



Hak Cipta Dilindungi Undang-Undang

1. Dilarang mengutip sebagian atau seluruh karya tulis ini tanpa mencantumkan dan menyebutkan sumber:
 - a. Pengutipan hanya untuk kepentingan pendidikan, penelitian, penulisan karya ilmiah, penyusunan laporan, penulisan kritik atau tinjauan suatu masalah.
 - b. Pengutipan tidak merugikan kepentingan yang wajar UIN Suska Riau.
2. Dilarang mengumumkan dan memperbanyak sebagian atau seluruh karya tulis ini dalam bentuk apapun tanpa izin UIN Suska Riau.

DAFTAR ISI

	Halaman
LEMBAR PERSETUJUAN	ii
LEMBAR PENGESAHAN	iii
LEMBAR HAK ATAS KEKAYAAN INTELEKTUAL	iv
LEMBAR PERNYATAAN	v
LEMBAR PERSEMBAHAN	vi
ABSTRAK	vii
ABSTRACT	viii
KATA PENGANTAR	ix
DAFTAR ISI	xi
DAFTAR SIMBOL	xiii
DAFTAR GAMBAR	xiv
BAB I PENDAHULUAN	
1.1 Latar Belakang Masalah	I-1
1.2 Rumusan Masalah	I-2
1.3 Batasan Masalah	I-2
1.4 Tujuan Penelitian	I-2
1.5 Manfaat Penelitian	I-3
1.6 Sistematika Penulisan	I-3
BAB II LANDASAN TEORI	
2.1 Matriks	II-1
2.2 Bentuk Kuadratik.....	II-1
2.3 Kestabilan	II-3
2.4 Sistem Kendali Optimal	II-6
2.5 Kendali Optimal Waktu Kontinu.....	II-7
2.5.1 Masalah Umum Kendali Optimal Waktu Kontinu	II-7
2.5.2 Kendali Lingkar Tertutup Linier Kuadratik	II-8
2.5.3 Linier Kuadratik dengan <i>Output</i> Umpan Balik...	II-10



Hak Cipta Dilindungi Undang-Undang

1. Dilarang mengutip sebagian atau seluruh karya tulis ini tanpa mencantumkan dan menyebutkan sumber:
 - a. Pengutipan hanya untuk kepentingan pendidikan, penelitian, penulisan karya ilmiah, penyusunan laporan, penulisan kritik atau tinjauan suatu masalah.
 - b. Pengutipan tidak merugikan kepentingan yang wajar UIN Suska Riau.
2. Dilarang mengumumkan dan memperbanyak sebagian atau seluruh karya tulis ini dalam bentuk apapun tanpa izin UIN Suska Riau.

2.5.4	Linier Kuadratik dengan <i>Output</i> Umpan Balik dan Penambahan <i>Disturbance</i>	II-12
BAB III METODOLOGI PENELITIAN		
3.1	Langkah-Langkah Penelitian.....	III-1
BAB IV PEMBAHASAN		
4.1	Masalah Umum Kendali Optimal Waktu Kontinu	IV-1
4.2	Kendali Optimal Sistem Kendali Dinamik dengan Penambahan <i>Disturbance</i>	IV-1
4.2.1	Sistem Dinamik untuk Kendali Pertama Matrik...	IV-2
4.2.2	Sistem Dinamik untuk Kendali Kedua Matrik	IV-5
4.3	Analisa Kestabilan.....	IV-8
4.4	Kendali Optimal untuk Kendali Skalar Waktu Berhingga	IV-8
4.3.1	Sistem Dinamik untuk Kendali Pertama Skalar ...	IV-8
4.3.2	Sistem Dinamik untuk Kendali Kedua Skalar.....	IV-11
4.5	Analisa Kestabilan Kasus Skalar.....	IV-13
BAB V PENUTUP		
5.1	Kesimpulan	V-1
5.2	Saran	V-1
DAFTAR PUSTAKA		
DAFTAR RIWAYAT HIDUP		