

UNIVERSITAS PGRI YOGYAKARTA

JI. PGRI I Sonosewu No. 117 Yogyakarta - 55182 Telp. (0274) 376808, 373198, 373038 Fax. (0274) 376808

E-mail: info@upy.ac.id

PETIKAN KEPUTUSAN REKTOR UNIVERSITAS PGRI YOGYAKARTA

Nomor: 027-2/SK/REKTOR-UPY/III/2023

Tentang

PENGANGKATAN DOSEN PENGAMPU MATA KULIAH SEMESTER GENAP TAHUN AKADEMIK 2022/2023 DI LINGKUNGAN UNIVERSITAS PGRI YOGYAKARTA

DENGAN RAHMAT TUHAN YANG MAHA ESA REKTOR UNIVERSITAS PGRI YOGYAKARTA

Menimbang:

dst.

Mengingat:

dst. dst.

Memperhatikan:

MEMUTUSKAN

Menetapkan:

PENGANGKATAN DOSEN PENGAMPU MATA KULIAH SEMESTER GENAP TAHUN AKADEMIK

2022/2023 DI LINGKUNGAN UNIVERSITAS PGRI YOGYAKARTA

Pertama

Mengangkat Saudara yang namanya tersebut pada lajur 2 Lampiran keputusan ini sebagai

Dosen Pengampu Mata Kuliah pada Semester Genap Tahun Akademik 2022/2023.

Kedua

Menugaskan kepada para Dosen Pengampu Mata Kuliah dimaksud untuk melaksanakan pembelajaran matakuliah sebagaimana tercantum pada lajur 3 lampiran keputusan ini dengan sebaik-baiknya dan kepada yang bersangkutan diberikan honorarium sesuai dengan ketentuan

yang berlaku di UNIVERSITAS PGRI YOGYAKARTA

Ketiga

Keputusan ini berlaku sejak tanggal ditetapkan, dengan ketentuan bahwa segala sesuatunya

akan ditinjau kembali apabila terdapat kekeliruan dalam penetapan ini.

PETIKAN Keputusan ini disampaikan kepada yang bersangkutan untuk dipergunakan sebagaimana mestinya.

Ditetapkan di

:Yogyakarta

Pada tanggal

01 Maret 2023

Rektor.

ttd

Dr. Ir. Paiman, M.P.

NIS. 19650916 199503 1 003

Untuk Petikan yang sah Wakil Rektor Bidang Akademik dan Kelembagaan

Ahmad Riyadi, S.Si, M.Kom NIS. 19690214 199812 1 006

Tembusan disampaikan kepada:

- 1. Para Wakil Rektor
- 2. Para Dekan
- 3. Para Ketua Program Sarjana

Lampiran Keputusan Rektor Universitas PGRI Yogyakarta Nomor : 027.2/SK/REKTOR-UPY/III/2023 Tanggal : 01 Maret 2023

PROGRAM	•••	Program Sarjana Pendidikan Vokasional Teknologi Otomotif Program Sarjana Pendidikan Vokasional Teknologi Otomotif		
SEMESTER/ KELAS		11/4 1/1/4 1/1/4 1/1/4		,
SKS		7777		
KODE MK		KKM40227 KKM40255 KKM40256 K40231 K40291		
MATA KULIAH	**	Psikologi Pendidikan Kejuruan Teori Sistem, Chasis, Kemudi, Rem & Suspensi Praktik, Sistem, Chasis, Kemudi, Rem & Suspensi Evaluasi Diklat Teknologi Kendaraan Hybrid		
NAMA PENGAJAR & NIDN		Muhammad Priya Permana, M.Pd. 0529089302		
NO.	1. s.d 159	160	161	Dst.

Rektor

Wakil Rektor Bidang Akademik dan Kelembagaan

Untuk Petikan yang sah:

ttq

Dr. Ir. Paiman, M.P NIS. 19650916 199503 1 003

OCYAK & Ahmad Riyadi, S.Si., M.Kom Nis. 19690214 199812 1 006

RENCANA PEMBELAJARAN SEMESTER (RPS) Kemudi, Rem, dan Suspensi



Pendidikan Vokasional Teknologi Otomotif Fakultas Keguruan dan Ilmu Pendidikan Universitas PGRI Yogyakarta TAHUN AKADEMIK 2022/2023

HALAMAN PENGESAHAN

1. Judul RPS : Kemudi, Rem, dan Suspensi

2. Pelaksana/Penulis

a. Nama Lengkap & Gelar : Muhammad Priya Permana, M.Pd

b. Jenis Kelamin : Laki-Laki

c. Pangkat/Golongan : Penata Muda Tk. I/IIIb d. NIP/NIS : 19930829 201907 1 013

e. Program Magister/Fakultas : Pendidikan Vokasional Teknologi Otomotif/FKIP

f. Telepon/Faks/E-mail/HP : 08562831481/ priyopermana@upy.ac.id

3. Pembiayaan

a. Sumber Dana : b. Jumlah Biaya :

Mengetahui,

Ketua Program Studi

Bayu Gilang Purnomo, M. Pd. NIS. 19910923 201907 1 012

Yogyakarta, 25 Juli 2023

Penyusun

Muhammad Priya Permana, M. Pd.

