

BAB II
MATERI DASAR

2.1. DERIVATIF

Definisi 1.

Turunan dari $f(x)$ adalah $f'(x) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x+h) - f(x)}{h}$

Definisi 2.

Jika U dan V fungsi-fungsi yang dapat dideferensialkan

ke x maka : $\frac{d}{dx} (UV) = U \frac{dV}{dx} + V \frac{dU}{dx}$

2.2. DERIVATIF PARSIAL

Definisi 3.

$Z = f(x, y)$ suatu fungsi dengan perubah bebas x dan y

i. Jika x berubah tetapi y tetap maka derivatif parsial

ke x adalah $\frac{\partial Z}{\partial x} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{f(x+\Delta x, y) - f(x, y)}{\Delta x} = \frac{\partial f(x, y)}{\partial x}$

ii. Jika y berubah tetapi x tetap maka derivatif parsial

ke y adalah $\frac{\partial Z}{\partial y} = \lim_{\Delta y \rightarrow 0} \frac{f(x, y+\Delta y) - f(x, y)}{\Delta y} = \frac{\partial f(x, y)}{\partial y}$

Definisi 4.

$Z = f(x, y)$ fungsi kontinu pada variabel x dan y dengan

derivatif parsial ke x : $\frac{\partial Z}{\partial x}$ dan derivatif parsial ke y

$\frac{\partial Z}{\partial y}$, Jika x, y merupakan fungsi yang dapat dideferensialkan

sialkan $x=g(t)$, $y=h(t)$ pada suatu variabel t maka Z

merupakan fungsi dari t dan $\frac{dZ}{dt}$ disebut derivatif total

dari Z dengan memperhatikan :

$$\frac{dz}{dt} = \frac{\partial z}{\partial x} \frac{dx}{dt} + \frac{\partial z}{\partial y} \frac{dy}{dt}$$

2.3. INTEGRAL

Integral ada dua macam

1. Integral tidak tertentu

yaitu integral yang tidak mempunyai batas - batas integral.

2. Integral tertentu

yaitu integral yang diambil pada suatu daerah atau interval tertentu.

2.3.1. Integral tidak tertentu

Definisi 5.

Integral merupakan kebalikan dari deferensial yaitu :

Jika $d\{F(x) + c\} = dF(x) = F'(x)$ maka

$$\begin{aligned} \int F'(x) dx &= \int dF(x) \\ &= F(x) + c, \quad -\infty < c < \infty \end{aligned}$$

Definisi 6.

Integral Parsiil

Jika U dan V adalah fungsi-fungsi yang dapat dideferen

sialkan maka : $d(UV) = U dV + V dU$

$$U dV = d(UV) - V dU$$

$$\int U dV = UV - \int V dU$$

Sifat umum dalam integral parsiiil

a. Peranan dalam memilih dV harus mudah diintegrasikan

b. $\int V dU$ harus tidak lebih sulit (komplek) dari pada

$$\int U dV$$

2.3.2. Integral tertentu

Definisi 7.

Suatu fungsi $f(x)$ yang kontinu pada interval $a \leq x \leq b$

maka
$$\int_a^b f(x) dx = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{k=1}^n f(x_k) \Delta x_k$$

Definisi 8.

$$\int_a^b dF(x) = F(x) \Big|_a^b = F(b) - F(a)$$

Definisi 9.

Jika $F(x) = U(x) V(x)$ fungsi yang kontinu pada $[a, b]$

$$\begin{aligned} \text{maka } \int_a^b U(x) dV(x) &= \int_a^b dF(x) - \int_a^b V(x) dU(x) \\ &= F(b) - F(a) - \int_a^b V(x) dU(x) \end{aligned}$$

2.4. INTEGRAL RANGKAP

Definisi 10.

$Z = f(x, y)$ fungsi kontinu pada daerah berhingga XOY

yaitu $a \leq x \leq b$ dan $c \leq y \leq d$ maka

$$\int_{x=a}^b \int_{y=c}^d f(x, y) dx dy = \lim_{\substack{\Delta x_i \rightarrow 0 \\ \Delta y_i \rightarrow 0}} \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^m f(\Delta x_i, \Delta y_j) \Delta x_i \Delta y_j$$

Definisi 11.

