



UNIVERSITAS INDONESIA

**PEMILIHAN DAN PERAWATAN BANTALAN
PADA MESIN UJI TARIK KECIL**

SKRIPSI

INDRA KURNIAWAN

0906604855

**FAKULTAS TEKNIK
PROGRAM STUDI TEKNIK MESIN
DEPOK
JULI 2012**



UNIVERSITAS INDONESIA

**PEMILIHAN DAN PERAWATAN BANTALAN
PADA MESIN UJI TARIK KECIL**

SKRIPSI

Diajukan sebagai salah satu syarat untuk memperoleh gelar Sarjana Teknik

INDRA KURNIAWAN

0906604855

**FAKULTAS TEKNIK
PROGRAM STUDI TEKNIK MESIN
DEPOK
JULI 2012**

HALAMAN PERNYATAAN ORISINALITAS

Saya menyatakan dengan sesungguhnya bahwa tugas akhir dengan judul :

PEMILIHAN DAN PERAWATAN BANTALAN PADA MESIN UJI TARIK KECIL

Yang dibuat untuk melengkapi sebagian persyaratan menjadi Sarjana Teknik pada Program Studi Teknik Mesin Departemen Teknik Mesin Fakultas Teknik Universitas Indonesia, bukan merupakan tiruan atau duplikasi dari tugas akhir yang sudah dipublikasikan dan atau pernah dipakai untuk mendapatkan gelar kesarjanaan di lingkungan Universitas Indonesia maupun di Perguruan Tinggi atau Instansi manapun, kecuali bagian yang sumber informasinya dicantumkan sebagaimana mestinya.

Nama : **Indra Kurniawan**

NPM : **0906604855**

Tanda Tangan :

Tanggal : **18 Juni 2012**

HALAMAN PENGESAHAN


Skripsi ini diajukan oleh

Nama : Indra Kurniawan
NPM : 0906604855
Program Studi : Teknik Mesin
Judul Skripsi : PEMILIHAN DAN PERAWATAN BEARING PADA
MESIN UJI TARIK KECIL

Telah berhasil dipertahankan dihadapan Dewan Penguji dan diterima sebagai persyaratan yang diperlukan untuk memperoleh gelar Sarjana Teknik pada Program Studi Teknik Mesin Departemen Teknik Mesin Fakultas Teknik Universitas Indonesia.

DEWAN PENGUJI

Pembimbing : Dr. Ir. Gatot Proyogo M.Eng
Penguji : Jos Istiyanto, ST.,MT.,PhD.
Penguji : Yudan Whulanza, ST.,MT.,PhD.
Penguji : Dr. Ir. Wahyu Nirbitto, MSME.



**HALAMAN PERNYATAAN PERSETUJUAN PUBLIKASI
TUGAS AKHIR UNTUK KEPENTINGAN AKADEMIS**

Sebagai sivitas akademik Universitas Indonesia, saya yang bertanda tangan di bawah ini :

Nama : Indra Kurniawan
NPM : 0906604855
Program Studi : Teknik Mesin
Departemen : Teknik Mesin
Fakultas : Teknik
Jenis Karya : Skripsi

demikian demi pengembangan ilmu pengetahuan, menyetujui untuk memberikan kepada Universitas Indonesia **Hak Bebas Royalti Noneksklusif (*Non-exclusive Royalty-Free Right*)** atas karya ilmiah saya yang berjudul :

**PEMILIHAN DAN PERAWATAN BANTALAN
PADA MESIN UJI TARIK KECIL**

berserta perangkat yang ada (jika diperlukan). Dengan Hak Bebas Royalti Noneksklusif ini, Universitas Indonesia berhak menyimpan, mengalihmedia/formatkan, mengelola dalam bentuk pangkalan data (*database*), merawat, dan memublikasikan tugas akhir saya selama tetap mencantumkan nama saya sebagai penulis/pencipta dan sebagai pemilik Hak Cipta.

Demikian pernyataan ini saya buat dengan sebenar – benarnya.

Dibuat di : Depok

Pada tanggal : 18 Juni 2012

Yang menyatakan,



(Indra Kurniawan)

KATA PENGANTAR

Puji syukur saya panjatkan kepada Allah SWT, karena karunia rahmat-Nya, saya dapat menyelesaikan Tugas Akhir ini. Penulisan Tugas Akhir ini dilakukan dalam rangka memenuhi salah satu syarat untuk mencapai gelar Sarjana Teknik Jurusan Teknik Mesin Fakultas Teknik Universitas Indonesia. Saya menyadari bahwa, tanpa bantuan dan bimbingan dari berbagai pihak, dari masa perkuliahan sampai pada penyusunan skripsi ini, sangatlah sulit bagi saya untuk menyelesaikan skripsi. Oleh karena itu, saya mengucapkan terima kasih kepada :

1. Kedua orang tua yang selalau memberikan dukungan dan doa agar tugas akhir ini dapat selesai tepat pada waktunya.
2. Bapak Dr. Ir. Gatot Prayogo M.Eng, selaku dosen pembimbing yang telah banyak meluangkan waktu, tenaga, pikiran dan kesabarannya dalam memberikan bimbingan serta pengetahuannya.
3. Seluruh dosen, staf dan karyawan di jurusan Teknik Mesin yang telah memberikan bantuan dan pengertiannya selama kuliah di Universitas Indonesia.
4. Zewy Swarna Menggala, selaku teman satu tim dalam penerapan alat uji tarik ini untuk bahan tugas akhir
5. Teman – teman Mesin Ekstensi 2009 yang selalu memberikan semangat serta masukan kepada penulis.

Penulis menyadari bahwa penulisan tugas akhir ini masih jauh dari sempurna dan masih banyak terdapat kesalahan dan kekurangan. Untuk itu penulis dengan senang hati menerima kritik, masukan dan saran yang dapat menyempurnakan tugas akhir ini.

Akhir kata semoga tugas akhir ini dapat bermanfaat bagi pembacanya.

Depok, Juli 2012

Penulis

ABSTRAK

Nama : Indra Kurniawan

Program Studi : Teknik Mesin

Judul : PEMILIHAN DAN PERAWATAN BANTALAN PADA MESIN UJI
TARIK KECIL

Bantalan merupakan komponen sangat penting dalam suatu mesin karena berfungsi untuk menumpu poros berbeban sehingga putaran poros dapat berlangsung secara halus dan aman. Oleh karena komponen ini selalu bergerak, maka ia memiliki umur hingga pada saatnya mencapai kondisi aus ataupun rusak. Pada alat uji tarik kecil yang telah dibuat oleh Departemen Teknik Mesin Universitas Indonesia, dilakukan analisa umur bantalan sehingga dapat diketahui apakah mampu menerima beban uji sesuai dengan spesifikasi yaitu 500 kg atau tidak. Hal yang dilakukan tidak hanya dari aspek analisa teoritis, namun juga dari segi perawatannya, sehingga faktor - faktor yang mempengaruhi umur bantalan dapat diketahui. Hasil analisa menunjukkan jenis bearing yang digunakan memiliki umur yang sangat singkat. Dengan gaya aksial sebesar 2427,08 kg bearing atas dan bearing bawah hanya berumur 1,22 jam. Dari segi perawatan perlu dilakukan penambahan aksesoris karet penutup untuk bagian *sliding* dari bantalan.

Kata Kunci : Pemilihan dan Perawatan Bantalan, Mesin Uji Tarik Kecil

ABSTRACT

Name : Indra Kurniawan
Program : Mechanical Engineering
Topic : BEARING SELECTION AND MAINTENANCE FOR SMALL TENSION TESTING MACHINE

Bearing is a very important component in a machine because it serves to rivet shaft under load so that the axis of rotation can take place smoothly and safely. Because these components are always moving, so he has a life until the time reaches the condition of worn or damaged. Tensile test on a small tool that was created by the Department of Mechanical Engineering University of Indonesia, bearing life is analyzed so as to know whether the test is capable of receiving loads in accordance with the specification that is 500 kg or not. This is done not only in a theoretical analysis, but also in terms of treatment, so the factors that affecting bearing life can be known. Results of analysis indicate the type of bearing used has a very short life. With axial force of 2427,08 kg bearing upper and lower bearing was only 1,22 hours. In terms of treatment necessary to cover the addition of rubber accessories for the sliding of the pads

Keywords : Bearing Selection and Maintenance, Small Tension Testing Machine

DAFTAR ISI

	Halaman
PERNYATAAN ORISINALITAS	ii
HALAMAN PENGESAHAN	iii
HALAMAN PERSETUJUAN.....	iv
KATA PENGANTAR	v
ABSTRAK.....	vi
DAFTAR ISI	viii
DAFTAR GAMBAR	x
DAFTAR TABEL	xi
BAB I PENDAHULUAN	
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Perumusan masalah	2
1.2.1 Pembaharuan Alat Lama	2
1.2.2 Komponen Contact Bearing Yang Memadai	2
1.3 Tujuan penulisan	3
1.4 Pembatasan Masalah	3
1.5 Metode Penulisan	3
1.6 Sistematika penulisan	4
BAB II LANDASAN TEORI	
2.1 Sekilas Mekanika Teknik	5
2.2 Contact Bearing.....	6
2.2.1 Klasifikasi Bearing.....	7
2.2.2 Rumus Dasar Bantalan.....	8
2.2.3 Pemasangan dan Perawatan Bearing.....	11
2.3 Ballscrew.....	13
2.4 Linear Guideway.....	16
BAB III ANALISA MASALAH	
3.1 Analisa Alat.....	20
3.2 Metode Penulisan	21
3.3 Prinsip Kerja Alat.....	21

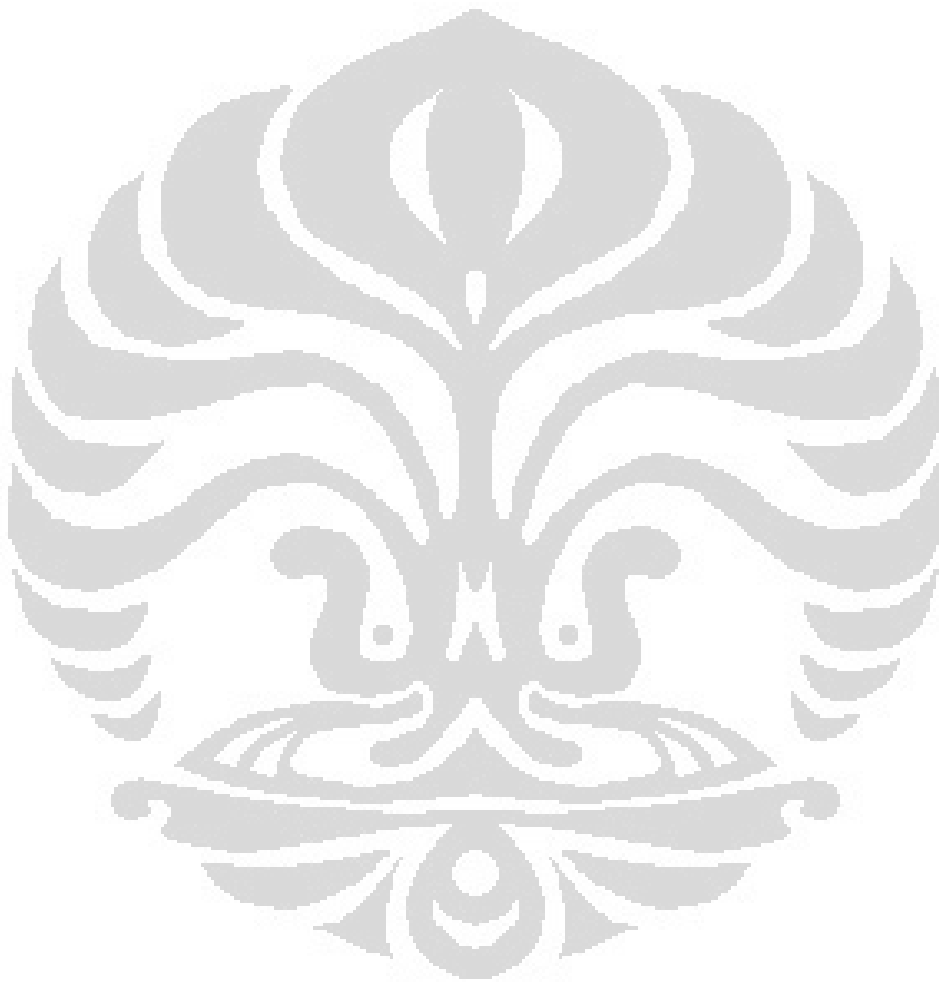
3.4 Komponen Rolling dan Sliding.....	22
3.4.1 Bearing	22
3.4.2 Ballscrew	23
3.4.2 Linear Guideway	24
3.5 Pembebanan Yang Mempengaruhi Rolling dan Sliding Element	25
BAB IV PERHITUNGAN ANALISIS	
4.1 Momen dan Gaya yang Berlaku Pada Konstruksi	26
4.2 Bearing.....	28
4.3 Ballscrew.....	29
4.4 Linear Guideway.....	30
4.5 Analisa Umur Bantalan dengan Gaya Aksial Hasil Konversi Torsi	31
BAB V KESIMPULAN	
5.1 Kesimpulan	34
5.2 Saran	35
DAFTAR PUSTAKA	
LAMPIRAN-LAMPIRAN	

DAFTAR GAMBAR

	Halaman
Gambar 1.1 Gambaran Uji Tarik	1
Gambar 2.1.1 Free Body Diagram	6
Gambar 2.2.1 Bantalan Luncur	7
Gambar 2.2.2 Bantalan Gelinding.....	7
Gambar 2.2.3 Jenis Jenis Bearing	8
Gambar 2.2.2.1 Pusat Beban Efektif.....	9
Gambar 2.2.2.2 X dan Y Faktor	10
Gambar 2.2.2.3 Flowchart Prosedur Pemilihan Bearing (Katalog NSK)	10
Gambar 2.2.3.1 Contoh Pemasangan Rolling Element Bearing	11
Gambar 2.2.3.2 Pemasangan Bantalan	12
Gambar 2.2.3.3 Modus Pelumasan	13
Gambar 2.3.1 Contoh Ballscrew	13
Gambar 2.3.2 Contoh Metode Mounting Ballscrew.....	14
Gambar 2.3.3 Profil dan Relasi Preloading	15
Gambar 2.3.4 Preload Berdasarkan Ukuran Bola dan Jenis Offset	15
Gambar 2.4.1 Contoh Linear Guideway	17
Gambar 2.4.2 Ketentuan Pembebanan Linear Guideway	18
Gambar 3.1.1 Desain 3D Alat Uji Tarik Kecil	20
Gambar 3.2.1 Mekanisme Kerja Alat	22
Gambar 3.4.1 Spesifikasi Ballscrew	23
Gambar 3.4.2 Spesifikasi Linear Guideway	24
Gambar 3.5.1 Sketsa Alat Uji	25
Gambar 5.1 Foto Alat Uji Tarik Kecil.....	34
Gambar 5.2 Contoh Bearing Housing	36
Gambar 5.3 Karet Boot Pada Ballscrewl	36

DAFTAR TABEL

	Halaman
Tabel 5.1 Service Lifetime Komponen Bantalan Pada Alat Uji Tarik.....	35
Tabel 5.2 Perbandingan Service Lifetime Bearing	35



BAB 1

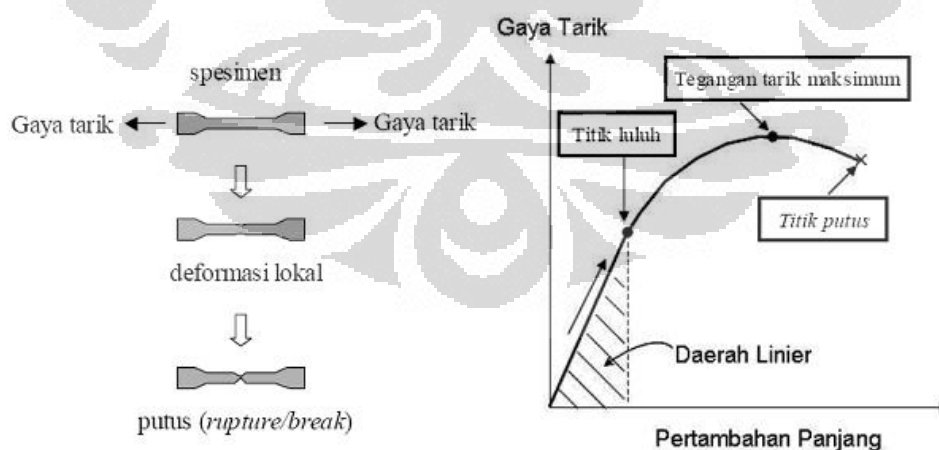
PENDAHULUAN

1.1 Latar Belakang

Pada suatu alat atau mesin, terdapat banyak komponen yang bergerak baik dalam bentuk gerakan angular maupun gerakan linier. Gesekan akan timbul akibat gerakan relatif antar komponen mesin, dimana hal tersebut dapat menurunkan efisiensi dan meningkatkan efek negatif pada mesin serta bagian - bagiannya. Hal demikian dapat diminimalisir dengan menggunakan bantalan. Salah satu aplikasi penggunaan bantalan pada mesin uji tarik yang telah dibuat oleh Departemen Teknik Universitas Indonesia untuk keperluan Laboratorium Perancangan Mekanikal dalam uji tarik atau tekan material dengan skala cukup ringan.

Bantalan merupakan komponen sangat penting dalam suatu mesin karena berfungsi untuk menumpu poros berbeban sehingga putaran poros dapat berlangsung secara halus dan aman. Oleh karena komponen ini selalu bergerak, maka ia memiliki umur hingga pada saatnya mencapai kondisi aus ataupun rusak.

Pada dasarnya analisa umur bantalan tidaklah terlalu sulit, namun hal tersebut tidak dapat diabaikan begitu saja, apalagi dalam penggunaan untuk alat uji material yang memiliki tingkat akurasi, presisi, dan kerigidan tinggi.



Gambar 1.1 Gambaran Uji Tarik

(Sumber : <http://www.alatuji.com/products/images/artikel/alattujitarik.jpg>)

1.2 Perumusan Masalah

1.2.1 Pembaharuan Alat Lama

Sebelumnya, sudah terdapat alat yang sama namun penggunaan komponen dan metode sistem kerja alat uji tarik yang lama ini masih dirasa kurang dapat memberikan keakurasian hasil yang diharapkan. Pada alat yang lama menggunakan sistem transmisi dan penggerak rantai untuk menggerakkan *attachment* atau pun menarik benda uji pada saat proses pengujian tarik. Hal ini dirasa kurang baik untuk hasil data uji yang dilakukan karena sistem tersebut belum memenuhi kriteria alat uji tarik dari segi *rigid* atau tidaknya konstruksi. Faktor yang menyebabkannya adalah terdapat ketegangan dan kekenduran pada sistem penggerak rantai, sehingga kurang *rigid* dan banyak daya yang ditransmisikan dari sumber penggerak hilang di faktor ini.

Pembaharuan dilakukan pada alat ini untuk mengatasi permasalahan di atas, namun tetap menggunakan sumber penggerak yang sama yaitu *stepping motor*. Sistem transmisi dan penggerak rantai diganti menggunakan *ballscrew* dan *sliding linear guideway*. Pada sistem penggerak *ballscrew* ini transmisi daya jauh lebih efisien dan efektif dibanding rantai karena seperti pergerakan mur pada baut yang diputar, sedangkan pergerakan secara vertikal diarahkan oleh *sliding linear guideway*.

1.2.2 Komponen *Contact Bearing* yang Memadai

Contact bearing yang digunakan pada alat uji tarik harus memenuhi spesifikasi pembebanan yang sesuai dengan distribusi gaya - gaya yang terjadi pada alat tersebut, baik dalam keadaan statis maupun dinamis. *Ballscrew* dan *sliding linear guideway* memiliki prinsip kerja sama seperti bearing pada umumnya, hanya saja arah distribusi gayanya yang berbeda. Oleh karena itu, analisa untuk kekuatan dan ketahanannya sama seperti bearing. Analisa tersebut nantinya akan bermuara pada hal umur pakai komponen bantalan tersebut, sehingga dapat diketahui spesifikasi komponen yang seperti apa yang cocok untuk alat uji tarik ini atau durasi *maintenance* alat ini. Hal tersebut akan sangat membantu untuk tetap menjaga ketelitian dan ketepatan hasil pengujian yang konsisten dari waktu ke waktu pada alat uji ini.

