

PROSIDING SEMINAR NASIONAL

Yogyakarta, 27 Desember 2014

Tema :

Revitalisasi Pendidikan Matematika Menuju AFTA 2015

Editor :

Dr. Suparman, M.Si., DEA.

Sugiyarto, P.hD.

Dr. Tutut Herawan, M.Si.

Bidang Ilmu :

Pendidikan Matematika dan Matematika

KATA PENGANTAR

Assalamu'alaikum Warrahmatullahi Wabarakatuh

Puji syukur kami haturkan kehadiran Allah SWT yang telah melimpahkan Rahmat dan karunia-Nya sehingga acara Seminar Nasional Pendidikan Matematika Ahmad Dahlan (SENDIKMAD 2014) dapat berjalan dengan sukses. Tak lupa Shalawat dan Salam selalu tercurahkan kepada Nabi Muhammad SAW yang senantiasa kita nantikan Syafa'atnya di hari akhir nanti. Selamat datang kami ucapkan kepada seluruh peserta dan pemakalah yang bergabung dengan SENDIKMAD 2014. Adapun tema seminar nasional kali ini adalah "Revitalisasi Pendidikan Matematika Menuju AFTA 2015". Seminar nasional ini ditujukan untuk para peneliti, dosen, guru, mahasiswa, dan juga masyarakat yang peduli pada pendidikan matematika.

Kami merasa senang dan bangga karena kami telah mengundang empat pembicara utama yang ahli di bidangnya masing-masing. Salah satu diantaranya berasal dari luar negeri yaitu Dr Thien Lei Mee dari SEAMEO RECSAM Penang Malaysia. Dan juga pembicara dari dalam negeri yaitu Dr. Ir. Illah Sailah, MS. dari Dirjen BELMAWA DIKTI, Prof. Dr. Suharsimi Arikunto dari Universitas Ahmad Dahlan, dan Dr. Tutut Herawan, M.Si. dari Universitas Ahmad Dahlan. Selain itu kami selaku panitia merasa senang atas partisipasi dari 239 pemakalah dan peserta seminar yang datang dari berbagai daerah di Indonesia. Terdapat sekitar 168 pemakalah yang mempresentasikan karya tulisnya yang berkaitan dengan pendidikan matematika dan matematika murni.

SENDIKMAD 2014 tidak dapat berjalan dengan baik tanpa adanya bantuan dan dukungan dari berbagai pihak. Kami sangat berterimakasih kepada Rektor Universitas Ahmad Dahlan dan Dekan Fakultas Keguruan dan Ilmu Pendidikan Universitas Ahmad Dahlan. Terimakasih juga kami ucapkan kepada Pengurus Himpunan Mahasiswa Program Studi (HMPS) Pendidikan Matematika dan juga pihak sponsorship yang telah turut membantu kelancaran SENDIKMAD 2014.

Akhir kata, Kami selaku panitia berharap seminar nasional ini dapat menuai manfaat yang besar di kemudian hari dan juga anda merasa nyaman selama berada di Yogyakarta.

Wassalamu'alaikum Warrahmatullahi Wabarakatuh.

Yogyakarta, 23 Desember 2014

Penyusun

**SAMBUTAN KAPRODI PENDIDIKAN MATEMATIKA
PADA ACARA PEMBUKAAN SEMINAR NASIONAL PENDIDIKAN MATEMATIKA
SENDIKMAD 2014**

Asalamu'alaikum Wr. Wb

1. Yth. Rektor Universitas Ahmad Dahlan
2. Yth. Dekan FKIP UAD
3. Yth. Para Pembicara utama
4. Yth. Pemakalah dan peserta seminar
5. Yth. Bapak/ Ibu Tamu Undangan, serta hadirin sekalian

Puji Syukur kami haturkan kehadiran Allah SWT yang telah melimpahkan rahmat dan Hidayah- Nya sehingga acara Seminar Nasional Pendidikan matematika Ahmad Dahlan (SENDIKMAD 2014) dapat berjalan dengan sukses. Tak lupa Sholawat dan Salam selalu tercurahkan kepada nabi Muhammad SAW yang senantiasa kita nantikan Syafa'atnya di akhir nanti. Selamat datang kami ucapkan kepada seluruh peserta dan pemakalah yang bergabung dengan SENDIKMAD 2014. Adapun tema kali ini adalah “Revitalisasi Pendidikan Matematika Menuju AFTA 2015”. Seminar ini merupakan kegiatan rutin tahunan prodi pendidikan matematika yang ditujukan kepada peneliti, dosen, guru, mahasiswa dan juga masyarakat yang peduli pada pendidikan matematika.

Kami merasa senang dan bangga karena kami telah mengundang pembicara-pembicara utama yang ahli pada bidangnya masing-masing. Salah satu diantaranya berasal dari luar negeri yaitu Dr. Thien Lei Mee dari SEAMEO RECSAM Penang Malaysia dan juga pembicara dari dalam negeri yaitu Dr. Ir. Illah Sailah, MS. Direktorat BELMAWA DIKTI, Prof. Dr. Suharsimi Arikunto dari UAD dan Dr. Tutut Herawan juga dari UAD. Kami atas nama panitia mengucapkan terima kasih yang sebesar-besarnya atas kesediaan beliau semua hadir dalam acara ini. Selain itu kami selaku panitia merasa senang atas partisipasi dari 235 peserta yang datang dari berbagai daerah di Indonesia. Terdapat 167 pemakalah yang mempresentasikan karya tulisnya yang berkaitan dengan pendidikan matematika, matematika murni dan juga terapan.

SENDIKMAD 2014 tidak dapat berjalan tanpa adanya bantuan dan dukungan dari berbagai pihak. Kami sangat berterimakasih kepada Rektor Universitas Ahmad Dahlan dan Dekan Fakultas Keguruan dan Ilmu Pendidikan Universitas Ahmad Dahlan atas dorongan, dukungan dan fasilitas yang disediakan. Terimakasih kepada seluruh sponsor dan semua pihak yang tidak dapat kami sebutkan satu per satu yang telah turut membantu kelancaran SENDIKMAD 2014. Terimakasih juga kami ucapkan kepada pengurus Himpunan mahasiswa Program Studi (HMPS) Pendidikan matematika dan teman-teman panitia yang telah bekerja keras demi suksesnya penyelenggaraan seminar ini.

Akhir kata selaku ketua program studi sekaligus panitia berharap seminar nasional ini dapat menuai manfaat yang besar di kemudian hari dan anda juga merasa nyaman selama berada di Yogyakarta.

Kami juga mengucapkan terimakasih kepada Bapak, Ibu dan Saudara peserta yang telah berkenan mengikuti seminar ini hingga selesai nantinya. Atas nama panitia,

kami mohon maaf yang sebesar-besarnya jika dalam kegiatan ini terdapat kesalahan, kekurangan maupun hal-hal yang tidak/ kurang berkenan di hati Bapak, Ibu dan saudara sekalian.

Semoga seminar ini dapat memberikan sumbangan dalam memajukan pendidikan matematika dan matematika guna mewujudkan Indonesia yang lebih baik

Wassalamu'alaikum Wr.Wb.

Kaprodi pendidikan matematika

Drs. H. Abdul Tarom, M.Si.

**SAMBUTAN REKTOR UAD
PADA ACARA PEMBUKAAN SEMINAR NASIONAL PENDIDIKAN MATEMATIKA
SENDIKMAD 2014**

Assalamu'alaikum Wr. Wb.

1. Yth. Dekan FKIP UAD
2. Yth. Para Pembicara utama
3. Yth. Pemakalah dan peserta seminar
4. Yth. Bapak/ Ibu Tamu Undangan, serta hadirin sekalian

Puji Syukur kami haturkan kehadiran Allah SWT yang telah melimpahkan rahmat dan Hidayah- Nya sehingga acara Seminar Nasional Pendidikan matematika Ahmad Dahlan (SENDIKMAD 2014) dapat berjalan dengan sukses. Tak lupa Sholawat dan Salam selalu tercurahkan kepada nabi Muhammad SAW yang senantiasa kita nantikan Syafa'atnya di akhir nanti. Selamat datang kami ucapkan kepada seluruh peserta dan pemakalah yang bergabung dengan SENDIKMAD 2014. Adapun tema kali ini adalah “Revitalisasi Pendidikan Matematika Menuju AFTA 2015”. Seminar ini ditujukan kepada peneliti, dosen, guru, mahasiswa dan juga masyarakat yang peduli pada pendidikan matematika.

Secara khusus perkenankan saya mengucapkan terimakasih kepada Dr. Thien Lei Mee dari SEAMEO RECSAM Penang Malaysia , Dr. Ir. Illah Sailah, MS. Direktorat BELMAWA DIKTI, Prof. Dr. Suharsimi Arikunto dari UAD dan Dr. Tutut Herawan juga dari UAD yang telah berkenan menjadi pembicara utama pada semiar ini.

Harapan kami dengan adanya seminar ini adalah terjadinya tukar informasi antar berbagai pihak terkait, serta terjalinnya kerjasama yang baik antar dosen, peneliti,guru serta mahasiswa di seluruh Indonesia untuk mewujudkan masyarakat Indonesia yang maju, sejahtera dan berkarakter. Seminar nasional ini harus mampu mendorong para dosen dan praktisi di bidang pendidika matematika dan matematika murni untuk senantiasa melakukan inovasi demi kemajuan bangsa Indonesia.