NIS. 19930829 201907 1 013

1.Deskripsi RPS Terintegrasi Penelitian dan atau Pengabdian kepada Masyarakat (PkM) dan atau Implementasi Merdeka Belajar Kampus Merdeka (MBKM)

		<u> </u>
Nam	a Mata Kuliah (MK) dan Kode MK	Kemudi, Rem, dan Suspensi/ KKM40256
Nam	a Dosen dan NIDN	Muhammad Priya Permana, M. Pd./ 0529089302
Pem	belajaran Terintegrasi dengan Kegiatan	Penelitian
a	Judul Penelitian	
b	Tim Peneliti	
c	Waktu Penelitian	
	Hasil penelitian dipublikasikan di	
d	Hasil penelitian dibelajarkan pada pertemuan ke-	
e	Untuk mencapai CPL MK	
Pem	belajaran Terintegrasi dengan Kegiatan	Pengabdian Kepada Masyarakat
a	Judul Pengabdian Masyarakat	
b	Tim Pengabdi	
С	Waktu Pengabdian	
d	Hasil PkM dibelajarkan pada pertemuan ke-	
e	Untuk mencapai CPL MK	
Sifat	RPS ini adalah sebagai berikut :	
No	Sifat RPS	Keterangan
1	Interaktif	

2	Holistik					
3	Integratif					
4	Saintifik					
5	Kontekstual					
6	Tematik					
7	efektif					
8	Kolaboratif					
9	Berpusat Pada Mahasiswa					
Pemb	oelajaran Terkonversi MBKM					
	Bentuk Kegiatan Pembelajaran MBKM	Lingka	ri No. BKP yang sesuai			
		1	Pertukaran Pelajar	6		KKN Desa
		2	KKN Tematik	7		Program Kemanusiaan
		3	Magang	8		Asistensi Mengajar
		4	KKN Desa	9		
		5	Study Independen	10	0	
	Mata Kuliah ini untuk Mencapai	1.S	1 (tuliskan deskripsi)			
	Capaian Pembelajaran Lulusan (CPL) Prodi		l (tuliskan deskripsi)			
	Tiodi	3.k	KU 1 (tuliskan deskipsi)			
		4. k	KK1 (tuliskan deskripsi)			
	Mitra	Tu	liskan nama mitra			

			RENCANA	A PEMBELAJAR	AN SEMEST	ER				
MATA KULIAH			KODE	Rumpun MK	BOBOT (sks)		SEMEST	Tgl Penyusunan		
Chasis, Kemudi, Re	m dan Sı	ısnensi	KKM40256	Teori Otomotif	T=2	P=0	ER 4	18 Maret 2023		
Capaian Capaian	CPL-PRO		IIIII110230	Teori otomotii	1-2	1-0	7	10 Waret 2023		
Pembelajaran	KU 2		uasai konsep teoritis bida	ng pengetahuan terten	tu secara umun	n dan konsep t	eoritis bagia	an khusus dalam bidang		
(CP)			tahuan tersebut secara men							
	KK 3		ampu mengaplikasikan pengelolaan menejemen laboratorium, bengkel kerja, dan workshop industri/lembaga pelatihan dang otomotif dengan profesional							
	KK 5	Mamp	ou melakukan prosedur pera	awatan, pemeriksaan, p	erbaikan serta d	iagnosis kenda	raan secara p	rofesional		
	KK 6	Mamp ilmiah	Iampu melakukan pengujian dan analisis terhadap teknologi otomotif ramah lingkungan sesuai prosedur dan metodologi miah							
	KK 8		ou melakukan perencanaan,							
	P 1	otomo						-		
	P 3		uasai pengetahuan tentang ikan bodi, dan desain otomo		eori dan prakti	k yang melipu	ti: sepeda n	notor, kendaraan ringan,		
	CPMK									
	CPMK	Mahas	siswa mampu :							
			Memahami dan menjelas	_		-	-	-		
			bermotor, dengan bahan ka	2	_		-	_		
			hidrolik; rem parkir; Antil	•	* *		booster rem	, rem servo udara; sistem		
			suspensi bebas, sistem sus Dapat melakukan diagnos				odi podo Sio	tam Vamudi Dam dan		
			Suspensi kendaraan bermo		nperbaiki kerusi	akan yang terja	aui paua Sis	dem Kemudi, Kem, dan		
Diskripsi Singkat	Mata K		Kemudi Rem dan Suspens		vang memberik	an pengetahuar	dan ketera	mpilan membongkar.		
MK			nengukur, memperbaiki, i		_			_		
			dan power steering; system							
	cakram;	rem pi	iringan; booster rem; rem s	ervo udara; sistem susp	ensi bebas; siste	em suspensi kak	a; sistem su	spensi aktif dan roda		

Minggu Ke-	Sub-CPMK	Indikator Penilaian	Kriteria & Bentuk Penilaian	Bentuk Pembelajaran, Metode Pembelajaran, Penugasan, [Media & Sumber Belajar] [Estimasi Waktu]	Materi Pembelajaran [Pustaka]	Bobot Penilaian (%)
	Mahasiswa dapat Menjelaskan prinsip kerja dan nama serta fungsi komponen pada sistem kemudi	 ✓ Mampu menjelaskan secara bahasa sendiri prinsip kerja sistem kemudi ✓ Mampu menyebutkan nama komponen dan fungsi pada sistem kemudi melalui gambar yang diberikan 	 ✓ Kriteria Penilaian: Nilai Sempurna:	 ✓ Bentuk Pembelajaran: Pembelajaran Kontekstual ✓ Model Pembelajaran: Ceramah (Presentasi) Diskusi menggunakan	 ✓ Uraian umum sistem kemudi ✓ Komponen dan konstruksi sistem kemudi ✓ Rangkaian dan cara kerja sistem kemudi 	5%