1.3 Tujuan Penulisan

Penulisan tugas akhir ini memiliki tujuan antara lain :

- Menganalisa umur bantalan dan faktor - faktor yang mempengaruhinya (selection) pada mesin uji tarik kapasitas beban uji 500 [kg]
- Mengetahui bagaimana pemasangan dan perawatan bantalan yang sesuai pada alat ini
- Rekomendasi untuk spesifikasi atau pun pengembangan pada alat uji tarik kecil ini kepada hasil lebih sempurna

1.4 Pembatasan Masalah

- Menganalisa dan menguraikan gaya - gaya yang terjadi pada alat uji ini untuk mengetahui pembebanan yang terjadi pada komponen *contact bearing* apabila kapasitas beban uji alat yang diinginkan sebesar 500 [kg]
- Menghitung dan menyimpulkan dari poin di atas untuk didapat seberapa lama umur pakai *bearing*, *ballscrew*, dan *sliding linear guideway* yang digunakan
- Pemasangan dan pemeliharaan komponen bantalan sebagai faktor yang dapat mempengaruhi umur pakainya.
- Pembahasan detail tentang rancang bangun alat ini tidak dapat dilakukan karena waktu yang diperlukan tidak mencukupi untuk tugas akhir ini

1.5 Metodologi

Dalam penulisan tugas akhir ini, penulis menggunakan beberapa metode antara lain :

1. Persiapan Desain Alat secara Garis Besar
2. Memodelkan Alat dalam Gambar 2 dan 3 Dimensi serta Perhitungan
 - Diketahui dimensi tiap - tiap bagian dan *free body diagram* secara keseluruhan
 - Mengilustrasikan pembebanan dengan kapasitas beban uji yang diinginkan
 - Perhitungan dari beban - beban yang terjadi berdasarkan poin - poin di atas
3. Hasil dan Analisa
 - Umur pakai komponen *bearing*, *ballscrew*, dan *sliding linear guideway*
 - Spesifikasi minimum dan jenis bearing yang digunakan
4. Kesimpulan

1.6 Sistematika Penulisan

Penulisan ini dibagi menjadi lima bab dengan sistematika sebagai berikut :

BAB 1 PENDAHULUAN

Menjelaskan mengenai latar belakang, pokok permasalahan, tujuan, pembatasan masalah, metode penulisan dan sistematika penulisan.

BAB 2 LANDASAN TEORI

Menjelaskan secara umum tentang jenis *contact bearing* dan karakter pembebanannya.

BAB 3 ANALISIS MASALAH

Menjelaskan mengenai rangkaian alat, mekanisme cara kerja alat, dan uraian beban kerjanya.

BAB 4 PERHITUNGAN ANALISIS

Mengolah dan menganalisa data yang diperoleh.

BAB 5 KESIMPULAN

Membuat kesimpulan dari hasil analisa umur pakai komponen *contact bearing* pada alat uji tarik.

DAFTAR PUSTAKA

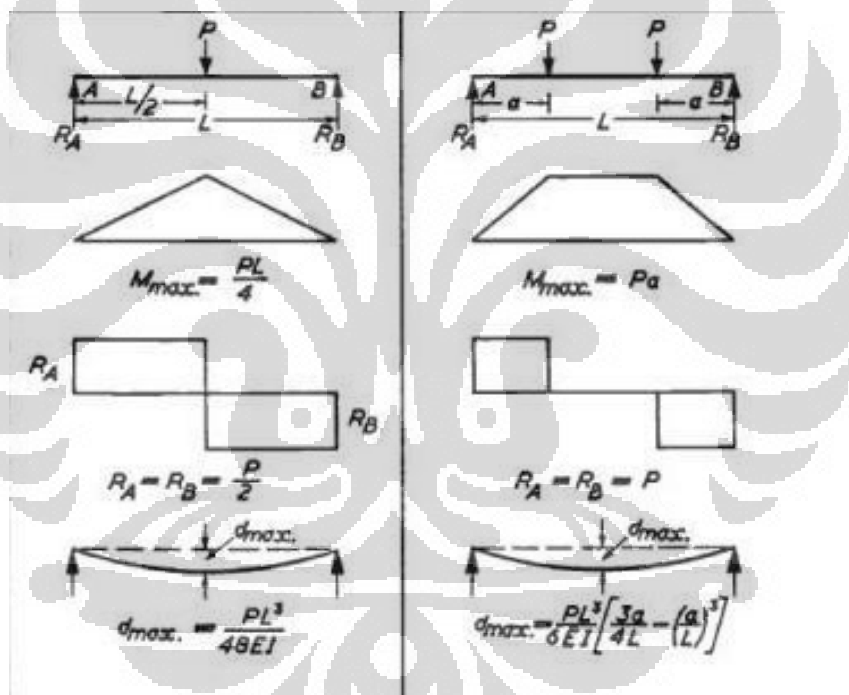
LAMPIRAN

BAB II

LANDASAN TEORI

Ada beberapa teori yang melandasi penulisan tugas akhir ini. Teori pertama yang paling mendasar adalah mekanika teknik atau mekanika struktur. Pada teori tersebut kita dapat mengetahui bagaimana dan seberapa besar gaya – gaya yang bekerja dalam suatu struktur atau konstruksi alat atau mesin. Kemudian teori kedua yaitu elemen mesin, dimana dalam teori ini pengaplikasian teori yang pertama lebih spesifik kepada bagian – bagian atau komponen dari sebuah alat atau mesin. Bagian – bagian mesin atau alat tersebut yaitu *rolling* dan *sliding element*.

2.1 Sekilas Mekanika Teknik



(Sumber : <http://christinafitzgerald.com/thumbnails/temp/mechanika-teknik-i0.jpg>)

Momen dirumuskan sebagai berikut :

$$M = P \cdot L \tag{2.1}$$

dimana :

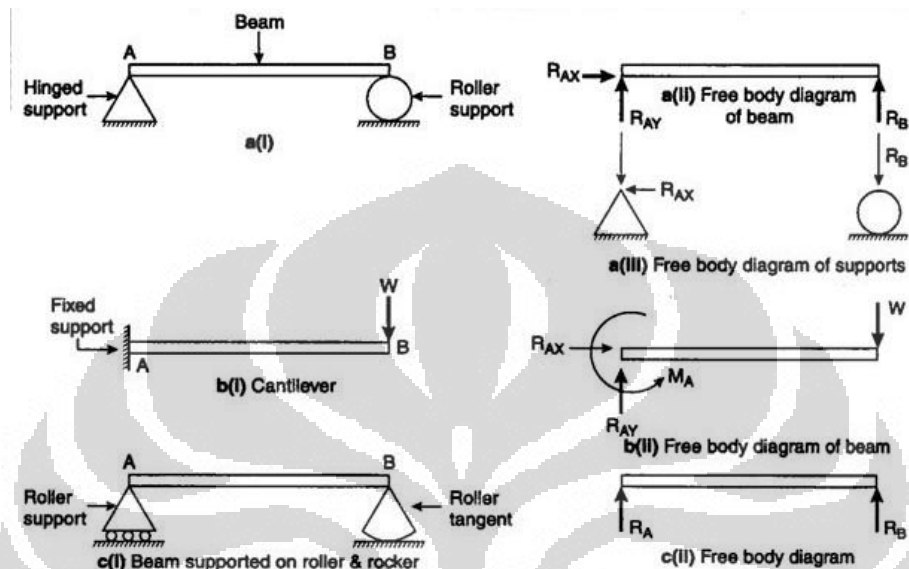
M = Momen [Nm]

P atau F = Gaya [N]

L = Jarak [m]

Struktur statis tertentu adalah struktur yang memenuhi syarat atau ketentuan seperti :

- Jumlah gaya pada arah sumbu $x = 0$ ($\sum F_x = 0$)
- Jumlah gaya pada arah sumbu $y = 0$ ($\sum F_y = 0$)
- Jumlah momen = 0 ($\sum M = 0$)



Gambar 2.1.1 Free Body Diagram

(Sumber : http://www.transtutors.com/Uploadfile/CMS_Images/)

Untuk memudahkan dalam perhitungan serta mempercepat perhitungannya maka dibuat metode dengan pertolongan gambar (*Free Body Diagram* = FBD).

1. Diagram gaya geser (SFD = *Shearing Force Diagram*) digunakan untuk mencari gaya – gaya geser.
2. Diagram gaya normal (NFD = *Normal Force Diagram*) digunakan untuk mencari gaya normal (gaya tegak lurus penampang/gaya tekan).

Diagram momen bengkok (BMD = *Bending Momen Diagram*) digunakan untuk mencari momen – momen yang terjadi.

2.2 Contact Bearing

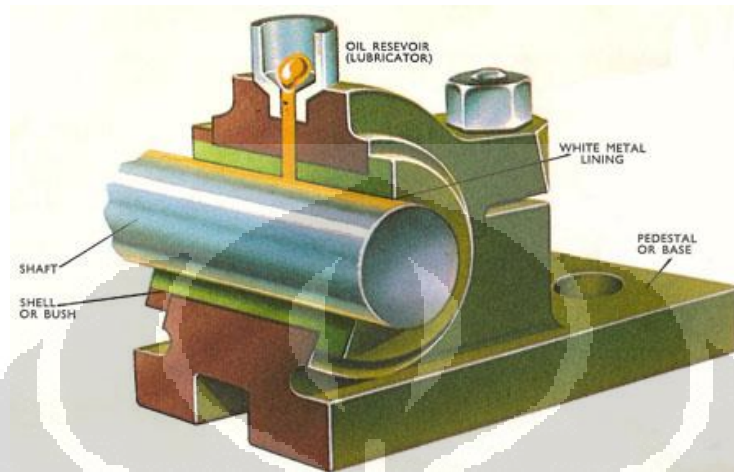
Bearing adalah sebuah elemen mesin yang berfungsi untuk membatasi gerak relatif, menumpu poros atau bidang permukaan, dan memberi kemungkinan poros berputar serta sebuah bidang permukaan meluncur. Hal ini merupakan izin sebuah gerakan relatif antara hubungan permukaan - permukaan bagian saat membawa beban.

2.2.1 Klasifikasi Bearing

Berdasarkan gerakannya terhadap poros, *bearing* dibagi menjadi dua macam, yaitu :

1. *Sliding contact bearing* (bantalan luncur)

Pada bantalan ini terjadi gesekan luncur antara poros dan bantalan karena permukaan poros ditumpu oleh permukaan bantalan dengan perantaraan lapisan pelumas.



Gambar 2.2.1 Contoh Bantalan Luncur

(Sumber : http://www.daviddarling.info/images/journal_bearing.jpg)

2. *Rolling contact/anti friction bearing* (bantalan gelinding)

Pada bantalan ini terjadi gesekan gelinding antara bagian yang berputar dengan yang diam melalui elemen gelinding seperti bola, rol, dan rol bulat.



Gambar 2.2.2 Bantalan Gelinding

(Sumber : http://img.directindustry.com/images_di/photo-g/spherical-ball-bearing-54665.jpg)

Berdasarkan arah pembebanannya terhadap poros, *bearing* juga dibagi menjadi :

1. *Radial bearing* (bantalan radial)

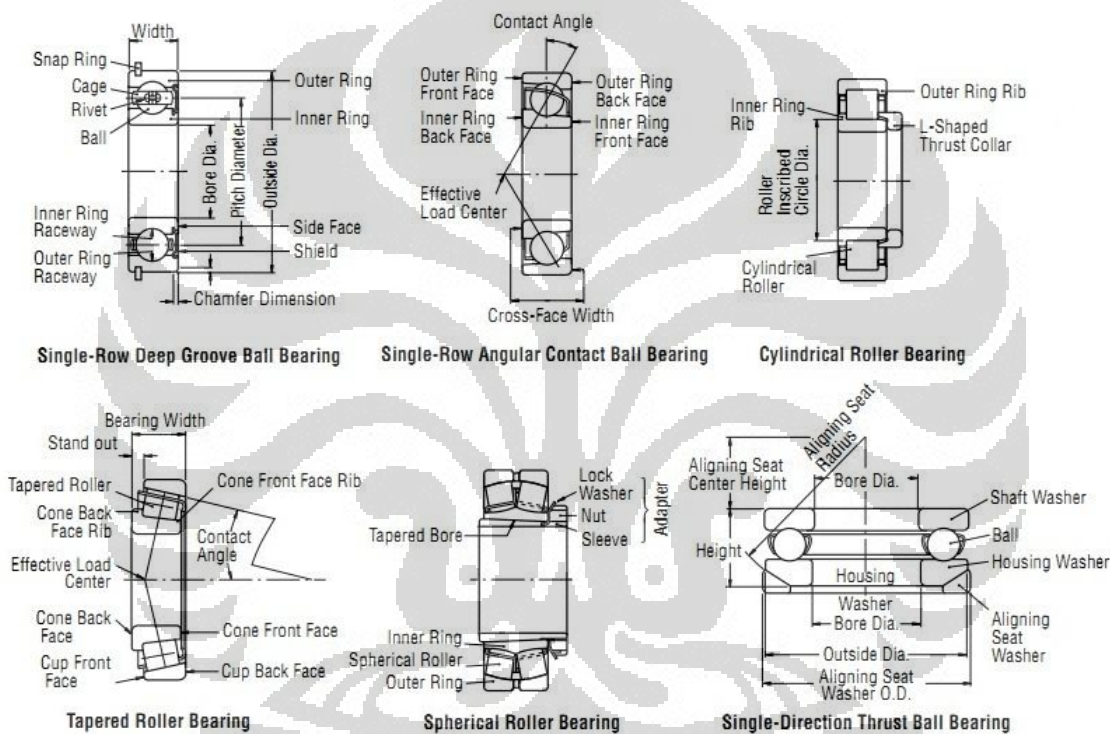
Arah beban yang ditumpu bantalan ini adalah tegak lurus sumbu

2. *Axial bearing* (bantalan aksial)

Arah beban bantalan ini sejajar dengan sumbu poros

3. Bantalan gelinding khusus

Bantalan ini dapat menumpu beban yang arahnya sejajar dan tegak lurus sumbu poros



Gambar 2.2.3 Jenis – Jenis Bearing

(Sumber : *Rolling Bearings Catalogue*, NSK LTD-HEADQUARTERS, Tokyo, Japan)

2.2.2 Rumus Dasar Bantalan

a. Umur Bantalan, yaitu lamanya periode bantalan terus menerus beroperasi dan memenuhi fungsinya.

$$L_{10}h = \left(\frac{C}{P}\right)^b \times \frac{10^6}{60.n} \tag{2.2.1}$$

dimana :

$L_{10}h$ = Umur bantalan dengan nilai *reliability* 90% secara statistik [jam]

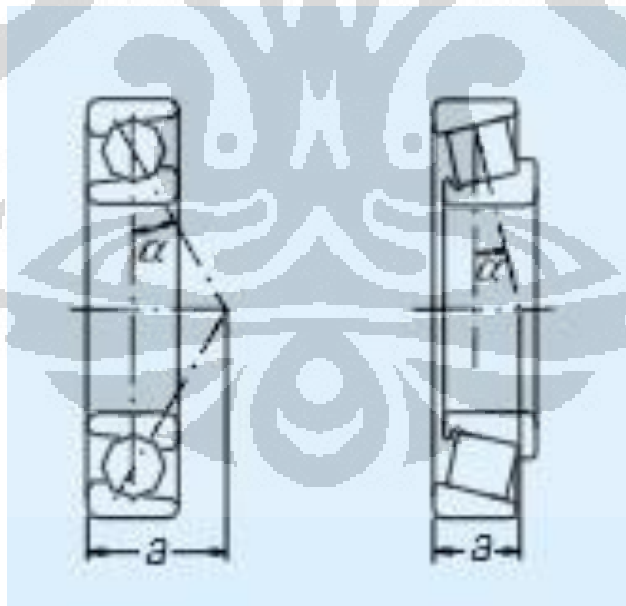
- C = Beban dinamis [N]
 P = Beban equivalen [N]
 b = Konstanta, [3 untuk *ball bearing*, 10/3 untuk *roller bearing*]
 n = Putaran [rpm]

b. Beban equivalen (P) :

$$P = X.F_r + Y.F_a \quad (2.2.2)$$

dimana :

- P = Beban equivalen [N]
 F_r = Beban radial [N]
 F_a = Beban aksial [N]
 X = Konstanta radial
 Y = Konstanta aksial



Gambar 2.2.2.1 Pusat Beban Efektif

(Sumber : *Rolling Bearings Catalogue*, NSK LTD-HEADQUARTERS, Tokyo, Japan)

Jika beban equivalen radial dengan $\alpha = 0^\circ$ (gambar 2.2.2.1), maka :

$$P = F_r \quad (2.2.3)$$

NSK

Dynamic Equivalent Load
 $P = XF_r + YF_a$

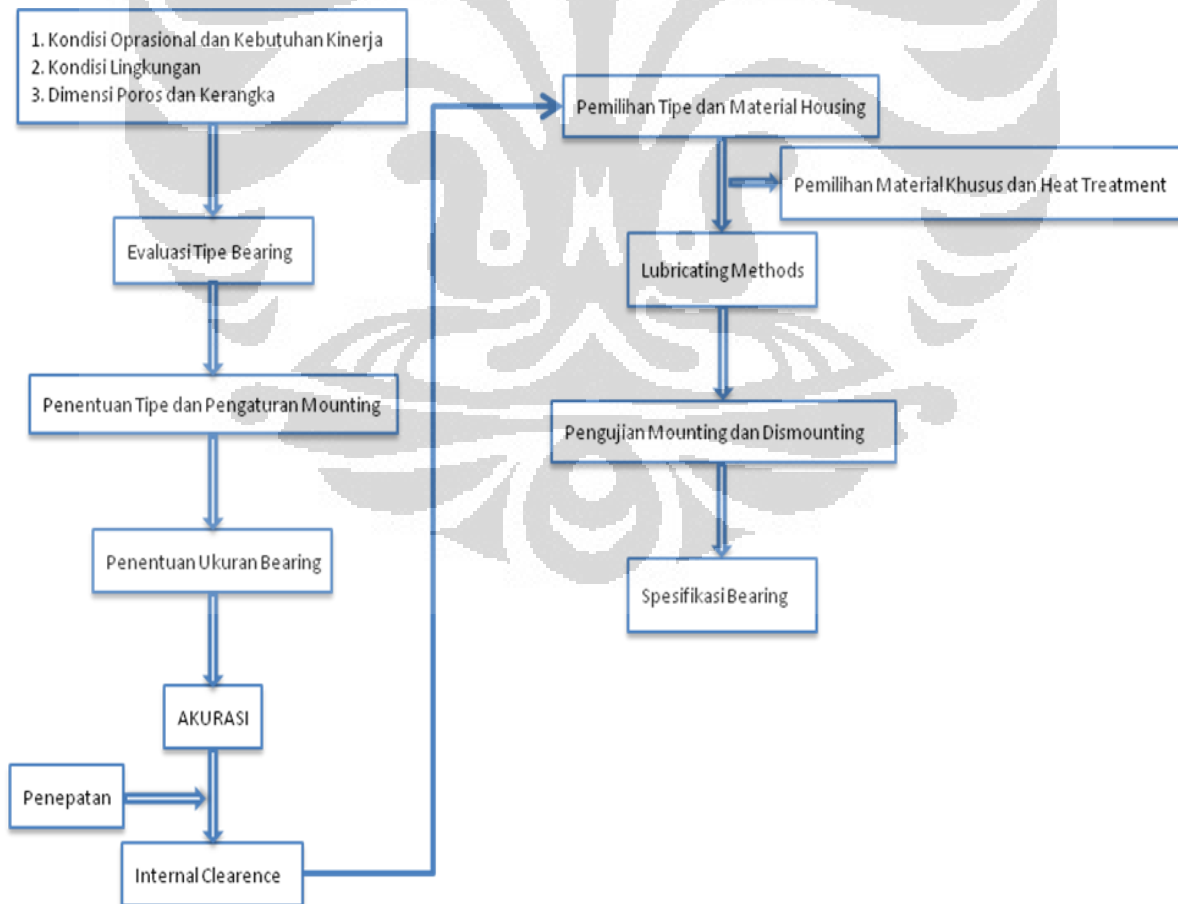
$\frac{f_0 F_a}{C_{or}}$	e	$\frac{F_a}{F_r} \leq e$		$\frac{F_a}{F_r} > e$	
		X	Y	X	Y
0.172	0.19	1	0	0.56	2.30
0.345	0.22	1	0	0.56	1.99
0.689	0.26	1	0	0.56	1.71
1.03	0.28	1	0	0.56	1.55
1.38	0.30	1	0	0.56	1.45
2.07	0.34	1	0	0.56	1.31
3.45	0.38	1	0	0.56	1.15
5.17	0.42	1	0	0.56	1.04
6.89	0.44	1	0	0.56	1.00

Static Equivalent Load
 $\frac{F_a}{F_r} > 0.8, P_0 = 0.6F_r + 0.5F_a$
 $\frac{F_a}{F_r} \leq 0.8, P_0 = F_r$

Gambar 2.2.2.2 X dan Y Faktor

(Sumber : *Rolling Bearings Catalogue*, NSK LTD-HEADQUARTERS, Tokyo, Japan)

Pemilihan bearing (*selection*) memiliki prosedur tersendiri, dan dapat sedikit berbeda untuk tiap produsennya. Berikut ini prosedur menurut katalog NSK.



