

## BAB II

### MATERI PENUNJANG

Sebelum membahas mengenai teori probabilitas dan teori himpunan, dalam bagian ini akan diberikan beberapa pengertian istilah sampel, agar tidak terjadi salah pengertian dalam pembahasan selanjutnya. Istilah-istilah tersebut antara lain ;

*Eksperimen* adalah setiap kegiatan yang hasilnya bermacam-macam kemungkinan.

*Out Come* adalah setiap hasil yang mungkin dari suatu eksperimen.

*Ruang Sampel* adalah himpunan keseluruhan hasil yang mungkin (out come) dari suatu eksperimen diberi simbol  $\Omega$ .

*Peristiwa atau Kejadian* adalah suatu himpunan out come dari ruang sampel tersebut. Peristiwa merupakan himpunan bagian dari ruang sampel.

Suatu kelas dari himpunan A adalah setiap peristiwa atau beberapa peristiwa yang merupakan himpunan bagian dari himpunan A.

Suatu kelas  $\mathcal{F}$  dari himpunan A disebut *Field* jika memenuhi;

- i. Ruang sampel merupakan anggota  $\mathcal{F}$  ( $\Omega \in \mathcal{F}$ )
- ii. Jika  $A_i \in \mathcal{F}$  maka komplemen terhadap ruang sampel juga berada dalam  $\mathcal{F}$  ( $\Omega - A_i \in \mathcal{F}$ )
- iii. Jika  $n$  sembarang bilangan alam dan jika  $A_1, A_2, \dots, A_n \in \mathcal{F}$  maka  $\bigcup_{i=1}^n A_i \in \mathcal{F}$  dan  $\bigcap_{i=1}^n A_i \in \mathcal{F}$  dengan  $i=1, 2, 3, \dots, n$

Suatu Field disebut *Field Borel* jika ditambahkan  $A_1, A_2, \dots, A_i \in \mathcal{F}$  maka  $\bigcup_{i=1}^{\infty} A_i \in \mathcal{F}$  dan  $\bigcap_{i=1}^{\infty} A_i \in \mathcal{F}$  dengan  $i=1,2,3,\dots$

## 2.1. Arti Probabilitas

*Definisi 2.1 :*

Probabilitas suatu peristiwa A dinotasikan oleh  $P(A)$  ditentukan apriori tanpa pelaksanaan eksperimen yang sebenarnya. Probabilitas diberikan oleh rasio:  $P(A) = \frac{N_A}{N}$  dengan  $N$  jumlah hasil yang mungkin dan  $N_A$  jumlah hasil yang sesuai dengan peristiwa A.

## 2.2. Aksioma-Aksioma Probabilitas

*Definisi 2.2 :*

Himpunan adalah koleksi objek yang dinamakan elemen atau anggota. Himpunan akan dilambangkan dengan huruf besar A, B, C dan seterusnya elemen suatu himpunan dilambangkan dengan huruf Yunani  $\xi$  jadi,

$$A = \{ \xi_1, \xi_2, \xi_3, \dots, \xi_n \}$$

mempunyai arti himpunan A dengan elemen-elemen  $\xi_1, \xi_2, \xi_3, \dots, \xi_n$ . Himpunan yang dibicarakan adalah himpunan  $\Omega$ , dimana  $\Omega$  disebut semesta.

*Definisi 2.3 :*

Dua partisi  $\mathcal{A}$  dan  $\mathcal{B}$  disebut independen bila;

$$P(\mathcal{A} \cap \mathcal{B}) = P(\mathcal{A}\mathcal{B}) = P(\mathcal{A}) P(\mathcal{B})$$

**Aksioma-aksioma probabilitas :**

Untuk peristiwa A ditetapkan bilangan  $P(A)$  yang disebut probabilitas A. Bilangan ini dipilih sedemikian

hingga memenuhi :

- i.  $P(A) \geq 0$  ;    ii.  $P(\Omega) = 1$  ; dan  
 iii. Bila  $A \cap B = AB = \phi$  maka  $P(A \cup B) = P(A) + P(B)$

*Definisi 2.4 :*

Probabilitas bersyarat peristiwa A dengan diketahui M ditulis  $P(A|M) = \frac{P(AM)}{P(M)}$  dengan diandaikan  $P(M)$  tidak nol.

Contoh 2.1 :

Pada eksperimen pelemparan sebuah dadu, tentukanlah probabilitas bersyarat peristiwa  $\{f_2\}$  dengan andaian bahwa peristiwa genap telah terjadi !

Jawab:  $A = \{f_2\}$  dan  $M = \{\text{genap}\} = \{f_2, f_4, f_6\}$

maka didapat  $P(A) = 1/6$  dan  $P(M) = 3/6$  dan karena  $AM = A$  menghasilkan  $P(A|M) = P(f_2|\text{genap}) = 1/3$

### 2.3 Konsep Variabel Random

*Definisi 2.5 :*

Suatu fungsi dari himpunan  $\Omega_t$  ke himpunan  $\Omega_x$  adalah suatu aturan untuk setiap  $t \in \Omega_t$  menentukan dengan tunggal bilangan  $X(t)$  yang ada dalam himpunan  $\Omega_x$ . Himpunan  $\Omega_t$  disebut *domain* atau *wilayah*, himpunan  $\Omega_x$  disebut *kodomain* atau *daerah jelajah fungsi*. Hasil-hasil  $X(t)$  dalam  $\Omega_x$  disebut *range* atau *daerah hasil*.

*Definisi 2.6 :*

Diberikan suatu eksperimen dengan ruang sampel  $\Omega$ . Sebuah fungsi  $X$  yang memetakan setiap elemen  $\xi \in \Omega$ , menentukan satu dan hanya satu bilangan real  $x$  sedemikian hingga

$X(\xi)=x$  disebut variabel random. Ruang (range) dari  $X$  adalah bilangan real  $R=\{x;x=X(\xi),\xi\in\Omega\}$ .

Dari pengertian definisi 2.6, fungsi yang dihasilkan harus memenuhi dua syarat, yaitu ;

i. Himpunan  $\{X \leq x\}$  adalah peristiwa untuk setiap  $x$ .

Dengan peristiwa adalah himpunan-himpunan bagian  $\Omega$ .

ii. Probabilitas peristiwa  $\{X=\infty\}$  dan  $\{X=-\infty\}$  sama dengan nol.

Lambang  $\{X \leq x\}$  menyatakan himpunan bagian  $\Omega$  yang terdiri dari hasil-hasil  $\xi$  sedemikian hingga  $X(\xi) \leq x$ .

Lambang  $\{x_1 \leq X \leq x_2\}$  menyatakan himpunan bagian  $\Omega$  yang terdiri dari hasil-hasil  $\xi$  sedemikian hingga  $x_1 \leq X(\xi) \leq x_2$ .

Lambang  $\{X = x\}$  menyatakan himpunan bagian  $\Omega$  yang terdiri dari hasil-hasil  $\xi$  sedemikian hingga  $X(\xi) = x$ .

### Contoh 2.2 :

Pada pelemparan sebuah dadu ditentukan variabel random  $X(\xi)$  sebagai bilangan  $X(f_i)=10i$  dari keenam hasil  $f_i$ . Tentukan peristiwa  $\{X \leq 35\}, \{X \leq 5\}, \{20 \leq X \leq 35\}$ , dan  $\{X=40\}$ !

Jawab:

Domain fungsi adalah himpunan  $\Omega=\{f_1, f_2, f_3, f_4, f_5, f_6\}$  dan rangenya enam bilangan  $(10, 20, 30, 40, 50, 60)$

Himpunan  $\{X \leq 35\}$  terdiri dari  $f_1, f_2, f_3$  karena  $X(f_i) \leq 35$ . Himpunan  $\{X \leq 5\}$  adalah himpunan kosong karena tidak ada hasil sedemikian hingga  $X(f_i) \leq 5$ .

Himpunan  $\{20 \leq X \leq 35\}$  terdiri dari  $f_2$  dan  $f_3$  karena

$$20 \leq X(f_1) \leq 35.$$

Himpunan  $\{X=40\}$  terdiri dari  $f_4$  karena  $X(f_4)=40$ .

Suatu variabel random  $X$  atau  $X(\cdot)$  disebut diskrit jika range dari  $X$  terbilang (memetakan pada bilangan bulat). Jika  $X$  diskrit maka fungsi distribusi  $F_x(\cdot)$  diskrit pula. Suatu variabel random  $X$  atau  $X(\cdot)$  disebut kontinu jika range dari  $X$  kontinu. Jika  $X$  kontinu maka fungsi distribusi  $F_x(\cdot)$  juga kontinu.