Dengan substitusi $x = r \cos \theta$

$$y = r \sin \theta$$

$$\text{maka } \int_{x=a}^b \int_{y=c}^d f(x, y) dx dy = \int_{\theta=\alpha}^{\beta} \int_{r=f_1(\theta)}^{f_2(\theta)} g(r, \theta) / r / dr d\theta$$

dengan $|r|$ = determinan Jacobian (J)

$$= \begin{vmatrix} \frac{\partial x}{\partial \theta} & \frac{\partial x}{\partial r} \\ \frac{\partial y}{\partial \theta} & \frac{\partial y}{\partial r} \end{vmatrix}$$

2.5. PENDEFFERENSIALAN INTEGRAL.

Teorema 1.

Jika f kontinu pada selang tertutup $[a, b]$ dan jika x sebuah (peubah) titik dalam $[a, b]$, maka

$$D_x \left[\int_a^x f(t) dt \right] = f(x)$$

Bukti :

$$\text{misal } G(x) = \int_a^x f(t) dt$$

akan dibuktikan $G'(x) = f(x)$

$$\begin{aligned} G(x+h) - G(x) &= \int_a^{x+h} f(t) dt - \int_a^x f(t) dt \\ &= \int_x^{x+h} f(t) dt \end{aligned}$$

dengan mengambil $h > 0$ dan m adalah nilai minimum serta

M adalah nilai maksimum f pada selang $[x, x+h]$ maka

$$m \leq f(t) \leq M$$

$$\int_x^{x+h} m dt \leq \int_x^{x+h} f(t) dt \leq \int_x^{x+h} M dt$$

$$m h \leq \int_x^{x+h} f(t) dt \leq M h$$

$$m h \leq G(x+h) - G(x) \leq M h$$

$$m \leq \frac{G(x+h) - G(x)}{h} \leq M$$

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{G(x+h) - G(x)}{h} = f(x)$$

$$G'(x) = f(x) \text{ Terbukti}$$

Definisi 12.

$$\frac{d}{dt} \left\{ \int_{t_0}^t f(s, t) ds \right\} = f(t, t) + \int_{t_0}^t \frac{\partial f(s, t)}{\partial t} ds$$

2.6. PROBABILITAS

Definisi 13

Ruang sampel (Ω) adalah himpunan peristiwa-- peristiwa yang mungkin terjadi.

Definisi 14.

Suatu event (peristiwa) adalah himpunan bagian dari ruang sampel.

Definisi 15.

Ruang event (\mathcal{A}) adalah himpunan dengan anggota- anggotanya semua event yang mungkin dari suatu experiment.

2.6.1. Fungsi Probabilitas

Definisi 16

Misalkan Ω adalah ruang sampel dan \mathcal{A} adalah ruang event.

Suatu fungsi probabilitas $P[.]$ adalah fungsi himpunan dengan daerah wilayah \mathcal{A} dan kodomain $[0,1]$, yang memenuhi :

(i) $P[A] \geq 0$ untuk setiap A

(ii) $P[\Omega] = 1$

(iii) Jika A_1, A_2, \dots barisan event yang saling asing

dalam \mathcal{A} (yaitu, $A_i \cap A_j = \emptyset$ untuk $i \neq j; i, j = 1, 2, \dots$) dan jika $A_1 \cup A_2 \cup \dots = \bigcup_1^{\infty} A_i \in \mathcal{A}$ maka $P[\bigcup_1^{\infty} A_i] = \sum_1^{\infty} P[A_i]$

Definisi 17

Suatu ruang probabilitas adalah tripel $(\Omega, \mathcal{A}, P[.])$, dimana Ω adalah ruang sampel, \mathcal{A} ruang event dan $P[.]$ adalah fungsi probabilitas dengan daerah wilayah .