Gambar 2.2.2.3 Flowchart Prosedur Pemilihan Bearing (Katalog Rolling Bearings NSK)

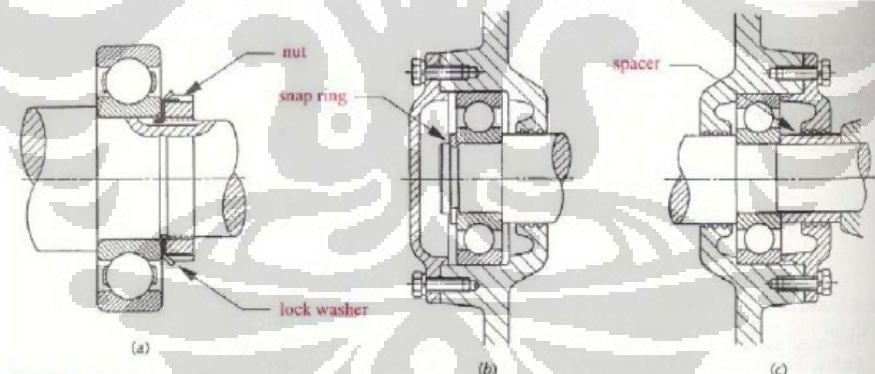
(Sumber : *Rolling Bearings Catalogue*, NSK LTD-HEADQUARTERS, Tokyo, Japan)

2.2.3 Pemasangan dan Perawatan Bearing

Pada aplikasinya, pemasangan bearing dapat dilakukan dengan cara dipukul dengan palu, dipres dengan perantara batang lain atau dengan cara pemanasan. Penekanan harus dikenakan pada ring dalam. Beberapa contoh pemasangan dan pelepasan bearing antara lain :

- Dipukul dengan palu
- Pemasangan dengan mesin pres
- Pemasangan dengan pemanasan oli dan induksi
- Pemasangan dengan mur pengunci
- Pemasangan dengan adaptor peluncur
- Pelepasan dengan puller
- Pelepasan dengan mesin pres

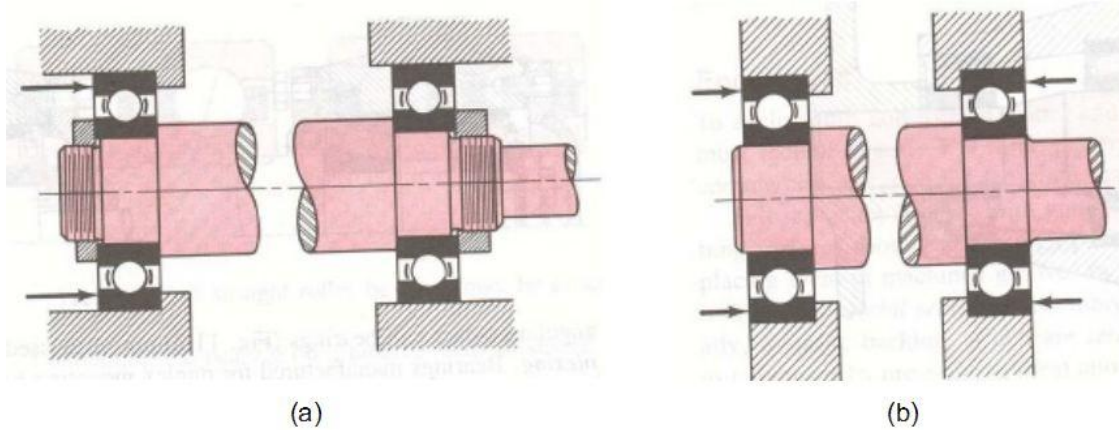
Pada jenis *rolling-element bearing* dibuat dengan toleransi sangat kecil pada diameter dalam maupun luar, memungkinkan suaian paksa pada poros dan rumah bantalan. Dari aspek pemasangan, ada beberapa metode yang biasa digunakan seperti di bawah ini.



Gambar 2.2.3.1 Contoh Pemasangan Rolling-Element Bearing

(Sumber : <http://www.docstoc.com/docs/45034679/Rolling-Bearing-Having-Two-Rows-Of-Rolling-Elements-And-Device-For-Mounting-A-Vehicle-Wheel---Patent-4352528>)

Dari aspek penyusunan, ada beberapa metode yang biasa digunakan untuk memasang bantalan. Pada gambar 2.2.3.2 (a) metode yang digunakan dengan memasang bantalan pada poros yang di-*fix* pada arah aksial di satu sisi sedangkan di sisi lain mengambang pada arah aksial. Metode yang ditunjukkan oleh gambar 2.2.3.2 (b) tidak memerlukan mur dan ulir pada poros namun jika jarak antar bantalan cukup jauh, kenaikan temperatur dapat menyebabkan pemuaian pada poros sehingga berpotensi rusak.



Gambar 2.2.3.2 (a) Pemasangan Bantalan Umum (b) Pemasangan Bantalan Alternatif
 (Sumber : <http://www.scribd.com/doc/87805178/29/Pemilihan-rolling-element-bearing>)

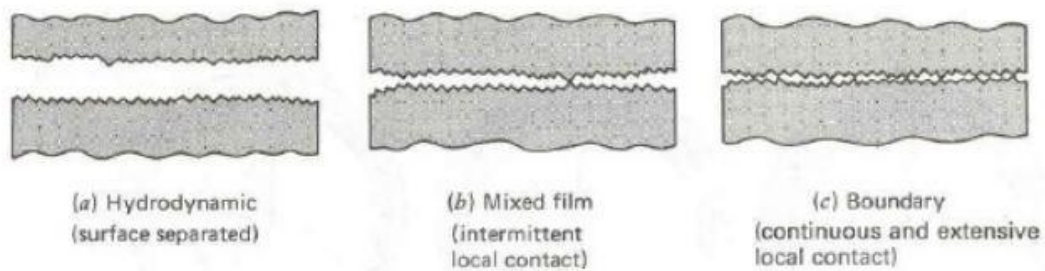
Pelumasan pada bantalan bermacam – macam metodenya, tergantung kategori bantalan tersebut luncur atau gelinding. Pada bantalan luncur, aplikasi pelumasannya antara lain :

1. Pelumasan tangan => beban ringan, kecepatan rendah, atau kerja kontinu
2. Pelumasan tetes => untuk beban ringan dan sedang
3. Pelumasan sumbu => sistem penyerapan sumbu
4. Pelumasan percik => biasa untuk mekanisme torak dan silinder
5. Pelumasan cincin => dipakai untuk beban sedang
6. Pelumasan pompa => untuk kerja kecepatan tinggi dan beban besar
7. Pelumasan gravitasi => untuk kecepatan keliling sebesar 10-15 [m/s]
8. Pelumasan celup => cocok untuk bantalan poros tegak

Sedangkan pada bantalan gelinding, aplikasi pelumasannya terbagi atas :

1. Pelumasan gemuk (*grease*)
2. Pelumasan minyak/cair

Berdasarkan derajat pemisahan permukaan oleh pelumas, secara umum modulus pelumasan dapat dibedakan menjadi tiga jenis, yaitu :



Gambar 2.2.3.3 (a) Pemasangan Bantalan Umum (b) Pemasangan Bantalan Alternatif
(Sumber : <http://www.scribd.com/doc/87805178/29/Pemilihan-rolling-element-bearing>)

2.3 Ballscrew

Ballscrew adalah aktuator mekanik yang menerjemahkan gerak rotasi menjadi gerakan linier dengan gesekan minimum. Sebuah poros berulir menjadi lintasan heliks bagi bantalan bola baja (*ball bearing*) yang bertindak sebagai sekrup presisi (*precision screw*). Elemen mekanik ini mampu diaplikasikan atau menahan beban dorongan tinggi, namun dengan gesekan internal minimum. Oleh karena desain dan pembuatan *ballscrew* dengan toleransi relatif kecil, maka cocok untuk pengaplikasian dalam kondisi dimana kepresisian tinggi diperlukan.



Gambar 2.3.1 Contoh Ballscrew
(Sumber : *TW Series Ball Screws for Twin-Drive Systems*, NSK LTD-HEADQUARTERS, Tokyo, Japan)

Klasifikasi *ballscrew* dilihat dari konfigurasi sistem sirkulasi bola bantalan pada *nut*.

- Sirkulasi eksternal dengan tabung pembalik
- Sirkulasi internal dengan tutup pembalik
- Sirkulasi antara ujung penutup dengan sistem pembalik

Dan metode tumpuan atau mountingnya pun ada beberapa macam, seperti gambar di bawah ini.

8

HIWIN
S99TE16-1003

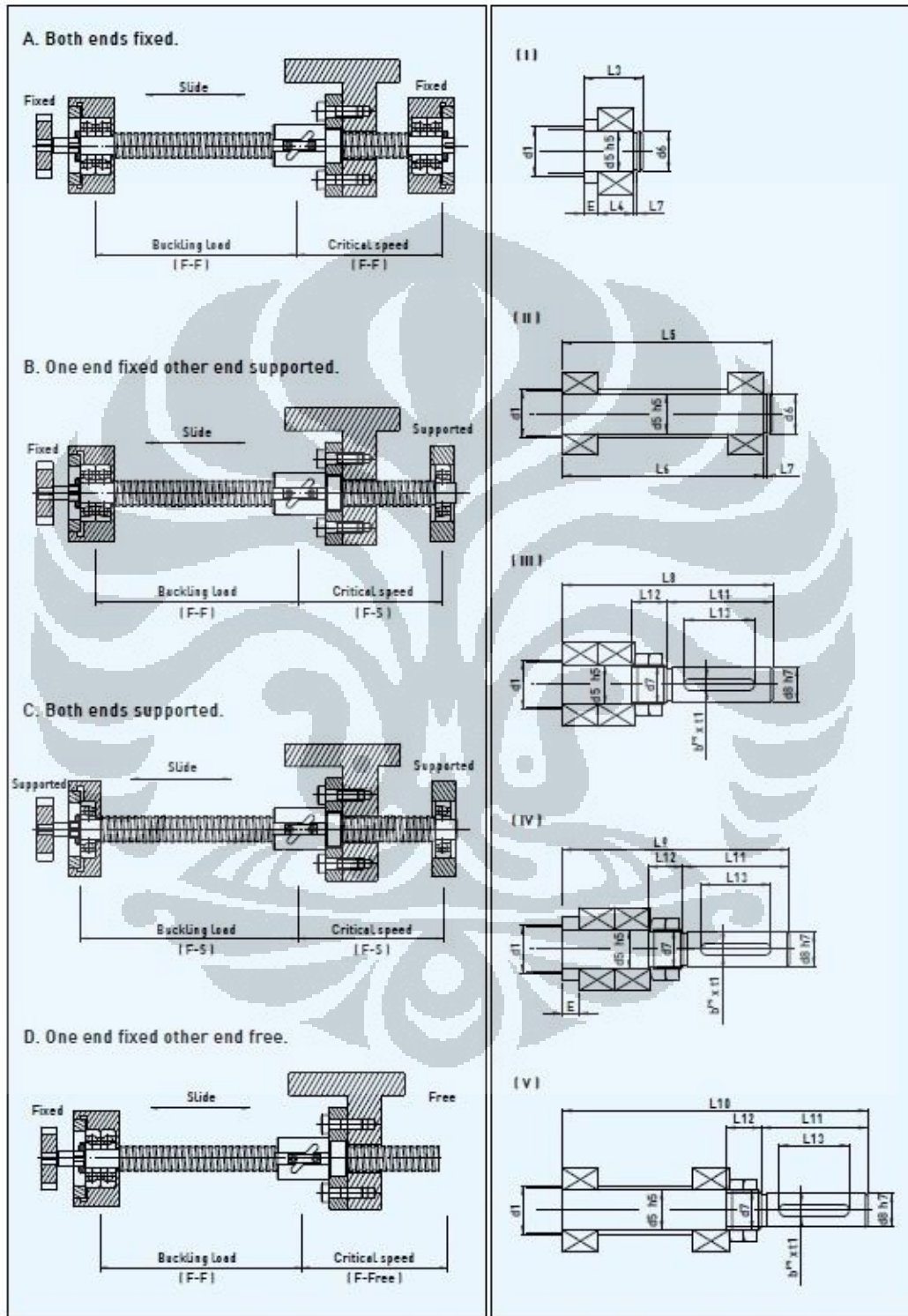


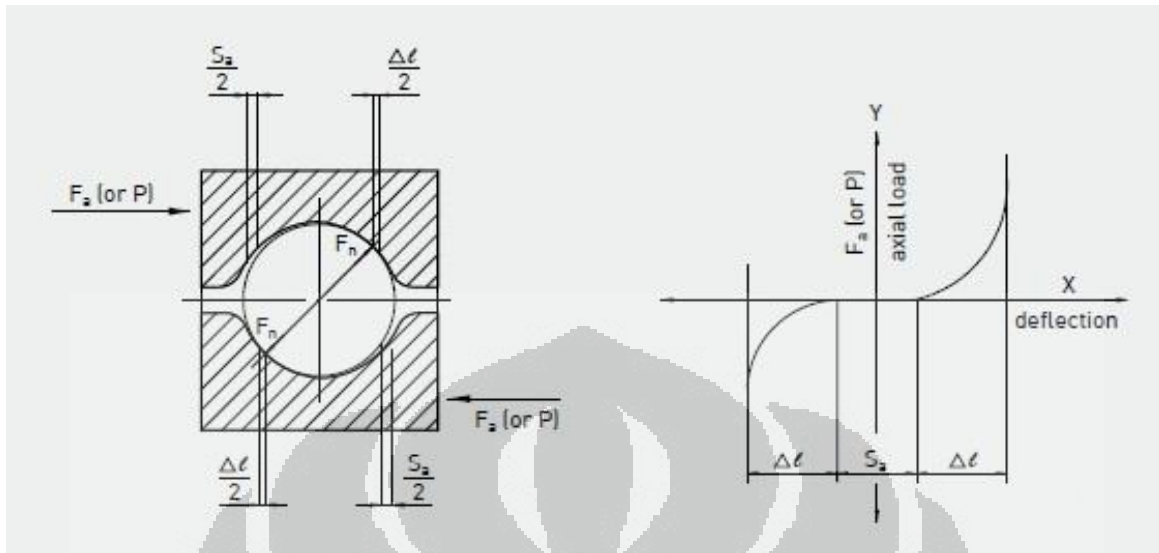
Fig 3.6 Recommended mounting methods for the ballscrew and journals

Fig 3.7 Configurations of spindle ends

Gambar 2.3.2 Contoh Metode Mounting Ballscrew

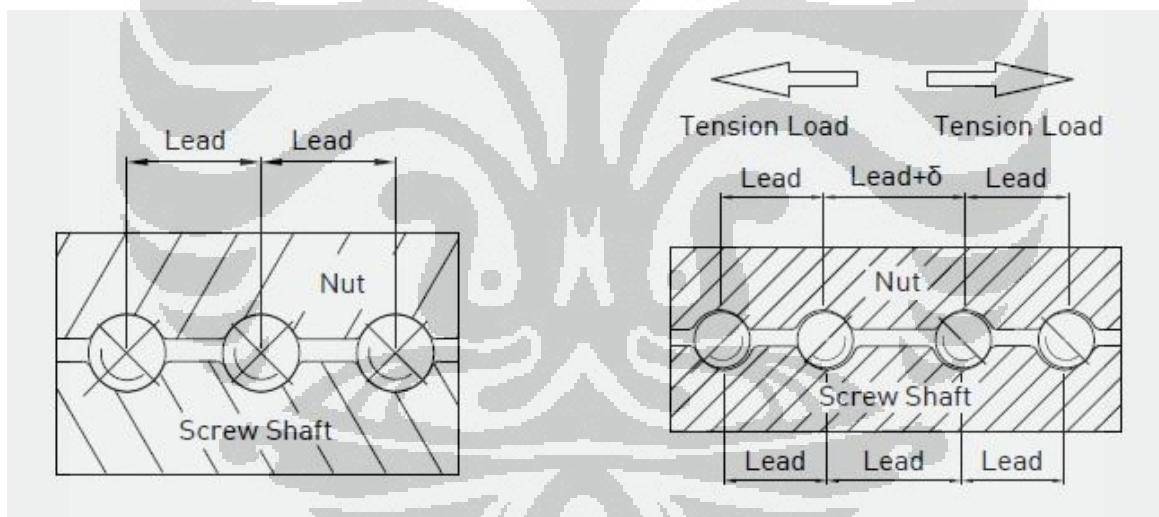
(Sumber : *Ballscrews Technical Information*, Hiwin Technologies Corp, Taiwan)

Pada kasus tertentu, *ballscrew* mengalami *preload* seperti beberapa ilustrasi di bawah ini.



Gambar 2.3.3 Profil dan Relasi Preloading

(Sumber : *Ballscrews Technical Information*, Hiwin Technologies Corp, Taiwan)



Gambar 2.3.4 Preload Berdasarkan Ukuran Bola dan Jenis Offset

(Sumber : *Ballscrews Technical Information*, Hiwin Technologies Corp, Taiwan)

Jika terjadi *preloading*, maka perhitungannya (menurut katalog HIWIN) menjadi :

$$p = \frac{F_{bm}}{2.8} \quad (2.3.1)$$

dimana :

p = Preload force [N]

F_{bm} = Beban utama yg terjadi [N]

Untuk resultan gaya aksialnya :

- *Single nut tanpa preload*

$$F_a = F_{bm} \quad (2.3.2)$$

- *Single nut dengan preload*

$$F_a \leq F_{bm} + P \quad (2.3.3)$$

Konversi gerak rotasi menjadi gerak linier berdasarkan kesebandingan usaha yang diperlukan untuk menggerakkan poros secara rotasi dengan usaha untuk melakukan gerakan linier

$$T_a = \frac{F_b \times l}{2\pi\eta_1} \quad (2.3.4)$$

dimana :

T_a = Drive torque [Nm]

F_b = Beban aksial [N]

l = Lead [m]

η_1 = Efisiensi kerja (0,9 - 0,95)

Perkiraan umur pemakaiannya sama seperti pada *bearing*, karena prinsip dasar dari *ballscrew* sama seperti *ball bearing*.

$$L = \left(\frac{C}{F_a} \right)^3 \times 10^6 \quad (2.3.5)$$

dimana :

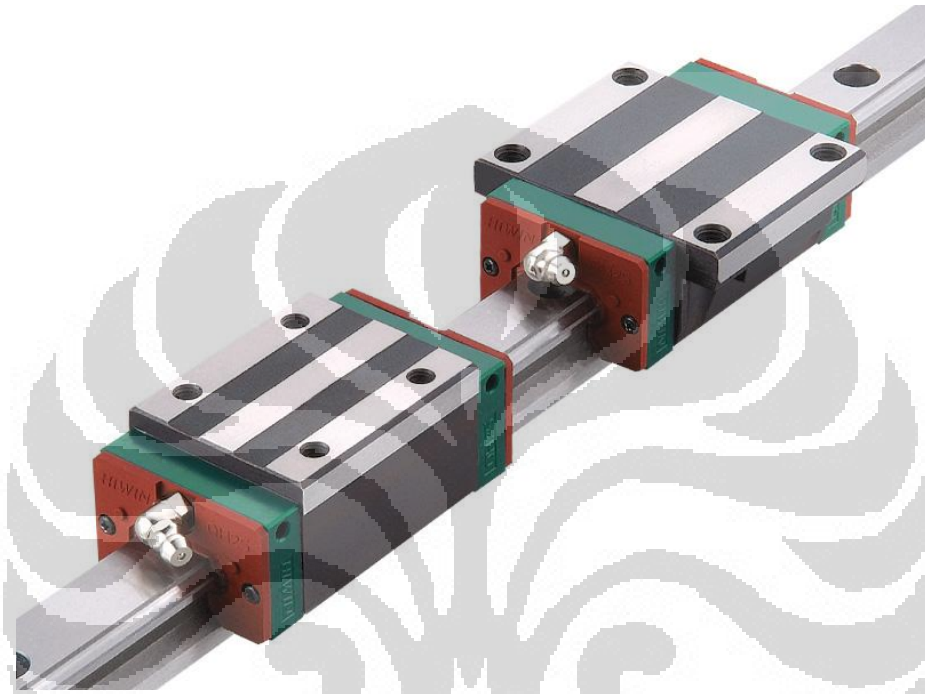
L = Perkiraan masa pemakaian [rev]

jika satuan di atas dikonversi ke dalam satuan waktu (jam), maka :

$$L_h = \frac{\left(\frac{C}{F_a} \right)^3 \times 10^6}{n \cdot 60} \quad (2.3.6)$$

2.4 Linear Guideway

Linear Guideway memungkinkan jenis gerakan linier yang memanfaatkan elemen berputar seperti *ball* dan *roller*. Selain itu, dengan menggunakan elemen berputar antara rel dan blok, sebuah *linear guideway* dapat mencapai kepresisian tinggi untuk gerakan linier. Dibandingkan dengan sistem *sliding* tradisional, koefisien gesek pada *linear guideway* hanya 1/50 kalinya. Oleh karena efek *restraint* antara blok dan rel, maka *linear guideway* dapat mengambil beban vertikal dan horisontal.