#### 2.4 Fungsi Kontinu Dan Fungsi Impuls

Sebuah fungsi adalah suatu kaidah yang menghasilkan korespondensi (pengawanan) antara dua himpunan (lihat definisi 2.5). Fungsi  $f$  dari himpunan  $A$  kedalam himpunan  $B$  adalah suatu pengawanan sedemikian hingga setiap  $x \in A$  dikawankan secara tunggal dengan  $y \in B$ . Biasanya nilai elemen  $y$  dinotasikan pula oleh  $f(x)$ , jadi  $y=f(x)$ . Dan  $f(x)$  dinamakan nilai  $f$  di  $x$ .

*Definisi 2.9 :*

Diberikan fungsi  $f(x)$  dalam interval terbuka  $I$ . Fungsi  $f$  dikatakan kontinu di titik  $x=x_0$  didalam interval  $I$  dinotasikan oleh limit  $f = f(x_0)$  bila dan hanya bila;

$$\lim_{x \rightarrow x_0} f(x) = f(x_0)$$

Dapat ditentukan satu nilai  $f(x)$  dititik tersebut dan untuk sembarang bilangan positif  $\epsilon$  betapapun kecilnya terdapat bilangan positif  $\delta$  sehingga jika  $0 \leq |x-x_0| \leq \delta$  maka

$$|f(x)-f(x_0)| \leq \epsilon.$$

Fungsi  $f$  dikatakan tidak kontinu (diskontinu) dititik

$x=x_0$  bila tidak memenuhi persyaratan diatas. Dan fungsi  $f$  dikatakan kontinu dalam interval terbuka  $(x_1, x_2)$  bila  $f(x)$  kontinu di setiap titik dalam interval terbuka tersebut. Fungsi  $f$  dikatakan kontinu dalam interval tertutup  $[x_1, x_2]$  bila  $f(x)$  kontinu di setiap titik dalam interval terbuka  $(x_1, x_2)$  dan

$$\lim_{x \rightarrow x_1} f = f(x_1) ; \quad \lim_{x \rightarrow x_2} f = f(x_2).$$

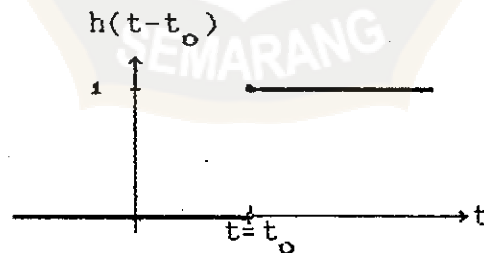
**Definisi 2.8 :**

Fungsi tangga satuan atau fungsi Heaviside dinotasikan oleh  $h(t-t_0)$  didefinisikan sebagai berikut:

$$h(t-t_0) = \begin{cases} 1 & \text{Untuk } t \geq t_0 \\ 0 & \text{Untuk } t < t_0 \end{cases} \quad \text{dengan } t_0 \geq 0$$

Grafik untuk fungsi tangga diberikan dalam gambar berikut;

**Gambar2-1:**



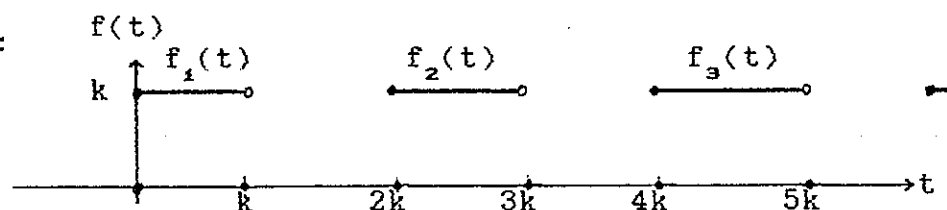
Bila  $c$  suatu konstanta maka dapat diberikan suatu perumuman fungsi tangga satuan, yaitu;

$$c \cdot h(t-t_0) = h_c(t-t_0) = \begin{cases} c & \text{Untuk } t \geq t_0 \\ 0 & \text{Untuk } t < t_0 \end{cases} \quad \text{dengan } t_0 \geq 0$$

**Contoh 2.3:**

Nyatakan fungsi gelombangbujur sangkar gambar berikut dalam fungsi satuan!

Gambar2-1:



Penyelesaian: Pandang tiap-tiap interval  
 $[0, k]$ ;  $[2k, 3k]$ ;  $[4k, 5k]$ ; dst

$$f_1(t) = h_k(t) - h_k(t-k) ; f_2(t) = h_k(t-2k) - h_k(t-3k); \text{ dst}$$

$$\text{sehingga; } f(t) = f_1(t) + f_2(t) + f_3(t) + \dots$$

$$= h_k(t) - h_k(t-k) + h_k(t-2k) - h_k(t-3k) + \dots$$

$$= k \sum_{i=0}^{\infty} (-1)^i h(t-ik)$$

#### Fungsi impuls satuan atau fungsi dirac delta

Latar belakang gagasan fungsi impuls satuan ialah untuk menyajikan suatu model analitis untuk tipe tertentu dari fenomena fisis yang terjadi dalam selang waktu yang sangat pendek  $[t_0, t_0 + \varepsilon]$  dengan  $\varepsilon \rightarrow 0$  dan  $\varepsilon > 0$ . Sebagai contoh gaya yang bekerja bila sebuah palu dipukulkan pada sebuah paku, sehingga perubahan momentum atau impulse  $p$  dari gaya tersebut dapat ditentukan oleh;

$$p = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \int_{t_0}^{t_0 + \varepsilon} f_{\varepsilon}(t-t_0) dt; \text{ dengan } f_{\varepsilon}(t-t_0) \text{ adalah gaya}$$

yang bekerja dalam selang waktu  $[t_0, t_0 + \varepsilon]$ .

Karena selang waktu dari gaya tersebut sangat kecil maka dapat dimisalkan  $f_{\varepsilon}(t-t_0)$  sebagai konstanta, sehingga;

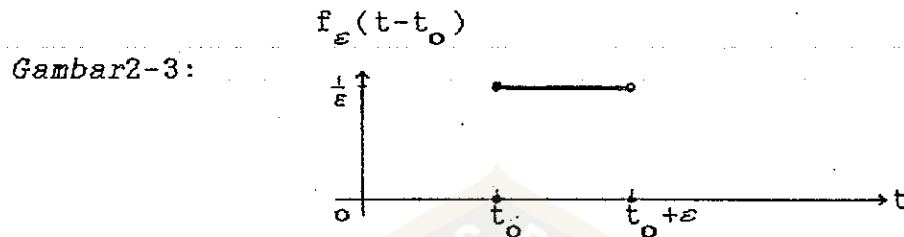
$$\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \int_{t_0}^{t_0 + \varepsilon} f_{\varepsilon}(t-t_0) dt = f_{\varepsilon}(t-t_0) \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \int_{t_0}^{t_0 + \varepsilon} dt = f_{\varepsilon}(t-t_0) \cdot \varepsilon$$

Apabila ditentuka perubahan momentum atau impulse  $p=1$  maka

dapat diperoleh;

$$f_{\varepsilon}(t-t_0) \cdot \varepsilon = 1 \Leftrightarrow f_{\varepsilon}(t-t_0) = \frac{1}{\varepsilon} \text{ untuk } t_0 \leq t \leq t_0 + \varepsilon$$

Gaya tersebut dapat digambarkan secara grafik oleh fungsi tangga satuan sebagai berikut;



Dengan menggunakan fungsi tangga satuan impuls dari gaya  $f_{\varepsilon}(t-t_0)$  dapat dituliskan sebagai berikut;

$$f_{\varepsilon}(t-t_0) = \frac{1}{\varepsilon} [h(t-t_0) - h(t-t_0-\varepsilon)] \quad \text{dan integrasi di } (-\infty, \infty);$$

$$\int_{-\infty}^{\infty} f_{\varepsilon}(t-t_0) dt = \int_{t_0}^{t_0+\varepsilon} f_{\varepsilon}(t-t_0) dt = \frac{1}{\varepsilon} \cdot \varepsilon = 1$$

Fungsi impuls satuan atau fungsi delta dirac dinotasikan  $\delta(t-t_0)$  ditentukan oleh dua syarat sebagai berikut;

$$1). \delta(t-t_0) = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} f_{\varepsilon}(t-t_0); \quad \text{dan} \quad 2). \int_{-\infty}^{\infty} \delta(t-t_0) dt = 1$$

Jadi  $\delta(t-t_0)$  adalah suatu gaya yang "tak berhingga besarnya" yang bekerja seketika pada  $t=t_0$  dan impulsnya sama dengan satu.