2.6.2. Random Variabel.

Definisi 18.

Diberikan ruang probabilitas $(\Omega, \mathcal{A}, P[.])$

Suatu random variabel, diberi notasi X atau $X(.)$ adalah suatu fungsi dengan domain Ω dan kodomain $R = \{x/ x \text{ real}\}$ yang memenuhi persyaratan : untuk setiap bilangan r , terdapatlah event $A_r = \{w: X(w) \leq r\} \in \mathcal{A}$.

Jenis-jenis random variabel

Random variabel terdiri atas dua macam yaitu diskrit dan kontinu

a. Random variabel diskrit

Suatu random variabel X disebut diskrit jika range dari X adalah countabel (berhingga).

b. Random variabel kontinu

Suatu random variabel X disebut kontinu jika terdapat fungsi $f_x(.)$ sedemikian sehingga $F_x(x) = \int_{-\infty}^x f_x(u) du$

Definisi 19

Suatu fungsi $f(.)$ dengan domain R dan kodomain $[0, \infty)$

disebut fungsi density probabilitas bhb

(i) $f(x) \geq 0$ untuk semua x

(ii) $\int_{-\infty}^{\infty} f(x) dx = 1$

2.6.3. Nilai Harapan

2.6.3.1. Mean

Definisi 20.

Misalkan X suatu random variabel. Mean dari X dinyatakan dengan μ_x atau $E[X]$ adalah

$$E[X] = \int_{-\infty}^{\infty} X f_X(x) dx \quad \text{untuk } X \text{ kontinu dengan density } f_X(x)$$

Definisi 21.

$$E[g(x)] = \int_{-\infty}^{\infty} g(x) f_X(x) dx \quad \text{asalkan } E[g(x)] \text{ ada}$$

Teorema 2.

1. $E[C] = C$ dimana C konstan

2. $E[cg(x)] = c E[g(x)]$ c konstan

3. $E[c_1g_1(x) + c_2g_2(x)] = c_1E[g_1(x)] + c_2E[g_2(x)]$

4. $E[g_1(x)] \leq E[g_2(x)]$ jika $g_1(x) \leq g_2(x)$ untuk semua x

Bukti :

1. Ambil $g(x) = C \rightarrow E[g(x)] = E[C]$

$$= \int_{-\infty}^{\infty} c f_X(x) dx$$

$$= c \int_{-\infty}^{\infty} f_X(x) dx$$

$$\begin{aligned} E[g(x)] &= c \cdot 1 \\ &= c \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} 2. E[cg(x)] &= \int_{-\infty}^{\infty} c \cdot g(x) f_X(x) dx \\ &= c \int_{-\infty}^{\infty} g(x) f_X(x) dx \\ &= c E[g(x)] \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} 3. E[c_1 g_1(x) + c_2 g_2(x)] &= \int_{-\infty}^{\infty} \{c_1 g_1(x) + c_2 g_2(x)\} f_X(x) dx \\ &= \int_{-\infty}^{\infty} c_1 g_1(x) f_X(x) dx + \\ &\quad \int_{-\infty}^{\infty} c_2 g_2(x) f_X(x) dx \\ &= c_1 E[g_1(x)] + c_2 E[g_2(x)] \end{aligned}$$

$$4. E[g_2(x) - g_1(x)] = E[g_2(x)] - E[g_1(x)]$$

karena $g_2(x) \geq g_1(x)$ untuk setiap x maka $g_2(x) - g_1(x) \geq 0$ untuk setiap x .

$$E[g_2(x) - g_1(x)] = \int_{-\infty}^{\infty} \underbrace{\{g_2(x) - g_1(x)\}}_{\text{non negatif}} f_X(x) dx \geq 0$$

$$\therefore 0 \leq E[g_2(x) - g_1(x)] = E[g_2(x)] - E[g_1(x)]$$

$$\Rightarrow E[g_2(x)] \geq E[g_1(x)]$$

2.6.3.2. Varian

Definisi 22.