Gambar 2.4.1 Contoh Linear Guideway (HIWIN)

(Sumber : *Linear Guideway Technical Information*, Hiwin Technologies Corp, Taiwan)

Untuk beban statis, terdapat faktor keamanan statis (*static safety factor*)

$$f_{SL} = \frac{C_0}{P} \quad (2.4.1)$$

dimana :

f_{SL} = Faktor statis keamanan untuk beban sederhana

C_0 = Nilai beban statis [N]

P = Beban yang bekerja (hasil perhitungan) [N]

Berikut ketentuan perhitungan beban berdasarkan katalog HIWIN

Patterns	Loads layout	Load on the block and displacement of point U
		$P_1 = \frac{W}{4} - \frac{F}{4} - \frac{F_a}{2c} - \frac{F_b}{2d}$ $P_2 = \frac{W}{4} - \frac{F}{4} - \frac{F_a}{2c} - \frac{F_b}{2d}$ $P_3 = \frac{W}{4} - \frac{F}{4} - \frac{F_a}{2c} - \frac{F_b}{2d}$ $P_4 = \frac{W}{4} - \frac{F}{4} - \frac{F_a}{2c} - \frac{F_b}{2d}$ $\delta x = -Z_u \cdot \frac{P_1 - P_2}{4K}, \quad \delta y = -Z_u \cdot \frac{P_1 - P_2}{cK}$ $\delta z = \frac{F}{4K} + X_u \cdot \frac{P_1 - P_2}{4K} - Y_u \cdot \frac{P_1 - P_2}{cK}$
		$P_1 = \frac{W}{4} - \frac{F}{4} - \frac{F_a}{2c} - \frac{F_b}{2d}$ $P_2 = \frac{W}{4} - \frac{F}{4} - \frac{F_a}{2c} - \frac{F_b}{2d}$ $P_3 = \frac{W}{4} - \frac{F}{4} - \frac{F_a}{2c} - \frac{F_b}{2d}$ $P_4 = \frac{W}{4} - \frac{F}{4} - \frac{F_a}{2c} - \frac{F_b}{2d}$ $\delta x = -Z_u \cdot \frac{P_1 - P_2}{4K}, \quad \delta y = -Z_u \cdot \frac{P_1 - P_2}{cK}$ $\delta z = \frac{F}{4K} + X_u \cdot \frac{P_1 - P_2}{4K} - Y_u \cdot \frac{P_1 - P_2}{cK}$
		$P_1 = P_2 = \frac{W}{4} - \frac{F}{4}$ $P_3 = P_4 = \frac{W}{4} - \frac{F}{4}$ $\delta x = -Z_u \cdot \frac{P_1 - P_2}{4K}$ $\delta y = 0$ $\delta z = -X_u \cdot \frac{P_1 - P_2}{4K}$
		$P_1 \sim P_2 = \frac{W}{2} - \frac{F}{2} - \frac{F_L}{2d}$ $\delta x = -Z_u \cdot \frac{P_1 - P_2}{4K}$ $\delta y = 0$ $\delta z = -X_u \cdot \frac{P_1 - P_2}{4K}$
		$P_1 \sim P_2 = \frac{W}{2} - \frac{F}{2} - \frac{F_L}{2c}$ $P_3 = P_4 = \frac{W}{4} - \frac{F}{4} - \frac{F_k}{2d}$ $P_5 = P_6 = \frac{W}{4} - \frac{F}{4} - \frac{F_k}{2d}$ $\delta x = -Y_u \cdot \frac{P_1 - P_2}{4K}$ $\delta y = \frac{F}{4K} + X_u \cdot \frac{P_3 - P_4}{4K} - Z_u \cdot \frac{P_1 - P_2}{cK}$ $\delta z = -Y_u \cdot \frac{P_1 - P_2}{cK}$

Gambar 2.4.2 Ketentuan Pemebebanan Linear Guideway Katalog HIWIN
 (Sumber : *Linear Guideway Technical Information*, Hiwin Technologies Corp, Taiwan)

Pada perhitungan untuk umur pakai dari *linear guideway* ini menggunakan nilai beban dinamis (C), dimana nilai tersebut terdapat pada tabel katalog jenis *linear guideway* yang digunakan.

$$L = \left(\frac{C}{P} \right)^3 \times 50km \quad (2.4.2)$$

dimana :

P = Beban aktual (dianggap sama dengan hasil perhitungan) [N]

Jika diubah kedalam satuan waktu (*hour*), menjadi :

$$L_h = \frac{L \cdot 10^3}{V_e \cdot 60} \quad (2.4.3)$$

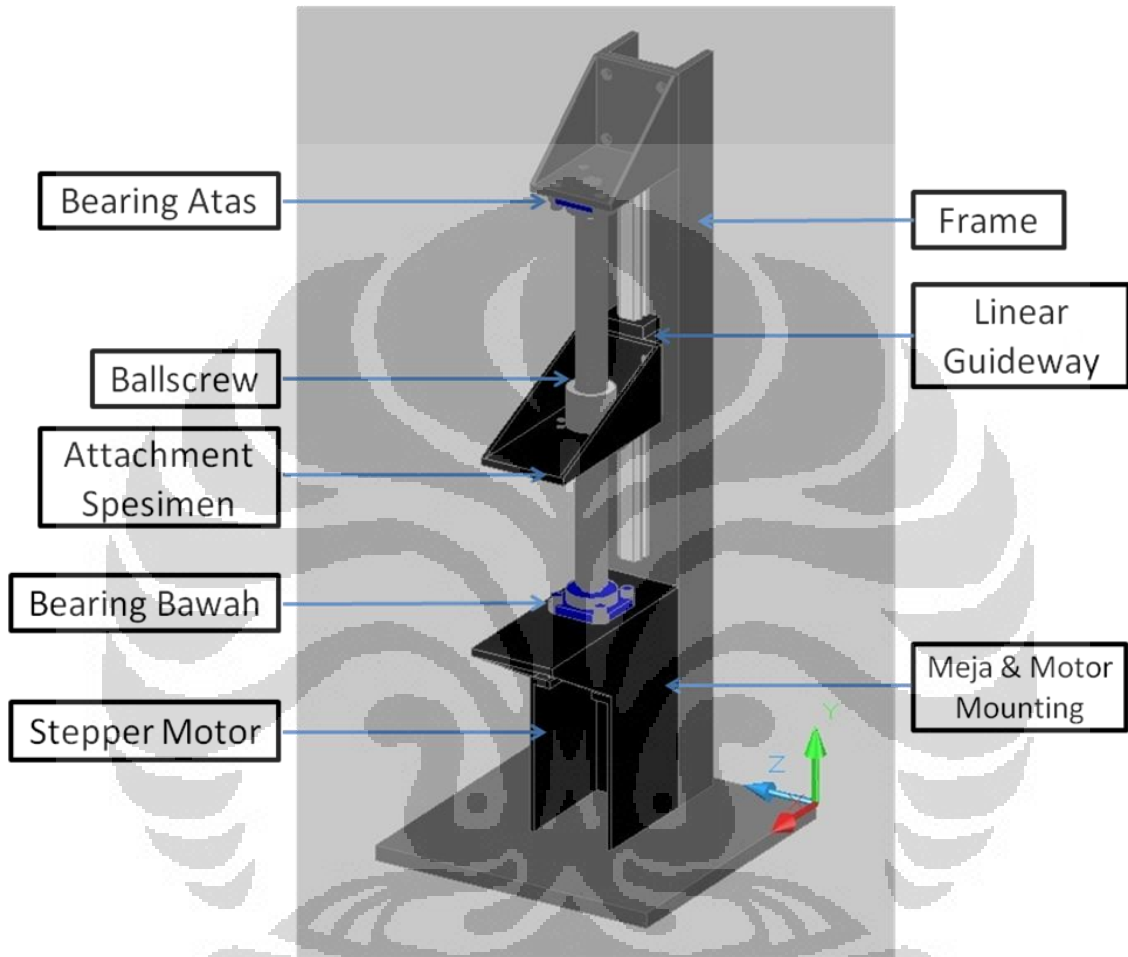
dimana :

L_h = *Service life* [hr]

V_e = Kecepatan [m/min]

BAB III ANALISA MASALAH

3.1 Analisa Alat



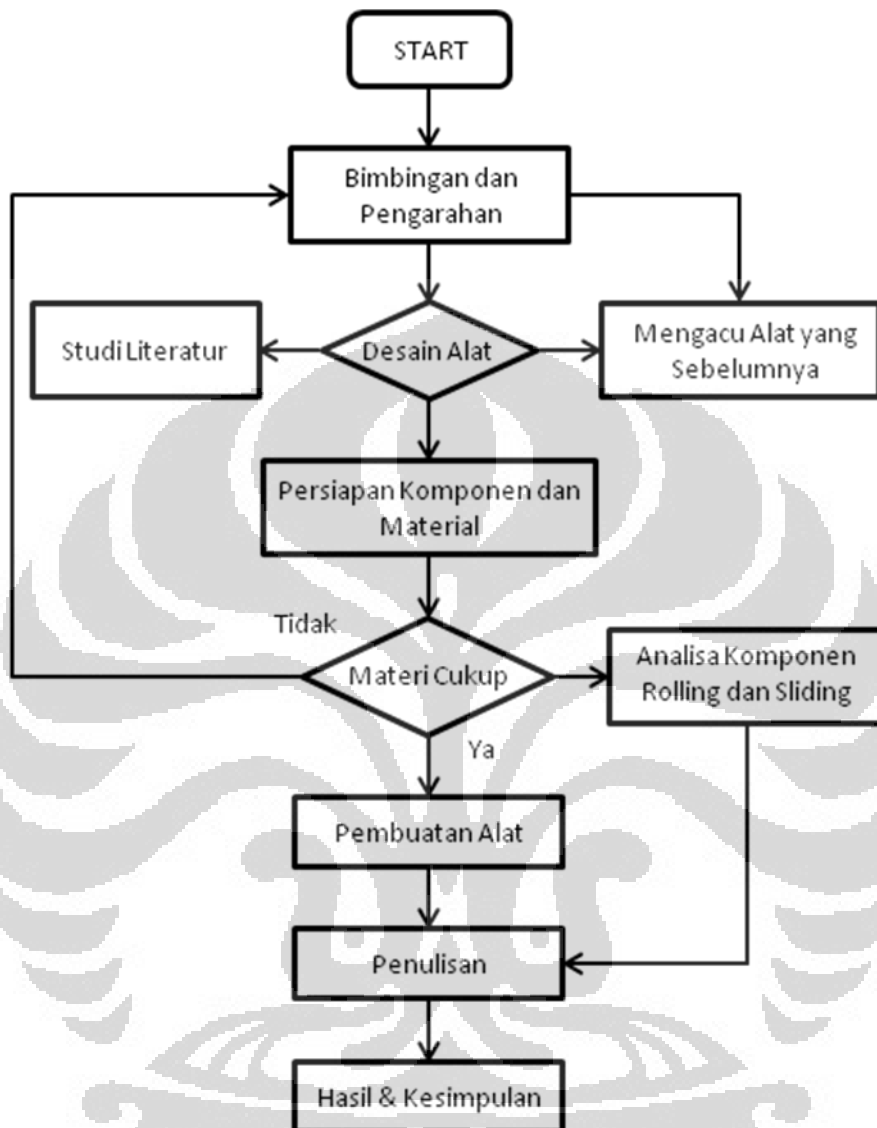
Gambar 3.1.1 Desain 3D Alat Uji Tarik Kecil

Spesifikasi Desain :

Kapasitas uji tarik/tekan	= 200 - 500 [kg]
Kerangka	= ST 42, sambungan las dan baut
Komponen Bantalan	= NSK Bearing Unit UCF204D1
Ballscrew	= HIWIN FSI 40-10T3
Linear Guideway	= HIWIN HGW 35HA
Penggerak	= Autonics A200K-G599-G10 Stepping Motor
Berat Keseluruhan	= ±100 [kg]

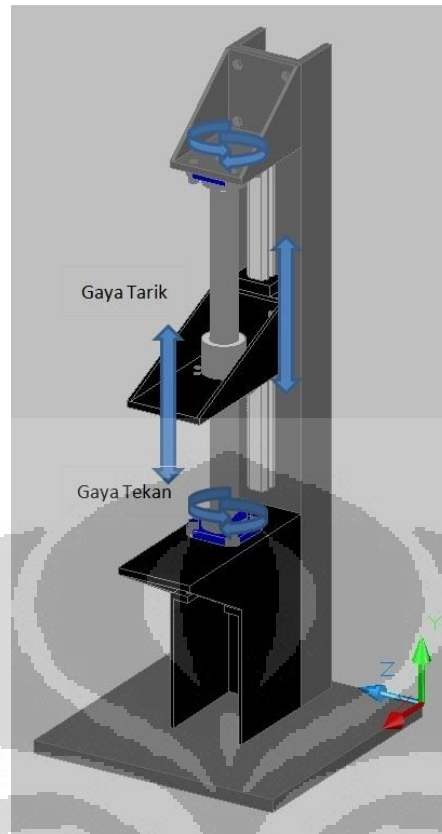
3.2 Metode Penulisan

Berikut alur proses untuk penulisan tugas akhir ini.



3.3 Prinsip Kerja Alat

Alat uji material ini memiliki prinsip kerja sederhana seperti alat uji tarik/tekan pada umumnya. Pada alat yang lama, daya penggerak dari *stepping motor* DC dikonversi menjadi gerakan linear melalui rantai dan mekanisme pada mesin bor duduk. Pada alat yang baru ini, sistem tersebut diganti dengan menggunakan *ballscrew* dan *linear guideway* untuk mengubah gerakan rotasi menjadi gerakan linear.



Gambar 3.2.1 Mekanisme Kerja Alat

Stepping motor menggerakkan/memutar ballscrew searah atau berlawanan jarum jam, sehingga nut menjadi naik/turun dan linear guideway berfungsi mengarahkan sekaligus mengkonversikan gerakan menjadi gerak vertikal. Akibat dari mekanisme tersebut, attachment penari/penekan benda uji memiliki gerakan naik dan turun.

3.4 Komponen Rolling dan Sliding

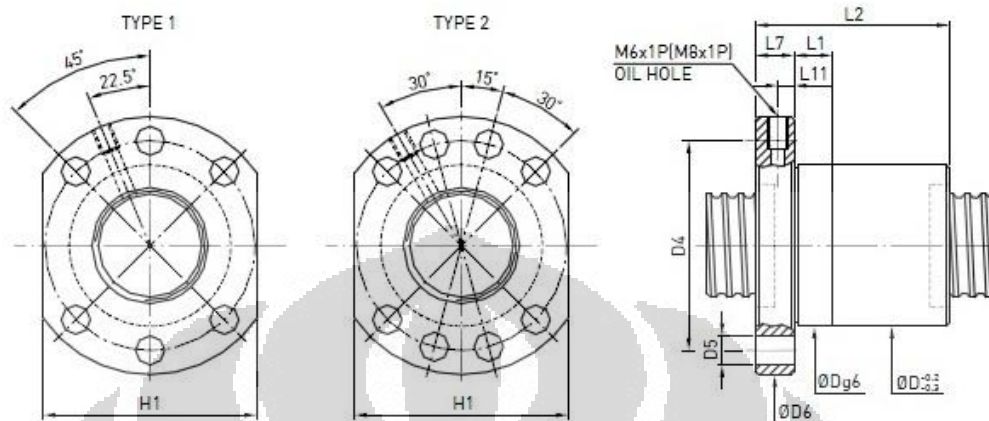
3.4.1 Bearing

Beberapa faktor dalam penentuan jenis bearing yang digunakan pada mesin uji tarik ini, yaitu :

1. Menentukan diameter dalam dari bearing berdasarkan komponen yang ada
2. Mempertimbangkan aspek kemudahan dalam pemasangan (*assembly* dan *disassembly*) atau pun metode *mounting*
3. Perhitungan beban yang mampu diterima bearing untuk spesifikasi yang diinginkan (500[kg])

3.4.2 Ballscrew

Untuk ballscrew yang digunakan adalah produk HIWIN tipe FSI 40-10T3 dengan spesifikasi sebagai berikut :



Model	Size		Ball Dia.	Circuits	Dynamic Load 1x10 ⁶ revs C [kgf]	Static Load Co [kgf]	D	D4	Flange Hole No.	D5	D6	H1	L1	L2	L7	L11	M-Oil Hole
	Nominal Dia.	Lead															
16-5T3	16			3	1000	2000	28	38	6	5.5	48	40	10	40	10	5	M6x1P
20-5T3	20			3	1160	2660	36	47	6	6.6	58	44	10	44	10	5	M6x1P
20-5T4	20	5	3.175	4	1490	3550	36	47	6	6.6	58	44	10	52	10	5	M6x1P
25-5T3	25			3	1320	3490	40	51	6	6.6	62	48	10	44	10	5	M6x1P
25-5T4	25			4	1690	4660	40	51	6	6.6	62	48	12	52	10	5	M6x1P
25-10T3	25	10	4.763	3	2160	4860	40	51	6	6.6	62	48	16	65	10	5	M6x1P
32-5T3	32			3	1500	4660	50	65	6	9	80	62	10	46	12	6	M6x1P
32-5T4	32	5	3.175	4	1920	6210	50	65	6	9	80	62	10	53	12	6	M6x1P
32-5T6	32			6	2730	9320	50	65	6	9	80	62	10	66	12	6	M6x1P
32-10T3	32	10	6.350	3	3650	8660	50	65	6	9	80	62	16	74	12	6	M6x1P
32-10T4	32			4	4680	11550	50	65	6	9	80	62	16	85	12	6	M6x1P
40-5T4	40	5	3.175	4	2110	7770	63	78	8	9	93	70	10	53	14	7	M8x1P
40-5T6	40			6	2990	11650	63	78	8	9	93	70	10	66	14	7	M8x1P
40-10T3	40	10	6.350	3	4030	10680	63	78	8	9	93	70	16	74	14	7	M8x1P
40-10T4	40			4	5170	14240	63	78	8	9	93	70	16	87	14	7	M8x1P
50-5T4	50	5	3.175	4	2330	9990	75	93	8	11	110	85	10	57	16	8	M8x1P
50-5T6	50			6	3310	14980	75	93	8	11	110	85	10	70	16	8	M8x1P
50-10T3	50	10	6.350	3	4590	14000	75	93	8	11	110	85	16	78	16	8	M8x1P
50-10T4	50			4	5880	18660	75	93	8	11	110	85	16	89	16	8	M8x1P
50-10T6	50			6	8330	28000	75	93	8	11	110	85	16	112	16	8	M8x1P

* The calculation for dynamic load and static load is based on DIN69051.

Gambar 3.4.1 Spesifikasi Ballscrew HIWIN
(Sumber : *Ballscrews Technical Information*, Hiwin Technologies Corp, Taiwan)

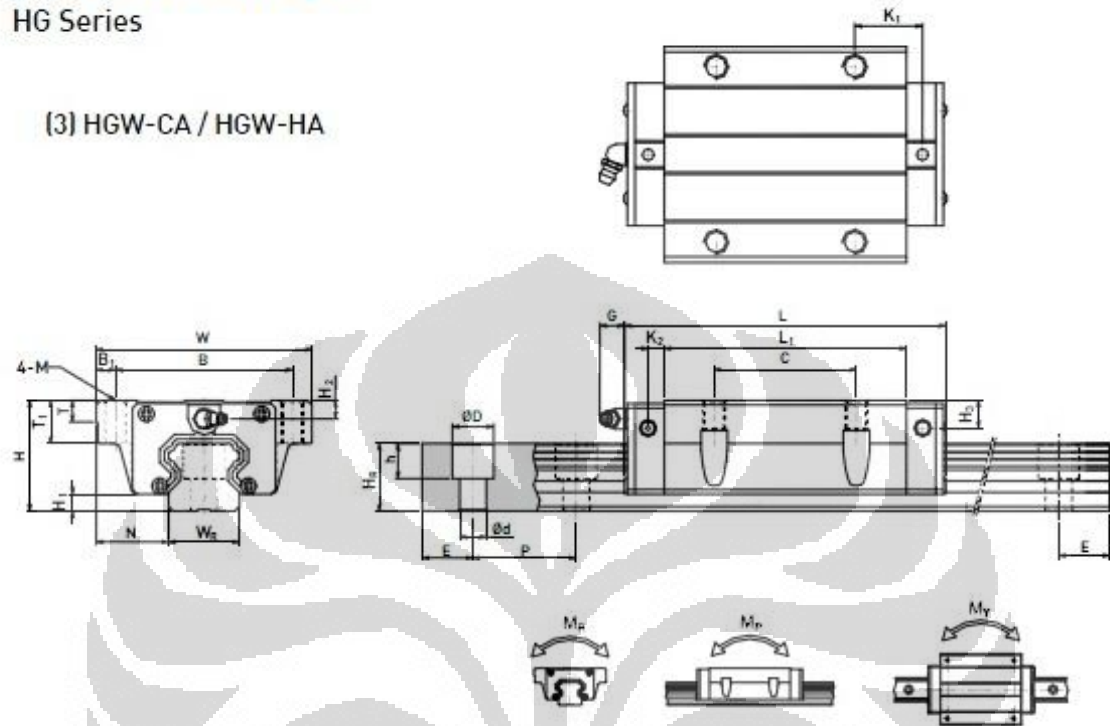
3.4.3 Linear Guideway

Spesifikasi linear guideway HIWIN tipe HGW 35HA yang digunakan adalah :