Sifat fungsi impuls satuan;

Jika  $g(t)$  sebuah fungsi sembarang yang kontinu maka ;

$$\int_{-\infty}^{\infty} g(t) \delta(t-t_0) dt = g(t_0).$$

$$\text{Bukti : } \int_{-\infty}^{\infty} g(t) \delta(t-t_0) dt = \int_{t_0}^{t_0+\varepsilon} g(t) \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} f_{\varepsilon}(t-t_0) dt$$

$$= \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \frac{1}{\varepsilon} \int_{t_0}^{t_0+\varepsilon} g(t) dt$$



$g(t)$  kontinu maka dari definisi integral didapatkan;

$$\int_{-\infty}^{\infty} g(t)\delta(t-t_0)dt = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \frac{1}{\varepsilon} g(\xi) [(t_0 + \varepsilon) - t_0] \text{ dengan } t_0 \leq \xi < t_0 + \varepsilon$$

$$= \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} g(\xi) = g(t_0) \quad \dots \text{terbukti.}$$

## 2.5. Fungsi Distribusi Dan Fungsi Kepadatan

*Definisi 2.9 :*

Fungsi distribusi variabel random  $X$  adalah fungsi ;  
 $F_x(x) = P\{X \leq x\}$  adalah sama dengan probabilitas peristiwa  
 $\{X \leq x\}$  dapat ditulis  $F(x)$ .

Contoh 2.4 :

Pada pelemparan mata uang, probabilitas muka sama dengan  $p$  dan probabilitas belakang sama dengan  $q$ .

Didefinisikan variabel random  $X$  sedemikian hingga

$$X(m) = 1 \quad \text{dan} \quad X(b) = 0$$

Tentukan fungsi distribusi  $F(x)$  untuk setiap  $x$  dari  $-\infty$  sampai dengan  $\infty$  !

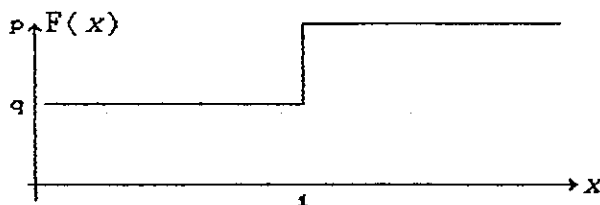
Jawab:

Bila  $x \geq 1$ , maka  $X(m) \leq x$  dan  $X(b) = 0 \leq x$  karena itu  
 $F(x) = P\{m, b\} = 1$  untuk  $x \geq 1$ .

Bila  $0 \leq x < 1$ , maka  $X(m) = 1 > x$  dan  $X(b) = 0 \leq x$  karena  
itu  $F(x) = P\{X \leq x\} = P\{b\} = q$  untuk  $0 \leq x < 1$ .

Bila  $x < 0$ , maka  $X(m) = 1 > x$  dan  $X(b) = 0 > x$  karena  
itu  $F(x) = P\{X \leq x\} = P\{\emptyset\} = 0$  untuk  $x < 0$ .

Gambar2-4:



Bertitik tolak dari pengertian diatas dapat didefinisikan fungsi distribusi tingkat n, yaitu ;

$$F(x_1, x_2, \dots, x_n) = P\{X \leq x_1, \dots, X \leq x_n\}$$

Apabila disajikan dua variabel random X dan Y, maka dinamakan fungsi distribusi gabungan  $F_{xy}(x, y)$  dengan  $F_{xy}(x, y) = F(x, y) = P\{X \leq x, Y \leq y\}$ , yang akan dibahas kemudian.

Sifat-sifat fungsi distribusi :

$F(x^+)$  dan  $F(x^-)$  akan berarti limit kanan dan limit kiri  $F(x^+) = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} F(x + \varepsilon)$  dan  $F(x^-) = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} F(x - \varepsilon)$  dengan  $\varepsilon > 0$  dan  $\varepsilon \rightarrow 0$ . Fungsi distribusi mempunyai sifat-sifat sebagai berikut;

1.  $F(-\infty) = 0$  dan  $F(\infty) = 1$

Bukti :  $F(-\infty) = P\{X = -\infty\} = P\emptyset = 0$

$F(\infty) = P\{X \leq \infty\} = P\{\Omega\} = 1 \dots$  terbukti.

2.  $F(x)$  adalah fungsi tidak turun, bila  $x_1 \leq x_2$  maka  $F(x_1) \leq F(x_2)$

Bukti: Peristiwa  $\{X \leq x_1\}$  adalah himpunan bagian peristiwa  $\{X \leq x_2\}$  karena bila  $X(\xi) \leq x_1$  untuk setiap  $\xi$ , maka  $X(\xi) \leq x_2$ . Karena itu  $P\{X \leq x_1\} \leq P\{X \leq x_2\}$  sedemikian hingga  $F(x_1) \leq F(x_2) \dots$  terbukti

3.  $P\{X > x\} = 1 - F(x)$

Bukti : Peristiwa  $\{X \leq x\}$  dan  $\{X > x\}$  adalah saling asing sedemikian hingga  $\{X \leq x\} \cup \{X > x\} = \Omega$  karenanya;

$$P\{X \leq x\} + P\{X > x\} = P(\Omega) = 1 \Leftrightarrow F(x) + P\{X > x\} = 1 \quad \dots \text{ terbukti}$$

$$4. P\{x_1 < X \leq x_2\} = F(x_2) - F(x_1)$$

Bukti : Peristiwa  $\{X \leq x_1\}$  dan  $\{x_1 < X \leq x_2\}$  saling asing karena  $X(\xi)$  tidak dapat kurang dari  $x_1$  dan diantara  $x_1$  dan  $x_2$ .  $\{X \leq x_2\} = \{X \leq x_1\} \cup \{x_1 < X \leq x_2\}$  karena itu ;

$$P\{X \leq x_2\} = P\{X \leq x_1\} + P\{x_1 < X \leq x_2\} \Leftrightarrow F(x_2) = F(x_1) + P\{x_1 < X \leq x_2\}$$

$$5. P\{X=x\} = F(x) - F(x^-)$$

Bukti : Dengan mengambil  $x_1 = x - \varepsilon$  dan  $x_2 = x$  pada sifat 4 didapat ;

$$P\{x - \varepsilon < X \leq x\} = F(x) - F(x - \varepsilon) \Leftrightarrow P\{X=x\} = F(x) - F(x^-) \quad \dots \text{ terbukti}$$

$$6. P\{x_1 \leq X \leq x_2\} = F(x_2) - F(x_1^-)$$

Bukti : Terbukti dari sifat 4 dan sifat 5 ;

$$\{x_1 \leq X \leq x_2\} = \{x_1 < X \leq x_2\} \cup \{X=x_1\}$$

$$P\{x_1 \leq X \leq x_2\} = P\{x_1 < X \leq x_2\} + P\{X=x_1\}$$

$$P\{x_1 \leq X \leq x_2\} = F(x_2) - F(x_1^-) + F(x_1) - F(x_1^-) = F(x_2) - F(x_1^-)$$

Dari sifat-sifat diatas dapat dikatakan bahwa variabel random  $X$  kontinu bila fungsi distribusi  $F(x)$  kontinu. Untuk keadaan ini  $F(x^-) = F(x)$ , karena itu  $P\{X=x\} = 0$  untuk setiap  $x$ .

*Definisi 2.10:*

Untuk  $x$  yang diberikan maka fungsi kepadatan variabel random  $X$  merupakan derivatif (pendeffrensialan) fungsi distribusinya, yaitu ;

$$f_x(x) = f(x) = \frac{dF(x)}{dx}$$

Bila  $X$  variabel random kontinu dan  $f(\xi)$  diketahui. Dari

sifat fungsi distribusi  $F(x)$  terlihat bahwa  $f(x) \geq 0$ .

Dengan mengintegrasikan fungsi kepadatan dari  $-\infty$  sampai dengan  $x$  dan menggunakan sifat bahwa  $F(-\infty) = 0$  didapat;

$$F(x) = \int_{-\infty}^x f(\xi) d\xi$$

karena  $F(\infty) = 1$ , bentuk diatas menghasilkan

$$\int_{-\infty}^{\infty} f(\xi) d\xi = \int_{-\infty}^{\infty} f(x) dx = F(\infty) = 1; \quad \text{dan terlihat bahwa}$$

$$\begin{aligned} F(x_2) - F(x_1) &= \int_{-\infty}^{x_2} f(\xi) d\xi - \int_{-\infty}^{x_1} f(\xi) d\xi = \int_{x_1}^{x_2} f(\xi) d\xi \\ &= \int_{x_1}^{x_2} f(x) dx \end{aligned}$$

$$\text{sehingga } P\{x_1 < X \leq x_2\} = \int_{x_1}^{x_2} f(x) dx$$

Diberikan dua variabel random  $X$  dan  $Y$ , dan akan ditentukan probabilitas  $(X,Y)$  pada daerah  $D$  tertentu dalam bidang  $xy$ . Fungsi  $F_x(x)$  dan fungsi  $F_y(y)$  variabel random yang diberikan masing-masing menentukan statistik marginalnya, tetapi bukan statistik gabungannya  $(X,Y)$ .