					1					
					secara oral					
					Non-test					
					:Kehadiran					50 /
2	Mahasiswa dapat	✓	Mampa	✓	Kriteria	✓	Bentuk Pembelajaran:	✓	Jenis-jenis sistem	5%
	Menjelaskan jenis		menjelaskan		Penilaian:		Pembelajaran Kontekstual		kemudi	
	dan analisa		secara bahasa		Nilai	\checkmark	Model Pembelajaran:	\checkmark	Diagnosa	
	gangguan pada		sendiri jenis		Sempurna:		Ceramah (Presentasi)		kerusakan sistem	
	sistem kemudi		sistem kemudi		Apabila		Diskusi menggunakan		kemudi	
		✓	Mampu		mampu		Forum Group	✓	Pemeliharaan	
			menjelaskan		menjelaskan		Discussion		dan perawatan	
			gangguan pada		dan	\checkmark	Penugasan: Tugas		sistem kemudi	
			sistem kemudi		menyebutkan		dibagikan dan dikerjakan			
			melalui contoh		kedua		melalui E-Learning			
			kasus yang		indicator	\checkmark	Sumber Belajar: Buku			
			diberikan		penilaian		New Step TOYOTA			
					Nilai	\checkmark	Estimasi Waktu: 2x50			
					Setengah:		menit			
					Apabila					
					hanya bisa					
					menyebutkan					
					salah satu					
					dari indicator					
					penilaian					
				√	Bentuk					
					Penilaian:					
					Test berupa					
					soal-soal					
					yang					
					dibagikan					
					secara oral					
					Non-test					
					:Kehadiran					
					. Kenaunan					

3	Mahasiswa dapat Menjelaskan prinsip kerja, nama dan fungsi komponen, cara kerja, dan analisa gangguan pada sistem alignement roda	✓ Mampu menjelaskan prinsip kerja dan nama serta fungsi komponen sistem alignement roda ✓ Mampu menganalisis gangguan pada sistem alignement roda	 ✓ Kriteria Penilaian: Nilai Sempurna:	 ✓ Bentuk Pembelajaran: Pembelajaran Kontekstual ✓ Model Pembelajaran: Ceramah (Presentasi) Diskusi menggunakan	✓ Uraian tentang sistem alignement roda ✓ Komponen utama sistem alignement roda ✓ Pengukuran dan penyetelan sistem alignement roda ✓ Diagnosa kerusakan komponen sistem alignement roda ✓ Pemeliharaan dan perawatan komponen.	5%
4	Mahasiswa dapat Menjelaskan	✓ Mampu menjelaskan prinsip kerja	✓ Kriteria Penilaian: ➤ Nilai	✓ Bentuk Pembelajaran:Pembelajaran Kontekstual✓ Model Pembelajaran:	✓ Prinsip kerja sistem rem parker	5%

5	prinsip kerja, nama dan fungsi komponen, cara kerja, dan analisa gangguan pada sistem rem parkir	dan nama serta fungsi komponen sistem rem parkir ✓ Mampu menganalisis gangguan pada sistem alignement roda	Sempurna: Apabila mampu menjelaskan dan menyebutkan kedua indicator penilaian Nilai Setengah: Apabila hanya bisa menyebutkan salah satu dari indicator penilaian: ✓ Bentuk Penilaian: ➤ Test berupa soal-soal yang dibagikan secara oral Non-test :Kehadiran	 ➤ Ceramah (Presentasi) ➤ Diskusi menggunakan Forum Group Discussion ✓ Penugasan: Tugas dibagikan dan dikerjakan melalui E-Learning ✓ Sumber Belajar: Buku New Step TOYOTA ✓ Estimasi Waktu: 2x50 menit 	 ✓ Komponen dan konstruksi sistem rem parker ✓ Rangkaian dan cara kerja sistem penyetelan otomatis dengan bantuan rem parkir. ✓ Jenis-jenis sistem rem parker ✓ Diagnosa kerusakan sistem rem parker ✓ Pemeliharaan dan perawatan sistem rem parkir 	5%
5	Mahasiswa dapat menjelaskan prinsip kerja, nama dan fungsi komponen, cara kerja, dan analisa gangguan	✓ Mampu menjelaskan prinsip kerja dan nama serta fungsi	 ✓ Kriteria Penilaian: ➢ Nilai Sempurna: Apabila mampu 	 ✓ Bentuk Pembelajaran: Pembelajaran Kontekstual ✓ Model Pembelajaran: Ceramah (Presentasi) Diskusi menggunakan Forum Group 	 ✓ Uraian umum rem hidrolik ✓ Komponen dan konstruksi sistem rem hidrolik ✓ Rangkaian dan 	3%