Varian dari random variabel X yang dinyatakan dengan σ_x^2

atau $\text{Var}[X]$ adalah

$$\begin{aligned}
 \text{Var}[X] &= E[X - E[X]]^2 \\
 &= \int_{-\infty}^{\infty} (X - \mu_X)^2 f_X(x) dx \\
 &= \int_{-\infty}^{\infty} X^2 f_X(x) dx - 2 \int_{-\infty}^{\infty} \mu_X \cdot X f_X(x) dx + \int_{-\infty}^{\infty} \mu_X^2 f_X(x) dx \\
 &= E[X^2] - 2\mu_X^2 + \mu_X^2 \\
 &= E[X^2] - [E[X]]^2
 \end{aligned}$$

Definisi 23.

$$\text{Var} \left[\sum_i X_i \right] = \sum_i \text{Var}[X_i]$$

Definisi 24.

Random Variabel X dan konstanta a berlaku

1. $\text{Var}[X + a] = \text{Var}[X]$
2. $\text{Var}[aX] = a^2 \text{Var}[X]$

Definisi 25.

X dan Y disebut independen bila $E[XY] = E[X] E[Y]$

2.7. DISTRIBUSI NORMAL.

Definisi 26.

Variabel random X berdistribusi normal jika Variabel random kontinu X mempunyai fungsi densitas $X = x$ dengan

persamaan

$$f_X(x; \mu, \sigma) = \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{1}{2}\left(\frac{x-\mu}{\sigma}\right)^2}$$

dengan : π = nilai konstan = 3,1416

$e =$ bilangan konstan $= 2,7183$

$\mu =$ parameter dan memenuhi $-\infty < \mu$

$\sigma =$ parameter dan memenuhi $\sigma > 0$

dan nilai X mempunyai batas $-\infty < X < \infty$

Untuk menyelidiki bahwa $f_x(X; \mu, \sigma)$ betul-betul fungsi densitas, menurut definisi 19

$$\int_{-\infty}^{\infty} \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{1}{2}\left(\frac{X-\mu}{\sigma}\right)^2} dx = 1$$

Keterangan :

misal $A = \int_{-\infty}^{\infty} \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{1}{2}\left(\frac{X-\mu}{\sigma}\right)^2} dx$ maka

$$A^2 = \left\{ \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} e^{-\frac{1}{2}\left(\frac{X-\mu}{\sigma}\right)^2} dx \right\} \left\{ \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} e^{-\frac{1}{2}\left(\frac{Y-\mu}{\sigma}\right)^2} dy \right\}$$

Substitusi: $Z = \frac{X-\mu}{\sigma}$ dan $T = \frac{Y-\mu}{\sigma}$ maka $dx = \sigma dz$ dan $dy = \sigma dt$

$$A^2 = \left\{ \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} e^{-\frac{1}{2}Z^2} dz \right\} \left\{ \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} e^{-\frac{1}{2}T^2} dt \right\}$$

$$A^2 = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} e^{-\frac{1}{2}(Z^2 + T^2)} dz dt$$

substitusi : $Z = r \sin \theta$

$T = r \cos \theta$

$$Z^2 + T^2 = r^2 \text{ dan menurut definisi 11, } J = \begin{vmatrix} \cos \theta & -r \sin \theta \\ \sin \theta & r \cos \theta \end{vmatrix} = r$$

maka

$$A^2 = \frac{1}{2\pi} \int_{\theta=0}^{2\pi} \int_{r=0}^{\infty} r e^{-\frac{1}{2}r^2} dr d\theta$$

$$\begin{aligned}
 A^2 &= \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} \left[\int_0^{\infty} r e^{-\frac{1}{2}r^2} dr \right] d\theta \\
 &= \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} \left[-e^{-\frac{1}{2}r^2} \right]_0^{\infty} d\theta \\
 &= \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} (0 + 1) d\theta \\
 &= \frac{1}{2\pi} \left[\theta \right]_0^{2\pi} = \frac{1}{2\pi} \cdot 2\pi = 1
 \end{aligned}$$

$$A^2 = 1 \Rightarrow A = 1$$

Teorema 3.

