

DAFTAR GAMBAR

No. Gambar		Halaman
2.1	Screw & Nut	9
2.2	Recirculating Ball & Nut	10
2.3	Worm & Roller Drive	10
2.4	Worm & Sector	11
2.5	Screw & Pin	12
2.6	Rack & Pinion	12
2.7	Sambungan pada Rigid Axle	13
2.8	Sambungan pada Suspensi Independen	14
2.9	Bentuk Lintasan roda ideal saat belok	15
2.10	Bentuk lintasan roda dengan pusat lingkaran berbeda	16
2.11	Prinsip Ackermann	17
2.12	Penerapan prinsip Ackermann Sederhana	17
2.13	Sistem Kemudi Ackerman, non-Ackermann dan Anti-Ackermann	19
2.14	Pemasangan sistem kemudi Turangga Wasisto	21
2.15	Rumus dan Prinsip Ackermann Steering	22
2.16	Ilustrasi dan rumus sudut belok lainnya	23
2.17	Rumus Trigonometri	24
3.1	Diagram alur penelitian	26
3.2	Proractor/busur derajat	27
3.3	Protractor 4 x 90 derajat	28
3.4	Meteran ukur/measuring tape	28
3.5	Persiapan simulasi menggunakan Photoshop CS 3	30
3.6	Proses membelokkan roda kanan	31
3.7	Mengatur posisi tierod	31
3.8	Mengubah sudut roda kiri	32
3.9	Menyesuaikan sudut roda kiri	33
4.1	Diagram sistem kemudi Turangga Wasisto	37
4.2	Geometri awal roda-roda saat belok penuh	38
4.3	Penerapan prinsip Ackermann pada Turangga Wasisto	39
4.4	Geometri sudut belok saat menerapkan prinsip Ackermann	39

4.5	Penyempurnaan Prinsip Ackermann	40
4.6	Hasil penyempurnaan prinsip Ackerman	40
4.7	Simulasi awal dengan sudut belok 20°	41
4.8	Simulasi awal dengan sudut belok 25°	42
4.9	Simulasi awal dengan sudut belok 35°	43
4.10	Simulasi awal dengan sudut belok 45°	43
4.11	Pola pergeseran lintasan titik pusat lingkaran semu sebelum di- Modifikasi	44
4.12	Simulasi prinsip Ackermann pada sudut belok 15°	45
4.13	Simulasi prinsip Ackermann pada sudut belok 20°	45
4.14	Simulasi prinsip Ackermann pada sudut belok 25°	46
4.15	Simulasi prinsip Ackermann pada sudut belok 35°	46
4.16	Simulasi prinsip Ackermann pada sudut belok 45°	47
4.17	Pola lintasan titik pusat lingkaran semu pada sistem kemudi menggunakan prinsip Ackermann	47
4.18	Simulasi prinsip Ackermann yang disempurnakan pada su- dut belok 15°	48
4.19	Simulasi prinsip Ackermann yang disempurnakan pada su- dut belok 20°	49
4.20	Simulasi prinsip Ackermann yang disempurnakan pada su- dut belok 25°	49
4.21	Simulasi prinsip Ackermann yang disempurnakan pada su- dut belok 35°	50
4.22	Simulasi prinsip Ackermann yang disempurnakan pada su- dut belok 45°	50
4.23	Pola lintasan titik pusat lingkaran dengan prinsip Ackermann yang telah modifikasi	51
4.24	Grafik perbandingan pola dinamika sudut roda awal terhadap Sudut Ideal	56
4.25	Grafik perbandingan pola dinamika sudut roda menggunakan prinsip Ackermann terhadap sudut ideal	57
4.26	Grafik perbandingan dinamika sudut roda menggunakan prinsip Ackermann yang telah disempurnakan terhadap sudut ideal	58