	pada sistem rem hidrolik	komponen sistem rem hidrolik ✓ Mampu menganalisis gangguan pada sistem rem hidrolik	menjelaskan dan menyebutkan kedua indicator penilaian ➤ Nilai Setengah: Apabila hanya bisa menyebutkan salah satu dari indicator penilaian: ➤ Test berupa soal-soal yang dibagikan secara oral ➤ Non-test	Discussion ✓ Penugasan: Tugas dibagikan dan dikerjakan melalui E-Learning ✓ Sumber Belajar: Buku New Step TOYOTA ✓ Estimasi Waktu: 2x50 menit	cara kerja sistem rem hidrolik	
6	Mahasiswa dapat	✓ Mampu	:Kehadiran ✓ Kriteria	✓ Bentuk Pembelajaran:	✓ Uraian umum	5%
0	Manasiswa dapat Menjelaskan prinsip kerja dan nama serta fungsi komponen, pada Anti-lock Breaking System	 ✓ Mampu menjelaskan prinsip kerja Anti-lock Breaking System ✓ Mampu menjelaskan 	Penilaian: Penilaian: Nilai Sempurna: Apabila mampu menjelaskan dan menyebutkan	 ✓ Bentuk Pembelajaran: Pembelajaran Kontekstual ✓ Model Pembelajaran: Ceramah (Presentasi) menggunakan Google Meet/ Zoom ✓ Diskusi menggunakan Google Meet/ Zoom ✓ Penugasan: Tugas 	 ✓ Uraian umum Anti-lock Breaking System (ABS) ✓ Prinsip kerja Anti-lock Breaking System ✓ Komponen-komponen 	5 /0

		nama serta fungsi komponen pada Anti-lock Breaking System	kedua indicator penilaian ➤ Nilai Setengah: Apabila hanya bisa menyebutkan salah satu dari indicator penilaian ✓ Bentuk Penilaian: ➤ Test berupa soal-soal yang dibagikan di E-Learning ➤ Non-test :Kehadiran	dibagikan dan dikerjakan melalui E-Learning ✓ Sumber Belajar: Buku New Step TOYOTA ✓ Estimasi Waktu: 2x50 menit (Tatap Muka daring dan Penugasan)	beserta fungsinya pada Anti-lock Breaking System	
7	Mahasiswa dapat Menjelaskan perbedaan pengereman menggunakan sistem lama dengan Anti-lock Breaking System dan analisa gangguan Anti-lock Breaking System	✓ Mampu menjelaskan cara kerja dan efek pengereman sistem lama dengan Anti- lock Breaking System ✓ Mampu menganalisis	 ✓ Kriteria Penilaian: Nilai Sempurna: Apabila mampu menjelaskan dan menyebutkan kedua indicator penilaian 	 ✓ Bentuk Pembelajaran: Pembelajaran Kontekstual ✓ Model Pembelajaran: Ceramah (Presentasi) Diskusi menggunakan Forum Group Discussion ✓ Penugasan: Tugas dibagikan dan dikerjakan melalui E-Learning ✓ Sumber Belajar: Buku New Step TOYOTA 	✓ Simulasi pengereman sistem lama dengan Anti-lock Breaking System ✓ Diagnosa kerusakan Anti- lock Breaking System ✓ Pemeliharaan dan perawatan Anti-lock	5%

		gangguan pada Anti-lock Breaking System	➤ Nilai Setengah: Apabila hanya bisa menyebutkan salah satu dari indicator penilaian ✓ Bentuk Penilaian: ➤ Test berupa soal-soal yang dibagikan secara oral ➤ Non-test :Kehadiran	✓ Estimasi Waktu: 2x50 menit	Breaking System	
8	Mahasiswa dapat menjelaskan prinsip kerja, nama dan fungsi komponen, analisa gangguan rem tromol	 ✓ Mampu menjelaskan prinsip kerja dan nama serta fungsi komponen rem tromol ✓ Mampu menjelaskan analisa gangguan rem tromol 	✓ Kriteria Penilaian: → Nilai Sempurna: Apabila mampu menjelaskan dan menyebutkan kedua indicator penilaian → Nilai Setengah: Apabila	 ✓ Bentuk Pembelajaran: Pembelajaran Kontekstual ✓ Model Pembelajaran: ✓ Ceramah (Presentasi) ➢ Diskusi menggunakan	 ✓ Uraian umum tentang rem tromol ✓ Jenis-jenis Sistem rom tromol ✓ Komponen dan konstruksi sistem rem tromol ✓ Detail komponen Sistem rem tromol ✓ Diagnosa dan analisa kerusakan Sistem 	5%

Mahasiswa dapat menjelaskan prinsi kerja, nama dan fungsi komponen, cara kerja, dan analisa gangguan pada sistem rem cakram.	✓ Mampu menjelaskan prinsip kerja dan nama serta fungsi komponen rem cakram ✓ Mampu menjelaskan analisa gangguan rem cakram	hanya bisa menyebutkan salah satu dari indicator penilaian ✓ Bentuk Penilaian:	 ✓ Bentuk Pembelajaran: Pembelajaran Kontekstual ✓ Model Pembelajaran: ➢ Ceramah (Presentasi) ➢ Diskusi menggunakan	rem tromol ✓ Pemeliharaan dan perawatan Sistem rem tromol ✓ Uraian umum ✓ Jenis-jenis ✓ Komponen dan konstruksi ✓ Detail komponen ✓ Diagnosa dan analisa kerusakan ✓ Pemeliharaan dan perawatan	5%
--	---	---	--	---	----