Pada khususnya probabilitas peristiwa

$$\{X \leq x\} \cap \{Y \leq y\} = \{X \leq x, Y \leq y\}$$

tidak dapat dinyatakan dalam bentuk  $F_x(x)$  dan  $F_y(y)$ .

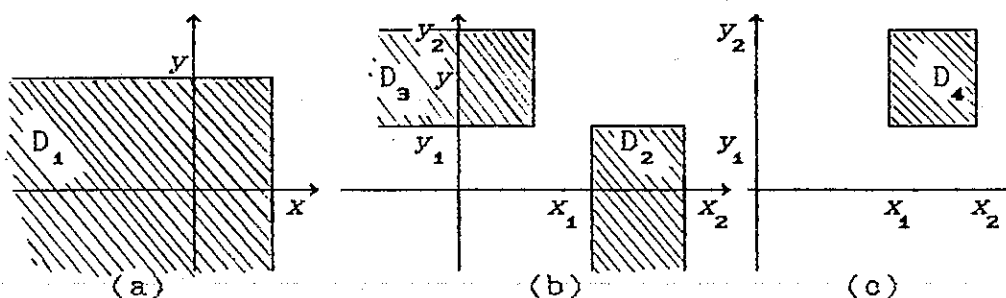
Distribusi  $F_{xy}(x,y)$  atau  $F(x,y)$  dua variabel random  $X$  dan  $Y$  adalah probabilitas peristiwa ;

$$\{X \leq x, Y \leq y\} = \{(X,Y) \in D_1\}$$

dimana  $x$  dan  $y$  sebarang dua bilangan real dan  $D_1$  adalah daerah kuadran yang terlihat dalam Gambar 2-3(a).

$$F(x,y) = P\{X \leq x, Y \leq y\}$$

Gambar 2-5:



Sifat-sifat ;

$$1. F(-\infty, y) = \emptyset \quad F(x, -\infty) = \emptyset \quad F(\infty, \infty) = 1$$

Bukti:  $P\{X=-\infty\} = P\{Y=-\infty\} = \emptyset$  dan karena peristiwa  $\{X=-\infty, Y \leq y\} \subset \{X=-\infty\}$  serta  $\{X \leq x, Y=-\infty\} \subset \{Y=-\infty\}$  maka,  
 $F(-\infty, y) = P\{X=-\infty, Y \leq y\} = P\{X=-\infty\} = \emptyset$  dan  
 $F(x, -\infty) = P\{X \leq x, Y=-\infty\} = P\{Y=-\infty\} = \emptyset$  sedangkan  
 $F(\infty, \infty) = P\{X \leq \infty, Y \leq \infty\} = P(\Omega) = 1$  ..... terbukti

2. Peristiwa  $\{x_1 < X \leq x_2, Y \leq y\}$  terdiri dari semua titik pada daerah  $D_2$  dan peristiwa  $\{X \leq x, y_1 < Y \leq y_2\}$  terdiri dari semua titik yang ada pada daerah  $D_3$  pada Gambar 2-5.b

$$P\{x_1 < X \leq x_2, Y \leq y\} = F(x_2, y) - F(x_1, y)$$

$$P\{X \leq x, y_1 < Y \leq y_2\} = F(x, y_2) - F(x, y_1)$$

$$\text{Bukti : } \{X \leq x_2, Y \leq y\} = \{X \leq x_1, Y \leq y\} \cup \{x_1 < X \leq x_2, Y \leq y\}$$

$$P\{X \leq x_2, Y \leq y\} = P\{X \leq x_1, Y \leq y\} + P\{x_1 < X \leq x_2, Y \leq y\}$$

$$F(x_2, y) = F(x_1, y) + P\{x_1 < X \leq x_2, Y \leq y\}$$

$$P\{x_1 < X \leq x_2, Y \leq y\} = F(x_2, y) - F(x_1, y) \dots \text{terbukti}$$

untuk membuktikan  $P\{X \leq x, y_1 < Y \leq y_2\}$  adalah serupa.

$$3. P\{x_1 < X \leq x_2, y_1 < Y \leq y_2\}$$

$$= F(x_2, y_2) - F(x_1, y_2) - F(x_2, y_1) + F(x_1, y_1)$$

$$\text{Bukti: } \{x_1 < X \leq x_2, y_1 < Y \leq y_2\} \cup \{X \leq x_1, Y \leq y_2\} \cup \{X \leq x_2, Y \leq y_1\}$$

$$= \{X \leq x_1, Y \leq y_1\} \cup \{X \leq x_2, Y \leq y_2\} \dots \text{sedemikian hingga,}$$

$$\begin{aligned}
&P\{x_1 < X \leq x_2, y_1 < Y \leq y_2\} + P\{X \leq x_1, Y \leq y_2\} + P\{X \leq x_2, Y \leq y_1\} = \\
&P\{X \leq x_1, Y \leq y_1\} + P\{X \leq x_2, Y \leq y_2\} \\
&P\{x_1 < X \leq x_2, y_1 < Y \leq y_2\} + F(x_1, y_2) + F(x_2, y_1) = \\
&F(x_2, y_2) + F(x_1, y_1) \dots\dots \text{terbukti}
\end{aligned}$$

*Definisi 2.11 :*

Kepadatan gabungan variabel random  $X$  dan  $Y$  dinotasikan oleh  $f(x, y)$  didefinisikan sebagai;

$$f(x, y) = \frac{dF(x, y)}{dx dy}$$

Dari bentuk ini dan dari sifat 1,  $F(-\infty, y) = \emptyset$  dan  $F(x, -\infty) = \emptyset$ , bila  $f(\dots)$  diketahui, variabel random  $X$  dan variabel random  $Y$  kontinu, maka ;

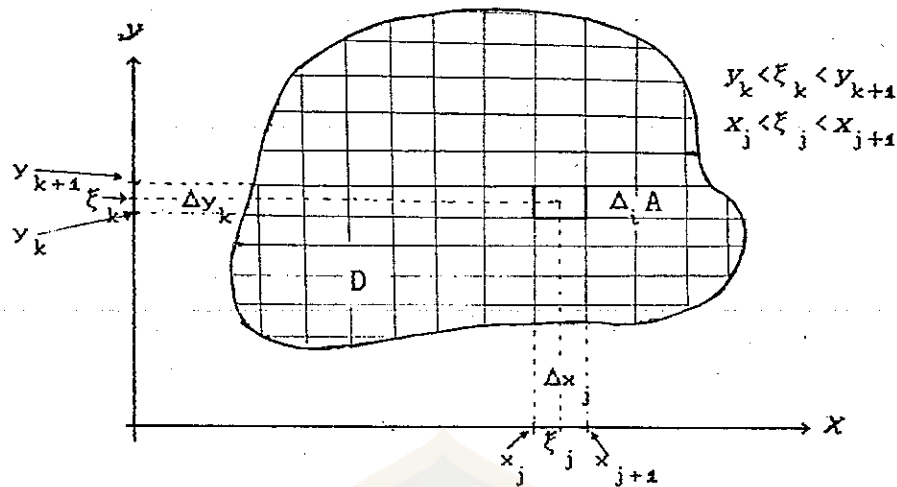
$$F(x, y) = \int_{-\infty}^x \int_{-\infty}^y f(\alpha, \beta) . d\alpha . d\beta$$

Sekarang akan ditunjukkan bahwa probabilitas titik  $(X, Y)$  ada pada daerah  $D$  dengan perkataan lain

$$P\{(X, Y) \in D\} = \int_D \int f(x, y) . dx . dy$$

Dengan  $\{(X, Y) \in D\}$  adalah peristiwa yang terdiri dari hasil-hasil  $\xi$  sedemikian hingga  $[X(\xi), Y(\xi)]$  ada dalam  $D$ .

Sebelum membuktikan pernyataan diatas, terlebih dahulu akan diberikan pengertian integral rangkap  $\int_D \int f(x, y) . dx . dy$ , integral ini didefinisikan dalam daerah  $D$  tertutup  $D$  seperti dikonfigurasi pada Gambar 2-6 dibawah ini.