Linear Guideways

HG Series

(3) HGW-CA / HGW-HA



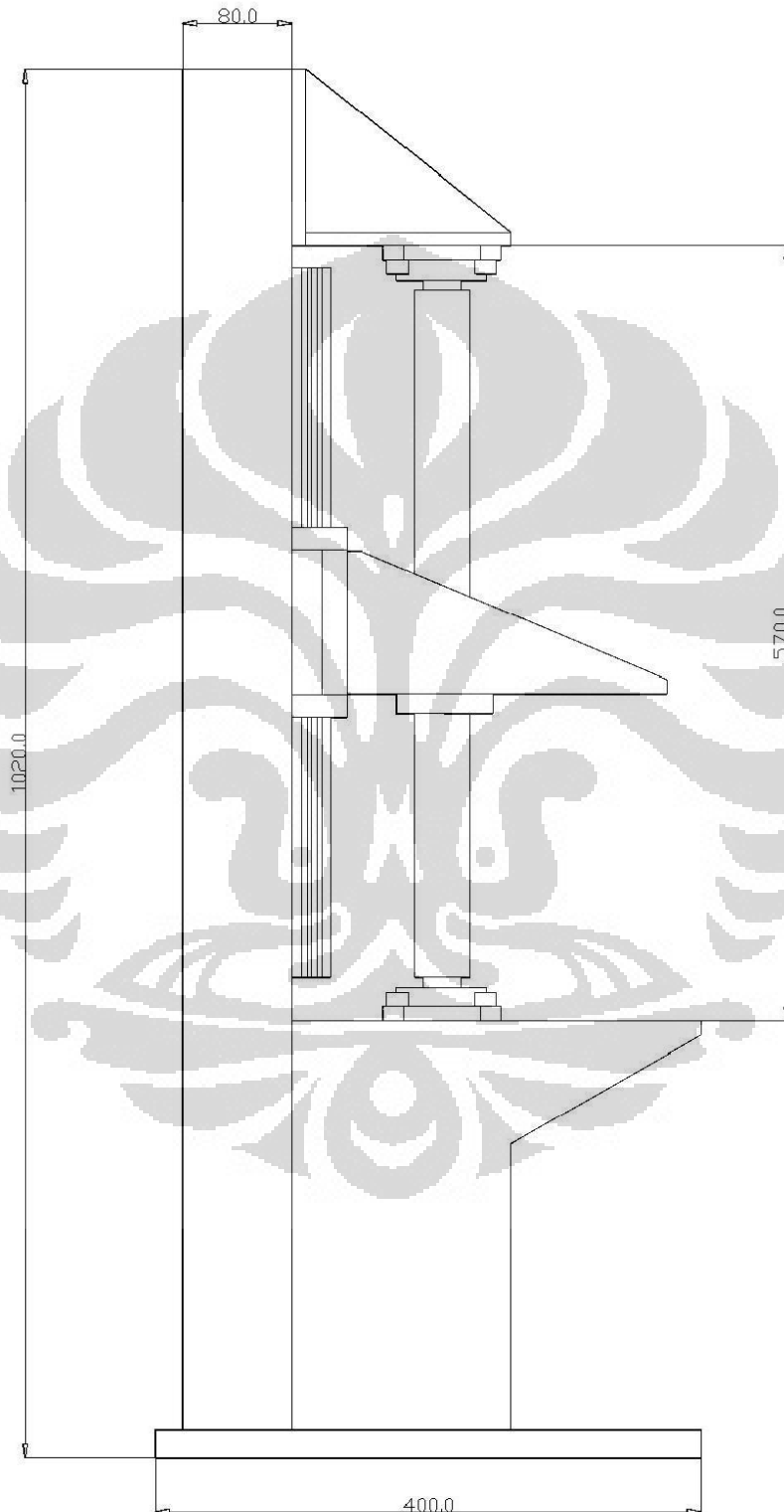
Model No.	Dimensions of Assembly (mm)				Dimensions of Block (mm)												Dimensions of Rail (mm)					Mounting Bolt for Rail (mm)	Basic Dynamic Load Rating C ₀ (kN)	Basic Static Load Rating C ₁ (kN)	Static Rated Moment			Weight							
	H	H ₁	M	W	B	B ₁	C	L ₁	L	K ₁	K ₂	G	H	T	T ₁	H ₂	H ₃	W ₁	B ₂	D	d				P	E	M _x	M _y	M _z	Block kg	Rail kg/m				
HGW 18CA	24	4.3	16	47	38	4.5	30	39.4	61.4	8	4.85	5.3	M5	6	8.9	3.95	3.7	15	15	7.5	5.3	4.5	60	20	M4x16	11.38	16.97	0.12	0.10	0.10	0.17	1.45			
HGW 20CA	30	4.6	21.5	63	53	5	40	53.5	77.5	10.25	6	12	M6	8	10	6	7	20	17.5	9.5	8.5	6	60	20	M5x16	17.75	27.76	0.27	0.20	0.20	0.40	2.21			
HGW 20HA								65.2	92.2	17.6																									
HGW 25CA	36	5.5	23.5	70	57	6.5	45	58	84	11.8	6	12	M8	8	14	6	9	23	22	11	9	7	60	20	M6x20	26.48	36.49	0.42	0.33	0.33	0.59	3.21			
HGW 25HA								76.6	104.6	22.1																									
HGW 30CA	42	6	31	90	72	9	52	70	97.4	14.25	6	12	M10	8.5	16	6.5	10.8	28	26	14	12	9	80	20	M8x25	38.74	52.19	0.66	0.53	0.53	1.09	4.47			
HGW 30HA								93	120.4	25.75																									
HGW 35CA	48	7.5	33	100	82	9	62	80	112.4	14.6	7	12	M10	10.1	18	9	12.6	34	29	14	12	9	80	20	M8x25	49.52	69.16	1.16	0.81	0.81	1.56	6.30			
HGW 35HA								105.8	138.2	27.5																									
HGW 43CA	60	9.5	37.5	120	100	10	80	97	139.4	13	10	12.9	M12	15.1	22	8.5	20.5	45	38	20	17	14	105	22.5	M12x35	77.57	102.71	1.98	1.35	1.35	2.79	10.41			
HGW 43HA								128.8	171.2	28.9																									
HGW 55CA	70	13	43.5	140	116	12	95	117.7	166.7	17.35	11	12.9	M14	17.5	26.5	12	19	53	44	23	20	16	120	30	M14x45	114.44	148.33	3.69	2.64	2.64	4.52	15.08			
HGW 55HA								155.8	204.8	36.4																									
HGW 63CA	90	15	53.5	170	142	14	110	144.2	200.2	23.1	14	12.9	M16	25	37.5	15	15	63	53	26	22	18	150	35	M16x50	163.63	215.33	6.65	4.27	4.27	9.17	21.18			
HGW 63HA								203.6	259.6	52.8																									

Note : 1 kgf = 9.81 N

Gambar 3.4.2 Spesifikasi Linear Guideway HIWIN
(Sumber : Linear Guideway Technical Information, Hiwin Technologies Corp, Taiwan)

3.5 Pembebanan Yang Mempengaruhi Rolling dan Sliding Element

Pada konstruksi alat uji tarik/tekan ini dapat diambil sebuah ilustrasi untuk kesetimbangan benda tegar yang berlaku.



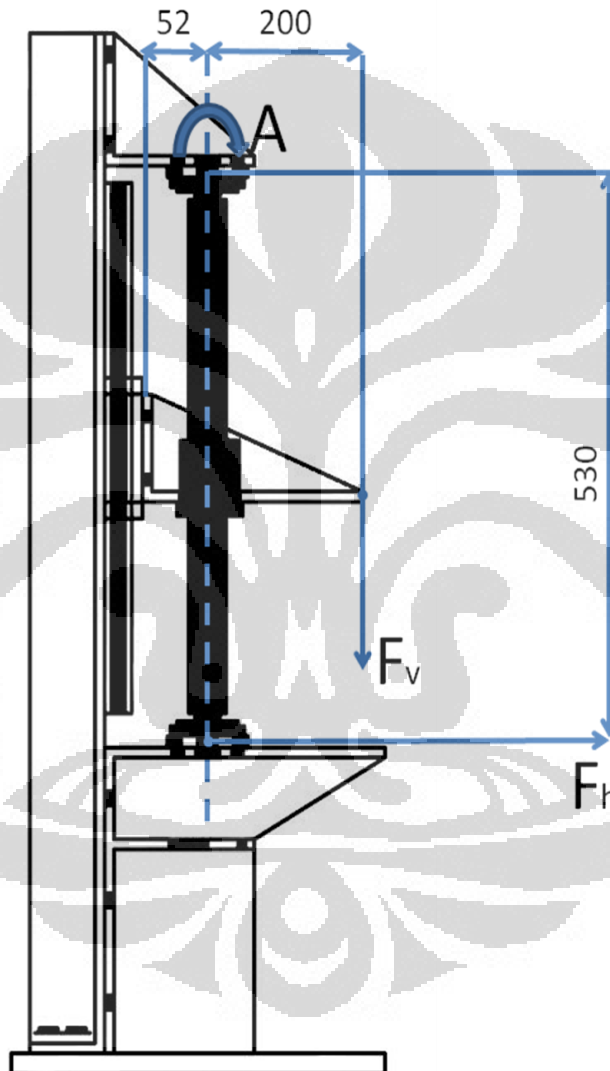
Gambar 3.5.1 Sketsa Alat Uji

BAB IV
Perhitungan Analisis

4.1 Momen dan Gaya yang Berlaku Pada Konstruksi

Beban radial kondisi 1

Diketahui : $F_v = 500 \text{ kg} = 500 \text{ kg} \cdot 9,81 \text{ m/s}^2 = 4905 \text{ N}$ (beban maksimum)

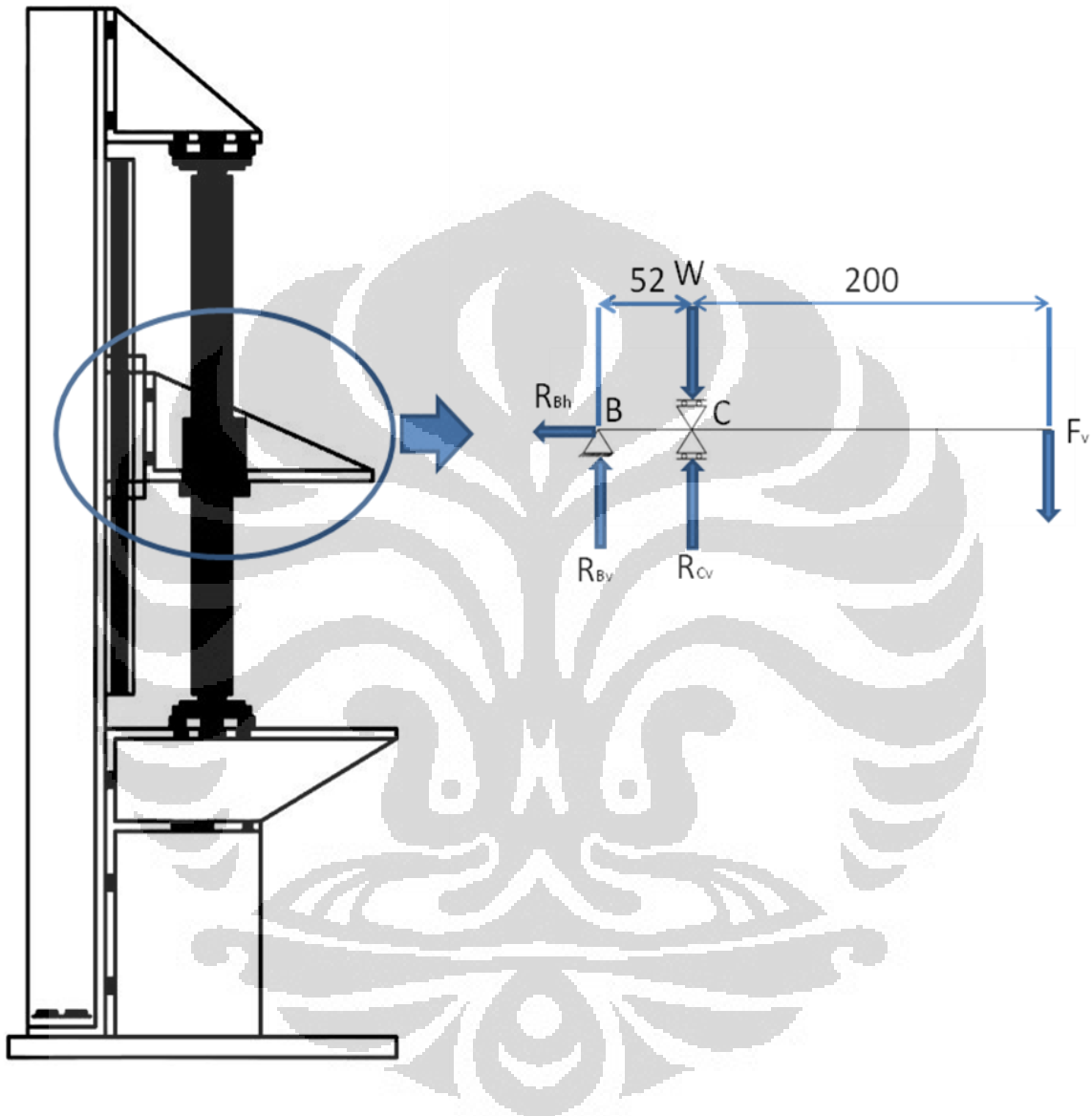


$$\begin{aligned}\sum M_A &= 0 [Nm] \\ 0 &= (F_h \cdot 0,53) - (F_v \cdot 0,20) \\ (F_v \cdot 0,20) &= (F_h \cdot 0,53) \\ 4905 \cdot 0,20 &= (F_h \cdot 0,53) \\ F_h &= \frac{(4905 \cdot 0,20)}{0,53} = 1850,9 [N]\end{aligned}$$

Beban aksial kondisi 2

Diketahui : $F_v = 500 \text{ kg} = 4905 \text{ N}$

$W = 4 \text{ kg} = 39,24 \text{ N}$ (berat attachment)



Dari gambar di atas, didapat sebagai berikut :

$$\begin{aligned} \sum M_B &= 0 [Nm] \\ 0 &= (R_{Cv} \cdot 0,052) - (W \cdot 0,052) - (F_v \cdot 0,252) \\ (W \cdot 0,052) + (F_v \cdot 0,252) &= (R_{Cv} \cdot 0,052) \\ (39,24 \cdot 0,052) + (4905 \cdot 0,252) &= (R_{Cv} \cdot 0,052) \\ \frac{(39,24 \cdot 0,052) + (4905 \cdot 0,252)}{0,052} &= R_{Cv} \\ \therefore R_{Cv} &= 23809,62 [N] \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\sum M_c &= 0[Nm] \\ 0 &= (R_{Bv} \cdot 0,052) - (F_v \cdot 0,052) \\ \frac{(F_v \cdot 0,20)}{0,052} &= R_{Bv} \\ \frac{(4905 \cdot 0,20)}{0,052} &= R_{Bv} \\ \therefore R_{Bv} &= 18865,4[N]\end{aligned}$$

4.2 Bearing

Berdasarkan perhitungan pada kondisi 1 dan 2 di atas dan tabel pada lampiran, didapat beban ekuivalen dinamis (P) sebagai berikut :

Diketahui : $F_h = F_r = 1850,9 \text{ N}$

$$F_a = R_{Cv} = 23809,62 \text{ N}$$

$$X = 0,56$$

$$Y = 1$$

$$e = \frac{F_a}{F_r} = \frac{23809,62}{1850,9} = 12,86$$

$$P = X \cdot F_r + Y \cdot F_a$$

$$P = 0,56 \cdot 1850,9 + 1 \cdot 23809,62$$

$$P = 24846,12[N]$$

Maka umur untuk bearing unit yang digunakan didapat :

Diketahui : $P = 24846,12 \text{ N}$

$$C = C_r = 4000 \text{ N}$$

$$b = 3 \text{ (konstanta untuk ball bearing)}$$

$$L = \left(\frac{C}{P}\right)^b \times 10^6 \qquad L \ h = \left(\frac{C}{P}\right)^b \times \frac{10^6}{60 \cdot n}$$

$$L = \left(\frac{4000}{24846,12}\right)^3 \times 10^6 \text{ atau } L \ h = \frac{4172,6[\text{revs}]}{60 \cdot 50}$$

$$L = 4172,6[\text{revs}] \qquad L \ h = 1,39[\text{hours}]$$

Jika jenis bearing yang digunakan dibandingkan dengan *tapered roller bearing* dan bearing khusus untuk ballscrew, maka perhitungan umur pakai didapat :

Diketahui : $C = C_a = 21900 \text{ N}$ (khusus untuk *support ballscrew*)

$X = 0,92$ (Lampiran tabel B 243)

$Y = 1$

$$P = X.F_r + Y.F_a$$

$$P = 0,92.1850,9 + 1.23809,62$$

$$P = 25512,45[N]$$

$$L = \left(\frac{C}{P}\right)^b \times 10^6 \qquad L h = \left(\frac{C}{P}\right)^b \times \frac{10^6}{60.n}$$

$$L = \left(\frac{21900}{25512,45}\right)^3 \times 10^6 \text{ atau } L h = \frac{632522[revs]}{60.50}$$

$$L = 632522[revs] \qquad L h = 210,84[hours]$$

$C = C_a = 45500 \text{ N}$ (*tapered roller bearing*)

$X = 0,4$ (Lampiran tabel B117)

$Y = 1$

$b = 10/3$

$$L = \left(\frac{C}{P}\right)^b \times 10^6 \qquad L h = \left(\frac{C}{P}\right)^b \times \frac{10^6}{60.n}$$

$$L = \left(\frac{45500}{25512,45}\right)^{\frac{10}{3}} \times 10^6 \text{ atau } L h = \frac{6865833[revs]}{60.50}$$

$$L = 6865833[revs] \qquad L h = 2288,6[hours]$$

4.3 Ballscrew

Pada ballscrew dapat langsung dihitung untuk umur pakai berdasarkan perhitungan gaya aksial di atas dengan memasukkan nilai C menurut spesifikasi gambar 3.3.2.

Diketahui : $F_a = 23809,62 \text{ N}$

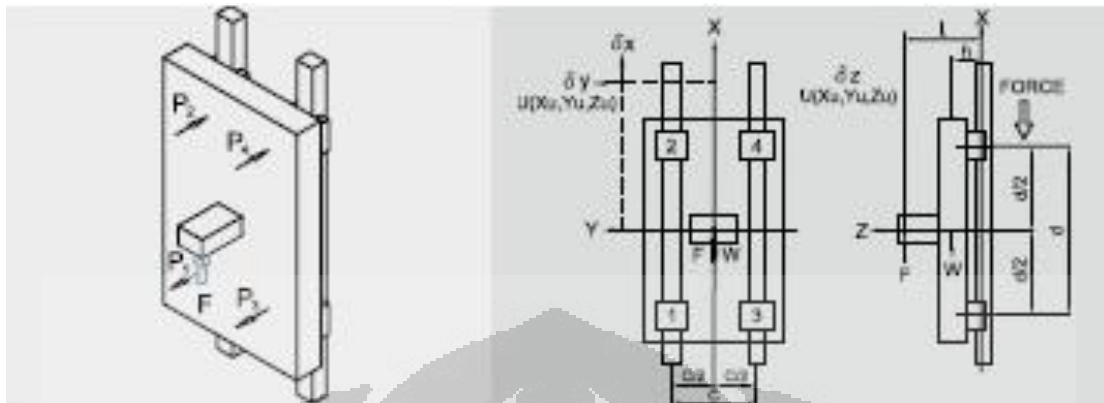
$C = 39534,3 \text{ N}$

$$L = \left(\frac{C}{F}\right)^b \times 10^6 \qquad L h = \left(\frac{C}{P}\right)^b \times \frac{10^6}{60.n}$$

$$L = \left(\frac{39534,3}{23809,62}\right)^3 \times 10^6 \text{ atau } L h = \frac{4577883[revs]}{60.50}$$

$$L = 4577883[revs] \qquad L h = 1525,96[hours]$$

4.4 Linear Guideway



Diketahui : $W = 2,06 \text{ kg} = 20,21 \text{ N}$ (katalog spesifikasi)

$h = 31,5 \text{ mm} = 0,0315 \text{ m}$

$l = H - H_1 = 40,5 \text{ mm} = 0,0405 \text{ m}$ (katalog spesifikasi)

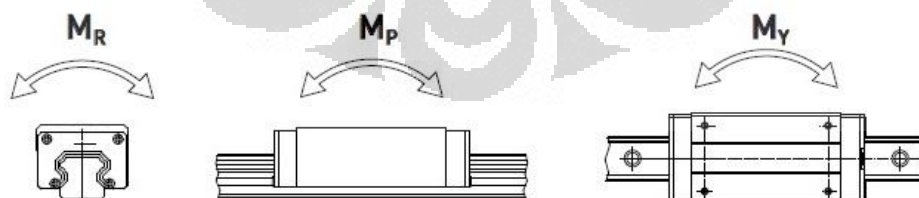
$F = R_{Bv} = 18865,4 \text{ N}$

$d = 138,2 \text{ mm} = 0,1382$ (katalog spesifikasi)

$$P_1 \sim P_2 = \frac{(W \cdot h) - (F \cdot l)}{d}$$

$$P_1 \sim P_2 = \frac{(20,21 \cdot 0,0315) - (18865,4 \cdot 0,0405)}{0,1382}$$

$$P_1 \sim P_2 = -5533,2 [N]$$



Pada alat ini memiliki faktor statis keamanan untuk beban sebesar :

