



IMPLEMENTASI KERJA SAMA
ANTARA
PROGRAM STUDI S1 PENDIDIKAN TEKNIK OTOMOTIF
DEPARTEMEN TEKNIK MESIN DAN INDUSTRI
FAKULTAS TEKNIK
UNIVERSITAS NEGERI MALANG

DENGAN

PROGRAM STUDI D4 TEKNIK OTOMOTIF RANPUR
POLITEKNIK ANGKATAN DARAT

TENTANG
JOINT CLASS

NOMOR: 26.10.7/UN32.5.5.1/KS/2023

NOMOR: B/1541/X/2023

Pada hari ini, **Kamis** tanggal **Dua Puluh Enam Oktober Dua Ribu Dua Puluh Tiga (26-10-2023)**, yang bertanda tangan di bawah ini:

1. Erwin Komara Mindarta, S.Pd., M.Pd.: Ketua Program Studi S1 Pendidikan Teknik Otomotif, oleh karena itu sah mewakili dan bertindak untuk dan atas nama Program Studi S1 Pendidikan Teknik Otomotif Departemen Teknik Mesin dan Industri, Fakultas Teknik, Universitas Negeri Malang, yang berkedudukan di Jalan Semarang 5, Malang, selanjutnya disebut sebagai **PIHAK KESATU**.
2. Letkol Arh Harnyoto, S.T., M.M.: Kajur D4 Teknik Otomotif Ranpur oleh karena itu sah mewakili dan bertindak untuk dan atas nama Program Studi D4 Teknik Otomotif Ranpur, Politeknik Angkatan Darat, yang berkedudukan di Desa Pendem, Kecamatan Junrejo, Batu, selanjutnya disebut sebagai **PIHAK KEDUA**.

PIHAK KESATU dan **PIHAK KEDUA** selanjutnya disebut **PARA PIHAK**. Dengan ini sepakat untuk bersama-sama membuat Rancangan Implementasi Kerja Sama mengenai program Joint Class yang dilaksanakan oleh **PARA PIHAK** seperti diatur dalam pasal sebagai berikut.

Paraf Pihak Kesatu
Paraf Pihak Kedua



Pasal 1
MAKSUD DAN TUJUAN

- (1) Maksud Rancangan Implementasi Kerja Sama ini adalah sebagai landasan dalam rangka Implementasi Kerja Sama yang disusun oleh **PARA PIHAK** sesuai dengan ruang lingkup Pengaturan Implementasi Kerja Sama ini.
- (2) Tujuan Rancangan Implementasi Kerja Sama ini adalah untuk saling mendukung kegiatan **PARA PIHAK** dalam rangka Kerja Sama yang berkaitan dengan program Joint Class.

Pasal 2
RUANG LINGKUP KEGIATAN

- (1) Ruang lingkup kegiatan Kerja Sama ini mencakup program Joint Class antara Program Studi S1 Pendidikan Teknik Otomotif, Departemen Teknik Mesin dan Industri, Fakultas Teknik, Universitas Negeri Malang dengan Program Studi D4 Teknik Otomotif Ranpur, Politeknik Angkatan Darat.
- (2) Dalam pelaksanaan kegiatan Kerja Sama ini dilaksanakan oleh para dosen yang tertera pada lampiran Pasal 2.
- (3) **PARA PIHAK** melakukan monitoring implementasi program Joint Class minimal 1 (satu) kali dalam 1 (satu) periode kegiatan.
- (4) **PARA PIHAK** melaksanakan Joint Class pada lampiran Pasal 2.

Pasal 3
PEMBIAYAAN

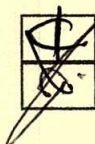
Biaya yang timbul sebagai akibat dari pelaksanaan Perjanjian Kerja Sama ini dibebankan dan disepakati oleh **PARA PIHAK** dan sesuai peraturan perundang-undangan dan diatur lebih lanjut dalam Perjanjian Kerja Sama.

Pasal 4
JANGKA WAKTU

Jangka waktu Pengaturan Rancangan Implementasi Kerja Sama adalah sejak 26 Oktober 2023 sampai dengan 26 Oktober 2024.