10	UTS / Evaluaci		dari indicator penilaian ✓ Bentuk Penilaian: ➤ Test berupa soal-soal yang dibagikan secara oral ➤ Non-test :Kehadiran		(D: : 1 : 15%
10	UTS / Evaluasi Tengah Semester: Melakukan validasi penilaian tengah semester pada mahasiswa	 ✓ Mahasiswa mengasai materi sistem kemudi ✓ Mahasiswa mengasai materi sistem alignement roda ✓ Mahasiswa mengasai materi sistem rem parkir ✓ Mahasiswa mengasai materi sistem rem sistem rem 	✓ Kriteria Penilaian:	 ✓ Penugasan: Tugas dibagikan dan dikerjakan melalui sesuai jadwal ✓ Sumber Belajar: ➢ Buku New Step TOYOTA ➢ Power Point Dosen ✓ Estimasi Waktu: 2x60 menit 	✓ Prinsip kerja, nama dan fungsi komponen, cara kerja, dan analisa gangguan pada sistem kemudi ✓ Prinsip kerja, nama dan fungsi komponen, cara kerja, dan analisa gangguan pada sistem alignement roda ✓ Prinsip kerja,
		hidrolik ✓ Mahasiswa mengasai materi Anti-lock Breaking System ✓ Mahasiswa	Apabila mengerjakan kurang benar setiap indicator soalnya Nilai		nama dan fungsi komponen, cara kerja, dan analisa gangguan pada sistem rem parkir ✓ Prinsip kerja, nama dan fungsi

11		mengasai materi sistem rem tromol ✓ Mahasiswa mengasai materi sistem rem cakram	Setengah (5 poin): Apabila mengerjakan tidak benar/ ngawur setiap indicator soalnya ➤ Nilai Nol (0 poin): Apabila tidak mengerjakan ✓ Bentuk Penilaian: ➤ Tes berbentuk esay berjumlah 5 soal		komponen, cara kerja, dan analisa gangguan pada sistem rem hidrolik ✓ Prinsip kerja, nama dan fungsi komponen, cara kerja, dan analisa gangguan pada Anti-lock Breaking System ✓ Prinsip kerja, nama dan fungsi komponen, cara kerja, dan analisa gangguan pada sistem rem tromol ✓ Prinsip kerja, nama dan fungsi komponen, cara kerja, dan analisa gangguan pada sistem rem tromol ✓ Prinsip kerja, nama dan fungsi komponen, cara kerja, dan analisa gangguan pada sistem rem cakram
11	Mahasiswa dapat Menjelaskan prinsip kerja dan nama serta fungsi komponen, pada booster rem dan	✓ Mampu menjelaskan prinsip kerja pada booster rem dan servo	 ✓ Kriteria Penilaian: ➤ Nilai Sempurna: Apabila mampu 	 ✓ Bentuk Pembelajaran: Pembelajaran Kontekstual ✓ Model Pembelajaran: ➤ Ceramah (Presentasi) ➤ Diskusi menggunakan Forum Group 	 ✓ Uraian umum ✓ Jenis-jenis ✓ Komponen dan konstruksi ✓ Detail komponen

	servo udara	udara ✓ Mampu menjelaskan nama serta fungsi komponen, pada booster rem dan servo udara	menjelaskan dan menyebutkan kedua indicator penilaian ➤ Nilai Setengah: Apabila hanya bisa menyebutkan salah satu dari indicator penilaian ✓ Bentuk Penilaian: ➤ Test berupa soal-soal yang dibagikan	Discussion ✓ Penugasan: Tugas dibagikan dan dikerjakan melalui E-Learning ✓ Sumber Belajar: Buku New Step TOYOTA ✓ Estimasi Waktu: 2x50 menit		
12	Mahasiswa dapat Menjelaskan analisa gangguan pada booster rem dan servo udara	✓ Mampu menjelaskan analisa gangguan pada booster rem ✓ Mampu menjelaskan analisa		 ✓ Bentuk Pembelajaran: Pembelajaran Kontekstual ✓ Model Pembelajaran: ➤ Ceramah (Presentasi) ➤ Diskusi menggunakan	 ✓ Diagnosa dan analisa kerusakan ✓ Pemeliharaan dan perawatan 	5%

	gangguan pada servo udara	kedua indicator penilaian ➤ Nilai Setengah: Apabila hanya bisa menyebutkan salah satu dari indicator penilaian ✓ Bentuk Penilaian: ➤ Test berupa soal-soal yang	melalui E-Learning ✓ Sumber Belajar: Buku New Step TOYOTA ✓ Estimasi Waktu: 2x50 menit		
Mahasiswa dapat menjelaskan prinsip kerja, nama dan fungsi komponen, cara kerja, dan analisa gangguan pada sistem suspensi bebas	✓ Mampu menjelaskan prinsip kerja dan nama serta fungsi komponen sistem suspensi bebas ✓ Mampu menjelaskan analisa	yang dibagikan secara oral Non-test :Kehadiran ✓ Kriteria Penilaian: Nilai Sempurna: Apabila mampu menjelaskan dan menyebutkan kedua indicator penilaian	 ✓ Bentuk Pembelajaran: Pembelajaran Kontekstual ✓ Model Pembelajaran: ✓ Ceramah (Presentasi) ➢ Diskusi menggunakan	 ✓ Uraian umum ✓ Jenis-jenis ✓ Komponen dan konstruksi ✓ Detail komponen ✓ Diagnosa dan analisa kerusakan ✓ Pemeliharaan dan perawatan 	5%

		gangguan sistem suspensi bebas	➤ Nilai Setengah: Apabila hanya bisa menyebutkan salah satu dari indicator penilaian ✓ Bentuk Penilaian: ➤ Test berupa soal-soal yang dibagikan secara oral ➤ Non-test :Kehadiran	✓ Estimasi Waktu: 2x50 menit	
14	Mahasiswa dapat menjelaskan prinsip kerja, nama dan fungsi komponen, cara kerja, dan analisa gangguan pada sistem suspensi kaku	 ✓ Mampu menjelaskan prinsip kerja dan nama serta fungsi komponen sistem suspensi Kaku ✓ Mampu menjelaskan analisa gangguan sistem suspensi 	✓ Kriteria Penilaian: → Nilai Sempurna: Apabila mampu menjelaskan dan menyebutkan kedua indicator penilaian → Nilai Setengah: Apabila	Pembelajaran Kontekstual ✓ Model Pembelajaran: ✓ Ceramah (Presentasi) ✓ Diskusi menggunakan Forum Group Discussion ✓ Penugasan: dibagikan dan dikerjakan ✓ J	Jraian umum Jenis-jenis Komponen dan konstruksi Detail komponen Diagnosa dan analisa kerusakan Pemeliharaan dan perawatan