Diketahui : $C_0 = 91630 \text{ N}$ (katalog spesifikasi)

$P = 5533,2 \text{ N}$

maka :

$$f_{SL} = \frac{C_0}{P}$$

$$f_{SL} = \frac{91630}{5533,2}$$

$$f_{SL} = 16,56$$

sedangkan untuk momen :

Diketahui : $M_0 = M_P = 1400 \text{ N}$

$$M = P \cdot d = 5533,2 \cdot 0,1382 = 764,7 \text{ Nm}$$

$$f_{SM} = \frac{M_0}{M}$$

$$f_{SM} = \frac{1400}{764,7}$$

$$f_{SM} = 1,83$$

dan umur pakainya :

Diketahui : $C = 60210 \text{ N}$

$$L = \left(\frac{C}{P}\right)^3 \times 50 \text{ km}$$

$$L_h = \frac{\left(\frac{C}{P}\right)^3 \cdot 50 \cdot 10^3}{V_e \cdot 60}$$

$$L = \left(\frac{60210}{5533,2}\right)^3 \times 50 \text{ km} \text{ atau } L = \frac{64423,9 \cdot 10^3}{0,3175 \cdot 60}$$

$$L = 64423,9 \text{ [km]} \quad L = 3381832 \text{ [hours]}$$

4.5 Analisa Umur Bantalan dengan Gaya Aksial Hasil Konversi dari Torsi Motor

Diketahui : $T_a = 200 \text{ kgcm} = 19,62 \text{ Nm}$; $n = 50 \text{ rpm}$
 $l = 10 \text{ mm} = 0,01 \text{ m}$
 $\eta_1 = \text{diambil } 0,9$

$$T_a = \frac{F_b \times l}{2\pi\eta_1}$$

$$F_b = \frac{T_a \times 2\pi\eta_1}{l}$$

$$F_b = \frac{19,62 \times 2\pi 0,9}{0,01}$$

$$F_b = F_a = 11094,9[N]$$

Bearing NSK UCF204D1

$$P = X.F_r + Y.F_a$$

$$P = 0,56.1850,9 + 1.11094,9$$

$$P = 12131,4[N]$$

$$L = \left(\frac{C}{P}\right)^b \times 10^6 \quad L h = \left(\frac{C}{P}\right)^b \times \frac{10^6}{60.n}$$

$$L = \left(\frac{4000}{12131,4}\right)^3 \times 10^6 \text{ atau } L h = \frac{35846,5[revs]}{60.50}$$

$$L = 35846,5[revs] \quad L h = 11,95[hours]$$

Bearing NSK 20 TAC 47B (support ballscrew)

$$P = X.F_r + Y.F_a$$

$$P = 0,92.1850,9 + 1.11094,9$$

$$P = 12797,7[N]$$

$$L = \left(\frac{C}{P}\right)^b \times 10^6 \quad L h = \left(\frac{C}{P}\right)^b \times \frac{10^6}{60.n}$$

$$L = \left(\frac{21900}{12797,7}\right)^3 \times 10^6 \text{ atau } L h = \frac{5011140,4[revs]}{60.50}$$

$$L = 5011140,4[revs] \quad L h = 11670,4[hours]$$

Bearing NSK HR 32304 J

$$P = X.F_r + Y.F_a$$

$$P = 0,4.1850,9 + 1.11094,9$$

$$P = 11835,3[N]$$

$$L = \left(\frac{C}{P}\right)^b \times 10^6 \quad L h = \left(\frac{C}{P}\right)^b \times \frac{10^6}{60.n}$$

$$L = \left(\frac{45500}{11835,3}\right)^3 \times 10^6 \text{ atau } L h = \frac{88611681,7[revs]}{60.50}$$

$$L = 88611681,7[revs] \quad L h = 29537,2[hours]$$

Ballscrew HIWIN FSI 40-10T3

$$L = \left(\frac{C}{F_a} \right)^b \times 10^6 \qquad L_h = \left(\frac{C}{F_a} \right)^b \times \frac{10^6}{60 \cdot n}$$

$$L = \left(\frac{39534,3}{11094,9} \right)^3 \times 10^6 \quad \text{atau} \quad L_h = \frac{45243061[\text{revs}]}{60 \cdot 50}$$

$$L = 45243061,4[\text{revs}] \qquad L_h = 15081[\text{hours}]$$

Linear Guideway HIWIN HGW 35HA

$$L = \left(\frac{C}{P} \right)^3 \times 50\text{km} \qquad L_h = \frac{\left(\frac{C}{P} \right)^3 \cdot 50 \cdot 10^3}{V_e \cdot 60}$$

$$L = \left(\frac{60210}{11094,9} \right)^3 \times 50\text{km} \quad \text{atau} \quad L = \frac{7991 \cdot 10^3}{0,3175 \cdot 60}$$

$$L = 7991[\text{km}] \qquad L_h = 419475[\text{hours}]$$

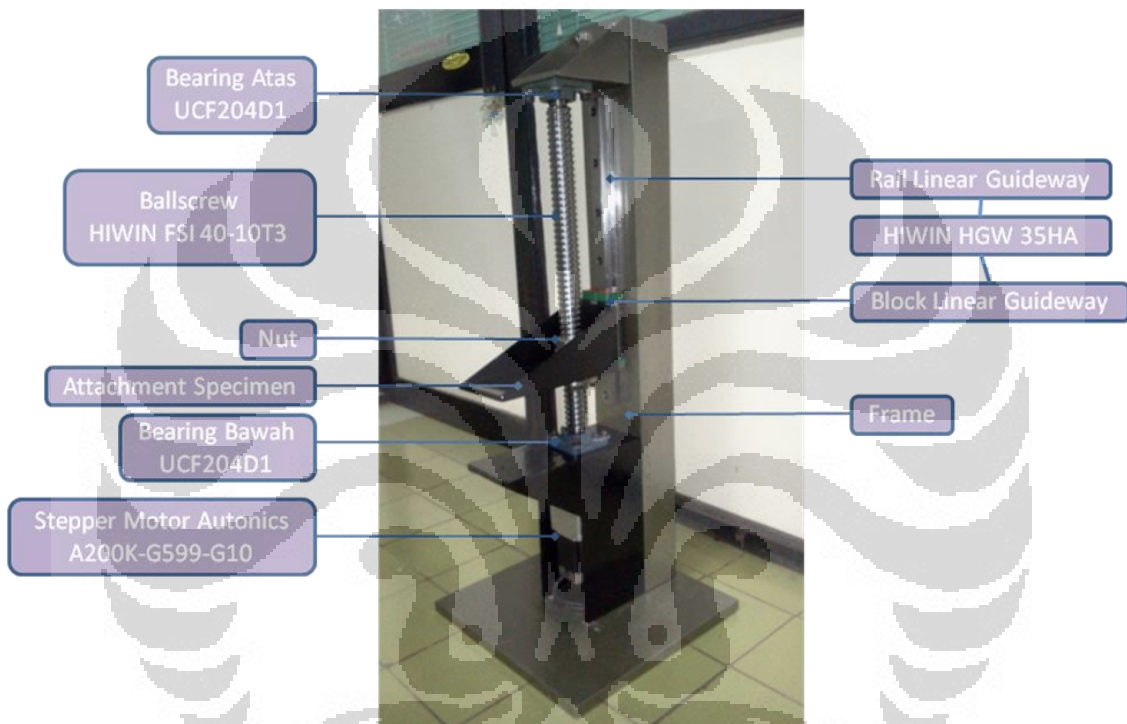
BAB V

KESIMPULAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan analisa permasalahan dan perhitungan pada bab sebelumnya, dapat disimpulkan beberapa hal sebagai berikut :

1. Mesin Uji Tarik



Gambar 5.1 Foto Alat Uji Tarik Kecil

2. Berdasarkan hasil analisa, didapat spesifikasi alat sebagai berikut

Nama	Spesifikasi		
Dimensi	400x400x1020 [mm]		
Kapasitas Uji	200 - 500 [kg]		
Kerangka	Material ST.42		
Daya Penggerak	Autonics A200K-G599-G10		
Kopling	Custom Two Piece Rigid Coupling		
Komponen Bantalan			
Nama	Spesifikasi	Lifetime [hours]	
		Kapasitas Uji Max	Torsi Max Motor
Bearing	NSK Bearing Unit UCF204D1	1,22	13,08
Ballscrew	HIWIN FSI 40-10T3	1533,33	15081,4
Linear Guideway	HIWIN HGW 35HA	42444	358510,54

3. Jenis bearing yang digunakan pada alat ini tidak sesuai jenisnya karena memiliki umur yang sangat singkat dan tidak sebanding dengan komponen bantalan yang lain

Tabel 5.1 Service Lifetime Komponen Bantalan Pada Alat Uji Tarik

KOMPONEN	SERVICE LIFETIME			
	Berdasarkan Gaya Hasil Perhitungan		Berdasarkan Gaya Hasil Konversi Torsi Motor (200 kgf.cm = 1130,97 kgf)	
	[revs]	[hours]	[revs]	[hours]
Bearing Unit NSK UCF204D1	4172,6	1,39	35846,5	11,95
Ballscrew HIWIN FSI 40-10T3	4577883	1525,96	5011140,4	11670,4
Linear Guideway HIWIN HGW 35HA	64423,9 [km]	3381832	7991 [km]	419475

4. Pemilihan bantalan (selection) yang berdasarkan prosedur dapat menghasilkan spesifikasi bantalan yang sesuai
5. Perawatan bantalan tidak hanya meliputi pelumasan saja, namun juga pada proses pemasangan dan perlindungan bagian vital dari bantalan

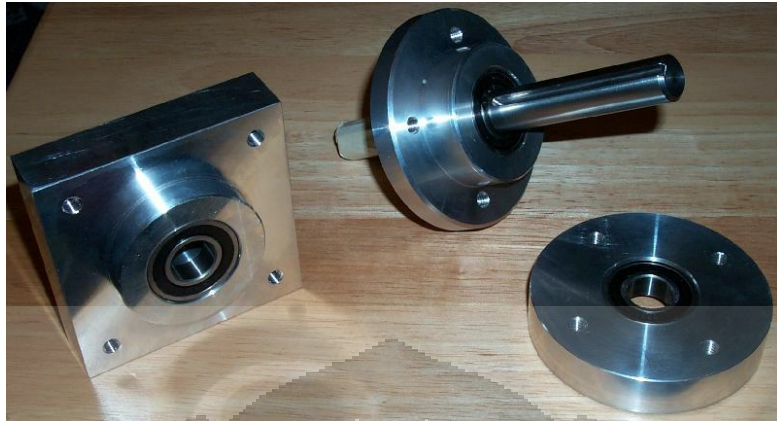
5.2 Saran

1. Tipe bearing yang cocok dibandingkan dengan tipe bearing yang telah dipasang pada alat ini adalah *Tapered Roller Bearing* NSK HR 32304 J berdasarkan alasan dan hasil analisa sebagai berikut :

Tabel 5.2 Perbandingan Service Lifetime Bearing

BEARING	SERVICE LIFETIME			
	Berdasarkan Gaya Hasil Perhitungan		Berdasarkan Gaya Hasil Konversi Torsi Motor (200 kgf.cm = 11094,8 N)	
	[revs]	[hours]	[revs]	[hours]
NSK UCF204D1	4172,6	1,39	35846,5	11,95
NSK HR 32304 J	6865833	2288,6	88611681,7	29537,2
NSK 20 TAC 47B	632522	210,84	5011140,4	1670,4

2. Dengan menggunakan jenis bearing yang tidak memiliki *housing* layaknya bearing unit, maka perlu dibuat *housing* yang sesuai seperti contoh gambar berikut



Gambar 5.2 Contoh Bearing Housing

(Sumber : <http://www.global-bearings.co.uk/images/global-bearings-ball-screw-support-bearings-image-1.jpg>)

3. Penambahan aksesoris tambahan seperti karet penutup debu pada alat ini, untuk menutupi bagian lintasan luncur bantalan seperti beberapa contoh berikut

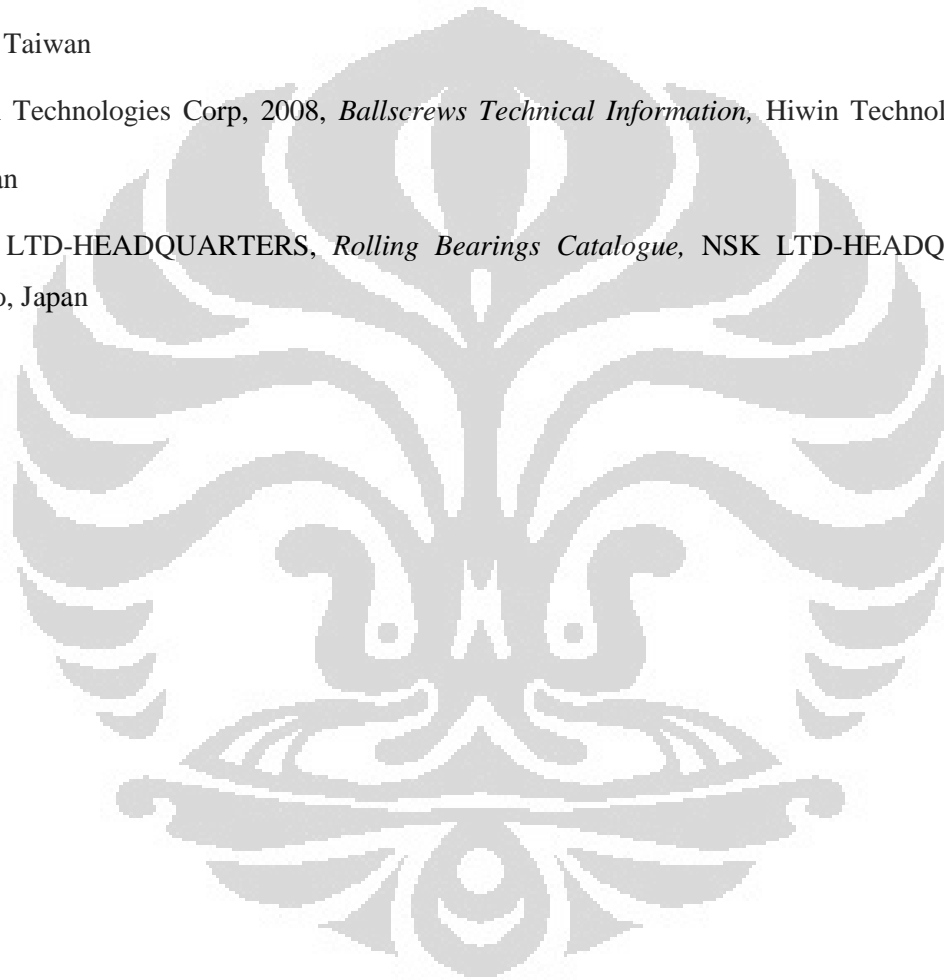


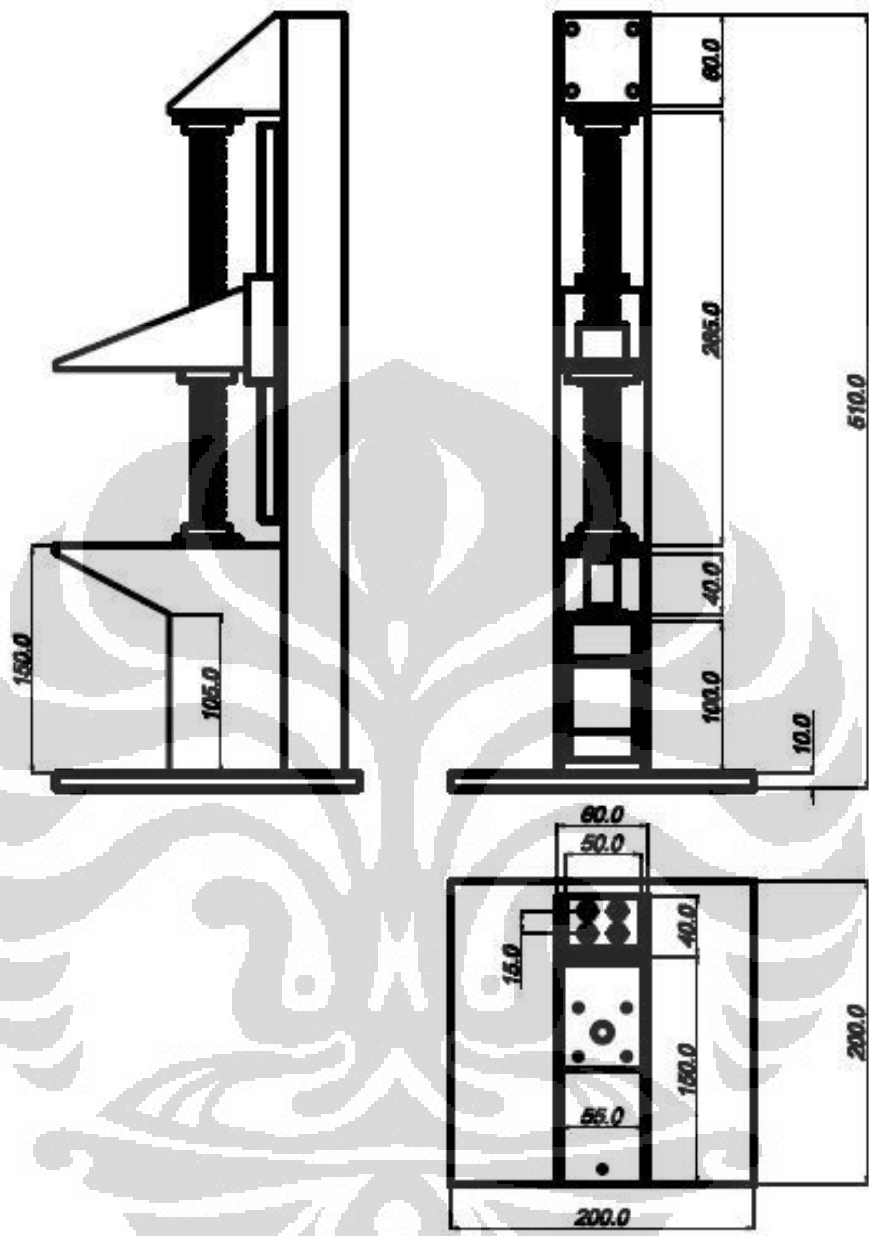
Gambar 5.3 Karet Boot Pada Ballscrew

(Sumber : http://www.iem.eu/uploads/tx_etim/IEN33343.jpg)

DAFTAR PUSTAKA

- (1) Khurmi.,J.K.Gupta, 1991. *A Text Book Of Machine Design*. Eurasia Publishing Hous (Pvt) LTD
Ram Nagor.New Delhi
- (2) Sularso. Suga Kiokatsu. 1997. *Dasar Perencanaan Dan Pemeliharaan Elemen Mesin*. PT.
Pradaya Pratama. Jakarta
- (3) Hiwin Technologies Corp, 2008, *Linear Guideway Technical Information*, Hiwin Technologies
Corp, Taiwan
- (4) Hiwin Technologies Corp, 2008, *Ballscrews Technical Information*, Hiwin Technologies Corp,
Taiwan
- (5) NSK LTD-HEADQUARTERS, *Rolling Bearings Catalogue*, NSK LTD-HEADQUARTERS,
Tokyo, Japan

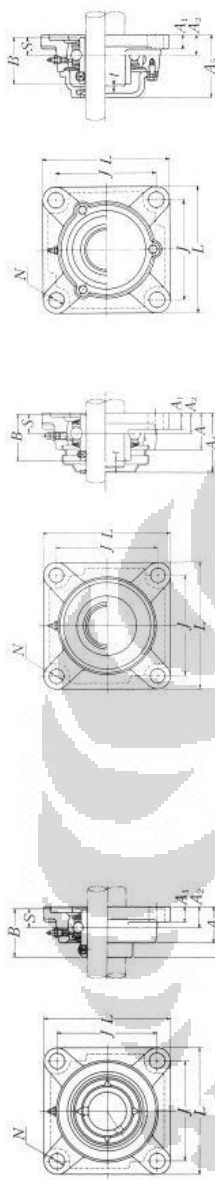




Jumlah			Nama Bagian	No.Bag	Bahan	Ukuran	Keterangan
III	II	I	Perubahan				
MESIN UJI TARIK KECIL						Skala	Digambar
						1 : 2	Diperiksa
Universitas Indonesia						No. 1 / TA / ME Ext 09	