Pasal 5
PENUTUP

- (1) Perubahan atas naskah Rancangan Implementasi Kerja Sama dapat dilakukan atas persetujuan **PARA PIHAK**.
- (2) Rancangan Implementasi Kerja Sama ini dapat dianggap batal apabila salah satu **PIHAK** atau **PARA PIHAK** tidak memenuhi ketentuan dalam Rancangan Implementasi Kerja Sama.
- (3) Hal yang tidak atau belum diatur dalam naskah Rancangan Implementasi Kerja Sama ini akan diatur kemudian oleh **PARA PIHAK** atas dasar



musyawarah atau mufakat yang selanjutnya akan dituangkan dalam Adendum dan merupakan bagian yang tidak terpisahkan dengan Rancangan Implementasi Kerja Sama ini.

- (4) Naskah Rancangan Implementasi Kerja Sama dibuat dan ditandatangani oleh **PARA PIHAK** dalam rangkap 2 (dua) yang mempunyai kekuatan hukum yang sama.

PIHAK KESATU,

Ketua Prodi S1 Pendidikan Teknik
Otomotif



Erwin Komara Mindarta, S.Pd., M.Pd
NIP 199011252019031018

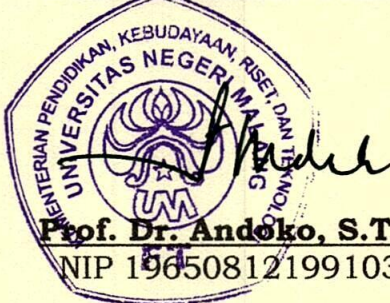
PIHAK KEDUA,

Ketua Jurusan Mesin

Harnyoto, S.T., M.M.
Letnan Kolonel Arh NRP 636501

MENGETAHUI

Dekan Fakultas Teknik UM

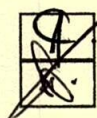


Prof. Dr. Andoko, S.T., M.T.
NIP 196508121991031005

Komandan Poltekad Kodiklatad



Dodo Irmanto, S.I.P., M.Si.
Brigadir Jenderal TNI



LAMPIRAN PASAL 2 IMPLEMENTASI KERJA
SAMA ANTARA
PROGRAM STUDI S1 PENDIDIKAN TEKNIK
OTOMOTIF DEPARTEMEN TEKNIK MESIN
DAN INDUSTRI
FAKULTAS TEKNIK
UNIVERSITAS NEGERI MALANG

DENGAN
PROGRAM STUDI D4 TEKNIK OTOMOTIF
RANPUR
POLITEKNIK ANGKATAN DARAT

TENTANG
JOINT CLASS

| No | Dosen | Universitas Asal | Universitas Tujuan | Mata Kuliah | SKS | Kelas | Jumlah Pertemuan (Kali) | Semester |
|----|---|------------------|--------------------|-------------|-----|-------|-------------------------|----------|
| 1 | Mahmuddin Yunus, S.Kom,M.Cs. | UM | Poltekad | | | | | |
| 2 | Prof. Dr. Ir. Heru Suryanto, S.T., M.T | UM | Poltekad | | | | | |

Paraf Pihak Kesatu
Paraf Pihak Kedua





IMPLEMENTASI KERJA SAMA
ANTARA
PROGRAM STUDI S1 PENDIDIKAN TEKNIK OTOMOTIF
DEPARTEMEN TEKNIK MESIN DAN INDUSTRI
FAKULTAS TEKNIK
UNIVERSITAS NEGERI MALANG

DENGAN

PROGRAM STUDI D4 TEKNIK OTOMOTIF RANPUR
POLITEKNIK ANGKATAN DARAT

TENTANG
JOINT CLASS

NOMOR: 26.10.7/UN32.5.5.1/KS/2023
NOMOR: B/1541/X/2023

Pada hari ini, **Kamis** tanggal **Dua Puluh Enam Oktober Dua Ribu Dua Puluh Tiga (26-10-2023)**, yang bertanda tangan di bawah ini:

1. Erwin Komara Mindarta, S.Pd., M.Pd.: Ketua Program Studi S1 Pendidikan Teknik Otomotif, oleh karena itu sah mewakili dan bertindak untuk dan atas nama Program Studi S1 Pendidikan Teknik Otomotif Departemen Teknik Mesin dan Industri, Fakultas Teknik, Universitas Negeri Malang, yang berkedudukan di Jalan Semarang 5, Malang, selanjutnya disebut sebagai **PIHAK KESATU**.
2. Letkol Arh Harnyoto, S.T., M.M.: Kajur D4 Teknik Otomotif Ranpur oleh karena itu sah mewakili dan bertindak untuk dan atas nama Program Studi D4 Teknik Otomotif Ranpur, Politeknik Angkatan Darat, yang berkedudukan di Desa Pendem, Kecamatan Junrejo, Batu, selanjutnya disebut sebagai **PIHAK KEDUA**.

PIHAK KESATU dan **PIHAK KEDUA** selanjutnya disebut **PARA PIHAK**. Dengan ini sepakat untuk bersama-sama membuat Rancangan Implementasi Kerja Sama mengenai program Joint Class yang dilaksanakan oleh **PARA PIHAK** seperti diatur dalam pasal sebagai berikut.

Paraf Pihak Kesatu
Paraf Pihak Kedua



Pasal 1
MAKSUD DAN TUJUAN

- (1) Maksud Rancangan Implementasi Kerja Sama ini adalah sebagai landasan dalam rangka Implementasi Kerja Sama yang disusun oleh **PARA PIHAK** sesuai dengan ruang lingkup Pengaturan Implementasi Kerja Sama ini.
- (2) Tujuan Rancangan Implementasi Kerja Sama ini adalah untuk saling mendukung kegiatan **PARA PIHAK** dalam rangka Kerja Sama yang berkaitan dengan program Joint Class.

Pasal 2
RUANG LINGKUP KEGIATAN

- (1) Ruang lingkup kegiatan Kerja Sama ini mencakup program Joint Class antara Program Studi S1 Pendidikan Teknik Otomotif, Departemen Teknik Mesin dan Industri, Fakultas Teknik, Universitas Negeri Malang dengan Program Studi D4 Teknik Otomotif Ranpur, Politeknik Angkatan Darat.
- (2) Dalam pelaksanaan kegiatan Kerja Sama ini dilaksanakan oleh para dosen yang tertera pada lampiran Pasal 2.
- (3) **PARA PIHAK** melakukan monitoring implementasi program Joint Class minimal 1 (satu) kali dalam 1 (satu) periode kegiatan.
- (4) **PARA PIHAK** melaksanakan Joint Class pada lampiran Pasal 2.

Pasal 3
PEMBIAYAAN

Biaya yang timbul sebagai akibat dari pelaksanaan Perjanjian Kerja Sama ini dibebankan dan disepakati oleh **PARA PIHAK** dan sesuai peraturan perundang-undangan dan diatur lebih lanjut dalam Perjanjian Kerja Sama.

Pasal 4
JANGKA WAKTU

Jangka waktu Pengaturan Rancangan Implementasi Kerja Sama adalah sejak 26 Oktober 2023 sampai dengan 26 Oktober 2024.

Pasal 5
PENUTUP

- (1) Perubahan atas naskah Rancangan Implementasi Kerja Sama dapat dilakukan atas persetujuan **PARA PIHAK**.
- (2) Rancangan Implementasi Kerja Sama ini dapat dianggap batal apabila salah satu **PIHAK** atau **PARA PIHAK** tidak memenuhi ketentuan dalam Rancangan Implementasi Kerja Sama.
- (3) Hal yang tidak atau belum diatur dalam naskah Rancangan Implementasi Kerja Sama ini akan diatur kemudian oleh **PARA PIHAK** atas dasar

Paraf Pihak Kesatu
Paraf Pihak Kedua

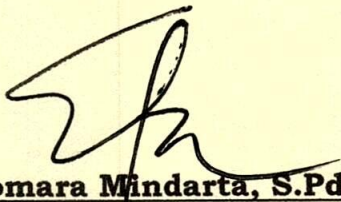


musyawarah atau mufakat yang selanjutnya akan dituangkan dalam Adendum dan merupakan bagian yang tidak terpisahkan dengan Rancangan Implementasi Kerja Sama ini.