Mahasiswa dapat menjelaskan prinsip kerja, nama dan fungsi komponen, cara kerja, dan analisa gangguan pada sistem suspensi aktif Mampu menjelaskan komponen sistem suspensi aktif Mampu menjelaskan analisa gangguan sistem suspensi aktif	ilaian: Test berupa soal-soal yang dibagikan secara oral Non-test :Kehadiran
--	--

16 UAS / Evaluasi	✓ Mahasiswa	dari indicator penilaian ✓ Bentuk Penilaian:	✓ Panugasan: Tugas	✓ Prinsin keria	15%
Akhir Semester Melakukan validasi penilaia akhir dan menentukan kelulusan mahasiswa	menguasai	Penilaian: Penilaian: Nilai Sempurna (20 poin): Apabila mampu mengerjakan benar setiap indicator soalnya Nilai Setengah (10 poin): Apabila mengerjakan kurang benar setiap indicator soalnya	 ✓ Penugasan: Tugas dibagikan dan dikerjakan sesuai jadwal ✓ Sumber Belajar: ➢ Buku New Step TOYOTA ➢ Power Point Dosen ✓ Estimasi Waktu: 2x60 menit 	 ✓ Prinsip kerja, nama dan fungsi komponen, cara kerja, dan analisa gangguan pada booster rem dan servo udara ✓ Prinsip kerja, nama dan fungsi komponen, cara kerja, dan analisa gangguan pada suspensi bebas ✓ Prinsip kerja, nama dan fungsi komponen, cara kerja, dan analisa gangguan pada suspensi kaku ✓ Prinsip kerja, nama dan fungsi kanalisa gangguan pada suspensi kaku ✓ Prinsip kerja, nama dan fungsi 	1370

herbentuk	Setengah (5 poin): Apabila mengerjakan tidak benar/ ngawur setiap indicator soalnya ➤ Nilai Nol (0 poin): Apabila tidak mengerjakan ✓ Bentuk Penilaian: ➤ Tes	komponen, cara kerja, dan analisa gangguan pada sistem rem hidrolik ✓ Prinsip kerja, nama dan fungsi komponen, cara kerja, dan analisa gangguan pada suspensi aktif
berbentuk esay berjumlah 5	Tes berbentuk esay	

Catatan:

- 1. Capaian Pembelajaran Lulusan PRODI (CPL-PRODI) adalah kemampuan yang dimiliki oleh setiap lulusan PRODI yang merupakan internalisasi dari sikap, penguasaan pengetahuan dan ketrampilan sesuai dengan jenjang prodinya yang diperoleh melalui prosespembelajaran.
- 2. CPL yang dibebankan pada mata kuliah adalah beberapa capaian pembelajaran lulusan program studi (CPL-PRODI) yang digunakan untuk pembentukan/pengembangan sebuah mata kuliah yang terdiri dari aspek sikap, ketrampulan umum, ketrampilan khusus danpengetahuan.
- 3. CP Mata kuliah (CPMK) adalah kemampuan yang dijabarkan secara spesifik dari CPL yang dibebankan pada mata kuliah, dan bersifat spesifik terhadap bahan kajian atau materi pembelajaran mata kuliahtersebut.
- 4. Sub-CP Mata kuliah (Sub-CPMK) adalah kemampuan yang dijabarkan secara spesifik dari CPMK yang dapat diukur atau diamati dan merupakan kemampuan akhir yang direncanakan pada tiap tahap pembelajaran, dan bersifat spesifik terhadap materi pembelajaran mata kuliahtersebut.
- 5. Kreteria Penilaian adalah patokan yang digunakan sebagai ukuran atau tolok ukur ketercapaian pembelajaran dalam penilaian berdasarkan indikator-indikator yang telah ditetapkan. Kreteria penilaian merupakan pedoman bagi penilai agar penilaian konsisten dan tidak bias. Kreteria

- dapat berupa kuantitatif ataupunkualitatif.
- 6. Indikator penilaian kemampuan dalam proses maupun hasil belajar mahasiswa adalah pernyataan spesifik dan terukur yang mengidentifikasi kemampuan atau kinerja hasil belajar mahasiswa yang disertaibukti-bukti.

RENCANA TUGAS



UNIVERSITAS PGRI YOGYAKARTA

PASCASARJANA

PROGRAM STUDI PENDIDIKAN VOKASIONAL TEKNOLOGI OTOMOTIF

RENCANA TUGAS

MATA KULIAH	Kemudi, Rem.	dan Suspensi
-------------	--------------	--------------

KODE | sks | 2 | SEMESTER | IV

DOSEN Muhammad Priya Permana, M. Pd.

