

**PERANCANGAN DAN ANALISIS STATIK
SISTEM MEKANISME PENGANGKAT
PADA *FORKLIFT AUTOMATIC GUIDED VEHICLE*
(AGV)**

SKRIPSI



Oleh :

FACHMI ADITAMA
122013166

**PROGRAM STUDI TEKNIK MESIN
FAKULTAS TEKNOLOGI INDUSTRI
INSTITUT TEKNOLOGI NASIONAL
BANDUNG
2021**

HALAMAN PERNYATAAN ORISINALITAS

Saya yang bertanda tangan di bawah ini:

Nama : Fachmi Aditama

NIM : 122013166

Menyatakan dengan sesungguhnya bahwa

Judul Skripsi :

PERANCANGAN DAN ANALISIS STATIK SISTEM MEKANISME
PENGANGKAT PADA *FORKLIFT AUTOMATIC GUIDED VEHICLE (AGV)*

sepenuhnya adalah merupakan karya sendiri, tidak ada bagian di dalamnya yang merupakan plagiat dari karya orang lain dan saya tidak melakukan penjiplakan atau pengutipan dengan cara-cara yang tidak sesuai dengan etika keilmuan yang berlaku dalam masyarakat keilmuan.

Apabila dikemudian hari ditemukan adanya pelanggaran terhadap etika keilmuan dalam karya saya ini, atau klaim dari pihak lain terhadap keaslian karya ini, saya siap menerima sanksi sesuai dengan hukum yang berlaku.

Bandung, Februari 2021

Yang membuat pernyataan



HALAMAN PENGESAHAN

PERANCANGAN DAN ANALISIS STATIK SISTEM MEKANISME PENGANGKAT PADA *FORKLIFT AUTOMATIC GUIDED VEHICLE* (AGV)

SKRIPSI

Diajukan Untuk Memenuhi Persyaratan

Memperoleh Gelar Sarjana Teknik

Pada

Program Studi Teknik Mesin

Fakultas Teknologi Industri

Institut Teknologi Nasional Bandung

Bandung, Februari 2021

Mengetahui / Menyetujui,

Dosen Pembimbing



Ir. Encu Saefudin, M.T.

NIP : 930807

Program Studi Teknik Mesin

Ketua,



Tito Shantika, M.Eng

NIP : 120060202

KATA PENGANTAR

Puji syukur saya panjatkan kepada Tuhan Yang Maha Esa, karena atas berkat dan rahmat- Nya, saya dapat menyelesaikan laporan ini. Penulisan laporan ini dilakukan dalam rangka memenuhi salah satu syarat untuk mencapai gelar Sarjana Teknik Jurusan Teknik Mesin pada Fakultas Teknologi Industri Institut Teknologi Nasional. Penulis menyadari bahwa, tanpa bantuan dan bimbingan dari berbagai pihak, dari masa perkuliahan sampai pada penyusunan laporan ini, sangatlah sulit untuk menyelesaikan laporan ini. Oleh karena itu, penulis mengucapkan terima kasih kepada:

- (1) Ir. Encu Saefudin, M.T selaku dosen pembimbing yang telah menyediakan waktu, tenaga, dan pikiran untuk mengarahkan saya dalam penyusunan laporan ini;
- (2) orang tua dan keluarga penulis yang telah memberikan bantuan dukungan material dan moral; dan
- (3) Kevin, rekan - rekan mahasiswa jurusan teknik mesin yang telah banyak membantu dalam menyelesaikan laporan ini.

Akhir kata, penulis berharap Tuhan Yang Maha Esa berkenan membalas segala kebaikan semua pihak yang telah membantu. Semoga laporan ini membawa manfaat bagi pengembangan ilmu.

Bandung, Februari 2021

Penulis

**HALAMAN PERNYATAAN PERSETUJUAN PUBLIKASI SKRIPSI
UNTUK KEPENTINGAN AKADEMIS**

Sebagai sivitas akademik Institut Teknologi Nasional, saya yang bertanda tangan di bawah ini:

Nama : Fachmi Aditama
NIM : 122013166
Program Studi : Teknik Mesin
Fakultas : Teknologi Industri
Jenis karya : Skripsi

Demi pengembangan ilmu pengetahuan, menyetujui untuk memberikan kepada Institut Teknologi Nasional **Hak Bebas Royalti Noneksklusif (*Non-exclusive Royalty- Free Right*)** atas karya ilmiah saya yang berjudul:

PERANCANGAN DAN ANALISIS STATIK SISTEM MEKANISME
PENGANGKAT PADA FORKLIFT AUTOMATIC GUIDED VEHICLE (AGV)

Dengan Hak Bebas Royalti Noneksklusif ini Institut Teknologi Nasional berhak menyimpan, mengalihmedia/format-kan, mengelola dalam bentuk pangkalan data (*database*), merawat, dan memublikasikan skripsi saya selama tetap mencantumkan nama saya sebagai penulis/pencipta dan sebagai pemilik Hak Cipta.

Demikian pernyataan ini saya buat dengan sebenarnya.

Dibuat di: Bandung

Pada tanggal: Februari 2021

Yang menyatakan



(Fachmi Aditama)