Gambar 2-6

kawasan  $D$  dibagi-bagi dengan menarik garis sejajar pada sumbu  $x$  dan sumbu  $y$ , sehingga terbentuk suatu partisi  $P_\delta[D]$  dengan  $D = \Delta_1 A + \Delta_2 A + \Delta_3 A + \dots + \Delta_i A + \dots$  dan  $\Delta_i A \cap \Delta_j A = \emptyset$  untuk setiap  $i \neq j$ .  $\Delta_i A$  menyatakan luas kotak ke- $i$  di titik  $(\xi_j, \xi_k)$  dimana  $\Delta_i A = \Delta x_j \cdot \Delta y_k$ . Ambil sebarang  $\Delta_i A \in D$ , sedemikian hingga untuk  $\delta$  bilangan positif yang sangat kecil  $\Delta_i A < \delta$ . Apabila dipilih  $\Delta x_j < \delta_1$  dan  $\Delta y_k < \delta_2$  maka  $\Delta_i A = \Delta x_j \cdot \Delta y_k < \delta$  atau  $\Delta_i A = \Delta x_j \cdot \Delta y_k < \delta$

Padahal diketahui  $x_j < \xi_j < x_{j+1}$  dan  $y_k < \xi_k < y_{k+1}$  maka integrasi hampirannya =  $\sum_{j,k} f(\xi_j, \xi_k) \Delta x_j \Delta y_k$

dengan demikian integrasi sesungguhnya adalah;

$$\begin{aligned} & \lim_{\delta_2 \rightarrow 0} \lim_{\delta_1 \rightarrow 0} \sum_{j,k} f(\xi_j, \xi_k) \Delta x_j \cdot \Delta y_k \\ &= \lim_{\delta_2 \rightarrow 0} \sum_k \left[ \lim_{\delta_1 \rightarrow 0} \sum_j f(\xi_j, \xi_k) \Delta x_j \right] \Delta y_k = \iint_D f(x, y) \cdot dx \cdot dy \end{aligned}$$

Diandaikan daerah  $D$  merupakan suatu ruang sampel,

akan dibuktikan bahwa  $P\{(X, Y) \in D\} = \iint_D f(x, y) \cdot dx \cdot dy$ .

Ambil sebarang bilangan real  $\xi_j$  dan  $\xi_k$  pada daerah  $D$

dengan  $x_j < \xi_j < x_{j+1}$  dan  $y_k < \xi_k < y_{k+1}$  sedemikian hingga untuk setiap hasil  $\xi$ ,  $X(\xi) = \xi_j$  dan  $Y(\xi) = \xi_k$ . Apabila ditentukan bilangan positif  $\delta_1$  dan  $\delta_2$  yang sangat kecil maka;

$$P\{X = \xi_j, Y = \xi_k\} = P\{x_j < X \leq x_j + \Delta x_j, y_k < Y \leq y_k + \Delta y_k\}$$

dengan  $0 < \Delta x_j < \delta_1$  dan  $0 < \Delta y_k < \delta_2$

$$P\{X = \xi_j, Y = \xi_k\} = F(x_j + \Delta x_j, y_k + \Delta y_k) - F(x_j + \Delta x_j, y_k) - F(x_j, y_k + \Delta y_k) + F(x_j, y_k) = \partial^2 F(x_j, y_k)$$

Padahal;

$$\frac{d^2 F(x_j, y_k)}{dx_j dy_k} = \lim_{\substack{\Delta x_j \rightarrow 0 \\ \Delta y_k \rightarrow 0}} \frac{F(x_j + \Delta x_j, y_k + \Delta y_k) - F(x_j + \Delta x_j, y_k) - F(x_j, y_k + \Delta y_k) + F(x_j, y_k)}{\Delta x_j \Delta y_k}$$

karena  $\frac{d^2 F(x_j, y_k)}{dx_j dy_k} = f(\xi_j, \xi_k)$  maka;

$P\{x_j < X \leq x_j + \Delta x_j, y_k < Y \leq y_k + \Delta y_k\} \approx f(\xi_j, \xi_k) \Delta x_j \Delta y_k$  adalah salah satu probabilitas out come di titik  $[X(\xi) = \xi_j, Y(\xi) = \xi_k]$  dalam ruang sampel  $D$ . Jadi jumlah probabilitas out come pada seluruh ruang sampel  $D$ , dengan  $\Delta x_j < \delta_1$  dan  $\Delta y_k < \delta_2$  adalah;

$$\sum_{j,k} P\{X = \xi_j, Y = \xi_k\} = \lim_{\substack{\delta_1 \rightarrow 0 \\ \delta_2 \rightarrow 0}} \sum_{j,k} f(\xi_j, \xi_k) \Delta x_j \Delta y_k$$

$$\Leftrightarrow P\{(X, Y) \in D\} = \int_D \int f(x, y) dx dy \dots \text{terbukti.}$$

$F_x(x, y)$  dan  $F_y(x, y)$  masing-masing menentukan statistik marginalnya yang disebut distribusi marginal.

**Definisi 12:**

Distribusi marginal variabel random  $X$  didefinisikan

$$F_x(x, y) = P\{X \leq x, Y = y\} \text{ dan}$$

$$\frac{dF(x, y)}{dx} = F_x(x, y) = f_x(x) = \int_{-\infty}^y f(x, y) dy$$



Distribusi marginal variabel random  $Y$  didefinisikan

$F_y(x, y) = P\{X=x, Y \leq y\}$  dan

$$\frac{\partial F(x, y)}{\partial y} = f_y(x, y) = f_y(y) = \int_{-\infty}^x f(x, y) dx$$

## 2.6. Distribusi Bersyarat Dan Kepadatan Bersyarat

*Definisi 2.13:*

Distribusi bersyarat dinotasikan dengan  $F(x|M)$  dari variabel random  $X$  dengan diketahui peristiwa  $M$  didefinisikan sebagai probabilitas bersyarat peristiwa  $\{X \leq x\}$ . Jadi  $F(x|M) = P\{X \leq x | M\} = \frac{P\{x \leq x, M\}}{P\{M\}}$ .

Pada bentuk diatas peristiwa  $\{X \leq x, M\} = \{X \leq x\} \cap \{M\}$  yaitu semua peristiwa yang terdiri dari semua hasil  $\xi$  sedemikian hingga  $X(\xi) \leq x$  dan  $\xi \in \{M\}$ .

Sifat-sifat distribusi bersyarat  $F(x|M)$  ;

1.  $F(\infty|M) = 1$  dan  $F(-\infty|M) = 0$
2.  $P\{x_1 \leq X \leq x_2 | M\} = \frac{P\{x_1 \leq x \leq x_2, M\}}{P\{M\}} = F(x_2|M) - F(x_1|M)$

Kepadatan bersyarat  $f(x|M)$  adalah derivatif dari  $F(x|M)$

$$f(x|M) = \frac{dF(x|M)}{dx} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{P\{x \leq x \leq x + \Delta x | M\}}{\Delta x}$$

Fungsi ini tak negatif dan luas daerahnya sama dengan satu.

Contoh 2.6 :

Tentukan distribusi bersyarat dari variabel random  $X$  dengan andaian bahwa  $b < X \leq a$ ,  $a$  dan  $b$  merupakan bilangan real sedemikian hingga  $F(a) - F(b) \neq 0$ .