Akhirnya saya mengucapkan terimakasih atas partisipasinya dalam seminar yang diselenggarakan rutin tiap tahun oleh prodi pendidikan matematika FKIP UAD ini dengan harapan semoga seminar ini memberikan motivasi bagi para peserta untuk terus berkarya memajukan bangsa ini di masa mendatang.

Selanjutnya perkenankan saya menyampaikan penghargaan dan ucapan terimakasih kepada para sponsor yang telah mendukung pelaksanaan seminar ini, serta panitia pelaksana seminar yang telah mempersiapkan pelaksanaan seminar ini sehingga berjalan dengan baik dan lancar.

Wassalamu'alaikum Wr. Wb.

Rektor UAD

Dr. Kasiyarno, M.Hum

DAFTAR ISI

HALAMAN JUDUL	i
KATA PENGANTAR	ii
SAMBUTAN KAPRODI PENDIDIKAN MATEMATIKA	iii
SAMBUTAN REKTOR UNIVERSITAS AHMAD DAHLAN	v
STRATEGI <i>MNEMONIC</i> DALAM PEMBELAJARAN MATEMATIKA	1
PENGARUH PENGGUNAAN MODEL <i>STUDENT FACILITATOR AND EXPLAINING</i> BERBANTUAN DOMINO MATEMATIKA TERHADAP KEMAMPUAN KOMUNIKASI MATEMATIS SISWA	12
PENERAPAN MODEL MATEMATISASI BERJENJANG PADA MATERI PENJUMLAHAN DAN PENGURANGAN BILANGAN BULAT	20
PENERAPAN MODEL PEMBELAJARAN KOOPERATIF PENDEKATAN STRUKTURAL <i>NUMBERED HEADS TOGETHER</i> (NHT) UNTUK MENINGKATKAN HASIL BELAJAR MATEMATIKA SISWA KELAS VIII-A SMP NEGERI 23 PEKANBARU.....	32
PENGARUH MODEL PEMBELAJARAN <i>TREFFINGER</i> TERHADAP KEMAMPUAN BERPIKIR ALJABAR DAN KEMANDIRIAN BELAJAR SISWA	42
Studi Kasus: Perkembangan Kemampuan Penalaran Matematis Siswa Kelas V Sekolah Dasar Melalui Penerapan Metode Menulis Jurnal Dalam Pembelajaran Matematika	52
PENERAPAN MODEL PEMBELAJARAN CORE (<i>CONNECTING, ORGANIZING, REFLECTING</i> DAN <i>EXTENDING</i>) DENGAN PENDEKATAN <i>SCIENTIFIC</i> UNTUK MENINGKATKAN KEMAMPUAN KOMUNIKASI MATEMATIS SISWA.....	66
Pengaruh Penerapan Pembelajaran Kooperatif Tipe <i>Think Talk Write</i> terhadap Pemahaman Konsep Matematis Siswa Kelas VIII SMP	79
PENERAPAN MODEL PEMBELAJARAN KOOPERATIF PENDEKATAN STRUKTURAL <i>NUMBERED HEADS TOGETHER</i> (NHT) UNTUK MENINGKATKAN HASIL BELAJAR	

MATEMATIKA SISWA KELAS XI IPA 6 SMA NEGERI 5 PEKANBARU	85
Pembelajaran Matematika Berbasis Otak.....	97
PENGARUH STRATEGI <i>THE POWER OF TWO</i> TERHADAP KEMAMPUAN KOMUNIKASI MATEMATIS SISWA.....	109
PENGARUH MODEL KOOPERATIF TIPE <i>SNOWBALL THROWING</i> DENGAN STRATEGI <i>STUDENT TEAM HEROIC LEADERSHIP</i> BERBANTUAN ALAT PERAGA UNTUK MENGEMBANGKAN KEMAMPUAN PENALARAN MATEMATIS SISWA	117
Analisis Kurikulum, Problematika dan Kasus Pembelajaran Matematika di Sekolah Pokok Bahasan Keliling dan Luas Lingkaran	128
Sudut Pandang Siswa terhadap <i>Mathematical Beauty</i> dan Perannya.....	140
Pembelajaran Matematika dengan Menggunakan Pendekatan <i>Model Eliciting Activities (MEAs)</i> untuk Meningkatkan Kemampuan Komunikasi Matematik Siswa SMP.....	147
Mengembangkan Ranah Kognitif dan Afektif <i>Adolescence</i> melalui Pembelajaran Matematika	160
Penerapan Asesmen Portofolio Berbantuan CD Interaktif dalam Kemampuan Representasi Matematis Siswa SMP	173
Pengaruh Pendekatan Investigasi terhadap Kemampuan Pemahaman Matematis dan Disposisi Matematis Siswa	180
KUALITAS ALAT EVALUASI MATEMATIKA DALAM KEMAMPUAN KOGNITIF DAN ANALISISNYA	191
STUDI LITERATUR: MODEL PEMBELAJARAN SINEKTIK UNTUK MENINGKATKAN KEMAMPUAN BERPIKIR KREATIF MATEMATIS DAN <i>SELF CONFIDENCE</i> SISWA.....	199
Analisa Dampak Sistem Evaluasi Mandiri Dan Sistem Evaluasi Bersama Terhadap Prestasi Belajar Mahasiswa Baru ITS	212
ENHANCE MATHEMATICS LEARNING OUTCOMES OF SOCIAL SCIENCE OF SENIOR HIGH SCHOOL STUDENT'S THROUGH COOPERATIVE LEARNING <i>NUMBEREDS HEAD TOGETHER</i>	218
Diagnosis Kesalahan Konsep Sistem Persamaan Linear Dua Variabel (SPLDV) pada Siswa SMP Kota Bengkulu.....	230

MENINGKATKAN KEMAMPUAN HEURISTIK SISWA SMP MELALUI PENDEKATAN METAKOGNITIF	243
PEMANFAATAN TEKNOLOGI INFORMASI DAN KOMUNIKASI DENGAN SOFTWARE GEOGEBRA DALAM PEMBELAJARAN MATEMATIKA.....	252
Meningkatkan Pemahaman Konsep Operasi Hitung Bilangan Bulat Melalui Metode Bermain Peran Dalam Permainan Kotak Bus Pada Kelas IV SDN 87 Buttakeke.....	262
Meningkatkan Kemampuan Komunikasi Matematik Siswa SMP menggunakan Pendekatan <i>Open-ended</i>	274
PENERAPAN METODE ACCELERATED LEARNING DALAM PEMBELAJARAN MATEMATIKA TERHADAP KEMAMPUAN KOMUNIKASI MATEMATIS SISWA SMP.....	288
PENERAPAN PENDEKATAN KONTEKSTUAL DENGAN PEMBERIAN TUGAS <i>MIND MAP</i> SETELAH PEMBELAJARAN TERHADAP PENINGKATAN KEMAMPUAN KONEKSI MATEMATIS SISWA SMP.....	297
Pembelajaran Matematika Humanistik Untuk Mengembangkan Ranah Kognitif dan Afektif Siswa.....	306
PENENTUAN FORMULASI MATEMATIKA DARI SUSUNAN AWAL KARTU PADA PERMAINAN KARUT DENGAN LONCATAN DUA KARTU	319
PENGARUH PEMBELAJARAN <i>MATH GAMES METHOD</i> TERHADAP PENINGKATAN KECERDASAN LOGIS MATEMATIS SISWA SMP.....	338
PENERAPAN PENDEKATAN PEMBELAJARAN <i>OPEN-ENDED</i> UNTUK MENINGKATKAN KEMAMPUANKONEKSI MATEMATIS SISWA	352
TINGKAT KREATIVITAS SISWA DALAM MEMECAHKAN MASALAH MATEMATIKA DIVERGEN DITINJAUDARI GAYA BELAJAR SISWA	361
PENERAPAN <i>TEACHING WITH ANALOGIES</i> DISERTAI MODEL 5E (<i>ENGAGE, EXPLORE, EXPLAIN, ELABORATE, AND EVALUATE</i>) UNTUK MENINGKATKAN KEMAMPUAN PENALARAN SISWA SMP	372