PENGAMPU

BENTUK TUGAS WAKTU PENGERJAAN TUGAS

Presentasi 1 minggu per mahasiswa/ kelompok mahasiswa dan dilakukan secara bergantian sesuai kelompoknya

JUDUL TUGAS

Presentasi Materi Mahasiswa

SUB CAPAIAN PEMBELAJARAN MATA KULIAH

- 1. Memahami dan menjelaskan tentang sistem kemudi, rem dan suspensi secara komprehensif pada kendaraan bermotor, dengan bahan kajian : Electric power steering; sistem kemudi konvensional dan power steering; sistem rem hidrolik; rem parkir; Antilock Brake System (ABS); rem cakram; rem piringan; booster rem, rem servo udara; sistem suspensi bebas, sistem suspensi kaku, sistem suspensi aktif dan roda.
- 2. Dapat melakukan diagnosis gangguan dan memperbaiki kerusakan yang terjadi pada Sistem Kemudi, Rem, dan Suspensi kendaraan bermotor

DISKRIPSI TUGAS

- 1. Mahasiswa dibagi kelompok dengan maksimal 2 orang
- 2. Membagi urutan maju
- 3. Membagi materi yang dipresentasikan kepada setiap kelompok

METODE PENGERJAAN TUGAS

- 1. Kelompok mahasiswa membuat tugas presentasi dalam bentuk Power Point
- 2. Mempresentasikan di depan kelas

3.	Mengumpulkan power point pada grup w	rhatsapp
BENT	TUK DAN FORMAT LUARAN	
	Power point	
	Kecakapan presentasi	
INDI	KATOR, KRETERIA DAN BOBOT PE	ENILAIAN
1.	Keseusian slide presentasi dengan mate	eri yang didapatkan (20%)
2.	Format slide yang informatif (20%)	
3.	Slide terdapat video/ gambar penjelasa	an (20%)
4.	Penguasaan materi presentasi (20%)	
	Respon terhadap pertanyaan dan cara	menjawab yang benar (20%)
JADW	AL PELAKSANAAN	
1.	Minggu 1	
2.	Minggu 2	
3.	Minggu 3	
4.	Minggu 4	
5.	Minggu 5	
6.	Minggu 6	
7.	Minggu 7	
8.	Minggu 8	
9.	Minggu 9	
10.	Minggu 10	
LAIN	I-LAIN	
1		

FORMAT PENILAIAN TUGAS

Dimensi	Sangat Memuaskan (20%)	Memuaskan (15%)	Kurang Memuaskan (10%)	Di bawah standard (> 10%)	Skor
Keseusian					
slide					
presentasi					
dengan					
materi					
yang					
didapatka					
n					
Format					
slide yang					
informatif					
Slide					
terdapat					
video/					
gambar					
penjelasa					
n					
Penguasa					
an materi					
presentasi					
Respon					
terhadap					
pertanyaa					
n dan					
cara					
menjawab					
yang					
benar					



Nama Dosen Maia Kulinh Program Studi : Muhammad Priya Permana, M. Pd.

Kemudi, Rem, dan Suspensi

Pendidikan Vokasional Teknologi Otomotif

Kelas Angkatan : HI/2021

: IV

Semester Tahun Akademik

: 2022 / 2023

Capaian Pembelajaran/ Learning outcome:

Setelah mengikuti pembelajaran dengan tuntas, mahasiswa diharapkan: Memahami konsep pendidikan Kejuruan, Kompetensi lulusan SMK di masa depan, Memahami model-model penyelenggaran Pendidikan Teknologi dan Kejuruan, Kompetensi guru SMK masa depan, Link Match SMK dengan dunia industry, Memahami model-model pembelajaran PTK, dan Mampu menyusun perencanaan kurikulum dan evaluasi pembelajaran PTK

Softskills Setelah mengikuti pembelajaran dengan tuntas, mahasiswa diharapkan berpola pikir berperilaku solutif terhadap realita permasalahan yang ada, dengan menggunakan metode yang telah dikuasai secara logis, jujur, teliti, cermat, konsisten, kerjasama dan tolong

menolomg dengan sesama, dan memiliki komitmen yang kuat.

Baban Kajian

Memberikan pengetahuan dan keterampilan membongkar, memeriksa, mengukur, memperbaiki, menganalisis, mereparasi kerusakan dan memasang kembali pada sistem kemudi konvensional dan power steering; system wheel alignment; sistem rem hidrolik; rem parkir; anti lock brake system(ABS); anti drive; analisis pusat guling; rem cakram; rem piringan; booster rem; rem servo udara; sistem suspensi bebas; sistem suspensi kaku; sistem suspensi aktif dan

Ketentuan

- 1. Kehadiran perkuliahan tatap muka minimal 75%
- 2 Toleransi keterlambatan perkuliahan tatap muka 15 menit
- Dalam perkuliahan dan konsultasi dilakukan dengan sopan dan menghargai
- 4. Setiap bahan kajian dilakukan ujian dan remidi
- 5. Mahasiwa wajib mengikuti UAS

Penilaian

No	Uraian	Bobot
1	Sistem kemudi konvensional, power steering, dan roda	5
2	System wheel alignment	5
3	Sistem rem hidrolik	5
4	Rem parkir	5
5	Anti lock brake system(ABS)	5
6	Anti drive	5
8	Rem cakram	5
9	Rem tromol	5
10	Booster rem	5
11	Rem servo udara	5
12	Sistem suspensi bebas	5
13	Sistem suspensi kaku	5
	Sistem suspensi aktif	5
16	UAS	15