Jika X berdistribusi normal maka $E[X] = \mu$ dan $\text{Var}[X] = \sigma^2$

Bukti :

menurut definisi 20,

$$\begin{aligned}
 E[X] &= \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} x e^{-\frac{1}{2}\left(\frac{x-\mu}{\sigma}\right)^2} dx \\
 &= \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} \left(\frac{x-\mu+\mu}{\sigma}\right) \sigma e^{-\frac{1}{2}\left(\frac{x-\mu}{\sigma}\right)^2} dx \\
 &= \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} \left(\frac{x-\mu}{\sigma}\right) e^{-\frac{1}{2}\left(\frac{x-\mu}{\sigma}\right)^2} dx + \\
 &\quad \frac{\mu}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} e^{-\frac{1}{2}\left(\frac{x-\mu}{\sigma}\right)^2} dx \\
 &= \frac{-\sigma}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} de^{-\frac{1}{2}\left(\frac{x-\mu}{\sigma}\right)^2} + \mu \int_{-\infty}^{\infty} \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{1}{2}\left(\frac{x-\mu}{\sigma}\right)^2} dx
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 E[X] &= \frac{-\sigma}{\sqrt{2\pi}} \left[e^{-\frac{1}{2}\left(\frac{X-\mu}{\sigma}\right)^2} \right]_{-\infty}^{\infty} + \mu \cdot 1 \\
 &= 0 + \mu \\
 &= \mu
 \end{aligned}$$

menurut definisi 22

$$\begin{aligned}
 \text{Var}[X] &= \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} (X-\mu)^2 e^{-\frac{1}{2}\left(\frac{X-\mu}{\sigma}\right)^2} dX \\
 &= \frac{-\sigma}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} (X-\mu) de^{-\frac{1}{2}\left(\frac{X-\mu}{\sigma}\right)^2}
 \end{aligned}$$

menurut definisi 9

$$\begin{aligned}
 \text{Var}[X] &= \frac{-\sigma}{\sqrt{2\pi}} \left[(X-\mu) e^{-\frac{1}{2}\left(\frac{X-\mu}{\sigma}\right)^2} \right]_{-\infty}^{\infty} + \frac{\sigma^2}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} e^{-\frac{1}{2}\left(\frac{X-\mu}{\sigma}\right)^2} d\left(\frac{X-\mu}{\sigma}\right) \\
 &= 0 + \sigma^2 \int_{-\infty}^{\infty} \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{1}{2}\left(\frac{X-\mu}{\sigma}\right)^2} dX \\
 &= 0 + \sigma^2 \cdot 1 \\
 &= \sigma^2
 \end{aligned}$$

2.8. PROSES STOKASTIK.

Definisi 27

Proses stokastik adalah suatu kumpulan variabel random $X(t), t \in T$. dengan T himpunan parameter waktu. Jadi dapat dikatakan bahwa proses stokastik merupakan keluarga fungsi waktu.

Contoh 2.

$$X(t) = p + qt$$

dengan p dan q dua random variabel.

Keterangan :

p dan q masing-masing random variabel maka $X(t)$ yang merupakan jumlahan p dan q adalah kumpulan random variabel sehingga $X(t)$ merupakan proses stokastik.

Definisi 28.

Proses Wiener adalah suatu proses stokastik $W(t)$, $-\infty < t < \infty$ yang memenuhi sifat-sifat sebagai berikut :

(i) $W(0) = 0$

(ii) $W(t)$ berdistribusi normal dengan mean 0 dan varian

$$\sigma^2(t)$$

(iii) $W(t_2) - W(t_1), W(t_3) - W(t_2), \dots, W(t_n) - W(t_{n-1})$ saling independen untuk $t_1 \leq t_2 \leq t_3 \leq \dots \leq t_n$.