PENGEMBANGAN MEDIA PEMBELAJARAN MATEMATIKA BERUPA CD PEMBELAJARAN INTERAKTIF PADA MATERI BANGUN RUANG SISI DATAR DI KELAS VIII SMP	384
HUBUNGAN ANTARA KEMAMPUAN NUMERIK DENGAN KEMAMPUAN PEMECAHAN MASALAH MATEMATIK SISWA DI SMP	397
Pembelajaran melalui Pendekatan Konstruktivisme untuk Meningkatkan Aktivitas Siswa dan Prestasi Matematika	404
PENINGKATAN KEMAMPUAN PEMECAHAN MASALAH, KOMUNIKASI MATEMATIS MELALUI PENDEKATAN KETERAMPILAN METAKOGNITIF DENGAN MEMPERHATIKAN GAYA KOGNITIF SISWA SMP	418
PENERAPAN MODEL PEMBELAJARAN VAK (VISUAL, AUDITORI DAN KINESTETIK) BERBASIS <i>OPEN-ENDED PROBLEM</i> UNTUK MENINGKATKAN KEMAMPUAN BERPIKIR KREATIF MATEMATIS SISWA.....	432
PENERAPAN PEMBELAJARAN MATEMATIKA GASING UNTUK MENINGKATKAN KEMAMPUAN PEMAHAMAN SISWA SEKOLAH DASAR PADA PEMBAGIAN.....	438
Penerapan Pembelajaran Matematika GASING untuk Meningkatkan Kemampuan Pemahaman Matematis Siswa Kelas III Sekolah Dasar pada Perkalian	454
STRATEGI PEMBELAJARAN KONFLIK KOGNITIF (<i>COGNITIVE CONFLICT</i>) UNTUK MENINGKATKAN KEMAMPUAN KOMUNIKASI MATEMATIS SISWA SMP.....	465
Analisis Hambatan Belajar (<i>Learning Obstacle</i>) Pada Mata Kuliah Kalkulus III.....	474
PENGARUH SOFTWARE MATEMATIKA UNTUK MENINGKATKAN KEMAMPUAN KOMUNIKASI DAN MINAT BELAJAR SISWA DALAM PEMBELAJARAN MATEMATIKA.....	485
PENGEMBANGAN BAHAN AJAR BERBASIS PROYEK BERBANTUAN ICT DAN INSTRUMEN UNTUK MENINGKATKAN KEMAMPUAN PENALARAN, KOMUNIKASI STATISTIS SERTA <i>ACADEMIC HELP-SEEKING</i> MAHASISWA	499
Pengembangan Perangkat Pembelajaran Materi Logika Matematika dengan Pendekatan PMRI untuk Siswa SMA Kelas X	515

Pengaruh Motivasi dan Aktivitas dalam Pendekatan Pembelajaran Konstruktivisme terhadap Kemampuan Pemahaman dan Penalaran Matematis pada Mata Kuliah Aljabar Linear 1	525
Efektivitas Pembelajaran Matematika Menggunakan Metode <i>Group Investigation</i> Dengan Pendekatan Matematika Realistik terhadap Pemahaman Konsep dan Komunikasi Matematis Siswa Kelas VII	536
<i>PROBLEM-BASED LEARNING: MENINGKATKAN KEMAMPUAN METAKOGNITIF SISWA SMA</i>	547
PENGARUH PENDEKATAN KETERAMPILAN PROSES DENGAN STRATEGI “MARTIN” TERHADAP KEMAMPUAN PENALARAN MATEMATIS SISWA.....	560
PROSES BERPIKIR GEOMETRI SISWA TUNANETRA DALAM MEMAHAMI SEGIEMPAT DENGAN MENGGUNAKAN TEORI BERPIKIR VAN HIELE.....	569
Pemanfaatan Software Geogebra Berbantuan E-Learning dalam Pembelajaran Geometri.....	578
PENGARUH BAHAN AJAR MATEMATIKA BERBASIS KONSTRUKTIF ISLAMI TERHADAP PENINGKATAN KEMAMPUAN MENGAJAR MAHASISWA PENDIDIKAN MATEMATIKA.....	587
Pengaruh Pendekatan Sainifik Berbasis <i>Assessment for Learning</i> pada Pembelajaran Geometri Dalam Meningkatkan <i>Self-Concept</i> Matematis Siswa.....	600
PROFIL KEMAMPUAN NUMBER SENSE SISWA SEKOLAH DASAR KELAS VI DALAM MENYELESAIKAN SOAL OPERASI BILANGAN BULAT	613
Penerapan Pendekatan Sainifik dan Model Pembelajaran <i>Problem Based Learning</i> pada Materi Limit Fungsi dalam Meningkatkan Motivasi Belajar Matematika Siswa.....	627
Modifikasi Metode Pembelajaran <i>Problem Posing</i> dengan Pendekatan CTL untuk Meningkatkan Prestasi Belajar Siswa	640
UPAYA MENINGKATKAN AKTIVITAS BELAJAR MATEMATIKA MELALUI MODEL PEMBELAJARAN KOOPERATIF TIPE <i>TWO STAY TWO STRAY</i> PADA SISWA KELAS XI IPA 2 SMA MUHAMMADIYAH IMOIRI	647

PENGEMBANGAN BAHAN AJAR MATEMATIKA DENGAN MEMANFAATKAN PROGRAM GEOGEBRA UNTUK MENINGKATKAN PEMAHAMAN KONSEP DAN KEMANDIRIAN BELAJAR SISWA PADA POKOK BAHASAN TRANSFORMASI (Suatu Penelitian Pengembangan).....	658
EKSPERIMENTASI MODEL PEMBELAJARAN <i>DISCOVERY LEARNING</i> (DL) BERBASIS <i>ASSESSMENT FOR LEARNING</i> (AFL) MELALUI <i>PEER ASSESSMENT</i>	670
PENINGKATAN INTERAKSI BELAJAR SISWA MENGGUNAKAN MODEL BELAJAR KELOMPOK PADA SISWA KELAS VII SEKOLAH MENENGAH PERTAMA.....	677
<i>Mind Map</i>, Alternatif Pembelajaran untuk Meningkatkan Kemampuan Representasi dan Disposisi Matematis	687
Fenomena Pemberian PR Dalam Usaha Meningkatkan Kualitas Sumber Daya Manusia (SDM)	697
EKSPERIMENTASI MODEL PEM BELAJARAN <i>THINK PAIR SHARE</i> (TPS) BERBASIS <i>ASSESSMENT FOR LEARNING</i> (AFL) MELALUI <i>PEER ASSESSMENT</i>	710
PEMBELAJARAN LANGSUNG YANG TERMODIFIKASI UNTUK MENINGKATKAN PRESTASI BELAJAR DAN EFIKASI DIRI MAHASISWA PADA MATA KULIAH GEOMETRI ANALITIK.....	719
MENGGUNAKAN SEJARAH MATEMATIKA DALAM PEMBELAJARAN VOLUM BANGUN RUANG DENGAN PENDEKATAN PMRI	727
Penggunaan Pemahaman Intuitif Siswa Kelas 5 SD dalam Menyelesaian Masalah Persen	738
PENGARUH MODEL PEMBELAJARAN KOOPERATIF TIPE <i>TALKING CHIPS</i> BERBANTUAN CD PEMBELAJARAN <i>CAMTASIA</i> TERHADAP KEMAMPUAN PEMAHAMAN MATEMATIS	751
DESAIN DIDAKTIS BAHAN AJAR PERTIDAKSAMAAN.....	758
Profil penyelesaian Soal Cerita Siswa Sekolah Dasar Pada Materi Pecahan Ditinjau Dari Gender.....	772
ANALISIS PENGEMBANGAN PERANGKAT PEMBELAJARAN MATEMATIKA MODEL PLOM PADA SISWA SMK JURUSAN OTOMOTIF UNTUK MATERI BARISAN DAN DERET	781

INTERAKSI BELAJAR MATEMATIKA SISWA DALAM PEMBELAJARAN KOOPERATIF	801
Tingkatan Koneksi Matematis Siswa MTs pada Pemecahan Masalah Terapan Sistem Persamaan Linear	807
MENINGKATKAN HASIL BELAJAR DENGAN MODEL PEMBELAJARAN <i>THINK PAIR SHARE</i> (TPS) MATERI BILANGAN BULAT PADA SISWA KELAS IV SD	820
ASESMEN AUTENTIK (SIKAP DAN KETERAMPILAN) DAN PROBLEMANYA	832
Meningkatkan Kemampuan Komunikasi Matematik Mahasiswa Pada Mata Kuliah Teori Grup Melalui Pembelajaran Tutor Sebaya	843
MENDORONG KEMAMPUAN MAHASISWA DALAM MEMECAHKAN MASALAH MELALUI KEGIATAN PEMBELAJARAN BERMAKNA UNTUK MENINGKATKAN KUALITAS PEMAHAMAN PADA MATA KULIAH TEORI PROBABILITAS	854
PENGEMBANGAN PERANGKAT PEMBELAJARAN “BUSAKA” (BUKU SAKU STATISTIKA) DENGAN MODEL 4D-THIAGARAJAN	865
PENERAPAN TEORI BELAJAR KONSTRUKTIVISME DENGAN MODEL KOOPERATIF TPS UNTUK MENINGKATKAN AKTIVITAS DAN HASIL BELAJAR MAHASISWA PADA MATA KULIAH ALJABAR LINIER	886
Pengembangan Perangkat Pembelajaran Matematika Model Kooperatif Tipe <i>Team Assisted Individualization</i> Berbasis Konstruktivisme untuk meningkatkan kemampuan berpikir kreatif	895
Model Matematika Aliran Konveksi Campuran Pada Fluida Viskoelastik <i>Magnetohydrodynamics</i> (MHD) Yang Melewati Silinder Sirkular Berpori	903
Karakteristik Nilai Eigen, Vektor Eigen, dan <i>Eigenmode</i> dari Matriks Tak Tereduksi dalam Aljabar Max-Plus	912
Analisis Dinamik Model Epidemik Tipe <i>SEIT</i> dengan Perbedaan Periode Laten dan Tingkat Kejadian Tersaturasi	924
MODEL ALIRAN KONVEKSI CAMPURAN YANG MELEWATI PERMUKAAN SEBUAH BOLA	936