UCF2

Square flanged unit, cast housing
Set screw type



Pressed steel dust cover type
Open end Z-UCF...D1
Closed end ZM-UCF...D1

Cast dust cover type
Open end C-UCF...D1
Closed end CM-UCF...D1

Shaft dia. mm inch	Unit number (1)	Nominal dimensions mm inch										Bearing number	Bolt size mm inch	Mass of unit kg lb									
		L	J	A ₂	A ₁	A	N	A ₀	B	S	A ₃												
12 1/2	UCF201D1	86	64	15	11	26.5	12	38.8	31	12.7	1.2205	0.500	M10	UC201-008D1	F204D1	Z(ZM)-UCF201D1	C(CM)-UCF201D1	2	38	46	0.6	0.6	0.8
	UCF201-008D1	3 1/2	2 5/8	5/8	7/8	1	1 1/8	1.2205	0.500	1/2	1 1/8	1 1/8	3/8	1 1/8	1 1/2	1 1/8	1 1/8	1 1/8	1 1/2	1 3/8	1.3	1.3	1.8
	UCF202D1	86	64	15	11	26.5	12	38.8	31	12.7	1.2205	0.500	M10	UC202D1	F204D1	Z(ZM)-UCF202D1	C(CM)-UCF202D1	2	38	46	0.6	0.6	0.8
	UCF202-008D1	3 1/2	2 5/8	5/8	7/8	1	1 1/8	1.2205	0.500	1/2	1 1/8	1 1/8	3/8	1 1/8	1 1/2	1 1/8	1 1/8	1 1/8	1 1/2	1 3/8	1.3	1.3	1.8
15 5/8	UCF203D1	86	64	15	11	26.5	12	38.8	31	12.7	1.2205	0.500	M10	UC203D1	F204D1	Z(ZM)-UCF203D1	C(CM)-UCF203D1	2	38	46	0.6	0.6	0.8
	UCF203-011D1	3 1/2	2 5/8	5/8	7/8	1	1 1/8	1.2205	0.500	1/2	1 1/8	1 1/8	3/8	1 1/8	1 1/2	1 1/8	1 1/8	1 1/8	1 1/2	1 3/8	1.3	1.3	1.8
	UCF204D1	86	64	15	11	26.5	12	38.8	31	12.7	1.2205	0.500	M10	UC204D1	F204D1	Z(ZM)-UCF204D1	C(CM)-UCF204D1	2	38	46	0.6	0.6	0.8
	UCF204-012D1	3 1/2	2 5/8	5/8	7/8	1	1 1/8	1.2205	0.500	1/2	1 1/8	1 1/8	3/8	1 1/8	1 1/2	1 1/8	1 1/8	1 1/2	1 3/8	1.3	1.3	1.5	
25 1 1/8	UCF205D1	95	70	16	13	27	12	38.8	34.1	14.3	1.3425	0.563	M10	UC205D1	F205D1	Z(ZM)-UCF205D1	C(CM)-UCF205D1	2	40	51	0.8	0.8	0.9
	UCF205-013D1	3 3/4	2 3/4	5/8	1 1/8	1 1/8	1 1/8	1.3425	0.563	1/2	1 1/8	1 1/8	3/8	1 1/8	1 1/2	1 1/8	1 1/8	1 1/8	1 1/2	1 3/8	1.8	1.8	2.0
	UCF206D1	108	83	18	13	31	12	40.2	38.1	15.9	1.5000	0.626	M10	UC206D1	F206D1	Z(ZM)-UCF206D1	C(CM)-UCF206D1	2	45	56	1.1	1.1	1.3
	UCF206-101D1	4 1/4	3 1/4	3/4	1 1/8	1 1/8	1 1/8	1.5000	0.626	1/2	1 1/8	1 1/8	3/8	1 1/8	1 1/2	1 1/8	1 1/8	1 1/2	1 3/8	2.4	2.4	2.9	
35 1 1/4	UCF207D1	117	92	19	15	34	14	44.4	42.9	17.5	1.6890	0.689	M12	UC207D1	F207D1	Z(ZM)-UCF207D1	C(CM)-UCF207D1	3	49	59	1.5	1.5	1.9
	UCF207-104D1	4 1/2	3 5/8	3/4	1 3/8	1 3/8	1 3/8	1.6890	0.689	1/2	1 3/8	1 3/8	3/8	1 3/8	1 1/2	1 3/8	1 3/8	1 1/2	1 3/8	3.3	3.3	4.0	
	UCF208D1	130	102	21	15	36	16	51.2	49.2	19	1.9370	0.748	M14	UC208D1	F208D1	Z(ZM)-UCF208D1	C(CM)-UCF208D1	3	56	66	1.7	1.8	2.2
	UCF208-108D1	5 1/8	4 1/4	5/8	1 3/8	1 3/8	1 3/8	1.9370	0.748	1/2	1 3/8	1 3/8	3/8	1 3/8	1 1/2	1 3/8	1 3/8	1 1/2	1 3/8	3.7	4.0	4.9	
45 1 3/4	UCF209D1	137	106	22	16	36	16	52.2	49.2	19	1.9370	0.748	M14	UC209D1	F209D1	Z(ZM)-UCF209D1	C(CM)-UCF209D1	3	57	70	2.1	2.2	2.6
	UCF209-110D1	5 3/8	4 1/4	5/8	1 3/8	1 3/8	1 3/8	1.9370	0.748	1/2	1 3/8	1 3/8	3/8	1 3/8	1 1/2	1 3/8	1 3/8	1 1/2	1 3/8	4.6	4.9	5.7	
	UCF210D1	145	115	24	18	40	18	60.0	57.0	21.0	2.1000	0.825	M16	UC210D1	F210D1	Z(ZM)-UCF210D1	C(CM)-UCF210D1	4	63	78	2.5	2.6	3.2
	UCF210-112D1	5 3/4	4 3/4	5/8	1 3/8	1 3/8	1 3/8	2.1000	0.825	1/2	1 3/8	1 3/8	3/8	1 3/8	1 1/2	1 3/8	1 3/8	1 1/2	1 3/8	5.0	5.4	6.6	

Note (1) These numbers indicate relubricatable type. If maintenance free type is needed, please order without suffix 'D1'.
Remarks Please refer to page A21 for size of grease fitting.

SINGLE-ROW DEEP GROOVE BALL BEARINGS

Bore Diameter 10 – 22 mm

NSK

Dynamic Equivalent Load

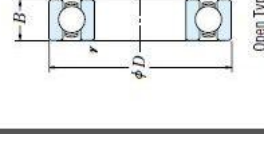
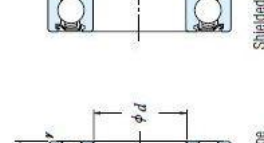
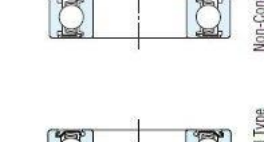
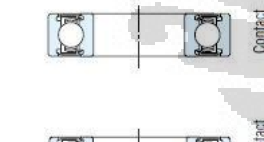
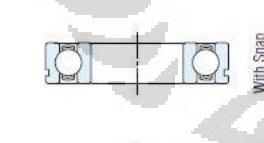
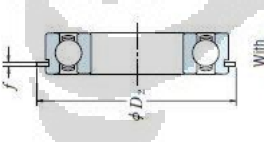
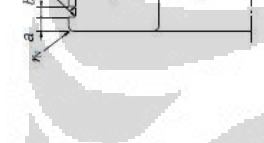
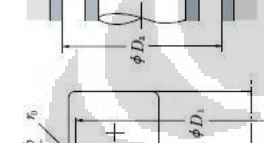
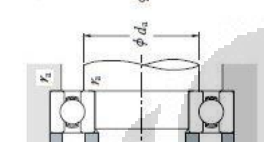
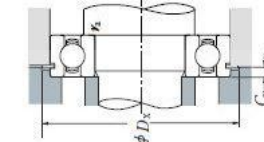
$$P = X F_r + Y F_a$$

$\frac{f_d F_a}{C_{0r}}$	e	$\frac{F_a}{F_r} \leq e$		$\frac{F_a}{F_r} > e$	
		X	Y	X	Y
0.172	0.19	1	0	0.56	2.30
0.345	0.22	1	0	0.56	1.99
0.689	0.26	1	0	0.56	1.71
1.03	0.28	1	0	0.56	1.55
1.38	0.30	1	0	0.56	1.45
2.07	0.34	1	0	0.56	1.31
3.45	0.38	1	0	0.56	1.15
5.17	0.42	1	0	0.56	1.04
6.89	0.44	1	0	0.56	1.00

Static Equivalent Load

$$F_r > 0.8, P_0 = 0.6 F_r + 0.5 F_a$$

$$F_r < 0.8, P_0 = F_r$$



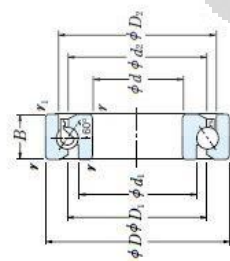
d	Boundary Dimensions (mm)		Basic Load Ratings (N)		Factor	Limiting Speeds (min ⁻¹)		Bearing Numbers		With Snap Ring Groove	Snap Ring Groove Dimensions (mm)				Abutment and Fillet Dimensions (mm)				Mass (kg)					
	D	B	C _r	C _{0r}		Grease V _{0.2} -V _{0.4}	Oil DBU-Z	Open Z	Sealed DD		With Snap Ring	a	b	D ₁	r ₀	D ₂	f	d _{a1} ⁽¹⁾		D _{s1} ⁽¹⁾	r _s	D _s	C _V	
10	19	5	1720	840	175	34 000	24 000	40 000	6800	DD	NR	1.05	0.8	20.8	0.2	24.6	0.7	12	17	0.3	—	0.005		
	22	8	2700	1270	275	32 000	22 000	38 000	6900	VV		NR	1.35	0.87	24.5	0.2	28.7	0.84	12	12.5	20	0.3	28.5	1.5
	30	11	5100	2390	520	30 000	22 000	36 000	6000	VV		DD	2.06	1.35	33.17	0.4	35.7	1.12	14	16	26	0.6	35.5	2.9
	35	14	8100	3450	825	24 000	18 000	26 000	6300	VV		DDU	2.06	1.35	33.17	0.4	39.7	1.12	14	16.5	31	0.6	40.5	2.9
12	21	5	1920	1040	195	32 000	20 000	38 000	6801	VV	DD	—	—	—	—	—	—	14	14	19	0.3	—	0.006	
	24	6	2890	1460	295	30 000	20 000	36 000	6901	VV	DD	—	—	—	—	—	—	14	14.5	22	0.3	27.5	1.5	
	28	7	5100	2370	520	28 000	—	32 000	6001	VV	DD	1.05	0.8	22.8	0.2	26.8	0.7	14	14.5	22	0.3	27.5	1.5	
	37	12	9700	4200	990	20 000	17 000	26 000	6301	VV	DDU	2.06	1.35	34.77	0.4	41.3	1.12	17	18	32	1	42	2.9	
15	24	5	2070	1280	212	28 000	17 000	34 000	6802	VV	DD	—	—	—	—	—	—	17	17	22	0.3	—	0.007	
	28	7	3560	2260	440	26 000	17 000	30 000	6902	VV	DD	—	—	—	—	—	—	17	17	26	0.3	31.5	1.8	
	32	8	5600	2830	570	24 000	—	28 000	6002	VV	DD	1.3	0.95	26.7	0.25	30.8	0.85	17	17	30	0.3	—	0.027	
	37	12	8300	4200	850	20 000	16 000	24 000	6302	VV	DDU	2.06	1.35	33.17	0.4	43.3	1.12	19	20.5	31	0.6	40.5	2.9	
17	26	5	2630	1570	288	26 000	15 000	30 000	6803	VV	DD	—	—	—	—	—	—	19	19	24	0.3	—	0.007	
	30	7	4600	2550	470	24 000	15 000	28 000	6903	VV	DD	—	—	—	—	—	—	19	19.5	28	0.3	33.5	1.8	
	35	8	6000	3250	610	22 000	—	26 000	6003	VV	DD	1.3	0.95	28.7	0.25	32.8	0.85	19	19	33	0.3	—	0.033	
	42	13	11400	5450	1170	17 000	13 000	20 000	6303	VV	DDU	2.06	1.35	39.75	0.4	46.3	1.12	20	22.5	37	1	47	2.9	
20	26	5	3200	1900	340	26 000	15 000	30 000	6804	VV	DD	—	—	—	—	—	—	19	19	24	0.3	—	0.007	
	30	7	5000	2900	510	24 000	15 000	28 000	6904	VV	DD	—	—	—	—	—	—	19	19.5	28	0.3	33.5	1.8	
	35	8	6500	3600	670	22 000	—	26 000	6004	VV	DD	1.3	0.95	30.7	0.25	34.8	0.85	22	24	30	0.3	36.5	2.3	
	42	13	13600	6650	1390	17 000	13 000	20 000	6304	VV	DDU	2.06	1.35	44.6	0.4	52.7	1.12	22	25.5	42	1	53.5	3.3	
22	32	7	4000	2470	410	22 000	13 000	26 000	6804	VV	DD	—	—	—	—	—	—	22	22	30	0.3	36.5	1.8	
	37	9	6400	3700	650	19 000	12 000	22 000	6904	VV	DD	—	—	—	—	—	—	22	24	35	0.3	40.5	2.3	
	42	8	7900	4450	810	18 000	—	20 000	6004	VV	DD	1.3	0.95	35.7	0.25	38.8	0.85	22	24	40	0.3	—	0.048	
	47	14	12800	6800	1300	15 000	11 000	18 000	6304	VV	DDU	2.06	1.35	49.73	0.4	57.9	1.12	24	26.5	42	1	58.5	3.3	
25	42	12	9400	5000	955	18 000	11 000	20 000	6804	VV	DDU	—	—	—	—	—	—	24	25	38	0.6	47	2.9	
	47	14	12800	6800	1300	15 000	11 000	18 000	6904	VV	DDU	—	—	—	—	—	—	24	26.5	42	1	53.5	3.3	
	52	15	15900	7900	1620	14 000	10 000	17 000	6304	VV	DDU	2.06	1.35	57.9	0.4	61.7	1.12	26.5	28	45.5	1	58.5	3.3	
	57	15	15900	7900	1620	14 000	10 000	17 000	6304	VV	DDU	2.06	1.35	57.9	0.4	61.7	1.12	26.5	28	45.5	1	58.5	3.3	
28	44	12	9400	5050	960	17 000	11 000	20 000	6022	VV	DDU	—	—	—	—	—	—	26	26.5	40	0.6	49	2.9	
	49	14	12900	6800	1320	14 000	9 500	16 000	6222	VV	DDU	—	—	—	—	—	—	27	29.5	45	1	56.5	3.3	
	56	16	18400	9250	1870	13 000	9 500	16 000	6322	VV	DDU	2.46	1.35	61.7	0.4	67.1	1.12	28.5	30.5	48.5	1	62.5	3.3	
	56	16	18400	9250	1870	13 000	9 500	16 000	6322	VV	DDU	2.46	1.35	61.7	0.4	67.1	1.12	28.5	30.5	48.5	1	62.5	3.3	

Notes (1) For tolerances for the snap ring grooves and snap ring dimensions, refer to Pages A50 to A53.
 (2) When heavy axial loads are applied, increase d_a and decrease D_1 from the above values.
 (3) Ring types N and NR applicable only to open-type bearings.

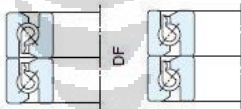
Remarks 1. Diameter Series 7 (extra thin section bearings) are also available, please contact NSK.
 2. When using bearings with rotating outer rings, contact NSK if they are sealed, shielded, or have snap rings.

BEARINGS FOR SUPPORTING BALL SCREWS

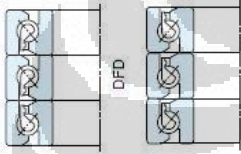
Bores Diameter 15 – 60 mm



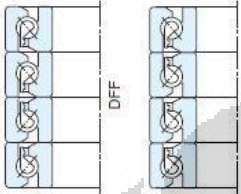
Double-Row Combination



Three-Row Combination



Four-Row Combination



Dynamic Equivalent Load
 $F_e = X F_r + Y F_a$

Combination	One Row		Two Rows		Three Rows		Four Rows	
	DF	DT	DFD	DTD	DFD	DFT	DFD	DFT
Asustax $e=2.17$	X	1.9	—	1.43	2.33	—	1.17	2.33
	Y	0.55	—	0.77	0.35	—	0.89	0.35
$F_a/F_r \leq e$	X	0.92	0.92	0.92	0.92	0.92	0.92	0.92
	Y	1	1	1	1	1	1	1
$F_a/F_r > e$	X	0.92	0.92	0.92	0.92	0.92	0.92	0.92
	Y	1	1	1	1	1	1	1

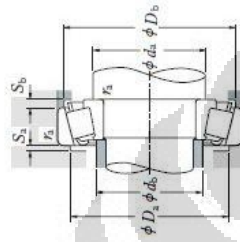
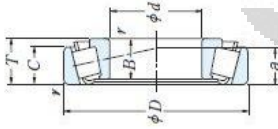
d	Boundary Dimensions (mm)			Dimensions (mm)			Limiting Speeds (°)		Mass (kg)	
	D	B	r	d ₁	d ₂	D ₁	D ₂	Grease		Oil
15	47	15	1	27.2	34	34	39.6	6,000	8,000	approx.
17	47	15	1	27.2	34	34	39.6	6,000	8,000	
20	47	15	1	27.2	34	34	39.6	6,000	8,000	
25	62	15	1	37	45	45	50.7	4,500	6,000	
30	62	15	1	39.5	47	47	53.2	4,300	5,600	
35	72	15	1	47	55	55	60.7	3,600	5,000	
40	72	15	1	49	57	57	62.7	3,600	4,800	0.275
45	75	15	1	54	62	62	67.7	3,200	4,300	
50	100	20	1	67.5	79	79	87.7	2,600	3,400	0.778
55	100	20	1	67.5	79	79	87.7	2,600	3,400	
60	120	20	1	82	93	93	102.2	2,200	3,000	1.23
60	120	20	1	82	93	93	102.2	2,200	3,000	

Note (°) These values apply when the standard preload (C10) is used.

Bearing Numbers	Basic Load Ratings C ₀				Limiting Axial Load			
	Sustained by one row (N)	Sustained by two rows (N)	Sustained by three rows (N)	Sustained by four rows (N)	Sustained by one row (N)	Sustained by two rows (N)	Sustained by three rows (N)	Sustained by four rows (N)
15 TAC 47B	21 900	35 500	47 500	53 000	26 600	2 710	53 000	79 500
17 TAC 47B	21 900	35 500	47 500	53 000	26 600	2 710	53 000	79 500
20 TAC 47B	21 900	35 500	47 500	53 000	26 600	2 710	53 000	79 500
25 TAC 62B	28 500	46 500	61 500	62 500	40 500	4 150	81 500	122 000
30 TAC 62B	29 200	47 500	63 000	64 000	43 000	4 400	86 000	129 000
35 TAC 72B	31 000	50 500	67 000	6 850	50 000	5 100	100 000	150 000
40 TAC 72B	31 500	51 500	68 500	7 000	52 000	5 300	104 000	157 000
40 TAC 90B	39 000	60 000	80 000	13 000	69 500	9 150	179 000	269 000
45 TAC 75B	33 000	53 500	71 000	7 250	57 000	5 800	114 000	170 000
45 TAC 100B	61 500	100 000	133 000	13 600	99 000	10 100	198 000	298 000
50 TAC 100B	63 000	102 000	136 000	13 800	104 000	10 600	208 000	310 000
55 TAC 100B	69 000	102 000	136 000	13 800	104 000	10 600	208 000	310 000
55 TAC 120B	67 500	109 000	145 000	14 800	123 000	12 600	246 000	370 000
60 TAC 120B	67 500	109 000	145 000	14 800	123 000	12 600	246 000	370 000

SINGLE-ROW TAPERED ROLLER BEARINGS

Bore Diameter 15 – 28 mm



Dynamic Equivalent Load

$$P = X F_r + Y F_a$$

$F_a/F_r \leq e$		$F_a/F_r > e$	
X	Y	X	Y
1	0	0.4	Y_1

Static Equivalent Load

$F_0 = 0.5 F_r + Y_0 F_a$
When $F_a > 0.5 F_r + Y_0 F_a$, use $F_0 = F_a$.
The values of e , Y_1 , and Y_0 are given in the table below.