Jawab :

Disini  $M = \{b < X \leq a\}$  jadi persoalannya akan ditentukan

$$F(x|b < X \leq a) = \frac{P\{x \leq x, b < x \leq a\}}{P\{b < x \leq a\}} = \frac{P\{x \leq x, b < x \leq a\}}{F(a) - F(b)}$$

Bila  $x \geq a$ , maka  $\{X \leq x, b < X \leq a\} = \{b < X \leq a\}$  sehingga

$$F(x|b < X \leq a) = 1 \quad \text{untuk } x \geq a$$

Bila  $x < a$ , maka  $\{X \leq x, b < X \leq a\} = \{b < X \leq x\}$  sehingga

$$F(x|b < X \leq a) = \frac{P\{b < x \leq x\}}{P\{b < x \leq a\}} = \frac{F(x) - F(b)}{F(a) - F(b)}$$

Teorema 2.1 :

Diberikan dua variabel random  $X$  dan  $Y$  dengan fungsi kepadatan gabungannya  $f(x,y)$ . Jika kepadatan marginal variabel random  $X$  didefinisikan oleh  $f_x(x)$  dan kepadatan marginal variabel random  $Y$  didefinisikan oleh  $f_y(y)$  maka kepadatan bersyarat variabel random  $Y$  dengan diketahui  $X = x$  ditulis  $f_y(y|x)$  dapat ditentukan ;

$$f_y(y|x) = \frac{f(x,y)}{f_x(x)}$$

Bukti :

Dari definisi 2.13 didapatkan ;

$$F(y|M) = \frac{P\{y \leq y, M\}}{P\{M\}} = \frac{P\{M, y \leq y\}}{P\{M\}} \quad \text{misalkan } M = \{x_1 < X \leq x_2\} \text{ maka ;}$$

$$F(y|x_1 < X \leq x_2) = \frac{P\{x_1 < x \leq x_2, y \leq y\}}{P\{x_1 < x \leq x_2\}} \quad \dots\dots\dots(1)$$

dari sifat ke-2 fungsi distribusi gabungan  $F(x,y)$

$$P\{x_1 < X \leq x_2, Y \leq y\} = F(x_2, y) - F(x_1, y) \quad \text{dan dari sifat ke-4}$$

$$\text{fungsi distribusi } F(x) \text{ didapat } P\{x_1 < X \leq x_2\} = F(x_2) -$$

$F(x_1)$ , disubstitusikan persamaan (1) terlihat bahwa;

$$F(y|x_1 < X \leq x_2) = \frac{F(x_2, y) - F(x_1, y)}{F(x_2) - F(x_1)} \quad \dots\dots\dots(2)$$

Jika persamaan (2) dideferensialkan ke  $y$  maka ruas kiri;

$$\begin{aligned} \frac{\partial F(y|x_1 < X \leq x_2)}{\partial y} &= f_y(y|x_1 < X \leq x_2) \quad \text{dan ruas kanan;} \\ \frac{\partial}{\partial y} \left[ \frac{F(x_2, y) - F(x_1, y)}{F(x_2) - F(x_1)} \right] &= \frac{1}{F(x_2) - F(x_1)} [f_y(x_2, y) - f_y(x_1, y)] \\ &= \frac{1}{F(x_2) - F(x_1)} \left[ \int_{-\infty}^{x_2} f(x, y) dx - \int_{-\infty}^{x_1} f(x, y) dx \right] \\ &= \frac{1}{F(x_2) - F(x_1)} \int_{x_1}^{x_2} f(x, y) dx \end{aligned}$$

sehingga jika persamaan (2) dideferensialkan ke  $y$  didapatkan ;

$$f_y(y|x_1 < X \leq x_2) = \frac{1}{F(x_2) - F(x_1)} \int_{x_1}^{x_2} f(x, y) dx \quad \dots\dots (3)$$

Variabel random  $X=x$  bila diambil  $x_1=x$  dan  $x_2=x+\Delta x$ , disubstitusikan ke persamaan (3) diperoleh ;

$$f_y(y|x < X \leq x+\Delta x) = \frac{1}{F(x+\Delta x) - F(x)} \int_x^{x+\Delta x} f(x, y) dx \quad \dots\dots (4)$$

Padahal limit  $\frac{F(x+\Delta x) - F(x)}{\Delta x} = \frac{\partial F(x)}{\partial x} = f_x(x)$  sehingga

$$F(x+\Delta x) - F(x) = f_x(x) \cdot \Delta x \quad \dots\dots (5)$$

diketahui bahwa  $\int_x^{x+\Delta x} f(x, y) dx = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n f(x_i, y) \Delta x_i$  maka;

$$\int_x^{x+\Delta x} f(x, y) dx = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n f(x_i, y) \Delta x_i \approx f(x, y) \cdot \Delta x \quad \dots\dots (6)$$

persamaan (5) dan (6) disubstitusikan ke persamaan (4) diperoleh;

$$\begin{aligned} f_y(y|x < X \leq x+\Delta x) &= \frac{1}{F(x+\Delta x) - F(x)} \int_x^{x+\Delta x} f(x, y) dx \\ f_y(y|X=x) &= \frac{f(x, y) \cdot \Delta x}{f_x(x) \cdot \Delta x} = \frac{f(x, y)}{f_x(x)} \quad \dots\dots \text{terbukti.} \end{aligned}$$

Selanjutnya  $f_y(y|x)$  ditulis  $f(y|x)$  dan  $f_x(x)$  ditulis  $f(x)$ ;

sehingga penulisan teorema 2.1 menjadi;  $f(y|x) = \frac{f(x, y)}{f(x)}$

Contoh 2.5 :

Diberikan variabel random  $X$  dan  $Y$  dengan fungsi kepadatannya ;

$$f(x, y) = x+y \quad \text{untuk } 0 < x < 1 \text{ dan } 0 < y < 1$$

$$= 0 \quad \text{untuk } x \text{ dan } y \text{ yang lain.}$$

Tentukan  $f(y|x)$ !

Jawab :

$$f(x) = \int_{-\infty}^y f(x, y) dy = \int_0^1 (x+y) dy = xy + \frac{1}{2}y^2 \Big|_0^1$$

$$= \frac{1}{2} + x \quad \text{untuk } 0 < x < 1$$

$$= 0 \quad \text{untuk } x \text{ lainnya}$$

sehingga ;

$$f(y|x) = \frac{f(x, y)}{f(x)} = \frac{2(x+y)}{(1+2x)} \quad \text{untuk } 0 < y < 1; 0 < x < y$$

$$= 0 \quad \text{untuk } y \text{ lainnya}$$

## 2.7. Mean Dan Variansi

Definisi 2.14 :

Diberikan variabel random  $X$  dengan fungsi kepadatannya  $f(x)$ . Dan diberikan  $\mu(X)$  adalah fungsi yang dibentuk oleh variabel random  $X$ , maka harga harapan atau mean dituliskan

$$E\{\mu(X)\} \text{ didefinisikan oleh ; } E\{\mu(X)\} = \int_{-\infty}^{\infty} \mu(x) f(x) dx$$

Contoh 2.6 :

Diberikan Variabel random  $X$  dan fungsi kepadatannya

$$f(x) = 2(1-x) \quad \text{untuk } 0 < x < 1$$

$$= 0 \quad \text{untuk } x \text{ lainnya}$$

Tentukan  $E\{X\}$  dan  $E\{X^2\}$  !

$$\text{Jawab : } E\{X\} = \int_{-\infty}^{\infty} \mu(x) f(x) dx = \int_0^1 x \cdot 2(1-x) dx = \int_0^1 (2x - 2x^2) dx$$

$$= \left[ x^2 - \frac{2}{3}x^3 \right]_0^1 = 1/3 \quad \text{untuk } 0 < x < 1$$

$$E\{X\} = 0 \quad \text{untuk } x \text{ lainnya}$$

$$E\{X^2\} = \int_0^1 x^2 \cdot 2(1-x) dx = \int_0^1 (2x^2 - 2x^3) dx$$

$$= \left[ \frac{2}{3}x^3 - \frac{1}{2}x^4 \right]_0^1 = 1/6 \quad \text{untuk } 0 < x < 1$$

$$= 0 \quad \text{untuk } x \text{ lainnya}$$

**Definisi 2.15 :**

Diberikan  $n$  variabel random  $X_1, X_2, \dots, X_n$  dengan fungsi kepadatan gabungannya  $f(x_1, x_2, \dots, x_n)$ . Dan diberikan fungsi  $\mu(x_1, x_2, \dots, x_n)$  yang dibentuk oleh  $X_1, X_2, \dots, X_n$  maka harga harapan  $\mu(x_1, x_2, \dots, x_n)$  didefinisikan oleh;

$$E\{\mu(x_1, x_2, \dots, x_n)\} = \int_{-\infty}^{\infty} \dots \int_{-\infty}^{\infty} \mu(x_1, \dots, x_n) f(x_1, \dots, x_n) dx$$

**Contoh 2.7 :**

Diberikan dua variabel random  $X$  dan  $Y$  dengan fungsi kepadatan gabungannya adalah ;

$$f(x, y) = x + y \quad \text{untuk } 0 < x < 1 \text{ dan } 0 < y < 1$$

$$= 0 \quad \text{untuk } x \text{ dan } y \text{ lainnya}$$

Tentukanlah harga harapan variabel random  $XY^2$ !

