



# MATERI PERKULIAHAN

- **Bagian 1: Metode OPTIMISASI** (Pekan 1 s/d 8 oleh RHZ)
- **Bagian 2: Sistem Kendali OPTIMAL** (Pekan 9 s/d 16 oleh EJA)

## SUMBER PEMBELAJARAN



Index of /rhiza/arsip/kuliah/Sistem-Kendali-Optimal

| Name                                                             | Last modified     | Size | Description |
|------------------------------------------------------------------|-------------------|------|-------------|
| Parent Directory                                                 |                   | -    |             |
| <a href="#">458D432 Sistem Kendali Optimal.doc</a>               | 27-Mar-2008 23:21 | 64K  |             |
| <a href="#">458D432 Sistem Kendali Optimal.pdf</a>               | 19-Sep-2013 22:32 | 54K  |             |
| <a href="#">458D432_Sistem_Kendali_Optimal.pdf</a>               | 07-Oct-2019 23:19 | 52K  |             |
| <a href="#">Catatan Kuliah SKO Part 1 OPTIMISASI.pdf</a>         | 08-Oct-2019 00:53 | 20M  |             |
| <a href="#">JADWAL AKHIR SEMESTER_Sem_II_2017-2018.ods</a>       | 08-May-2018 10:41 | 13K  |             |
| <a href="#">Jadwal Akhir Semester SEM_II_2017-2018.odt</a>       | 08-May-2018 10:40 | 29K  |             |
| <a href="#">Jadwal Akhir Semester SEM_II_2017-2018.pdf</a>       | 08-May-2018 10:40 | 37K  |             |
| <a href="#">Mode DURLING 2021/</a>                               | 14-Feb-2021 08:57 | -    |             |
| <a href="#">SKO-1.JPG</a>                                        | 19-Sep-2013 22:35 | 242K |             |
| <a href="#">SKO-2.JPG</a>                                        | 19-Sep-2013 22:35 | 257K |             |
| <a href="#">Sampul Catatan Kuliah SISTEM KENDALI OPTIMAL.pdf</a> | 07-Oct-2019 23:23 | 17K  |             |
| <a href="#">catatan_kuliah_2017/</a>                             | 20-May-2017 23:36 | -    |             |
| <a href="#">catatan_kuliah_2018/</a>                             | 08-May-2018 11:00 | -    |             |
| <a href="#">dokumentasi/</a>                                     | 20-May-2017 23:11 | -    |             |
| <a href="#">soal-soal/</a>                                       | 21-May-2019 11:54 | -    |             |
| <a href="#">tugas-tugas/</a>                                     | 08-Oct-2019 01:00 | -    |             |

Website: <https://web.unhas.ac.id/rhiza/arsip/kuliah/Sistem-Kendali-Optimal/>

Catatan Kuliah: [https://web.unhas.ac.id/rhiza/arsip/kuliah/Sistem-Kendali-Optimal/Catatan Kuliah SKO Part 1 OPTIMISASI.pdf](https://web.unhas.ac.id/rhiza/arsip/kuliah/Sistem-Kendali-Optimal/Catatan_Kuliah_SKO_Part_1_OPTIMISASI.pdf)



# BENTUK UMUM Pemrograman Linier

**MINIMISASI Fungsi BIAYA**  
(*Cost Function*)  $J(x) = C^T x$   
**Fungsi KENDALA**  
(*Constraints*)  $Ax \leq b$

dengan:

$x$  = vektor kolom  $[n \times 1]$ :  $[x_1 \ x_2 \ x_3 \ \dots \ x_n]^T$ ,  $n$  peubah (*variables*) optimisasi

$C$  = vektor kolom  $[n \times 1]$ :  $[c_1 \ c_2 \ c_3 \ \dots \ c_n]^T$ , biaya satuan (*unit costs*)

sehingga:  $J(x) = c_1 x_1 + c_2 x_2 + c_3 x_3 + \dots + c_n x_n$

$A$  = matrix  $[m \times n]$

$b$  = vektor kolom  $[m \times 1]$ :  $[b_1 \ b_2 \ b_3 \ \dots \ b_m]^T$

Kasus Khusus:

★ **BIAYA = KERUGIAN/PENALTI**

★ **MAKSIMISASI KINERJA/KEUNTUNGAN** ==> Index Kinerja (*PERFORMANCE INDEX*) atau Fungsi Tujuan (*OBJECTIVE FUNCTION*):  $J'(x) = -C^T x$

★ Fungsi Kendala  $Ax \geq b$  diubah menjadi  $-Ax \leq -b$

\* Pemrograman Linier (Linear Programming)

Bentuk Umum:  $J(x) = -C^T x \rightarrow \text{maksimalkan}$

Minimalkan:  $J(x) = C^T x$

Subject To:  $Ax \leq b$   
 $-Ax \geq -b$

Fungsi Kendala (Constraints)  
 $A [n \times n]$   $b [n \times 1]$

Fungsi Biaya (Cost Function)  
 $c = \begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \\ \vdots \\ c_n \end{bmatrix} = \text{unit cost biaya satuan}$

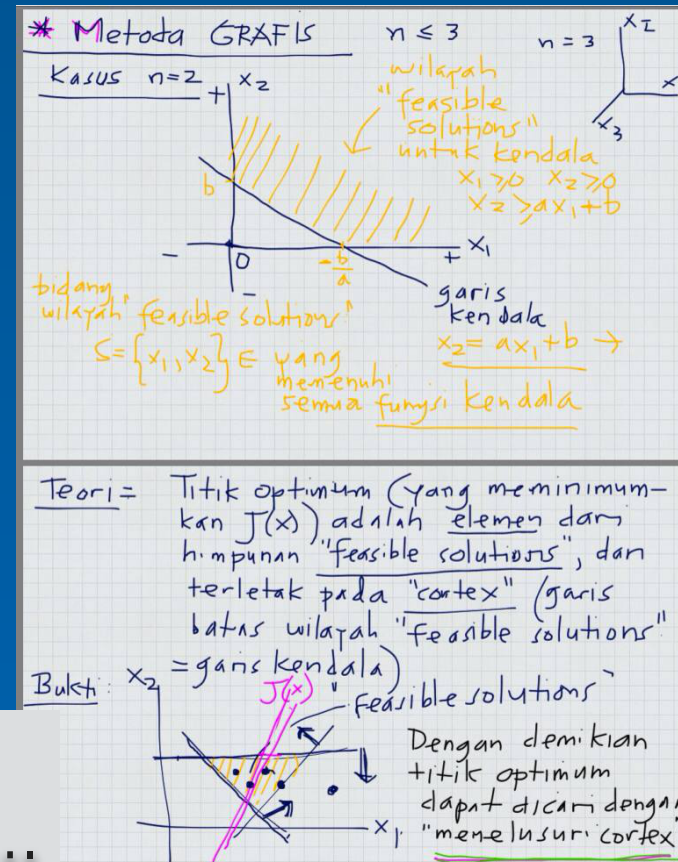
$x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \text{peubah}$