2.9. NILAI HARAPAN UNTUK PROSES STOKASTIK.

Definisi 29

$$\begin{aligned} E \left[\int_a^b f(t) X(t) dt \right] &= \int_a^b f(t) E[X(t)] dt \\ &= \int_a^b f(t) \mu_{X(t)} dt \end{aligned}$$

Teorema 4.

Untuk sembarang $W(t)$, $-\infty < t < \infty$. Proses Wiener dengan parameter $\sigma^2(t)$. Dan f, g fungsi kontinu pada $[a, b]$ maka :

$$E \left[\int_a^b f(t) dW(t) \int_a^b g(t) dW(t) \right] = \sigma^2 \int_a^b f(t)g(t) dt$$

Bukti :

$$\begin{aligned} E \left[\int_a^b f(t) dW(t) \int_a^b g(t) dW(t) \right] &= E \left[\lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n f(t_i) (W(t_{i+1}) - W(t_i)) \right. \\ &\quad \left. \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{j=1}^n g(t_j) (W(t_{j+1}) - W(t_j)) \right] \\ &= \lim_{i,j} \left[f(t_i) g(t_j) \cdot \right. \\ &\quad \left. E \left[(W(t_{i+1}) - W(t_i)) (W(t_{j+1}) - W(t_j)) \right] \right] \\ &= \lim_{i,j} \sum_i f(t_i) g(t_i) \left[\sigma^2 (t_{i+1} - t_i) - \right. \\ &\quad \left. \sigma^2 (t_i) \right] \\ &= \int_a^b f(t) g(t) \sigma^2 dt \\ &= \sigma^2 \int_a^b f(t) g(t) dt \end{aligned}$$

2.10. PERSAMAAN KUADRAT.

Bentuk umum persamaan kuadrat :

$$ax^2 + bx + c = 0 \text{ dengan } a \neq 0$$

2.10.1. Jenis-jenis akar persamaan kuadrat

Akar-akar persamaan kuadrat dapat dibedakan atas dua jenis yaitu :

1. Akar Riil.

2. Akar Komplek.

Akar riil merupakan bilangan riil yang memenuhi persamaan kuadrat. Akar riil ini akan terjadi bila diskriminan ≥ 0 . dan akar kompleks merupakan bilangan kompleks $(a+bi)$ yang memenuhi persamaan kuadrat tersebut, akar kompleks akan terpeduhi bila diskriminan < 0 .

2.10.2. Diskriminan.

Definisi 30.

Diskriminan ($D=b^2 - 4ac$) dapat digunakan untuk menyelidiki akar-akar persamaan kuadrat, yaitu dengan sifat-sifat berikut :

Jika x_1 dan x_2 akar-akar persamaan kuadrat, maka :

1. $D > 0 \Rightarrow$ Terdapat dua akar riil yang berlainan,

$$x_1 = \frac{-b + \sqrt{b^2 - 4ac}}{2a} \quad x_2 = \frac{-b - \sqrt{b^2 - 4ac}}{2a}$$

2. $D = 0 \Rightarrow$ Terdapat dua akar riil yang kembar,

$$x_1 = x_2 = \frac{-b}{2a}$$

3. $D < 0 \Rightarrow$ Tidak ada akar riil (x_1 dan x_2 akar-akar kompleks),

$$x_1 = \frac{-b + i\sqrt{4ac - b^2}}{2a} \quad x_2 = \frac{-b - i\sqrt{4ac - b^2}}{2a}$$

2.11. PERSAMAAN DIFFERENSIAL (PD) LINIER TINGKAT N.

Bentuk umum PD linier tingkat n.

$$p_0 \frac{d^n y}{dx^n} + p_1 \frac{d^{n-1} y}{dx^{n-1}} + \dots + p_n y = Q \quad \dots (1)$$

dimana $p_0 \neq 0, p_1, p_2, \dots, p_n, Q$ fungsi dari x atau konstan .

Jika $Q = 0$, yaitu

$$p_0 \frac{d^n y}{dx^n} + p_1 \frac{d^{n-1} y}{dx^{n-1}} + \dots + p_n y = 0 \quad \dots (2)$$

dan disebut PD homogen.