Jawab :

$$E\{\mu(X, Y)\} = \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} \mu(x, y) f(x, y) dx dy$$

$$E\{XY^2\} = \int_0^1 \int_0^1 xy^2(x+y) dx dy = \int_0^1 \left[ \frac{1}{3}x^3 y^2 + \frac{1}{2}x^2 y^3 \right]_0^1 dy$$

$$= \int_0^1 \left( \frac{1}{3}y^2 + \frac{1}{2}y^3 \right) dy = \left[ \frac{1}{9}y^3 + \frac{1}{8}y^4 \right]_0^1$$

$$= 17/72 \quad \text{untuk } 0 < x < 1 \text{ dan } 0 < y < 1$$

$$= 0 \quad \text{untuk } x \text{ dan } y \text{ lainnya}$$

**Definisi 2.16 :**

Harga harapan bersyarat  $\mu(X)$  dengan diketahui peristiwa  $M$

dinotasikan  $E\{\mu(x)|M\}$ , didefinisikan sebagai ;

$$E\{\mu(X)|M\} = \int_{-\infty}^{\infty} \mu(x) f(x|M) dx$$

Contoh 2.8 :

Bila  $X$  dan  $Y$  variabel random dengan fungsi kepadatan gabungannya ;

$$f(x,y) = x+y \quad \text{untuk } 0 < x < 1; 0 < y < 1$$

$$= 0 \quad \text{untuk lainnya}$$

Tentukan  $E\{X|y\}$  !

Jawab : untuk  $0 < x < 1; 0 < y < 1$

$$f(y) = \int_{-\infty}^{\infty} f(x,y) dx = \int_0^1 (x+y) dx = \left[ \frac{1}{2}x^2 + xy \right]_0^1 = \frac{1}{2} + y$$

$$f(x|y) = \frac{f(x,y)}{f(y)} = \frac{2(x+y)}{1+2y}$$

$$E\{\mu(X)|y\} = \int_{-\infty}^{\infty} \mu(x) f(x|y) dx = \int_0^1 x \cdot \frac{2(x+y)}{1+2y} dx$$

$$= \int_0^1 \frac{2(x^2 + xy)}{1+2y} dx = \frac{3y+2}{3(1+2y)}$$

Sifat-sifat dari mean :

1.  $E\{ax+b\} = aE\{x\}+b$

dengan  $a$  dan  $b$  konstanta sebarang;

2.  $E\{a_1 g_1(x) + \dots + a_n g_n(x)\} = a_1 E\{g_1(x)\} + \dots + a_n E\{g_n(x)\}$

Definisi 2.17 :

Variansi variabel random  $X$  dinotasikan  $\sigma^2$  didefinisikan sebagai ;

$$\sigma^2 = \int_{-\infty}^{\infty} (x-\eta)^2 f(x) dx$$

dengan  $\eta = \eta_x = E\{X\}$ , konstanta  $\sigma$  yang juga dinyatakan

dengan  $\sigma_x$  disebut deviasi standar variabel random  $X$ .

variabel random  $(x-\eta)^2$  jadi;

$$\sigma^2 = E\{(X-\eta)^2\} = E\{X^2 - 2X\eta + \eta^2\} = E\{X^2\} - 2\eta E\{X\} + \eta^2$$

karena  $\eta = E\{X\}$ , maka didapatkan ;

$$\sigma^2 = E\{X^2\} - [E\{X\}]^2 = E\{X^2\} - E^2\{X\}$$

*Definisi 2.18 :*

Kovariansi  $C$  atau  $C_{xy}$  dua variabel random  $X$  dan  $Y$  didefinisikan sebagai ;

$$C = E\{(X-\eta_x)(Y-\eta_y)\}$$

dengan  $E\{X\} = \eta_x$  dan  $E\{Y\} = \eta_y$ .

*Definisi 2.19 :*

Dua variabel random  $X$  dan  $Y$  disebut independen bila peristiwa  $\{X \in A\}$  dan  $\{Y \in B\}$  independen, yaitu bila;

$$P\{X \in A, Y \in B\} = P\{X \in A\} \cdot P\{Y \in B\}$$

dengan  $A$  adalah himpunan bilangan real pada sumbu  $x$ , dan  $B$  adalah himpunan bilangan real pada sumbu  $y$ .

## 2.8. Konsep Konvergensi

*Definisi 2.20 :*

Deret tak berhingga dari fungsi-fungsi  $\sum_{n=1}^{\infty} U_n(x)$  dikatakan konvergen di dalam interval  $[a, b]$ . Jika barisan jumlah-jumlah parsial  $\langle S_n(x) \rangle$ ;  $n=1, 2, 3, \dots$  dengan  $S_n(x) = U_1(x) + U_2(x) + \dots + U_n(x)$  konvergen untuk setiap  $x$  didalam interval  $[a, b]$ . Jadi deret  $\sum U_n(x)$  dikatakan konvergen ke  $S(x)$  atau limit  $S_n(x) = S(x)$  untuk setiap  $x$  di dalam interval  $[a, b]$ , jika untuk setiap  $\epsilon > 0$  dan

setiap  $x$  di dalam interval  $[a,b]$  dapat ditemukan bilangan natural  $N > 0$  sehingga untuk semua  $n > N$  berlaku  $|S_n(x) - S(x)| < \varepsilon$ . Bilangan  $N$  dapat bergantung pada  $x$  juga pada  $\varepsilon$ . Jika bilangan  $N$  tersebut hanya bergantung pada  $\varepsilon$  dan tidak bergantung pada  $x$ , maka urutan tersebut dikatakan konvergen ke  $S(x)$  secara uniform didalam interval  $[a,b]$ . Deret  $\sum U_n$  dikatakan konvergen mutlak, jika  $\sum |U_n|$  konvergen.

Contoh 2.9 :

Buktikan bahwa deret  $\sum_{n=1}^{\infty} U_n(x) = \sum_{n=1}^{\infty} x^n$  untuk  $-1 < x < 1$ .

Bukti: Bila  $x=0$  maka  $\sum_{n=1}^{\infty} x^n = 1+0+0+0+\dots = 1$  (konvergen).

Untuk  $-1 < x < 1$  dan  $x \neq 0$ , maka;  $S_0(x) = 1$ ;  $S_1(x) = 1+x$ ;

$S_2(x) = 1+x+x^2$ ;  $S_n(x) = 1+x+x^2+x^3+\dots+x^n = \frac{1-x^{n+1}}{1-x}$ ; karena limit  $\frac{1-x^n}{1-x} = \frac{1}{1-x}$ , maka untuk setiap  $\varepsilon > 0$  dan  $-1 < x < 1$ ,  $x \neq 0$

terdapat suatu bilangan natural  $N > 0$ , sedemikian hingga untuk semua  $n > N$  berlaku  $|S_n(x) - \frac{1}{1-x}| < \varepsilon$ .

$$|S_n(x) - \frac{1}{1-x}| = \left| \frac{1-x^{n+1}}{1-x} - \frac{1}{1-x} \right| = \left| \frac{x^{n+1}}{1-x} \right| = \frac{|x|^{n+1}}{1-|x|} < \varepsilon \Leftrightarrow |x|^{n+1} < \varepsilon(1-|x|)$$

$$\Leftrightarrow \left[ \frac{1}{1/|x|} \right] = \frac{1}{p^n} < \varepsilon(1-|x|) \quad \text{dengan } p = \frac{1}{|x|} > 1$$

$$\Leftrightarrow \frac{1}{\varepsilon(1-|x|)} < p^n \Leftrightarrow \log 1/\varepsilon(1-|x|) < n \cdot \log p$$

$$\Leftrightarrow \frac{\log 1/\varepsilon(1-|x|)}{\log p} < n \Rightarrow N = I \left[ \frac{\log 1/\varepsilon(1-|x|)}{\log 1/|x|} \right] = I \left[ \frac{\log (1-|x|)}{\log |x|} \right]$$

Sehingga bila diberikan  $\varepsilon > 0$ , dan  $-1 < x < 1$  dapat ditemukan bilangan natural  $N = I \left[ \frac{\log \varepsilon(1-|x|)}{\log |x|} \right] > 0$  sedemikian hingga

untuk semua  $n > N$  berlaku  $|S_n(x) - \frac{1}{1-x}| < \varepsilon$ .

Terbukti.



### Pengujian M. Weierstrass.

Jika sebuah urutan konstanta-konstanta positif  $m_1, m_2, m_3, \dots$  dapat dicari sehingga untuk setiap  $x$  didalam interval  $[a, b]$  berlaku  $|U_n(x)| \leq m_n$ ;  $n=1, 2, 3, \dots$  dan  $\sum m_n$  konvergen maka  $\sum U_n(x)$  konvergen uniform dan konvergen mutlak didalam interval tersebut.