DICARI  $x$  (solusi) sehingga  $J(x)$  minimum

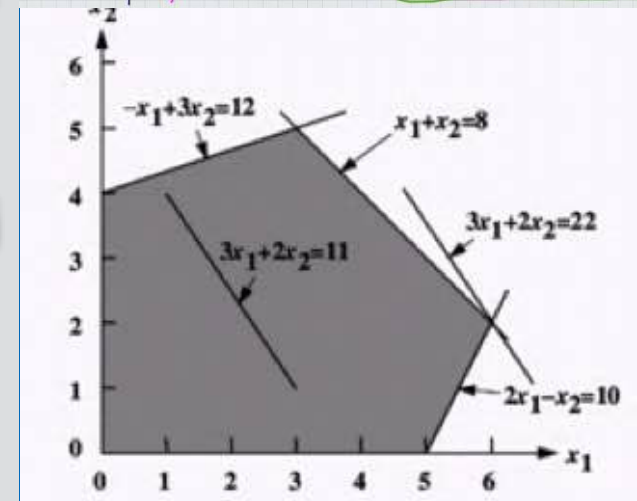


# (Wilayah) Feasible Solutions

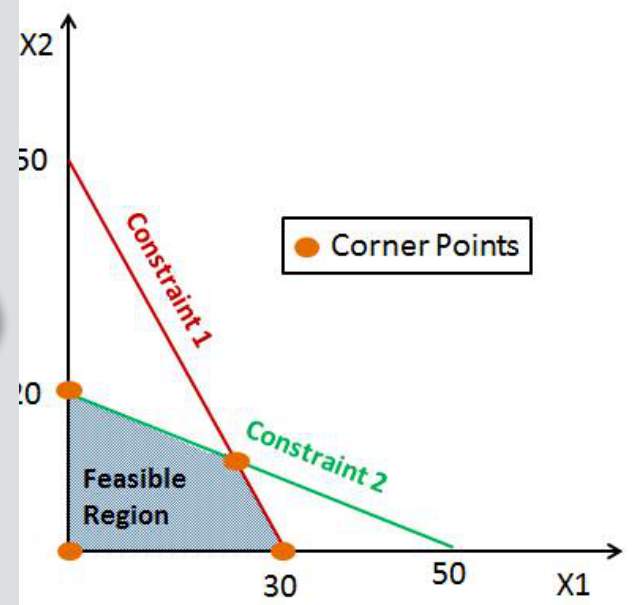
**MINIMISASI Fungsi BIAYA**  
(**Cost Function**)  $J(x) = C^T x$   
**Fungsi KENDALA**  
(**Constraints**)  $Ax \leq b$



Fungsi KENDALA  $Ax \leq b$  bersama dengan syarat batas  $\{x_1, x_2, x_3, \dots, x_n\} \geq 0$  membentuk suatu wilayah solusi yang layak (feasible solutions region). Untuk  $n = 2$  wilayah ini berbentuk bidang, semua titik dalam wilayah tersebut layak menjadi solusi. Untuk  $n = 3$ , wilayah ini berbentuk ruang, sedangkan untuk  $n > 3$  tidak lagi bisa digambarkan secara grafis.



Batas2 wilayah feasible solutions (berbentuk garis untuk  $n = 2$ , berbentuk bidang untuk  $n = 3$ ) disebut cortex (singular) atau cortices (plural). Solusi Optimum  $J_{\min}$  untuk masalah pemrograman linier biasanya ada pada pertemuan cortices, yang disebut vertex (singular) atau vertices (plural). Metode mencari solusi optimum dilakukan dengan menelusuri cortices, yang disebut metode **SIMPLEX**.





# CONTOH Pemrograman Linier: JALANGKOTE dan ROTI MAROS

**MINIMISASI Fungsi BIAYA**  
(**Cost Function**)  $J(x) = C^T x$   
**Fungsi KENDALA**  
(**Constraints**)  $Ax \leq b$

Karena ini masalah **MAKSIMISASI** keuntungan, supaya tetap memenuhi bentuk umum, yaitu: **MINIMISASI**

**Fungsi BIAYA**  $J(x) = C^T x$ , maka:

$x$  = vektor kolom  $[2 \times 1]$ :  $[x_1 \ x_2]^T$ , 2 peubah

$C$  = vektor kolom  $[2 \times 1]$ :  $-[P \ Q]^T$ , biaya satuan

sehingga:  $J(x) = -Px_1 - Qx_2$

$A$  = matrix  $[2 \times 2]$ :  $\begin{bmatrix} m_1 & m_2 \\ n_1 & n_2 \end{bmatrix}$

$b$  = vektor kolom  $[2 \times 1]$ :  $[M \ N]^T$

\* Jalangkote dan Roti Maros

Misalnya  $x_1$ : jumlah Jalangkote yang terjual  
 $x_2$ : jumlah Roti Maros yang terjual