Yogyakarta, 15 Maret 2023 Mongetalini, Ka Program harjana Demen Panjumpu

Hayu Citate Purnomo, M. Pd. NS. 19910923 201907 1 012

Mulammad Priya Permana, M. Pd. htts: 19930829 201907 1 013

MATTERN D. NPM THIMPSOOT

Keene Kelse



DAFTAR HADIR KULIAH

perm Shudi PENDEDRAN VOKABIONAL, TEXNOLOGI OTOMOTIF un Akademik 2022-1002 OENAP GENAP PRIVA PERMANA (TESSORISTIC) and

Kode Metekulish Mesekulish Bobot Keiss

KKMAUZES T. SIST. CHASIB, KEMJDI, REM, & SUBPENSI 2 SKS A21

Servicester 4 Rabu Pukul Pukul 67.50 a.d. 09:35 Ruseng 67.1.63

						-		7								famen.		200		
	of Manhaer	Name Mathematica	Ang	-	00	es	47	463	60	6	43	63	10	==	12	13	52	-	upper	10
1	The state of the last	The same of the sa	-	-	C	-	1							-	-		0	-4	1	J
	271-8400000	MENDAMEN APSYADY		學		平	不	*	務	華	3	E	E.	で	N.	一角	學	-	-	
404	21144DE200	D. WALLINGSON, D. C.		3	4	3	7	-	d	30	13	りま	5	3) you	M. C.A. S.	7		151	
27	T 4480(TES)	B ABBAR LUS NUCSANIARCTURO	-10	A	多奏奏	1	1	A	A	T	in the	A A	3	A A	3	14 00	老	10000	4	
100	211400000	H ADITYA FRATABAN		the same	In The	3	de	con	3	CH	Lec	41	fr /	the 1	90	ma	10		4.5	
10)	2114400000	B TRUFFE HEIRYAT		*	I	1	E	2	3	五五	M	7	7	13	7	12	A Table			
NO.	S 27 14480000	ADDITION BROUFALKRR		1	A	3	te	4	7	L.	4	A		1	41	4 3	中			
I													-							

Universitas PGRI Yogyakarta JI. PGRI I Sonosewu No. 117 Yogyakarts Telp. 0274-376808, 373198 Fax. 0274-376608

PRESENSI DOSEN MENGAJAR

TA. 2022/2023 Sem. GENAP

ram Stanti Kuliah st		2 BKS	CHASIIS, F	ABIOHAL TEKN CEMUDI, REM, S	OLOGI OTO	Sem. GENAP MOTE [KKM40255]	THF Kelen PLa (MA0255) Hari 97			7:50 p.d. 09:30 C1 LL3		
n	-	and I	Pakak Ba	test term to more		1	Sub-Pokok B	Jahasan	de	reci Spines		
+	8/03				William	M	ereview ju			6	De	
	15/0	2023	Sis	tem	lcetrudi		vinit			5	Sic	1
na na		10%	-1		draulik Yatlair		Depinisi Komponen			6	101-	4
IV	00	109	- 22	Ax; Wheel	Alsamen		Care beije Mainwhen			Ç	184	-
v	1	2/2			caktun	-	- komporen - caralters			5	1 88	
v	1	5/09	רוס	barin	5 Chasis		- Cara le	wje .		6	18	
-	-	26/09	-	ban	ng Susper	mes	- Corr 1			-	£ 8.	
1		3/05		whe	elalism	ent	- Curali - Defii	erja		-	5 7	E LE
+	ıx	ALCOHOL: NO	2027	Sos	persi			leoff a			5 7	14
1	×	-	2013	Whe	d alism	ent		rapan lay	philaus	1		iha
	XI	24/0		pen	n calor	orm	- Caral				4	al al
	×	21	/ 23	1/2 e	em from	no l	- corra				6	2
	×	311 07	1/23	ABS			- cara feetja - Mangaas				6	air
	1	XIV K	1/06 23	80	osaer k	em	- Jeni - Ken	trusian x le	euns	gulan	6	SIL
	1	xv 2	-		VAS		Total				14	1.16
			06									



PENDIDIKAN VOKASIONAL TEKNOLOGI OTOMOTIF FAKULTAS KEGURUAN DAN ILMU PENDIDIKAN

II. PGR11 Sonosewu No.117 Yogyakarta 55182 Telp. (0274) 376808, 373198, 373038 Fax. (0274) 376808 UNIVERSITAS PGRI YOGYAKARTA

Pendidikan Vokasional Teknologi Otomotif : Kemudi, Rem, dan Suspensi 2022/2023 Program Studi Mata Kuliah

Tahun Akademik Semester

Dosen Pengampu

Muhammad Priya Permana, M. Pd.

		-	_				
Konnec		A	A-	A.	8+	4	A-
Kinner		3,75	3,75	3,75	2,25	3,75	3,75
Miles		80,2	85	83,8	19	85	85
UAS		11	85	83	75	85	85
	100	85	85	85	85	85	85
Tugas	2	85	85	85	85	85	85
	1	85	85	85	85	85	85
Marria		MUHAMMAD ARSYADY	WIDIYANTO	AMAR UJI KUSMIANTORO	ADITYA PRATAMA	TAUFIQ HIDAYAT	IBNU FAJAR
MPM		21144000001	21144000002	21144000003	21144000004	21144000008	21144000009
980		1	2	3	4	S	45

Dosen Pengampu



Penilaian = $\left(\left(\frac{Tugas\ 1 + Tugas\ 2 + Tugas\ 3}{x} \right)_{x} + (0.00\%) + (0.00\%) \right)$

Muhammad Priya Permana, M. Pd. NIS. 19930829 201907 1 013