PEMODELAN DAN ANALISIS KESTABILAN MODEL DIVERSIFIKASI BERAS DAN NON-BERAS DENGAN PEMBERIAN SUBSIDI PADA NON-BERAS.....	948
Pelabelan Total Super (a,d) -H-Covering Pada Amalgamasi Star	959
Fluida Viskos-Elastis yang Melewati Pelat Datar dengan Memperhatikan Faktor Hidrodinamika.....	969
PELABELAN GRACEFUL PADA GRAF DRAGON GANDA $2D_n$ (m) UNTUK $n=3$ dan $m \geq 3$	978
Model Rantai Pasok Menggunakan <i>Petri Net</i> dan Aljabar <i>Max Plus</i> dengan Mempertimbangkan Prioritas Transisi.....	985
Penerapan Twin Bounded Support Vector Machine untuk Prediksi Tingkat Pencemaran Bahan Organik di Sungai Kali Surabaya.	1003
Desain dan Analisa Sistem Kendali Gerak pada Sistem Propulsi dan <i>Fin</i> Kapal Selam Tanpa Awak (<i>Autonomous Underwater Vehicle</i>)	1014
MODEL MATEMATIKA ALIRAN KONVEKSI BEBAS FLUIDA VISKOELASTIK YANG MELEWATI PERMUKAAN SEBUAH BOLA.....	1025
KENDALI OPTIMAL SISTEM PERGUDANGAN DENGAN PRODUKSI YANG MENGALAMI KEMEROSOTAN.....	1038
Estimasi Posisi Kapal Selam Tanpa Awak Berdasarkan Lintasannya dengan Menggunakan metode <i>Extended Kalman Filter</i>	1052
MODEL MATEMATIKA ALIRAN FLUIDA VISKOELASTIS YANG MELEWATI SILINDER SIRKULAR	1062
Model Asimetris EGARCH Volatilitas Return Indeks Saham pada Pasar Saham Syariah dan Konvensional.....	1071
Bilangan Dominasi Jarak Dua pada Graf-Graf Hasil Operasi <i>Comb</i>.....	1080
Analisis Dinamik Model Prey Predator Pada Udang Windu (<i>Paneus Monodon</i>) di Tambak Tradisional	1093
DIMENSI METRIK BINTANG GRAF JAHANGIR $J_{k,s}$ dengan $k \geq 4$ dan $s = 2$	1100
Dimensi Partisi Graf Garis dari Graf <i>Friendship</i> $K_1 + mK_2$	1108
Deteksi Kecacatan Peluru Berbasis Citra Digital Menggunakan <i>Modified Line Detection</i>.....	1117

Pemodelan Bayesian SUR Spasial <i>Autoregressive</i> pada Kasus Heteroskedastisitas	1124
Deteksi <i>Abnormality</i> melalui BIRADS untuk Memprediksi Posisi dan Potensi Keganasan Kanker pada Kasus Kanker Payudara (<i>Ca mammae</i>) di Jawa Timur dengan Pendekatan Multinomial Normit Analysis	1137
Penerapan Logika Fuzzy Mamdani untuk Diagnosa Penyakit Hipertiroid	1146
JARINGAN SYARAF <i>RADIAL BASIS FUNCTION</i> (RBF) UNTUK KLASIFIKASI PENYAKIT KARIES GIGI	1158
Studi Penerapan Bus Sekolah di Jombang Menggunakan Aljabar Max-Plus	1167
MODIFIKASI DISTRIBUSI PERJALANAN COMMUTER LINE JABODETABEK DENGAN MODEL GRAVITASI VOORHEES	1175
Pengaruh Tingkat Kemiringan Tanah dan Pola Tanam Graf Tangga Segitiga Terhadap Sirkulasi Udara Pada Perkebunan Kopi	1181
PERUBAHAN NILAI TUKARIMPOR DAN HARGA KONSUMEN DI KAMBOJA DAN INDONESIA: BUKTI DARI VEKTOR AUTOREGRESI (VAR)	1187
KARAKTERISASI IDEAL MAKSIMAL <i>FUZZY NEAR-RING</i>	1199
Metode Numerik Pada Persamaan Diferensial Parsial Dengan Metode Beda Hingga	1208
Solusi Numerik Persamaan Diferensial Parsial Dengan Metode Sapuan Ganda	1214
Mengkonstruksi Algoritma Bentuk Numerik Pada Sistem Persamaan Linear	1222
Pemodelan GSTARX Dengan Intervensi <i>Pulse</i> dan <i>Step</i> Untuk Peramalan Wisatawan Mancanegara	1230
Nilai Strong Rainbow Connection pada Graf Khusus dan Hasil Operasinya	1242
PENGEMBANGAN TOTAL SELIMUT SUPER PADA GRAF SHACKLETRIANGULAR BOOK	1249
BILANGAN KROMATIK PADA PENGOPERASIAN GRAF LINTASAN DENGAN GRAF LINGKARAN	1257
PELABELAN TOTAL SUPER (a, d)-SISI ANTIMAGIC PADA GABUNGAN SALING LEPAS GRAF DAUN $mLgn$	1263

SUPER(a,d)-H ANTI MAGIC TOTAL COVERING PADA GABUNGAN SALING LEPAS GRAF TRIANGULAR LADDER	1271
PELABELAN TOTAL SUPER (a,d)-SISI ANTI MAGIC PADA GABUNGAN SALING LEPAS GRAF SEMI PARASUT	1280
SUPER (A,D)-H-ANTIMAGIC TOTAL COVERING PADA GRAF SEMI WINDMILL	1287
Pewarnaan Titik pada Operasi-Operasi Graf Roda	1296
Dominating Set Dan Total Dominating Set Dari Graf-Graf Khusus	1301
Keantimagikan Super Total Selimut pada Gabungan Saling Lepas Graf Shackle Triangular Book	1308
BILANGAN DOMINASI PADA GRAF HASIL OPERASI	1321
Analisis Sirkulasi Udara Pada Tanaman Kopi Berdasarkan Faktor Tanaman Pelindung dan Pola Tanam Graf Tangga Menggunakan Metode Volume Hingga	1326
Pelabelan Super (a; d)-Edge Antimagic Total dari Sackle Graf Buku Berorder Tiga Super (a; d)-Edge Antimagic Total Labeling Of Book Of Order Three	1334
Model <i>Mixture Survival</i> Spasial Pada Angka Lama Sekolah Anak Umur 16-18 Tahun di Provinsi Jawa Timur Tahun 2012	1339
METODE <i>FAST DOUBLE BOOTSTRAP</i> PADA REGRESI SPASIAL DATA PANEL DENGAN <i>SPATIAL FIXED EFFECT</i> (Studi Kasus : Persentase Penduduk Miskin di Provinsi NTB)	1349
Studi Simulasi Grafik Pengendali <i>T2</i> Hotelling untuk Pengamatan Individual Menggunakan Estimator <i>Robust</i> RMCD	1358
Pemodelan Pemberian Imunisasi Dasar dan ASI Eksklusif Menggunakan Regresi Probit Biner Bivariat di Provinsi Kalimantan Selatan	1372
Peramalan Data Musiman Dengan Model Winter	1382
Pemodelan Produksi Kedelai di Provinsi Jawa Tengah menggunakan Dua Proses Spasial	1388
APLIKASI METODE <i>PARTIAL LEAST SQUARES</i> (PLS) DALAM PEMODELAN PRESTASI MAHASISWA BIDIK MISI FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM (FMIPA) UNIVERSITAS SRIWIJAYA ANGKATAN 2010-2012	1393

PEMODELAN PRESTASI MAHASISWA BIDIK MISI UNSRI DENGAM MODEL PERSAMAAN STRUKTURAL (<i>STRUCTURAL EQUATION MODELS</i>) (DENGAN METODE ESTIMASI <i>MAXIMUM LIKELIHOOD</i>)	1407
ESTIMASI PROBIT DATA PANEL MODEL <i>RANDOM EFFECT</i>	1425
PEMODELAN DAN PENYELESAIAN NUMERIK POLA PENYEBARAN ASAP DARI CEROBONG PABRIK GULA PT. SEMBORO JEMBERJAWA TIMUR DENGAN MENGGUNAKAN METODE VOLUME HINGGA	1432
Pelabelan Total Super (a,d)-sisi Antimagic pada Gabungan Graf Buah Naga	1439
The Rainbow Connection Number of Special Graphs	1445
Pelabelan Total Super (a,d)-sisi Antimagic pada Gabungan Graf Rem Cakram	1449
Algoritma Penjadwalan Perkuliahan dengan Kasus <i>Team Teaching</i> dengan Metode <i>Vertex Coloring Graph</i>	1458

KENDALI OPTIMAL SISTEM PERGUDANGAN DENGAN PRODUKSI YANG MENGALAMI KEMEROSOTAN

OLEH

Pardi Affandi ¹⁾, Salmah ²⁾

Email : pardi_affandi@yahoo.com

Abstrak

Dalam penelitian ini dibahas Kendali Optimal Sistem Pergudangan dari kemerosotan produksi. Terlebih dahulu dibentuk model persamaan diferensialnya dengan melibatkan Hamiltonian dan maksimum pontryagin. Selanjutnya model persamaan diferensialnya disederhanakan dengan fungsi eksogen sehingga diperoleh sistemnya berbentuk persamaan linier orde dua dengan koefisien konstan. Kemudian ditentukan solusi optimalnya yaitu rata-rata optimal produksi pada sistem inventori yang produksinya mengalami kemerosotan.