Keuntungan:  $J(x) = Px_1 + Qx_2 \leftarrow$

Kendala bahan: Telur:  $M$  butir

Tepung:  $N$  kg

untuk Jalangkote:  $m_1$  telur +  $n_1$  kg tepung  
-il Roti Maros:  $m_2$  telur +  $n_2$  kg tepung

$$\begin{cases} m_1 x_1 + m_2 x_2 \leq M \\ n_1 x_1 + n_2 x_2 \leq N \end{cases} \Rightarrow \begin{bmatrix} m_1 & m_2 \\ n_1 & n_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} \leq \begin{bmatrix} M \\ N \end{bmatrix}$$

Minimisasi:  $J(x) = -[P \ Q]^T \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$

$A \quad x \leq b$





# COTO dan SOP SAUDARA



**MINIMISASI Fungsi BIAYA**  
(Cost Function)  $J(x) = C^T x$   
**Fungsi KENDALA**  
(Constraints)  $Ax \leq b$

**MINIMISASI Fungsi BIAYA**  $J(x) = C^T x$ ,  
 $x$  = vektor kolom  $[2 \times 1]$ :  $[x_1 \ x_2]^T$ ,  
 $C$  = vektor kolom  $[2 \times 1]$ :  $[P \ Q]^T$ ,

sehingga:  $J(x) = Px_1 + Qx_2$

$A$  = matrix  $[4 \times 2]$ :  $\begin{bmatrix} -k_1 & -k_2 \\ -p_1 & -p_2 \\ l_1 & l_2 \\ P & Q \end{bmatrix}$

$b$  = vektor kolom  $[4 \times 1]$ :  $[-K \ -P \ L \ R]^T$

## \* Coto dan Sop Saudara

Dalam 1 pekan meng-konsumsi:  
 $x_1$  porsi SOP Saudara  
 $x_2$  porsi Coto

dengan biaya:  $J(x) = Px_1 + Qx_2$  yang  
seminimum mungkin:

Kendala:  
- karbohidrat :  $K$  (minimum)  
- protein :  $P$  (minimum)  
- lemak :  $L$  (maximum)  
- dana :  $R$  (maximum)

Fungsi Kendala:  
 $k_1x_1 + k_2x_2 \geq K$   
 $-k_1x_1 - k_2x_2 \leq -K$   
(karbohidrat)

protein :  $p_1x_1 + p_2x_2 \geq P$   
 $-p_1x_1 - p_2x_2 \leq -P$   
lemak :  $l_1x_1 + l_2x_2 \leq L$   
dana :  $Px_1 + Qx_2 \leq R$

Minimisasi  $J(x) = Px_1 + Qx_2 = [P \ Q] \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$

Subject To:  $\underbrace{\begin{bmatrix} -k_1 & -k_2 \\ -p_1 & -p_2 \\ l_1 & l_2 \\ P & Q \end{bmatrix}}_A \underbrace{\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}}_x \leq \underbrace{\begin{bmatrix} -K \\ -P \\ L \\ R \end{bmatrix}}_b$



# TUGAS 2

## (PEMROGRAMAN LINIER 2 Peubah, Metode Grafis)

- Dari kasus2 “**Jalangkote dan Roti Maros**” dan “**Coto dan Sop Saudara**” tentukan angka2 yang “wajar dan masuk akal” untuk vektor **C** dan **b** serta matrix **A**
- Pada salib-sumbu {sumbu mendatar =  **$x_1$** , sumbu tegak =  **$x_2$** } gambarkan wilayah “***feasible solutions***” masing2 untuk kedua kasus di atas
- Dari gambar wilayah “***feasible solutions***” di atas, tentukan { **$x_1$** ,  **$x_2$** ,  **$J(x_1, x_2)$** } yang merupakan solusi **OPTIMUM** dari kedua kasus di atas.