Dengan mengganti $\frac{dy}{dx} = Dy$, $\frac{d^2 y}{dx^2} = \frac{d}{dx}(\frac{dy}{dx}) = D \cdot Dy = D^2 y$ dst

maka persamaan (2) menjadi :

$$(p_0 D^n + p_1 D^{n-1} + \dots + p_n) y = 0 \text{ atau } F(D)y = 0$$

bila m merupakan akar persamaan $F(m) = 0$, maka: $F(D)e^{mx} = 0$ yang berarti $y = e^{mx}$ merupakan penyelesaian persamaan (2). Dan persamaan: $F(m) = 0$ disebut persamaan karakteristik.

Teorema 5.

Jika $y = y(x)$ solusi (penyelesaian) PD homogen maka $y = cy(x)$ dengan c konstan sembarang juga solusi PD homogen.

Bukti:

$$y = cy(x), \frac{dy}{dx} = c \frac{dy(x)}{dx}, \frac{d^2 y}{dx^2} = c \frac{d^2 y(x)}{dx^2}, \dots, \frac{d^n y}{dx^n} = c \frac{d^n y(x)}{dx^n}$$

maka :

$$p_0 \frac{d^n y}{dx^n} + p_1 \frac{d^{n-1} y}{dx^{n-1}} + \dots + p_n y = 0$$

$$\Leftrightarrow p_0 c \frac{d^n y(x)}{dx^n} + p_1 c \frac{d^{n-1} y(x)}{dx^{n-1}} + \dots + p_n cy(x) = 0$$

$$\Leftrightarrow c \left\{ p_0 \frac{d^n y(x)}{dx^n} + p_1 \frac{d^{n-1} y(x)}{dx^{n-1}} + \dots + p_n y(x) \right\} = 0 \quad \dots (3)$$

karena $y(x)$ solusi PD homogen maka :

$$p_0 \frac{d^n y(x)}{dx^n} + p_1 \frac{d^{n-1} y(x)}{dx^{n-1}} + \dots + p_n y(x) = 0$$

Sehingga persamaan (3) menjadi :

$$\Leftrightarrow c \cdot 0 = 0$$

$$\Leftrightarrow 0 = 0$$

Jadi $y = cy(x)$ memenuhi PD homogen, sehingga terbukti.

Teorema 6.

Jika tiap-tiap $y = y_i(x)$, untuk $i = 1, 2, 3, \dots, n$ solusi PD

homogen, maka:

$y = c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x) + \dots + c_n y_n(x)$ dengan c_1, c_2, \dots, c_n konstanta sembarang juga solusi PD homogen.

Bukti :

$$y = c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x) + \dots + c_n y_n(x)$$

$$\frac{dy}{dx} = y' = c_1 y_1'(x) + c_2 y_2'(x) + \dots + c_n y_n'(x)$$

$$\frac{d^2 y}{dx^2} = y'' = c_1 y_1''(x) + c_2 y_2''(x) + \dots + c_n y_n''(x)$$

⋮

$$\frac{d^n y}{dx^n} = y^{(n)} = c_1 y_1^{(n)}(x) + c_2 y_2^{(n)}(x) + \dots + c_n y_n^{(n)}(x)$$

maka

$$p_0 \frac{d^n y}{dx^n} + p_1 \frac{d^{n-1} y}{dx^{n-1}} + \dots + p_n y = 0$$

$$\Leftrightarrow p_0 \{c_1 y_1^{(n)}(x) + c_2 y_2^{(n)}(x) + \dots + c_n y_n^{(n)}(x)\} + \dots + p_n \{c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x) + \dots + c_n y_n(x)\} = 0$$

$$\Leftrightarrow p_0 c_1 y_1^{(n)}(x) + \dots + p_0 c_n y_n^{(n)}(x) + \dots + p_n c_1 y_1(x) + \dots + p_n c_n y_n(x) = 0$$