Kata kunci: Kendali optimal, Kemerosotan, Maksimum Pontryagin.

OPTIMAL CONTROL OF DETERIORATING PRODUCTION INVENTORY SYSTEM

ABSTRACT

In this research, we are using optimal control approach to determine the optimal production rate in a production inventory system where items are subject deterioration, first build the mathematical models. The main tool in the study problems for the necessary optimality conditions in the form of the Pontryagin maximum principle involves the Hamiltonian function. The explicit solution of differential equation model results will exogenous function. So we can have the optimal production rate in a production inventory system where items are subject deterioration.

Key words: Optimal control, Inventory systems, Pontryagin maximum.

PENDAHULUAN

Berbagai permasalahan banyak yang melibatkan teori sistem, teori kontrol optimal dan beberapa aplikasinya. Salah satunya adalah masalah inventori, masalahnya adalah bagaimana mengatur perubahan permintaan konsumen pada sebuah produk barang jadi. Sehingga perusahaan tersebut harus membuat

perencanaan yang baik dalam memproduksi barang agar sesuai dengan jumlah permintaan. Salah satunya dengan cara produk barang yang sudah jadi harus di muat dalam sebuah tempat sebelum dipesan oleh konsumen. Hal inilah yang menyebabkan munculnya *inventori* yang sudah tentu akan menambah biaya yaitu berupa *biaya penyimpanan* yang

berupa biaya secara fisik menyimpan produk barang atau biaya yang muncul karena modal perusahaan terikat dalam bentuk barang. Masalah ini dapat dimodelkan dengan menggunakan teknik kendali optimal matematika, pemrograman dinamis dan optimasi jaringan.

Teknik kendali optimal, teorinya merupakan perpanjangan dari kalkulus variasi, berupa metode optimasi matematika untuk menurunkan kebijakan pengendalian. Metode ini sebagian besar diilhami oleh karya Lev Pontryagin dan rekan-rekannya di Uni Soviet dan Richard Bellman di Amerika Serikat. Salah satu karya besar Lev Pontryagin adalah Pontryagin's maximum principle atau prinsip maksimum Pontryagin.

Beberapa referensi teori yang mengaplikasikan teori kontrol kedalam produksi dan masalah inventori adalah Sprzeuzkouiski (1967), Hwang, Fan dan Erickson (1967), Pekelman (1974), Bensoussan, Hurst dan Naslund (1974), Hartl dan Sethi (1984a), Feihtinger dan Heartl (1985a), Stoppler (1985), dan Gaimon (1988). Bagian yang banyak diminati dalam teori inventori adalah masalah inventori yang sistem inventori mengalami pemerosotan diiringi dengan

kemerosotan produksi. Berdasarkan tiga penelitian dari (Nahmias (1982), Raafat (1991), and Goyal and Giri (2001)), dapat kita amati betapa pentingnya masalah inventori yang sistem inventori mengalami pemerosotan diiringi dengan kemerosotan produksi.

Sethi S.P dan Thompson G.L (2002) membahas model produksi inventori dan solusinya sedangkan Yacine Benhadid, Lotfi Tadz dan Messaoud Bounkhel (2007) membahas model dalam kondisi permintaan dinamis dan inventori tersedia sepanjang waktu, fokus permasalahannya sistem inventori produksi yang berbentuk nonlinear dan biaya produksi diperlakukan sebagai fungsi secara umum masing-masing dari tingkat persediaan dan tingkat produksi.

Banyak hal yang menarik untuk dikaji terkait dengan sistem inventori namun dalam tesis ini fokus pada pembahasan tentang kendali optimal dari penurunan sistem inventori produksi. Model persamaan diferensialnya disederhanakan dengan menggunakan fungsi eksogen, kemudian ditentukan solusi optimalnya. Model berikutnya di kembangkan solusinya untuk nilai t menuju tak hingga. Kemudian beberapa bentuk

ilustrasi model yang dipakai yaitu permintaan konstan dan permintaan linier. Adapun tujuannya adalah untuk menentukan rata-rata produksi untuk meminimumkan beberapa fungsi biaya.

Kajian sistem inventori terkait tentang kendali optimal dari penurunan sistem inventori produksi dalam tesis ini mengacu pada Messauod Bounkhel dan Lotfi Tadz (2005), yang menjamin kondisi pokok dari sistem inventori memiliki solusi optimal sehingga memenuhi kondisi Hamiltonian yang teorinya diambil dari D.N Burges, kemudian solusinya dihubungkan dengan prinsip Optimal Kontrol dari Frank L.Lewis sedangkan persamaan state Menurut Hesaam K. Alfares (*Integrating quality and maintenance decisions in a production-inventory model for deteriorating items*) bahwa dalam periode produksi $[0, t_1]$. Selama masa ini, inventori akan bertambah banyak selama masa produksi tetapi akan berkurang dengan adanya permintaan dan kemerosotan. Beberapa penjelasan terkait dengan Persamaan Diferensial Linier nonhomogen dan solusinya mengacu pada Shepley L Ross, Sistem Persamaan Diferensial yaitu karangan Ogata K, Chi-Tsong Chen, dan inventori controlnya bersumber dari Stephen F. Love.

Fungsinya terjamin konveksitasnya teori bersumber dari K.V Mital sehingga membantu menjamin kondisi optimal fungsinya.

Sistem inventori terkait tentang kendali optimal dari penurunan sistem inventori produksi dibentuk persamaan diferensialnya kemudian disederhanakan dengan menggunakan fungsi eksogen, hingga dapat ditentukan solusi optimalnya berupa rata-rata produksi sehingga dapat meminimumkan beberapa fungsi biaya. Model berikutnya di kembangkan solusinya untuk nilai t menuju tak hingga. Kemudian beberapa bentuk ilustrasi model yang dipakai yaitu permintaan konstan dan permintaan linier yang kurvanya diperoleh dengan bantuan aplikasi program Maple.

LANDASAN TEORI

Berikut diberikan pengertian-pengertian konsep berupa definisi dan teorema-teorema yang dijadikan sebagai acuan yang mendasari pembahasan dalam bab III.

2.1 Fungsi kontinu dan Fungsi Diferensiabel Kontinu

Definisi 2.1.1 (Bartle 1982) Diberikan $A \subseteq \mathbb{R}$, $C \in A$, dan fungsi $f: A \rightarrow \mathbb{R}$,

fungsi f dikatakan kontinu di C jika untuk setiap bilangan $\varepsilon > 0$ terdapat $\delta > 0$ sehingga untuk setiap $x \in A$ dengan $\|x - c\| < \delta$ berlaku $\|f(x) - f(c)\| < \varepsilon$.

Teorema 2.1.1 (Bartle 1982) Jika $f: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ kontinu, maka terdapat $M > 0$ sehingga $f(x) \leq M$ untuk setiap $x \in [a, b]$.

Teorema 2.2.4 (Mangasarian 1969)

Diberikan himpunan terbuka $\Gamma \subset \mathbb{R}^n$. Fungsi $\theta: \Gamma \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ terdiferensial di $\bar{x} \in \Gamma$. Jika θ konveks di $\bar{x} \in \Gamma$ maka $\theta(x) - \theta(\bar{x}) \geq \nabla\theta(\bar{x})(x - \bar{x})$ untuk setiap $x \in \Gamma$.

2.2 Himpunan Konveks dan Fungsi konveks

Teorema 2.2.2 Bola terbuka $B_r(x) = \{x \mid x \in \mathbb{R}^n \mid \|x - \bar{x}\| < \epsilon\}$, $\epsilon > 0$ adalah merupakan himpunan konveks.

Defenisi 2.2.4 (Mangasarian 1969)

Himpunan $\Gamma \subset \mathbb{R}^n$ dikatakan himpunan konveks jika untuk sebarang $x_1, x_2 \in \Gamma$ dan untuk $\lambda \in \mathbb{R}$ sedemikian sehingga $0 \leq \lambda \leq 1$ berlaku $(1 - \lambda)(x_1) + \lambda(x_2) \in \Gamma$.

Defenisi 2.2.5 (K.V Mital) Misalkan $x \in A \subseteq \mathbb{R}^n$ dengan A adalah himpunan konveks. Suatu fungsi θ disebut fungsi konveks di A bila dan

hanya bila untuk sebarang dua titik $x_1, x_2 \in A$ dan setiap $\lambda \in [0, 1]$, berlaku $\theta\{\lambda x_1 + (1 - \lambda)x_2\} \leq \lambda \theta(x_1) + (1 - \lambda)\theta(x_2)$

Teorema 2.2.4 (Mangasarian 1969)

Diberikan himpunan terbuka $\Gamma \subset \mathbb{R}^n$. Fungsi $\theta: \Gamma \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ terdiferensial di $\bar{x} \in \Gamma$. Jika θ konveks di $\bar{x} \in \Gamma$ maka $\theta(x) - \theta(\bar{x}) \geq \nabla\theta(\bar{x})(x - \bar{x})$ untuk setiap $x \in \Gamma$.