# PEMROGRAMAN LINIER

## dengan Peubah Banyak (Multi-Variable)

**MINIMISASI Fungsi BIAYA**  
(*Cost Function*)  $J(x) = C^T x$   
**Fungsi KENDALA**  
(*Constraints*)  $Ax \leq b$

dengan:

$x$  = vektor kolom  $[n \times 1]$ :  $[x_1 \ x_2 \ x_3 \ \dots \ x_n]^T$ ,  $n$  peubah (*variables*) optimisasi  
 $C$  = vektor kolom  $[n \times 1]$ :  $[c_1 \ c_2 \ c_3 \ \dots \ c_n]^T$ , biaya satuan (*unit costs*)

sehingga:  $J(x) = C_1 x_1 + C_2 x_2 + C_3 x_3 + \dots + C_n x_n$

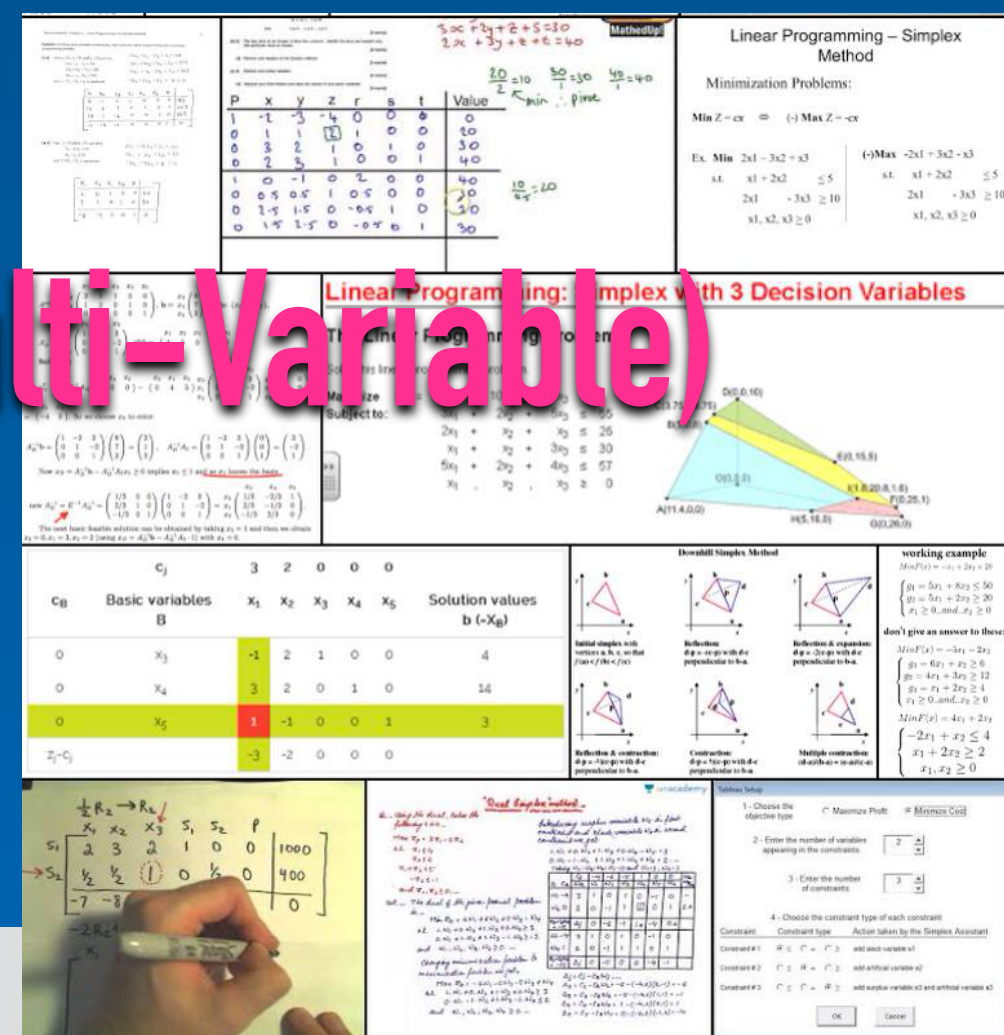
$A$  = matrix  $[m \times n]$

$b$  = vektor kolom  $[m \times 1]$ :  $[b_1 \ b_2 \ b_3 \ \dots \ b_m]^T$

$\{m, n\} \geq 2$

**TUGAS MANDIRI** (TIDAK Dikumpul, PELAJARI saja):

- Google Search: "**SIMPLEX METHOD**"
- MATLAB**: *Command Window*: `>>> help linprog`