d	Boundary Dimensions (mm)			Basic Load Ratings (N)			Limiting Speeds (min ⁻¹)			Bearing Numbers	Abutment and Fillet Dimensions (mm)					Eft. Load Centers (mm)	Constant e	Axial Load Factors		Mass (kg)			
	T	B	C	C ₁₀	C ₉₀	C ₅₀	Grease	Oil	C _{10r}		C _{90r}	C _{50r}	d _s min.	d _s max.	D _b min.			D _b max.	S _b min.		S _b max.	r _s min.	r _s max.
15	35	11.75	10	14 800	13 200	1 510	1 350	11 000	15 000	HR 30302 J	23	19	30	33	2	1.5	0.6	0.6	8.2	0.32	1.9	1.0	0.053
	42	14.25	13	23 600	21 100	2 400	2 160	9 500	13 000	HR 30203 J	24	22	36	36	2	3	1	1	9.5	0.29	2.1	1.2	0.098
	40	13.25	12	20 100	19 900	2 050	2 030	9 500	13 000	HR 30203 J	26	23	34	37.5	2	2	1	1	9.7	0.35	1.7	0.96	0.079
	47	15.25	14	27 100	28 000	2 770	2 460	8 500	12 000	HR 30303 J	26	26	41	40	2	3	1	1	11.2	0.31	1.9	1.1	0.103
	47	15.25	14	29 200	26 700	2 960	2 720	8 500	12 000	HR 30303 J	28	24	41	40	2	3	1	1	10.4	0.29	2.1	1.2	0.134
20	47	20.25	19	22 000	20 300	2 240	2 070	8 000	11 000	HR 30303 D	29	23	41	34	2	4	1	1	15.4	0.81	0.74	0.41	0.178
	42	15.25	15	24 600	27 400	2 510	2 900	8 000	12 000	HR 32004 XJ	28	24	37	35	3	3	0.6	0.6	10.6	0.37	1.6	0.88	0.097
	47	18.25	14	27 900	28 500	2 860	2 900	8 000	11 000	HR 30204 J	28	27	41	40	2	3	1	1	11.0	0.35	1.7	0.96	0.127
	47	15.25	14	23 900	24 000	2 430	2 450	8 000	11 000	HR 30204 C-A	29	26	41	37	2	3	0.3	1	13.0	0.55	1.1	0.60	0.126
	47	18.25	18	31 500	32 000	3 650	3 600	8 500	11 000	HR 32004 J	29	25	41	38	2	3	1	1	12.6	0.33	1.8	1.0	0.161
22	47	16.25	15	35 000	33 800	3 550	3 400	7 500	10 000	HR 32004 CJ	31	27	44	44	2	3	1.5	1.5	14.6	0.52	1.2	0.64	0.166
	52	16.25	15	29 300	24 600	2 930	2 490	7 100	10 000	HR 30304 J	31	27	44	47.5	2	4	1.5	1.5	11.6	0.30	2.0	1.1	0.172
	52	16.25	15	45 500	47 500	4 680	4 680	8 000	11 000	HR 30304 D	34	26	43	37	2	4	1.5	1.5	16.7	0.81	0.74	0.41	0.168
	52	22.25	21	25 600	29 400	2 610	3 000	8 000	11 000	HR 32304 J	30	27	39	42	3	3.5	0.6	0.6	11.1	0.40	1.5	0.83	0.103
	50	15.25	14	29 200	30 500	2 880	3 150	7 500	10 000	HR 302/22 XJ	31	29	44	42	2	3	1	1	11.6	0.37	1.6	0.90	0.139
25	50	15.25	14	27 200	29 500	2 780	3 000	7 500	10 000	HR 302/22 C	31	29	44	40	2	3	1	1	13.0	0.49	1.2	0.67	0.144
	50	19.25	18	36 500	40 500	3 750	4 100	7 500	11 000	HR 322/22 XJ	31	28	44	41	2	4	1	1	13.5	0.37	1.6	0.89	0.18
	50	19.25	18	33 500	39 500	3 400	4 000	7 500	10 000	HR 322/22 C	31	29	44	39	2	4	1	1	15.2	0.51	1.2	0.65	0.185
	56	17.25	16	37 000	36 500	3 260	3 750	7 100	9 500	HR 303/22 C	33	30	47	46	2	3	1.5	1.5	12.4	0.32	1.9	1.0	0.208
	56	17.25	16	34 500	34 000	3 500	3 500	6 700	9 500	HR 303/22 C	33	30	47	44	2	4	1.5	1.5	15.9	0.59	1.0	0.56	0.207
28	47	15	11.5	27 400	33 000	2 800	3 400	8 000	11 000	HR 32005 XJ	33	30	42	40	3	3.5	0.6	0.6	11.8	0.43	1.4	0.77	0.116
	52	16.25	15	31 000	38 000	3 150	3 900	8 000	11 000	HR 33005 J	33	29	42	41	3	3	0.6	0.6	11.0	0.29	2.1	1.1	0.131
	52	16.25	15	32 000	35 000	3 300	3 550	7 100	10 000	HR 30205 J	34	31	46	44	2	3	1	1	12.7	0.37	1.6	0.88	0.157
	52	16.25	15	28 100	31 500	2 860	3 200	9 700	9 500	HR 30205 C	34	32	46	43	2	4	1	1	14.4	0.53	1.1	0.62	0.155
	52	19.25	18	40 000	45 000	4 050	4 500	7 100	9 500	HR 32205 J	34	30	46	44	2	4	1	1	13.5	0.36	1.7	0.92	0.189
30	52	22	18	47 500	56 500	4 850	5 750	7 500	10 000	HR 32205 C	34	30	46	40	2	4	1	1	15.8	0.53	1.1	0.62	0.19
	62	18.25	17	47 500	46 000	4 850	4 700	6 300	8 500	HR 30305 J	34	29	46	43	2	4	1	1	14.1	0.35	1.7	0.94	0.221
	62	18.25	17	42 000	45 000	4 300	4 550	6 000	8 500	HR 30305 J	36	34	54	54	2	3	1.5	1.5	13.2	0.30	2.0	1.1	0.276
	62	18.25	17	38 000	40 500	4 000	4 100	5 600	8 000	HR 30305 C	36	35	43	49	3	4	1.5	1.5	16.4	0.55	1.1	0.60	0.265
	62	25.25	24	62 500	66 000	6 400	6 750	6 300	8 500	HR 31305 J	39	34	53	47	2	5	1.5	1.5	19.9	0.83	0.73	0.40	0.276
35	52	16.25	16	32 000	39 000	3 200	3 950	7 100	9 500	HR 320/28 XJ	37	33	46	44	2	4	1	1	12.8	0.43	1.4	0.77	0.146
	58	17.25	16	39 500	41 500	4 050	4 300	6 300	8 000	HR 302/28 C	37	34	52	50	2	3	1	1	13.2	0.35	1.7	0.93	0.203
	58	17.25	16	34 000	38 000	3 650	3 600	6 300	8 500	HR 302/28 C	37	34	52	48	2	5	1	1	16.5	0.64	0.94	0.198	
	58	20.25	19	47 500	54 000	4 650	5 600	6 300	8 000	HR 322/28 C	37	34	52	49	2	4	1	1	14.6	0.37	1.6	0.82	0.243
	58	20.25	19	42 000	49 500	4 200	4 950	6 300	8 000	HR 303/28 CJ	37	37	52	55	2	4	1	1	16.8	0.36	1.0	0.59	0.251
68	19.75	18	49 500	50 800	5 000	5 150	5 600	7 500	HR 303/28 C	39	38	59	57	2	5.5	1.5	1.5	17.4	0.52	1.2	0.64	0.335	

Remarks The suffix C represents medium-angle tapered roller bearings. Since they are designed for specific applications, please consult NSK when using bearings with suffix C.

5-Phase Stepping Motor

Specifications

85 square

669(W)	Shaft type	A21K-M596(W)-□	A21K-G596(W)-□	A41K-M599(W)-□	A41K-G599(W)-□	A63K-M5913(W)-□	A63K-G5913(W)-□
6569(W)	Hollow shaft type	AH21K-M596(W)	AH21K-G596(W)	AH41K-M599(W)	AH41K-G599(W)	AH63K-M5913(W)	AH63K-G5913(W)
669-B	Shaft type+ Brake built-in type	A21K-M596-□B	A21K-G596-□B	A41K-M599-□B	A41K-G599-□B	A63K-M5913-□B	A63K-G5913-□B
g)	Max. holding torque	21kgf·cm(2.1 N·m)		41kgf·cm(4.1 N·m)		63kgf·cm(6.3 N·m)	
Phase	Moment of rotor inertia	1400 g·cm ² (1400×10 ⁻⁷ kg·m ²)		2700 g·cm ² (2700×10 ⁻⁷ kg·m ²)		4000 g·cm ² (4000×10 ⁻⁷ kg·m ²)	
	Rated current	1.4A/Phase	2.8A/Phase	1.4A/Phase	2.8A/Phase	1.4A/Phase	2.8A/Phase
	Basic step angle	0.72° / 0.36° (Full/Half step)					
	Rated excitation voltage	24VDC(non-polarity)					
	Rated excitation current	0.62A					
	Static friction torque	40kgf·cm					
	Rotation part inertia	42.5×10 ⁻⁷ kgf·cm ²					
	Operating time	Max. 80ms					
	Releasing time	Max. 70ms					
	Insulation class	CLASS B type(130°C)					
	Insulation resistance	Min. 100MΩ (Standard 500VDC mega) between Motor coil-case					
	Dielectric strength	1Min. at 1kVAC 50/60Hz between Motor coil-case					
	Ambient temperature	-10°C ~ +50°C, Storage condition : -25°C ~ +85°C					
	Ambient humidity	35 ~ 85%RH					
	Protection	IP30(IEC34-5 standard)					
	Unit weight	Standard type : 1.7kg, Brake built-in type : 2.9kg		Standard type : 2.8kg, Brake built-in type : 4.0kg		Standard type : 3.8kg, Brake built-in type : 5.0kg	

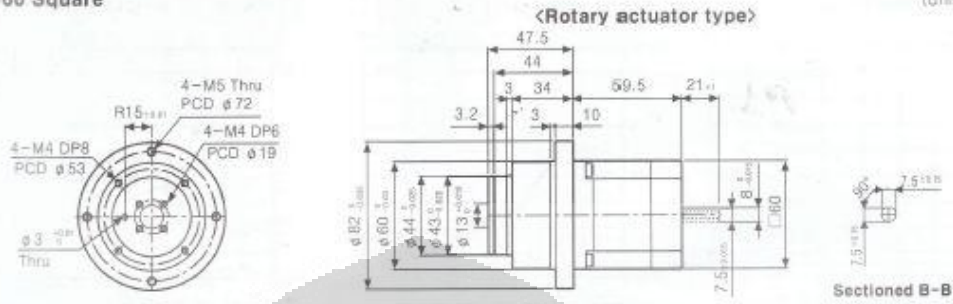
85 square

	Shaft type+ Geared built-in type	A140K-M599(W)-G5	A140K-G599(W)-G5	A200K-M599(W)-G7.2	A200K-G599(W)-G7.2	A200K-M599(W)-G10	A200K-G599(W)-G10
	Geared type+ Brake built-in type	A140K-M599-GB5	A140K-G599-GB5	A200K-M599-GB7.2	A200K-G599-GB7.2	A200K-M599-GB10	A200K-G599-GB10
	Max. holding torque	140kgf·cm(14 N·m)		200kgf·cm(20 N·m)		200kgf·cm(20 N·m)	
	Moment of rotor inertia	2700 g·cm ² (270×10 ⁻⁷ kg·m ²)					
	Rated current	1.4A/Phase	2.8A/Phase	1.4A/Phase	2.8A/Phase	1.4A/Phase	2.8A/Phase
	Basic step angle	0.144° / 0.072° (Full/Half step)		0.1° / 0.05° (Full/Half step)		0.072° / 0.036° (Full/Half step)	
step)	Gear ratio	1:5		1:7.2		1:10	
	Allowable speed range	0 ~ 860rpm		0 ~ 250rpm		0 ~ 180rpm	
	Backlash(min)	±15' (0.25°)					
	Rated excitation voltage	24VDC(non-polarity)					
	Rated excitation current	0.62A					
	Static friction torque	40kgf·cm					
	Rotation part inertia	42.5×10 ⁻⁷ kgf·cm ²					
	Operating time	Max. 80ms					
	Releasing time	Max. 70ms					
	Insulation class	CLASS B type(130°C)					
	Insulation resistance	Min. 100MΩ (Standard 500VDC mega) between Motor coil-case					
	Dielectric strength	1Min. at 1kVAC 50/60Hz between Motor coil-case					
	Ambient temperature	-10°C ~ +50°C, Storage condition : -25°C ~ +85°C					
	Ambient humidity	35 ~ 85%RH					
	Protection	IP30(IEC34-5 standard)					
pe:1.8kg	Unit weight	Geared type : 4.4kg, Geared+Brake type : 5.6kg					

5-Phase Stepping Motor

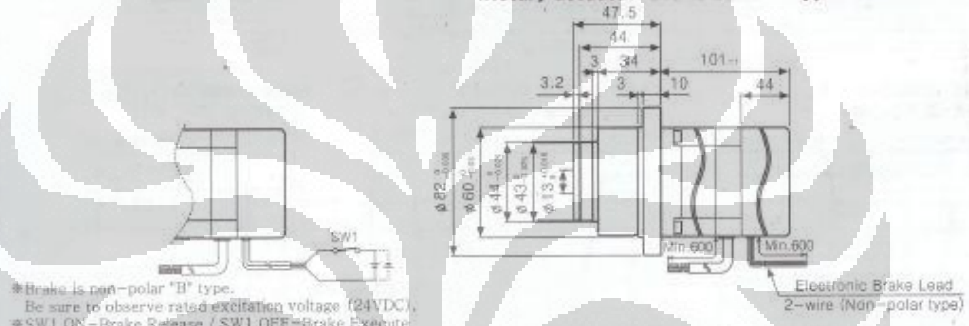
Dimensions □60 Square

(Unit:mm)



*This is dual shaft type of dimension. In case of single shaft, there is no sectioned B.

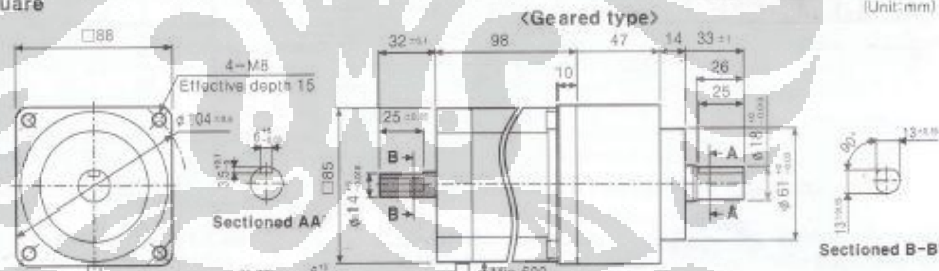
<Rotary actuator+Brake built-in type>



*Brake is non-polar "B" type.
Be sure to observe rated excitation voltage (24VDC).
*SW1 ON-Brake Release / SW1 OFF-Brake Execute

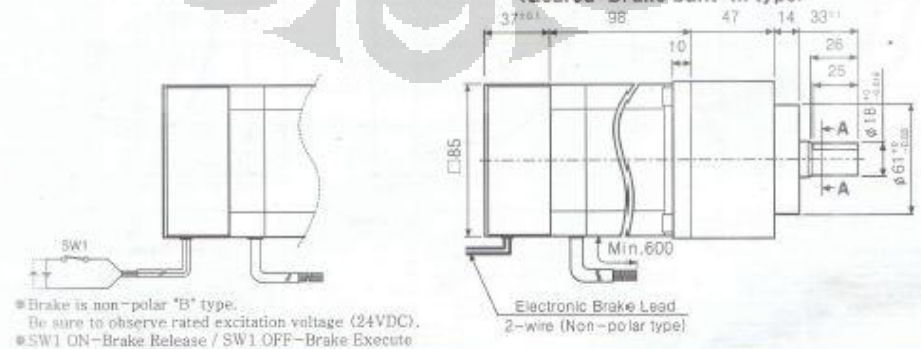
□85 Square

(Unit:mm)



*This is dual shaft type of dimension. In case of single shaft, there is no sectioned B.

<Geared+Brake built-in type>



*Brake is non-polar "B" type.
Be sure to observe rated excitation voltage (24VDC).
*SW1 ON-Brake Release / SW1 OFF-Brake Execute

AK-G/AK-GB/AK-R/AK-RB Series

Characteristic

●A10K-S545(W)-G5

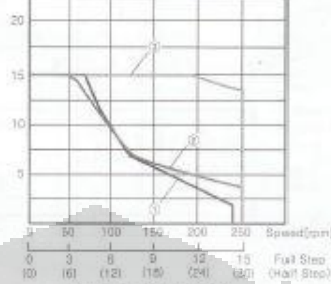
Torque (kgf·cm) #fs : Max. starting torque



Driver input frequency (kHz)
 ○ Driver MDS-ND14, Power 24VDC, Setting current 1.4A/Phase
 ○ Driver MDS-ND14, Power 24VDC, Setting current 1.4A/Phase
 ○ Driver MDS-HF14, Power 220VAC, Setting current 1.4A/Phase

●A15K-S545(W)-G7.2

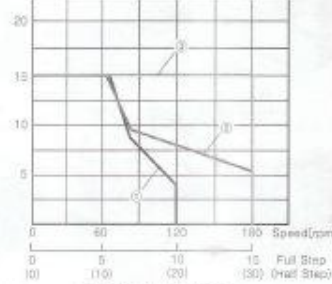
Torque (kgf·cm) #fs : Max. starting torque



Driver input frequency (kHz)
 ○ Driver MDS-ND14, Power 24VDC, Setting current 1.4A/Phase
 ○ Driver MDS-ND14, Power 24VDC, Setting current 1.4A/Phase
 ○ Driver MDS-HF14, Power 220VAC, Setting current 1.4A/Phase

●A15K-S545(W)-G10

Torque (kgf·cm) #fs : Max. starting torque

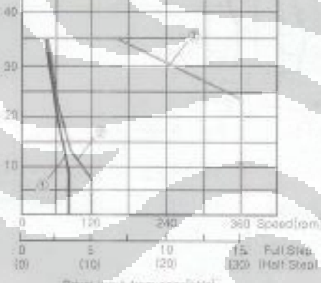


Driver input frequency (kHz)
 ○ Driver MDS-ND14, Power 24VDC, Setting current 1.4A/Phase
 ○ Driver MDS-ND14, Power 24VDC, Setting current 1.4A/Phase
 ○ Driver MDS-HF14, Power 220VAC, Setting current 1.4A/Phase

●A35K-M566(W)-□5

A35K-M566-□B5

Torque (kgf·cm) #fs : Max. starting torque

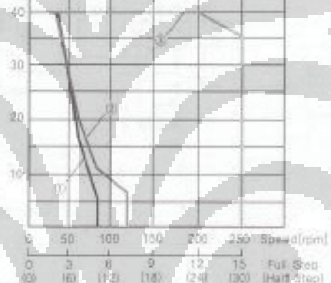


Driver input frequency (kHz)
 ○ Driver MDS-ND14, Power 24VDC, Setting current 1.4A/Phase
 ○ Driver MDS-ND14, Power 24VDC, Setting current 1.4A/Phase
 ○ Driver MDS-HF14, Power 220VAC, Setting current 1.4A/Phase

●A40K-M566(W)-□7.2

A40K-M566-□B7.2

Torque (kgf·cm) #fs : Max. starting torque

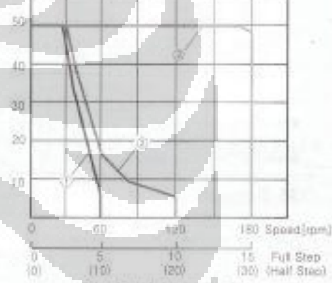


Driver input frequency (kHz)
 ○ Driver MDS-ND14, Power 24VDC, Setting current 1.4A/Phase
 ○ Driver MDS-ND14, Power 24VDC, Setting current 1.4A/Phase
 ○ Driver MDS-HF14, Power 220VAC, Setting current 1.4A/Phase

●A50K-M566(W)-□10

A50K-M566-□B10

Torque (kgf·cm) #fs : Max. starting torque

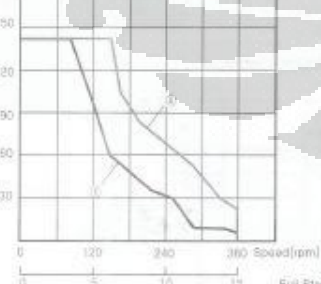


Driver input frequency (kHz)
 ○ Driver MDS-ND14, Power 24VDC, Setting current 1.4A/Phase
 ○ Driver MDS-ND14, Power 24VDC, Setting current 1.4A/Phase
 ○ Driver MDS-HF14, Power 220VAC, Setting current 1.4A/Phase

●A140K-□599(W)-G5

A140K-□599-GB5

Torque (kgf·cm) #fs : Max. starting torque

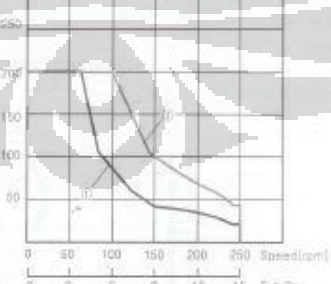


Driver input frequency (kHz)
 ○ Driver MDS-HF14, Power 220VAC, Setting current 1.4A/Phase
 ○ Driver MDS-HF14, Power 220VAC, Setting current 1.4A/Phase

●A200K-□599(W)-G7.2

A200K-□599-GB7.2

Torque (kgf·cm) #fs : Max. starting torque

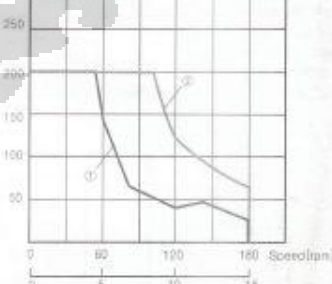


Driver input frequency (kHz)
 ○ Driver MDS-HF14, Power 220VAC, Setting current 1.4A/Phase
 ○ Driver MDS-HF14, Power 220VAC, Setting current 1.4A/Phase

●A200K-□599(W)-G10

A200K-□599-GB10

Torque (kgf·cm) #fs : Max. starting torque



Driver input frequency (kHz)
 ○ Driver MDS-HF14, Power 220VAC, Setting current 1.4A/Phase
 ○ Driver MDS-HF14, Power 220VAC, Setting current 1.4A/Phase