$$\Leftrightarrow c_1 \{p_0 y_1^{(n)}(x) + \dots + p_n y_1(x)\} + \dots + c_n \{p_0 y_n^{(n)}(x) + \dots + p_n y_n(x)\} = 0 \quad \dots (4)$$

karena $y=y_i(x)$ solusi PD homogen maka:

$$p_0 y_1^{(n)}(x) + \dots + p_n y_1(x) = 0, \dots, p_0 y_n^{(n)}(x) + \dots + p_n y_n(x) = 0$$

sehingga persamaan (4) menjadi :

$$\Leftrightarrow c_1 \cdot 0 + \dots + c_n \cdot 0 = 0$$

$$\Leftrightarrow 0 + \dots + 0 = 0$$

$$\Leftrightarrow 0 = 0$$

Jadi Terbukti.

Teorema 7.

Jika $y=R(x)$ solusi khusus PD linier tingkat n dan

$y=y_i(x)$ dimana $i=1,2,3,\dots,n$ solusi PD homogen, maka

$$y=c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x) + \dots + c_n y_n(x) + R(x)$$

dengan c_1, c_2, \dots, c_n konstan sembarang solusi PD linier

tingkat n

Bukti:

Akan dibuktikan bahwa $y = c_1 y_1(x) + \dots + c_n y_n(x) + R(x)$

memenuhi PD linier tingkat n .

$$y = c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x) + \dots + c_n y_n(x) + R(x)$$

$$y' = c_1 y_1'(x) + c_2 y_2'(x) + \dots + c_n y_n'(x) + R'(x)$$

$$y'' = c_1 y_1''(x) + c_2 y_2''(x) + \dots + c_n y_n''(x) + R''(x)$$

⋮

$$y^{(n)} = c_1 y_1^{(n)}(x) + c_2 y_2^{(n)}(x) + \dots + c_n y_n^{(n)}(x) + R^{(n)}(x)$$

maka:

$$p_0 y^{(n)} + p_1 y^{(n-1)} + \dots + p_n y = Q$$

$$\Leftrightarrow p_0 \{c_1 y_1^{(n)}(x) + c_2 y_2^{(n)}(x) + \dots + c_n y_n^{(n)}(x) + R^{(n)}(x)\} + \dots + p_n \{c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x) + \dots + c_n y_n(x) + R(x)\} = Q$$

$$\Leftrightarrow p_0 c_1 y_1^{(n)}(x) + p_1 c_1 y_1^{(n-1)}(x) + \dots + p_n c_1 y_1(x) + \dots + p_0 c_n y_n^{(n)}(x) + \dots + p_n c_n y_n(x) + p_0 R^{(n)}(x) + \dots + p_n R(x) = Q$$

$$\Leftrightarrow c_1 \{p_0 y_1^{(n)}(x) + \dots + p_n y_1(x)\} + \dots + c_n \{p_0 y_n^{(n)}(x) + \dots + p_n y_n(x)\} + p_0 R^{(n)}(x) + \dots + p_n R(x) = Q \quad \dots (5)$$

karena $y = y_i(x)$ solusi PD homogen maka $y = y_i(x)$, untuk

$i = 1, 2, \dots, n$ memenuhi PD homogen sehingga persamaan (5)

menjadi :

$$\Leftrightarrow c_1 \cdot 0 + \dots + c_n \cdot 0 + p_0 R^{(n)}(x) + \dots + p_n R(x) = Q$$

$$\Leftrightarrow p_0 R^{(n)}(x) + p_1 R^{(n-1)}(x) + \dots + p_n R(x) = Q \quad \dots (6)$$

karena $y = R(x)$ solusi khusus PD linier tingkat n maka

$y=R(x)$ memenuhi PD linier tingkat n jadi persamaan (6) menjadi

$$\Leftrightarrow p_0 R^{(n)}(x) + p_1 R^{(n-1)}(x) + \dots + p_n R(x) = Q$$

$$\Leftrightarrow \qquad \qquad \qquad Q = Q$$

Jadi Terbuktilah teorema diatas.