# CONTOH Pemrograman Linier dengan Peubah Banyak:

## Wilayah Distribusi Kelistrikan

### MINIMISASI Fungsi BIAYA

(Cost Function)  $J(x) = C^T x + K$

Fungsi KENDALA

(Constraints)  $Ax \leq b$

$\{m, n\} \geq 2$

$x = \{x_1, x_2, x_3, \dots, x_{13}\}$   
 $n = 13$

$m = 22$   
 $n = 13$

dengan:

$x$  = vektor kolom  $[13 \times 1]$ :  $[x_1 \ x_2 \ x_3 \ \dots \ x_{13}]^T$   $n$  peubah (variables) optimisasi

$C$  = vektor kolom  $[13 \times 1]$ :  $[c_1 \ c_2 \ c_3 \ \dots \ c_{13}]^T$  biaya satuan (unit costs)

sehingga:  $J(x) = c_1 x_1 + c_2 x_2 + c_3 x_3 + \dots + c_{13} x_{13} + K$

$A$  = matrix  $[m \times n]$

$b$  = vektor kolom  $[m \times 1]$ :  $[b_1 \ b_2 \ b_3 \ \dots \ b_{22}]^T$

Misalkan ada 5 Pembangkit, dengan kapasitas maximum, masing-masing:  
 Pembangkit  $A = P_1$  MW  
 $B = P_2$  MW  
 $C = P_3$  MW  
 $D = P_4$  MW  
 $E = P_5$  MW

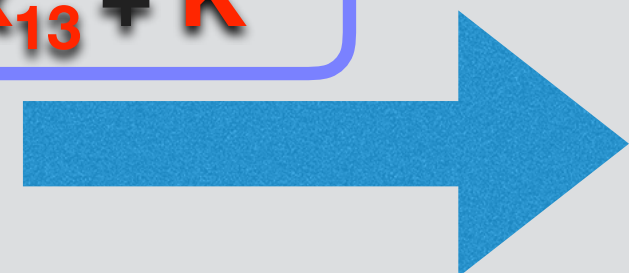
Total:  $P$  MW  
 Ada 4 wilayah Distribusi, dengan beban puncaknya: Wilayah I:  $Q_1$  MW  
 II:  $Q_2$  MW  
 III:  $Q_3$  MW  
 IV:  $Q_4$  MW  
 Total:  $Q$  MW  
 $P \gg Q$

Matrix Distribusi Beban:

| Wilayah Pembangkit | I        | II       | III      | IV       | Kendala Kapasitas                            |
|--------------------|----------|----------|----------|----------|----------------------------------------------|
| A                  | $x_1$    | -        | $x_2$    | $x_3$    | $x_1 + x_2 + x_3 \leq P_1$                   |
| B                  | -        | $x_4$    | -        | $x_5$    | $x_4 + x_5 \leq P_2$                         |
| C                  | $x_6$    | $x_7$    | $x_8$    | $x_9$    | $x_6 + x_7 + x_8 + x_9 \leq P_3$             |
| D                  | $x_{10}$ | $x_{11}$ | $x_{12}$ | $x_{13}$ | $x_{10} + x_{11} + x_{12} + x_{13} \leq P_4$ |
| E                  | $x_{14}$ | $x_{15}$ | $x_{16}$ | $x_{17}$ | $x_{14} + x_{15} + x_{16} + x_{17} \leq P_5$ |

Kendala:  
 $E_1 = Q_1 - x_1 - x_6 - x_{10} = 0$   
 $E_2 = Q_2 - x_4 - x_7 - x_{11} = 0$   
 $E_3 = Q_3 - x_2 - x_8 - x_{12} = 0$   
 $E_4 = Q_4 - x_3 - x_5 - x_9 - x_{13} = 0$