2.3 Persamaan Diferensial Linear Nonhomogen dan Solusinya

Defenisi 2.3.1 (Ross, S.L 1984)

Persamaan diferensial adalah persamaan yang memuat turunan dari satu atau lebih variabel tak bebas terhadap satu atau lebih variabel bebas.

Defenisi 2.3.2 (Ross, S.L 1984)

Persamaan diferensial linier orde- n , dengan variabel tak bebas y , dan variabel bebas x , dapat dinyatakan sebagai berikut

$$a_0 x \frac{d^n y}{dx^n} + a_1 x \frac{d^{n-1} y}{dx^{n-1}} + \dots + a_{n-1} x \frac{dy}{dx} + a_n(x)y = F(x) \quad (2.10)$$

Dengan a_0 tidak sama dengan nol. Jika F sama dengan nol maka persamaan tersebut tereduksi menjadi

$$a_0x \frac{d^n y}{dx^n} + a_1x \frac{d^{n-1}y}{dx^{n-1}} + \dots + a_{n-1}x \frac{dy}{dx} + a_nxy = 0$$

(2.11)

yang disebut dengan persamaan diferensial homogen. Untuk $F(x) \neq 0$, disebut dengan persamaan diferensial non homogen.

Selanjutnya dibicarakan teorema eksistensi untuk masalah syarat awal yang berkaitan dengan persamaan diferensial linear orde-n.

Teorema 2.3.7 (Ross, S.L 1984)
 Diberikan y_p suatu solusi untuk persamaan diferensial linear nonhomogen (2.14) yang tidak memuat sebarang konstanta.

Jika $y_c = (c_1y_1 + c_2y_2 + \dots + c_ny_n)$ solusi umum persamaan diferensial linear homogen (2.15) maka setiap solusi persamaan diferensial (2.14) dapat dinyatakan sebagai $y_c + y_p$ untuk suatu pemilihan konstanta c_1, c_2, \dots, c_n yang sesuai.

2.4 Sistem Persamaan Diferensial

Teorema 2.4.1 *Matriks transisi sistem linear homogen $\dot{x} = Ax$ adalah $e^{A(t-s)}$.*

Sistem persamaan diferensial berbentuk $\dot{x} = ax + bu$, solusinya dapat diselesaikan sehingga diperoleh

$$x = x_0e^{at} + e^{at} \int_0^t e^{-a\tau} (bu)\tau d\tau$$

HASIL DAN PEMBAHASAN

Pada bagian ini akan dibahas tentang kendali optimal dari penurunan sistem inventori produksi. Model persamaan diferensialnya disederhanakan dengan menggunakan fungsi eksogen, kemudian ditentukan solusi optimalnya. Model berikutnya di kembangkan solusinya untuk nilai t menuju tak hingga. Kemudian beberapa bentuk ilustrasi model yang dipakai yaitu permintaan konstan dan permintaan linier.

3.1 Pembentukan Model

Pada bagian awal terlebih dahulu diperkenalkan notasi-notasi yang digunakan :

- $I(t)$: tingkat inventori pada waktu t ,
- $P(t)$: rata-rata produksi pada waktu t ,
- $D(t)$: rata-rata permintaan pada waktu t ,
- $\theta(t, I(t))$: rata-rata kemerosotan pada waktu t sesuai dengan $I(t)$,
- $h(I(t))$: rata-rata biaya penyimpanan sesuai dengan $I(t)$,

$K(P(t))$: rata-rata biaya produksi sesuai dengan $P(t)$,

T : panjang rencana dalam waktu tertentu,

ρ : konstan non negatif rata-rata discount,

I_0 : tingkat inventori awal,

$\tilde{\theta}$: tujuan rata-rata kemerosotan,

\tilde{I} : tingkat inventori tujuan,

\tilde{P} : rata-rata produksi tujuan,

c : biaya positif produksi unit produksi

Seluruh fungsi yang digunakan diasumsikan non negatif, kontinu dan differensiabel. Andaikan hasil perolehan rata-rata permintaan D , produksi yang dapat diawasi nilai rata-ratanya P , dan pemerosotan yang terjadi rata-ratanya θ , mengikuti tingkat inventori $I(t)$, berkembang secara dinamis berdasarkan persamaan state. Menurut Hesaam K. Alfares (*Integrating quality and maintenance decisions in a production-inventory model for deteriorating items*) bahwa dalam periode produksi $[0, t_1]$. Selama masa ini, inventori akan bertambah banyak selama masa produksi tetapi akan berkurang dengan adanya permintaan

dan kemerosotan sehingga akan diperoleh *inventory differential equation (IDE)* adalah sebagai berikut:

$$\frac{d}{dt}I(t) = P(t) - D(t) - \theta(t, I(t)) \quad (3.1.1)$$

Model tersebut merepresentasikan masalah kontrol optimal dengan sebuah *state variable* yaitu tingkat inventori dan satu *variable kontrol* yaitu rata-rata tingkat produksi. Masalahnya diasosiasikan meminimumkan sebuah fungsi objektif yang kita inginkan, hingga biaya yang dikeluarkan seoptimal mungkin. Berarti kita akan meminimumkan :

$$\min_{P(t) \geq 0} J(P, I) = \int_0^T F(t, I(t), P(t)) dt \quad (3.1.2)$$

subjek dari persamaan state (3.1.1) adalah

$$F(t, I(t), P(t)) = e^{-\rho t} \left\{ \frac{1}{2} [h(I(t)) - h(\tilde{I})]^2 + \frac{1}{2} [K(P(t)) - K(\tilde{P})]^2 + \frac{c}{2} [\theta(t, I(t)) - \tilde{\theta}]^2 \right\} \quad (3.1.3)$$

Alat utama untuk menyelesaikan masalah (\mathcal{P}) pencariannya melibatkan kondisi optimal bentuk pontryagin maksimum seperti yang terdapat dalam pembahasan sebelumnya. Kemudian

teori yang digunakan melibatkan fungsi *Hamiltonian* yaitu:

$$H(t, I(t), P(t), \lambda(t)) = -F(t, I(t), P(t)) + \lambda(t)f(t, I(t), P(t))$$

Masalah minimisasi dengan performance functional berbentuk $J(u)$ dapat diselesaikan dengan *prinsip maksimum Pontryagin* yaitu terlebih dahulu diubah ke dalam bentuk masalah memaksimalkan $J^*(u)$ dengan $J^*(u) = -J(u)$.

Dimana $f(t, I(t), P(t)) = P(t) - D(t) - \theta(t, I(t))$ dan λ adalah yang menghubungkan dengan fungsi konstrain dari persamaan differensialnya. Kemudian solusinya akan dihubungkan dengan *prinsip Pontryagin maksimum*.

Teorema 3.1

Kondisi pokok untuk (P^, I^*) untuk menjadi solusi optimal dari masalah (\mathcal{P})*

$$\begin{aligned} & K(P^*(t)) - \\ & K(\tilde{P}) \frac{d}{dt} P^*(t) \frac{d^2}{dp^2} K(P^*(t)) - \\ & \rho \frac{\partial}{\partial I} \theta(t^*, I(t)) \frac{d}{dp} K(P^*(t)) = \\ & - \frac{d}{dt} P^*(t) \frac{d}{dp} K(P^*(t))^2 + \\ & \left(h(I^*(t)) - h(\tilde{I}) \right) \frac{d}{dp} h(I^*(t)) + \\ & c(\theta(t^*, I(t))) \frac{\partial}{\partial I} \theta(t^*, I(t)) \quad (3.1.4) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{Dan } I^*(0) &= I_0 & K(P^*(T)) - \\ K(\tilde{P}) \frac{d}{dt} P^*(T) &= 0 & P^*(t) \geq 0 \end{aligned}$$

Teorema 3.2

Diasumsikan bahwa fungsi $F(t,.,P)$ dan $\theta(t,.)$ adalah konvek. Kemudian kondisi pokok (3.1.5) – (3.1.7) adalah syarat cukup (P^, I^*) akan menjadi syarat optimal untuk masalah (\mathcal{P}) .*

Untuk pembahasan berikutnya, kita akan melibatkan fungsi eksogen yang sifat fungsinya sangat umum. Sehingga solusi eksplisit yang sukar ditemukan, akan dapat diselesaikan pada masalah yang akan kita bahas berikut. Pada hakekatnya mencari nilai dari sistem, sama halnya kita menghitung solusi eksplisit dalam kasus yang fungsi eksogennya memiliki bentuk dasar. Akan didapatkan hasil yang dapat memenuhi kondisi optimal sehingga sistem yang lebih kompleks dapat disederhanakan dengan menggunakan fungsi eksogen.

