,hanya satu kata, Semoga
Modul ini, seperti kata itu.*



BERITA ACARA PERKULIAHAN
(PRESENTASI KEHADIRAN DOSEN)
SEMESTER GANJIL TAHUN AKADEMIK 2020/2021
PROGRAM STUDI TEKNIK MESIN S.1 -ISTN

| | |
|---------------------------------|-------------------|
| Mata Kuliah : Kinematik Teknik | Semester : Ganjil |
| Dosen : Ir.Ucok Mulyo Sugeng,MT | SKS : 2 |
| Hari : Kamis | Kelas : A/Reguler |
| Jam : 10.00 -11.40. Wib. | Ruang : Online |

| No. | TANGGAL | MATERI KULIAH | JML MHS HADIR | TANDA TANGAN DOSEN |
|-----|-------------------|--|---------------|--------------------|
| 1 | 17 September 2020 | Teori dan pemahaman Kinematik | 10 | |
| 2 | 24 September 2020 | Sambungan, Engsel, dan Pair | 10 | |
| 3 | 01 Oktober 2020 | Link Kinematik, Rantai Kinematik, Mekanisme dan Mesin. | 10 | |
| 4 | 08 Oktober 2021 | Menguasai teori dan pemahaman Derajat kebebasan. | 10 | |
| 5 | 15 Oktober 2021 | Titik Pool (Kecepatan sesaat) | 10 | |
| 6 | 22 Oktober 2021 | Kecepatan sudut dengan metode grafik dan Analitik | 10 | |
| 7 | 29 Oktober 2021 | Contoh – contoh soal dan penyelesaian. | 10 | |
| 8 | 05 November 2021 | UJIAN TENGAH SEMESTER (UTS) | 10 | |

DOSEN PENGAJAR

(Ir. Ucok Mulyo SugengMT)



BERITA ACARA PERKULIAHAN
(PRESENTASI KEHADIRAN DOSEN)
SEMESTER GANJIL TAHUN AKADEMIK 2020/2021
PROGRAM STUDI TEKNIK MESIN S.1 -ISTN

| | |
|---------------------------------|-------------------|
| Mata Kuliah : Kinematik Teknik | Semester : Ganjil |
| Dosen : Ir.Ucok Mulyo Sugeng,MT | SKS : 2 |
| Hari : Kamis | Kelas : A/Reguler |
| Jam : 10.00 -11.40. Wib. | Ruang : Online |

| No. | TANGGAL | MATERI KULIAH | JML MHS HADIR | TANDA TANGAN DOSEN |
|-----|------------------|--|---------------|--------------------|
| 09 | 12 November 2020 | Kecepatan Dengan Sudut | 10 | |
| 10 | 19 November 2020 | Kecepatan dengan Poligon | 10 | |
| 11 | 26 November 2020 | Dasar Dinamika seperti momen Pusat massa Grafitasi | 10 | |
| 12 | 03 Desember 2020 | Percepatan dengan Poligon 1 | 10 | |
| 13 | 10 Desember 2020 | Percepatan dengan Poligon 2 | 10 | |
| 14 | 17 Desember 2020 | Percepatan Titik berimpit | 10 | |
| 15 | 25 Desember 2020 | Contoh – contoh soal dan Penyelesaian | 10 | |
| 16 | 21 Januari 2020 | UJIAN AKHIR SEMESTER (UAS) | 10 | |

DOSEN PENGAJAR

(Ir. Ucok Mulyo SugengMT)

DAFTAR NILAI
SEMESTER GANJIL REGULER TAHUN 2020/2021

Program Studi : Teknik Mesin S1
Matakuliah : Kinematika Teknik
Kelas / Peserta : A
Perkuliahan : Kampus ISTN Bumi Srengseng Indah
Dosen : Ucok M. Sugeng, Ir.MT

Hal. 1/1

| No | NIM | N A M A | ABSEN | TUGAS | UTS | UAS | MODEL | PRESENTASI | NA | HURUF |
|----|----------|--------------------------|-------|-------|-----|-----|-------|------------|------|-------|
| | | | 10% | 20% | 30% | 40% | 0% | 0% | | |
| 1 | 16210046 | Khairul Fajri | 100 | 65 | 65 | 56 | 0 | 0 | 64.9 | C+ |
| 2 | 16210047 | Irsyad Yudha Khanafi | 100 | 65 | 56 | 60 | 0 | 0 | 63.8 | C+ |
| 3 | 17210009 | Isro Hadi | 100 | 65 | 56 | 60 | 0 | 0 | 63.8 | C+ |
| 4 | 19210001 | Rizieq Alifqu | 100 | 65 | 70 | 60 | 0 | 0 | 68 | B |
| 5 | 19210002 | Yuga Rizki Permana | 100 | 70 | 75 | 70 | 0 | 0 | 74.5 | B+ |
| 6 | 19210003 | Hamim Yudhi Setiaanggara | 100 | 70 | 70 | 70 | 0 | 0 | 73 | B+ |
| 7 | 19210004 | Wisnu Bintang Ryanto | 100 | 75 | 70 | 75 | 0 | 0 | 76 | A- |
| 8 | 19210006 | Thaha Aghna | 100 | 70 | 60 | 70 | 0 | 0 | 70 | B |
| 9 | 19210007 | Naufal Razaq Ramadhan | 100 | 70 | 75 | 70 | 0 | 0 | 74.5 | B+ |
| 10 | 19210008 | Muftiawan Fikri | 100 | 75 | 80 | 75 | 0 | 0 | 79 | A- |

| Rekapitulasi Nilai | | | | | | | |
|--------------------|---|----|---|----|---|----|---|
| A | 0 | B+ | 3 | C+ | 3 | D+ | 0 |
| A- | 2 | B | 2 | C | 0 | D | 0 |
| | | B- | 0 | C- | 0 | E | 0 |

Jakarta, 27 February 2021

Dosen Pengajar



Ucok M. Sugeng, Ir.MT