$A \leq [22 \times 13]$   
 $b \leq [22 \times 1]$





# CONTOH Pemrograman Linier dengan Peubah Banyak: Wilayah Distribusi PLN (lanjutan)

## MINIMISASI Fungsi BIAYA

(Cost Function)  $J'(x) = C'^T x$

## Fungsi KENDALA

(Constraints)  $Ax \leq b$

$$x = \{x_1, x_2, x_3, \dots, x_{13}\}$$

$$n = 13$$

$$m = 22$$

$$n = 13$$

$$\{m, n\} \geq 2$$

Fungsi Biaya: 13 biaya satuan + biaya tetap

$$J(x) = c^T x + K$$

$x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_{13} \end{bmatrix}$        $c = \begin{bmatrix} c_1 \\ \vdots \\ c_{13} \end{bmatrix}$        $K \in \{Q_1, Q_2, Q_3, Q_4\}$

$$J(x) = c_1 x_1 + c_2 x_2 + \dots + c_{13} x_{13} + p_1 E_1 + p_1 E_2 + \dots + p_4 E_4$$

$$p_1 [Q_1 - x_1 - x_4 - x_{10}]$$

$$= (c_1 - p_1) x_1 + \dots + p_1 Q_1 - p_1 x_1 - p_1 x_4 - p_1 x_{10}$$

$K = p_1 Q_1 + p_2 Q_2$

dengan:

$$J(x) = C'^T x + K = c_1' x_1 + c_2' x_2 + c_3' x_3 + \dots + c_{13}' x_{13} + K$$

$$K = \text{"fixed cost"} = p_1 Q_1 + p_2 Q_2 + p_3 Q_3 + p_4 Q_4$$

$$b = \text{vektor kolom } [22 \times 1]: [b_1 \ b_2 \ b_3 \ \dots \ b_{22}]^T$$

**22 Fungsi KENDALA:** 5 kendala KAPASITAS PEMBANGKIT

(P1 s/d P5), 13 kendala ALIRAN DAYA POSITIF ( $x_1$  s/d  $x_{13} \geq 0$ )

dan 4 kendala BEBAN PUNCAK (Q1 s/d Q4) yang harus dilayani.



# TUGAS 3

## (PEMROGRAMAN LINIER n Peubah, Metode Simplex MATLAB)

- Kerjakan kembali Tugas 2 kasus2 “**Jalangkote dan Roti Maros**” dan “**Coto dan Sop Saudara**” dengan menggunakan perintah “**linprog**” pada **MATLAB**. Pelajari penggunaan “**linprog**” dengan seksama.
- Susunlah suatu Matrix Distribusi Kelistrikan dari beberapa wilayah dengan sumber tenaga listrik dari beberapa pembangkit sehingga diperoleh jumlah peubah  $n \geq 7$ . Tentukanlah dari matrix tersebut vektor **C**, **C'** dan **b** serta matrix **A** dan “**fixed cost**” **K**, sehingga tersusun menjadi bentuk umum **PEMROGRAMAN LINIER** dengan **n** peubah.
- Carilah distribusi tenaga listrik yang **OPTIMUM** (biaya minimum) dengan menggunakan perintah “**linprog**” pada **MATLAB**.



# SUMBER MATERI AJAR

- **ON-LINE:** <https://web.unhas.ac.id/rhiza/arsip/kuliah/Sistem-Kendali-Optimal/>