- (4) Naskah Rancangan Implementasi Kerja Sama dibuat dan ditandatangani oleh **PARA PIHAK** dalam rangkap 2 (dua) yang mempunyai kekuatan hukum yang sama.

PIHAK KESATU,

Ketua Prodi S1 Pendidikan Teknik
Otomotif



Erwin Komara Mindarta, S.Pd., M.Pd
NIP 199011252019031018

PIHAK KEDUA,

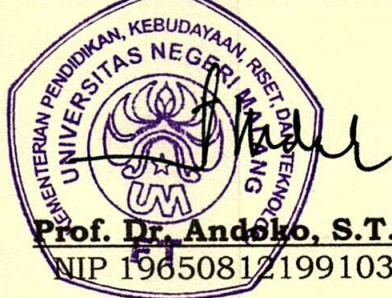
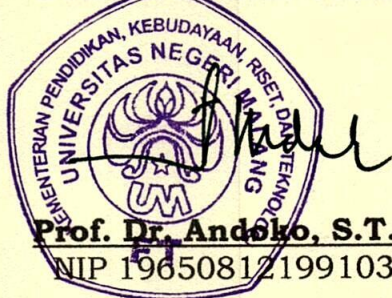
Ketua Jurusan Mesin



Harnyoto, S.T., M.M.
Letnan Kolonel Arh NRP 636501

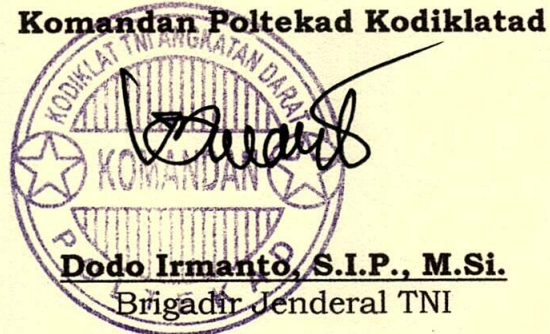
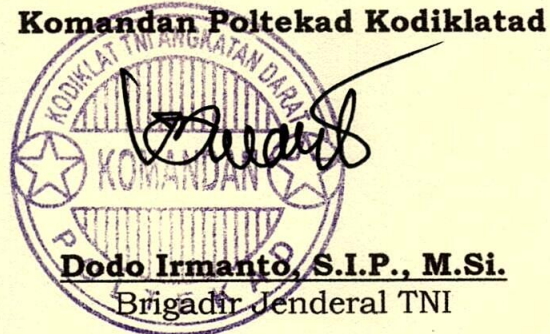
MENGETAHUI

Dekan Fakultas Teknik UM



Prof. Dr. Andoko, S.T., M.T.
NIP 196508121991031005

Komandan Poltekad Kodiklatad



Dodo Irmanto, S.I.P., M.Si.
Brigadir Jenderal TNI



LAMPIRAN PASAL 2 IMPLEMENTASI KERJA
SAMA ANTARA
PROGRAM STUDI S1 PENDIDIKAN TEKNIK
OTOMOTIF DEPARTEMEN TEKNIK MESIN
DAN INDUSTRI
FAKULTAS TEKNIK
UNIVERSITAS NEGERI MALANG

DENGAN
PROGRAM STUDI D4 TEKNIK OTOMOTIF
RANPUR
POLITEKNIK ANGKATAN DARAT

TENTANG
JOINT CLASS

| No | Dosen | Universitas Asal | Universitas Tujuan | Mata Kuliah | SKS | Kelas | Jumlah Pertemuan (Kali) | Semester |
|----|--|------------------|--------------------|-------------|-----|-------|-------------------------|----------|
| 1 | Mahmuddin Yunus, S.Kom,M.Cs. | UM | Poltekad | | | | | |
| 2 | Prof. Dr. Ir. Heru Suryanto, S.T., M.T | UM | Poltekad | | | | | |

Paraf Pihak Kesatu
Paraf Pihak Kedua

