

## DAFTAR ISI

		<b>Halaman</b>
<b>LEMBAR PERNYATAAN</b>		<b>i</b>
<b>LEMBAR PENGESAHAN</b>		<b>ii</b>
<b>PENGHARGAAN</b>		<b>iii</b>
<b>ABSTRAK</b>		<b>v</b>
<i>ABSTRACT</i>		<b>vi</b>
<b>DAFTAR ISI</b>		<b>vii</b>
<b>DAFTAR GAMBAR</b>		<b>ix</b>
<b>DAFTAR TABEL</b>		<b>xi</b>
<b>DAFTAR NOTASI</b>		<b>xii</b>
<b>BAB I</b>	<b>PENDAHULUAN</b>	
1.1	Latar Belakang	1
1.2	Rumusan Masalah	3
1.3	Tujuan Penelitian	4
1.4	Batasan dan Ruang Lingkup Penelitian	4
1.5	Sistematika Penulisan	5
<b>BAB II</b>	<b>TINJAUAN PUSTAKA</b>	
2.1	Sistem Kemudi	7
2.2	Komponen Sistem Kemudi	8
2.3	Ragam Jenis Mekanisme Roda Gigi Kemudi	9
2.4	Sambungan-sambungan Kemudi	13
2.5	Prinsip Ackermann	15
2.6	Sejumlah Fakta Seputar Sistem Kemudi Ackermann	18
2.7	Obyek Penelitian	20
2.8	Rumus dan Prinsip Ackermann Steering	22
<b>BAB III</b>	<b>METODOLOGI PENELITIAN</b>	
3.1	Pendahuluan	25
3.2	Diagram Alur	26

3.3	Metode Penelitian	26
3.4	Pengukuran	27
3.5	Alat-alat Ukur	27
3.6	Proses dan Teknik Simulasi	29
	3.6.1 Mengubah Sudut Roda Kanan	30
	3.6.2 Menyesuaikan Posisi Tierod	31
	3.6.3 Menyesuaikan Sudut Roda Kiri	32
3.7	Simulasi Gambar Awal	34
3.8	Penerapan Prinsip Ackermann	34
3.9	Mengubah Ulang Sudut Knucke Arm (Eksperimen I)	34
3.10	Simulai Lanjutan (Eksperimen II)	35
3.11	Merapikan Gambar	35
<b>BAB IV</b>	<b>PELAKSANAAN DAN PEMBAHASAN</b>	
4.1	Pendahuluan	36
4.2	Pengukuran Awal Geometri Sistem Kemudi	36
4.3	Analisis Pergeseran Pola Lintasan Pusat Lingkaran Semu Roda- Roda Depan pada Sudut yang Berbeda-beda	41
	4.3.1 Pola Awal Lintasan Titik Pusat Lingkaran	41
	4.3.2 Pola Lintasan Titik Pusat Lingkaran Semu Ackermann	44
	4.3.3 Pola Lintasan Titik Pusat Lingkaran Semu Ackermann yang Disempurnakan	48
4.4	Menghitung Sudut Belok Ideal Roda-roda Depan	51
4.5	Rekapitulasi dan Pengolahan Data	55
<b>BAB V</b>	<b>KESIMPULAN DAN REKOMENDASI</b>	
5.1	Kesimpulan	59
5.2	Saran	60
	<b>DAFTAR PUSTAKA</b>	62
	<b>LAMPIRAN-LAMPIRAN</b>	63