●●●● Tsel-PakaiMasker 3G 21.08

< >  web.unhas.ac.id 

Index of /rhiza/arsip/kuliah/Sistem-Kendali-Optimal

| Name                                                                                                                                               | Last modified     | Size | Description |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------|------|-------------|
|  Parent Directory                                                 |                   | -    |             |
|  <a href="#">458D432 Sistem Kendali Optimal.doc</a>               | 27-Mar-2008 11:21 | 64K  |             |
|  <a href="#">458D432 Sistem Kendali Optimal.pdf</a>               | 19-Sep-2013 22:32 | 54K  |             |
|  <a href="#">458D432_Sistem_Kendali_Optimal.pdf</a>               | 07-Oct-2019 23:19 | 52K  |             |
|  <a href="#">Catatan Kuliah SKO 2020/</a>                         | 27-Feb-2020 22:03 | -    |             |
|  <a href="#">Catatan Kuliah SKO Part 1 OPTIMISASI.pdf</a>         | 08-Oct-2019 00:53 | 20M  |             |
|  <a href="#">JADWAL_AKHIR_SEMESTER_Sem_II_2017-2018.ods</a>       | 08-May-2018 10:41 | 13K  |             |
|  <a href="#">Jadwal Akhir Semester SEM II 2017-2018.odt</a>       | 08-May-2018 10:40 | 29K  |             |
|  <a href="#">Jadwal Akhir Semester SEM II 2017-2018.pdf</a>       | 08-May-2018 10:40 | 37K  |             |
|  <a href="#">Mode DARLING 2021/</a>                               | 14-Feb-2021 08:57 | -    |             |
|  <a href="#">SKO-1.JPG</a>                                        | 19-Sep-2013 22:35 | 242K |             |
|  <a href="#">SKO-2.JPG</a>                                        | 19-Sep-2013 22:35 | 257K |             |
|  <a href="#">Sampul Catatan Kuliah SISTEM KENDALI OPTIMAL.pdf</a> | 07-Oct-2019 23:23 | 17K  |             |
|  <a href="#">catatan kuliah 2017/</a>                             | 20-May-2017 23:36 | -    |             |
|  <a href="#">catatan kuliah 2018/</a>                             | 08-May-2018 11:00 | -    |             |
|  <a href="#">dokumentasi/</a>                                     | 20-May-2017 23:11 | -    |             |
|  <a href="#">soal-soal/</a>                                       | 21-May-2019 11:54 | -    |             |
|  <a href="#">tugas-tugas/</a>                                     | 08-Oct-2019 01:00 | -    |             |

- **Buku Ajar:**

1. **Ogata**, Katsuhiko, “Modern Control Engineering”, Prentice Hall of India, New Delhi, atau terjemahannya (jilid 2) terbitan Penerbit Erlangga, Jakarta
2. **Fletcher**, R., “Practical Methods of Optimization”, John Wiley & Sons, Chichester, NY.
3. **Athans**, Michael and Peter L. **Falb**, “Optimal Control”, McGraw-Hill Book Company, NY.



## 2 (DUA) BAGIAN MATERI KULIAH:

- **Bagian 1: Metode OPTIMISASI**  
(Pekan 1 s/d 8 oleh RHZ)

- **Bagian 2:**  
**Sistem**  
**KENDALI**  
**OPTIMAL**  
(Pekan 9 s/d 16  
oleh EJA)

- **Buku Ajar:**

1. **Ogata**, Katsuhiko, "Modern Control Engineering", Prentice Hall of India, New Delhi, atau terjemahannya (jilid 2) terbitan Penerbit Erlangga, Jakarta
2. **Fletcher**, R., "Practical Methods of Optimization", John Wiley & Sons, Chichester, NY.
3. **Athans**, Michael and Peter L. **Falb**, "Optimal Control", McGraw-Hill Book Company, NY.



# MODUL PEMBELAJARAN

- **Bagian 1: Metode OPTIMISASI** (Pekan 1 s/d 8 oleh RHZ)

- **MODUL 0: PENGANTAR KULIAH**
- **MODUL 1: Pengenalan Metode OPTIMISASI**
- **MODUL 2: Pemrograman Linier**
- **MODUL 3: *Routing***
- **MODUL 4: *Searching***

```
graph LR; A[MODUL 0-4] --> B[TUGAS-TUGAS]; B --> C(UJIAN FINAL)
```

**TUGAS-TUGAS**

**UJIAN FINAL**



# SELAMAT BELAJAR

## Semoga SUKSES meraih PRESTASI!