Fungsi eksogen yang lain tidak dipergunakan disini, diupayakan untuk tidak terkait notasi kompleks karena terlalu banyak menggunakan teknik yang detail. Sebagai ilustrasi tujuan mari kita asumsikan beberapa dari bentuk fungsi eksogen sebagai berikut.

$$K(P(t)) = K_1P(t) + K_2$$

$$h(I(t)) = h_1I(t) + h_2$$

$$\theta(t, I(t)) = \theta_1I(t) + \theta_2$$

Dimana K_i, h_i dan $\theta_i (i = 1,2)$ adalah konstanta real K_1, h_1 dan θ_1 adalah tidak kosong. Dalam kasus ini, karena I adalah tertutup ke \tilde{I} dan $\theta(t, I(t))$ adalah tertutup ke $\tilde{\theta}$, hingga kita akan peroleh $\tilde{\theta} = \theta_1I + \theta_2$ dalam problem (\mathcal{P}) . Sehingga fungsi objektif (3.1.2) akan disederhanakan

$$F(t, I(t), P(t)) = e^{-\rho t} \left[\frac{H}{2} \left([I(t) - (\tilde{I})]^2 + \frac{K}{2} \left([P(t) - (\tilde{P})]^2 \right) \right) \right] \tag{3.1.18}$$

Dengan nilai dari $H = h^2 + c\theta_1^2$ dan $K = K^2$.

Kemudian fungsi eksogen juga kita gunakan pada teorema 3.1.1 sehingga diharapkan akan diperoleh bentuk dasar yang lebih sederhana. Persamaan kita mulai dari kombinasi persamaan (3.1.8) dengan (3.1.9) seperti yang sudah kita peroleh sebelumnya yaitu

$$\begin{aligned} & \frac{d^2}{dt^2} I(t) - \rho \frac{d}{dt} I(t) \\ & - \left((\rho + \theta_1)\theta_1 + \frac{h}{K} \right) I(t) \\ & = \rho D(t) - \rho \tilde{P} + \rho \theta_2 \\ & + \theta_1 D(t) - \theta_1 \tilde{P} + \theta_1 \theta_2 \\ & - \frac{d}{dt} D(t) - \frac{h}{K} \tilde{I} \end{aligned}$$

Berarti dengan fungsi eksogen kita dapat peroleh bentuk dasar yang lebih sederhana dari teorema 3.1.1 yaitu

$$\begin{aligned} & \frac{d^2}{dt^2} I(t) - \rho \frac{d}{dt} I(t) \\ & - \left((\rho + \theta_1)\theta_1 + \frac{h}{K} \right) I(t) \\ & = (\rho + \theta_1)[D(t) - \tilde{P} + \theta_2] - \frac{d}{dt} D(t) - \frac{h}{K} \tilde{I} \end{aligned}$$

Corollary 3.1

Kondisi pokok dari (P^, I^*) untuk menjadi syarat optimal untuk masalah (\mathcal{P}) adalah*

$$\begin{aligned} & \frac{d^2}{dt^2} I(t) - \rho \frac{d}{dt} I(t) - \\ & \left((\rho + \theta_1)\theta_1 + \frac{h}{K} \right) I(t) = \beta(t) \end{aligned} \tag{3.1.19}$$

Dengan

$$I^*(0) = I_0 \quad P^*(T) = \tilde{P}$$

$$P^*(t) \geq 0 \tag{3.1.20}$$

Dimana

$$\beta(t) = (\rho + \theta_1)[D(t) - \tilde{P} + \theta_2] - \frac{d}{dt}D(t) - \frac{h}{K}\tilde{I} \tag{3.1.21}$$

Masalah state dalam Corollary 3.1 adalah masalah dua titik batas. Akan diselesaikan dalam Corollary berikutnya.

Corollary 3.2

Syarat optimal untuk solusi masalah (P) adalah diberikan dengan

$$P^*(t) = \max\{P(t), 0\},$$

$$I^*(t) = I_0 e^{-\theta_1 t} + \int_0^t [P^*(s) - D(s) - \theta_2] e^{\theta_1(s-t)} ds \tag{3.1.22}$$

Dimana

$$P(t) = a_1(m_1 + \theta_1)e^{m_1 t} + a_2(m_2 + \theta_1)e^{m_2 t} + \frac{d}{dt}Q(t) + \theta_1 Q(t) + D(t) + \theta_2$$

Konstanta a_1, a_2, m_1 dan m_2 akan diberikan dalam bukti berikut, dan $Q(t)$ adalah solusi partikular dari persamaan (3.1.19).

Bukti

Kita selesaikan persamaan (3.1.19) dengan metode standar. Persamaan karakteristiknya adalah

$$m^2 - \rho m - (\rho + \theta_1)\theta_1 + \frac{h}{K} = 0$$

Memiliki dua jenis akar berlawanan, yang diberikan dengan

$$m_1 = \frac{1}{2} \left(\rho - \sqrt{\rho^2 + 4 \left[(\rho + \theta_1)\theta_1 + \frac{h}{K} \right]} \right) < 0$$

$$m_2 = \frac{1}{2} \left(\rho + \sqrt{\rho^2 + 4 \left[(\rho + \theta_1)\theta_1 + \frac{h}{K} \right]} \right) > 0$$

Hingga diperoleh nilai

$$I(t) = a_1 e^{m_1 t} + a_2 e^{m_2 t} + Q(t) \tag{3.1.23}$$

Sedangkan dari persamaan (3.1.1) nilai dari $\frac{d}{dt}I(t) = P(t) - D(t) - \theta(t, I(t))$

Berarti dapat ditentukan

$$P(t) = \frac{d}{dt}I(t) + D(t) + \theta(t, I(t))$$

Dengan menggunakan persamaan (3.1.23)

$$I(t) = a_1 e^{m_1 t} + a_2 e^{m_2 t} + Q(t)$$

akan kita peroleh

$$P(t) = \frac{d}{dt}(a_1 e^{m_1 t} + a_2 e^{m_2 t} + Q(t)) + D(t) + \theta(t, I(t))$$

Karena $\theta(t, I(t)) = [\theta_1 I(t) + \theta_2]$

berarti akan diperoleh

$$P(t) = \frac{d}{dt}(a_1 e^{m_1 t} + a_2 e^{m_2 t} + Q(t)) + D(t) + (\theta_1 I(t) + \theta_2)$$

$$P(t) = (a_1 m_1 e^{m_1 t} + a_2 e^{m_2 t} + \frac{d}{dt}Q(t)) + D(t) + (\theta_1(a_1 e^{m_1 t} + a_2 e^{m_2 t} + Q(t)) + \theta_2)$$

Sehingga

$$P(t) = (a_1 m_1 e^{m_1 t} + a_2 e^{m_2 t} + \frac{d}{dt}Q(t)) + D(t) + (\theta_1 a_1 e^{m_1 t} + \theta_1 a_2 e^{m_2 t} + (\theta_1 Q(t)) + \theta_2)$$

$$P(t) = a_1(m_1 + \theta_1)e^{m_1 t} + a_2(m_2 + \theta_1)e^{m_2 t} + \frac{d}{dt}Q(t) + \theta_1 Q(t) + D(t) + \theta_2$$

Dimana $Q(t)$ adalah solusi partikular (3.1.19). Syarat awal dan kondisi akhir (3.1.20) akan digunakan untuk menghitung konstanta a_1 dan a_2

sebagai berikut. Dari kondisi awal kita peroleh

$$I(0) = a_1 + a_2 + Q(0)$$

Dan dari kondisi akhir kita dapatkan

$$a_1(m_1 + \theta_1)e^{m_1 T} + a_2(m_2 + \theta_1)e^{m_2 T} + \left[\frac{C}{K} + \frac{d}{dt}Q(T) + \theta_1 Q(T) + D(T) \right] = 0$$

Dengan mengambil

$$b_1 = I_0 - Q(0)$$

$$b_2 = - \left[\frac{C}{K} + \frac{d}{dt}Q(T) + \theta_1 Q(T) + D(T) \right]$$

Maka akan kita peroleh dua sistem persamaan linier dengan dua variabel yang tidak diketahui

$$a_1 + a_2 = b_1$$

$$a_1(m_1 + \theta_1)e^{m_1 T} + a_2(m_2 + \theta_1)e^{m_2 T} = b_2$$

Maka akan kita peroleh solusi yang unik

$$a_1 = \frac{b_2 - (m_2 + \theta_1)e^{m_2 T} b_1}{(m_1 + \theta_1)e^{m_1 T} - (m_2 + \theta_1)e^{m_2 T}}$$

$$a_2 = \frac{(m_2 + \theta_1)e^{m_2 T} b_1 - b_2}{(m_1 + \theta_1)e^{m_1 T} - (m_2 + \theta_1)e^{m_2 T}}$$

Kita dapat menarik kesimpulan dari P menggunakan ekspresi optimal I mendekati dengan persamaan *state* (3.1.1). Mengingat bahwa nilai optimal kontrol P^* harus *non negatif*, sehingga P^* akan menjadi

$$P^*(t) = maks\{P(t), 0\}$$

Dan kemudian I^* akan kita peroleh langsung dengan menggunakan (3.1.1) yaitu

$$\theta(t, I^*(t)) = P^*(t) - D(t) - \frac{d}{dt} I^*(t)$$

Berarti kita peroleh

$$\frac{d}{dt} I^*(t) = P^*(t) - D(t) - \theta(t, I^*(t))$$

Sedangkan berdasarkan fungsi eksogen

$$\theta(t, I(t)) = \theta_1 I(t) + \theta_2 \text{ berarti}$$

$$\theta(t, I^*(t)) = \theta_1 I^*(t) + \theta_2$$

Sehingga akan didapatkan

$$\frac{d}{dt} I^*(t) = P^*(t) - D(t) - (\theta_1 I^*(t) + \theta_2)$$

$$\frac{d}{dt} I^*(t) = -\theta_1 I^*(t) + P^*(t) - D(t) - \theta_2.$$

Berdasarkan bentuk solusi sistem $\dot{x}_i(t) = Ax + Bu$ dengan $x(t_0) = x_0$ dapat dinyatakan dalam bentuk solusi

$$x(t) = e^{A(t-t_0)} x_0 + \int_{t_0}^t e^{A(t-\tau)} Bu(\tau) d\tau.$$

Maka dengan membentuk solusi sesuai dengan permasalahan di atas akan kita peroleh hasil solusi dalam batas interval dari $(0, t)$ adalah sebagai berikut:

$$I^*(t) = I_0 e^{-\theta_1 t} + \int_0^t [P^*(s) - D(s) - \theta_2] e^{\theta_1(s-t)} ds.$$

Sehingga bentuk akhir diperoleh

$$I^*(t) = I_0 e^{-\theta_1 t} + \int_0^t [P^*(s) - D(s) - \theta_2] e^{\theta_1(s-t)} ds$$

3.2 Perluasan Model

Solusi optimal untuk masalah (\mathcal{P}) yang dihasilkan *Corollary* 3.2 dapat diperluas dalam beberapa kondisi pada kasus perencanaan waktu yang lama. Berikut akan kita bahas kasus untuk $T \rightarrow \infty$. Dengan asumsi bahwa $\rho > 0$. Kita akan tunjukkan bahwa solusi limit menuju tak hingga memiliki masalah solusi optimal yang akan diselesaikan sebagai berikut

$$\begin{cases} \min_{P(t) \geq 0} J(P, I) = \int_0^\infty F(t, I(t), P(t)) dt \\ \frac{d}{dt} I(t) = f(t, I(t), P(t)), \quad I(0) = I_0 \end{cases}$$

Dimana

$$\begin{aligned}
 F(t, I(t), P(t)) &= e^{-\rho t} \left\langle \frac{1}{2} [h(I(t)) - h(\tilde{I})]^2 + \frac{1}{2} [K(P(t)) - K(\tilde{P})]^2 + \right. \\
 &\left. \frac{c}{2} [\theta(t, I(t)) - \tilde{\theta}]^2 \right\rangle \\
 f(t, I(t), P(t)) &= P(t) - D(t) \\
 &\quad - \theta(t, I(t))
 \end{aligned}$$

Untuk kasus tak hingga, kondisi akhir $\lambda(T) = 0$ akan diubah menjadi

$$\lim_{t \rightarrow \infty} \lambda(t) = 0,$$

(3.2.1)

Maka akan kita peroleh solusi yang unik

$$\begin{aligned}
 a_1 &= \frac{b_2 - (m_2 + \theta_1)e^{m_2 T} b_1}{(m_1 + \theta_1)e^{m_1 T} - (m_2 + \theta_1)e^{m_2 T}}
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 a_2 &= \frac{(m_2 + \theta_1)e^{m_2 T} b_1 - b_2}{(m_1 + \theta_1)e^{m_1 T} - (m_2 + \theta_1)e^{m_2 T}}
 \end{aligned}$$

Sehingga akhirnya akan diperoleh :

$$P_{\infty}^*(t) = \max\{P(t), 0\}$$

$$\begin{aligned}
 I_{\infty}^*(t) &= I_0 e^{-\theta_1 t} + \int_0^t [P_{\infty}^*(s) - D(s) - \theta_2] e^{\theta_1(s-t)} ds
 \end{aligned}$$

KESIMPULAN DAN SARAN

Kesimpulan

Dari uraian bab-bab sebelumnya dan pembahasan tentang kendali optimal dari sebuah sistem inventori produksi yang mengalami kemerosotan dapat ditarik beberapa kesimpulan sebagai berikut

1. Kita dapat menggunakan kendali optimal dari sebuah sistem inventori produksi yang mengalami kemerosotan. Andaikan hasil perolehan rata-rata permintaan D , produksi yang dapat diawasi nilai rata-ratanya P , dan pemerosotan yang terjadi rata-ratanya θ , mengikuti tingkat inventori $I(t)$, berkembang secara dinamis berdasarkan persamaan state. Menurut Hesaam K. Alfares (*Integrating quality and maintenance decisions in a production-inventory model for deteriorating items*) bahwa dalam periode produksi $[0, t_1]$. Selama masa ini, inventori akan bertambah banyak selama masa produksi tetapi akan berkurang dengan adanya permintaan dan kemerosotan sehingga akan diperoleh *inventory differential equation (IDE)* adalah sebagai berikut:

$$\frac{d}{dt}I(t) = P(t) - D(t) - \theta(t, I(t)).$$
 Adapun caranya dengan terlebih dahulu membentuk model persamaan diferensialnya kemudian teori yang digunakan melibatkan fungsi *Hamiltonian* yaitu:

$$H(t, I(t), P(t), \lambda(t)) = -F(t, I(t), P(t)) + \lambda(t)f(t, I(t), P(t))$$
 disederhanakan dengan menggunakan fungsi eksogen, sehingga dapat ditentukan solusi optimalnya yaitu rata-rata optimal produksi pada sistem inventori produksi yang keadaannya mengalami penurunan.

2. Model berikutnya di kembangkan solusinya untuk nilai t menuju tak hingga, dengan asumsi bahwa $\rho > 0$. Untuk kasus tak hingga, kondisi akhir $\lambda(T) = 0$ akan diubah menjadi $\lim_{t \rightarrow \infty} \lambda(t) = 0$, dimana nilai λ merupakan *adjoint* fungsi yang terdapat dalam masalah (\mathcal{P}) dengan mempergunakan produksi rata-rata $P(t)$ selalu terbatas dan juga $K_1^2(P(t) - \hat{P})$ adalah terbatas. Melibatkan fungsi *Hamiltonian* yang

diselesaikan dengan *prinsip maksimum Pontryagin*. Solusi optimal diberikan detail dengan menggunakan fungsi eksogen. Ini akan bermanfaat sebagai salah satu bentuk solusi dengan menggunakan fungsi eksogen. Kita mendapatkan prosedur solusi bisa menjadi lebih atau sedikit sukar, hal ini akan bergantung pada bentuk fungsi yang akan diperoleh.

Saran

Dapat dilakukan penelitian lebih lanjut untuk menyelidiki sifat-sifat sistem inventornya, kemudian hal yang terkait dengan sistem inventori produksi yang mengalami peningkatan.

DAFTAR PUSTAKA

- Anton, H., 1988. *Calculus*. Drexel University, John Wiley & Sons, New York.
- Burghes, D.N *Introduction to Control Theory Including Optimal Control* .John Wiley & Sons. New York.
- Chi-Tsong Chen, 1984. *Linear System Theory and Design*, Madison Avenue New York.
- Danese,A.E. 1965. *Advanced Calculus an introduction to Applied Mathematics*.

- Edwin K.P Chong, 1996. *An introduction to Optimization*, John Wiley & Sons. New York.
- Frank L.Lewis, *Applied Optimal Control & Estimation*. The University of Texas at Arlington. New York.
- Haberman, R., 1977. *Mathematical Models in Mechanical Vibrations, Population Dynamics and Traffic Flow*. Prentice-Hall, Inc. Englewood Cliffs, New Jersey.
- Hamdy A.Taha.1998. *Operations Research an Introduction*.Prentice Hall International, Inc.Philippines.
- Katsuhiko Ogata.1995.*Discrete-Time Control Systems*, 2 editions, Prentice-Hall International, INC.
- Murray R. Spiegel *Statistic Schaum*, 2 edition Renselaer Polytechnic Institut Hartford.
- Olsder, G.J., 1994. *Mathematical System Theory*, 1 . Delft University of Technlogy. Netherlands.
- Perko, L., 1991. *Differential Equation and Dynamical System*. Springer-Verlag, New York.
- Shepley L.Ross.1984. *Differential Equation*. 3 Editions, John Wiley & Sons. New York.
- Serge Lang, 1968. *Linear Algebra*. Addison-Wesley Publishing Company.New York.
- Stephen F.Love.1979. *Inventory Control*. McGraw-Hill International Book Company.Tokyo.
- Stewart,J.1998.*Kalkulus Jilid II. Edisi 5*. Penerbit Erlangga. Jakarta
- Verhulst, Ferdinan, 1996. *Nonlinear Differential Equation and Dynamical System*, 2 edition, Springer-Verlag, Berlin Heidelberg.
- Wiggins, S., 1990. *Introduction to Applied Nonlinear Dynamical System and Chaos*. Springer-Verlag, New York.