Bukti:

$m_1, m_2, m_3, \dots$  adalah konstanta-konstanta positif dan  $\sum m_n$  konvergen. Misalkan deret  $\sum m_n$  konvergen ke  $V$  atau limit  $V_n = V$  dengan  $V_n = m_1 + m_2 + m_3 + \dots + m_n$ ; maka jika diberikan  $\varepsilon > 0$  terdapat suatu bilangan natural  $N_\varepsilon$ , sedemikian hingga untuk semua  $n > N_\varepsilon$  berlaku  $|V_n - V| < \varepsilon$ .

$$\Leftrightarrow |V_n - V| = |V - V_n| = m_{n+1} + m_{n+2} + m_{n+3} + \dots < \varepsilon$$

Misalkan  $S_n(x) = U_1(x) + U_2(x) + U_3(x) + \dots + U_n(x)$  dan  $\lim_{n \rightarrow \infty} S_n(x) = S(x)$ . Jadi bila diberikan  $\varepsilon_1 > 0$  dan setiap  $x$  didalam interval  $[a, b]$  dapat ditemukan bilangan natural  $N_{x, \varepsilon_1} > 0$  sedemikian hingga untuk semua  $n > N_{x, \varepsilon_1}$  berlaku;

$|S_n(x) - S(x)| < \varepsilon$ . Karena untuk setiap  $x$  didalam  $[a, b]$  berlaku  $|U_n(x)| \leq m_n$  maka;

$$|S_n(x) - S(x)| = |S(x) - S_n(x)| = U_{n+1}(x) + U_{n+2}(x) + U_{n+3}(x) + \dots < m_{n+1} + m_{n+2} + m_{n+3} + \dots < \varepsilon$$

$$\Leftrightarrow |S_n(x) - S(x)| < \varepsilon \quad \text{untuk setiap } x \text{ didalam } [a, b].$$

yang berarti untuk setiap  $\varepsilon_1 = \varepsilon > 0$  dan setiap  $x$  didalam interval  $[a, b]$  dapat ditemukan bilangan natural

$N_{x, \varepsilon_1} = N_\varepsilon > 0$  sedemikian hingga untuk semua  $n > N_\varepsilon$  berlaku;

$|S_n(x) - S(x)| < \varepsilon$ . Terbukti deret  $\sum U_n(x)$  konvergen uniform didalam interval  $[a, b]$ .

Contoh 2.10 :

$\sum_{n=1}^{\infty} \frac{\cos nx}{n^2}$  konvergen uniform dan konvergen mutlak

didalam interval  $[0, 2\pi]$ . Karena  $|\frac{\cos nx}{n^2}| \leq \frac{1}{n^2}$  dan

$\sum \frac{1}{n^2}$  konvergen.

## 2.10. Transformasi Fourier

Sifat integral sinus dan kosinus untuk setiap  $n$  dan  $m$  bilangan integer yang besar adalah sebagai berikut;

$$a) \int_{-L}^L \cos \frac{n\pi x}{L} \cos \frac{m\pi x}{L} dx = 0 \quad \text{untuk } m \neq n$$

$$= L \quad \text{untuk } m = n$$

$$b) \int_{-L}^L \sin \frac{n\pi x}{L} \sin \frac{m\pi x}{L} dx = 0 \quad \text{untuk } m \neq n$$

$$= L \quad \text{untuk } m = n$$

$$c) \int_{-L}^L \cos \frac{n\pi x}{L} \sin \frac{m\pi x}{L} dx = 0 \quad \text{untuk setiap } m, n.$$

Sebuah fungsi  $f(x)$  dikatakan periodik dengan periode  $T$  jika untuk setiap  $x$ , berlaku  $f(x+T)=f(x)$  dengan  $T$  sebuah konstanta positif. Nilai  $T > 0$  terkecil dinamakan periode dari  $f(x)$ .

Teorema 2.2 :

Misalan  $f(x)$  didefinisikan dalam interval  $[-L, L]$  dan diluar interval ini oleh  $f(x+2L)=f(x)$  yakni  $f(x)$  mempunyai periode  $2L$ . Deret Fourier pada interval  $[-L, L]$

tersebut diberikan oleh;  $f(x) = \frac{a_0}{2} + \sum_{n=1}^{\infty} (a_n \cos \frac{n\pi x}{L} + b_n \sin \frac{n\pi x}{L})$

maka koefisien Fouriernya adalah ;

$$a_n = \frac{1}{L} \int_{-L}^L f(x) \cos \frac{n\pi x}{L} dx \text{ dan } b_n = \frac{1}{L} \int_{-L}^L f(x) \sin \frac{n\pi x}{L} dx$$

$$\text{serta } a_0 = \frac{1}{L} \int_{-L}^L f(x) dx$$

Bukti :

Diberikan deret Fourier pada interval  $[-L, L]$  dalam persamaan ;  $f(x) = \frac{a_0}{2} + \sum_{n=1}^{\infty} (a_n \cos \frac{n\pi x}{L} + b_n \sin \frac{n\pi x}{L}) \dots (1)$

Jika persamaan (1) dikalikan dengan  $\cos \frac{m\pi x}{L}$  kemudian diintegrasikan didapat;

$$\int_{-L}^L f(x) \cos \frac{m\pi x}{L} dx = \int_{-L}^L \frac{a_0}{2} \cos \frac{m\pi x}{L} dx + \int_{-L}^L \sum_{n=1}^{\infty} (a_n \cos \frac{n\pi x}{L} \cos \frac{m\pi x}{L} + b_n \sin \frac{n\pi x}{L} \cos \frac{m\pi x}{L}) dx$$

Dari sifat integral sinus dan cosinus a) dan c) untuk

$m=n$  maka ;

$$\int_{-L}^L f(x) \cos \frac{n\pi x}{L} dx = a_n L \dots \dots \dots (2)$$

Persamaan (1) dikalikan dengan  $\sin \frac{m\pi x}{L}$  kemudian diintegrasikan didapatkan ;

$$\int_{-L}^L f(x) \sin \frac{m\pi x}{L} dx = \int_{-L}^L \frac{a_0}{2} \sin \frac{m\pi x}{L} dx + \int_{-L}^L \sum_{n=1}^{\infty} (a_n \cos \frac{n\pi x}{L} \sin \frac{m\pi x}{L} + b_n \sin \frac{n\pi x}{L} \sin \frac{m\pi x}{L}) dx$$

dari sifat integral sinus cosinus b) dan c) untuk  $m=n$

maka didapatkan;

$$\int_{-L}^L f(x) \sin \frac{n\pi x}{L} dx = b_n L \dots \dots \dots (3)$$

Persamaan (1) diintegrasikan didapat;

$$\begin{aligned} \int_{-L}^L f(x) dx &= \int_{-L}^L \frac{a_0}{2} dx + \int_{-L}^L \sum_{n=1}^{\infty} (a_n \cos \frac{n\pi x}{L} + b_n \sin \frac{n\pi x}{L}) dx \\ &= \frac{a_0}{2} [x]_{-L}^L + \sum_{n=1}^{\infty} [a_n \frac{L}{n\pi} \sin \frac{n\pi x}{L} - b_n \frac{L}{n\pi} \cos \frac{n\pi x}{L}]_{-L}^L \end{aligned}$$

$$= \frac{a_0}{2} 2L + \sum_{n=1}^{\infty} \left[ a_n \frac{L}{n\pi} \{ \sin(n\pi) - \sin(-n\pi) \} - 0 \right]$$

$$\int_{-L}^L f(x) dx = a_0 L \dots \dots \dots (4)$$

Dari persamaan (2), (3), dan (4) maka teorema 2.4 terbukti.

Syarat Dirichlet :

- $f(x)$  terdefinisi dan berharga tunggal kecuali pada sejumlah berhingga titik di interval  $[-L, L]$ ;
- $f(x)$  periodik diluar interval  $[-L, L]$  dengan periode  $2L$
- $f(x)$  dan  $f'(x)$  kontinu bagian demi bagian diinterval  $[-L, L]$ . Dengan  $f'(x)$  adalah derevatif pertama dari  $f(x)$ , jadi  $f'(x) = \frac{df(x)}{dx}$

maka deret fourier dengan koefisien fouriernya konvergen

- $f(x)$  jika  $x$  titik kontinuitas, dan
- $\frac{f(x^+) + f(x^-)}{2}$  jika  $x$  titik diskontinu.

Bukti :

Dianggap  $L=\pi$  sehingga deret fourier yang bersesuaian mempunyai periode  $2L=2\pi$ , dan koefisien fourier yang

bersesuaian adalah;  $a_0 = \frac{1}{L} \int_{-L}^L f(u) du = \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} f(u) du$

$$a_n = \frac{1}{L} \int_{-L}^L f(u) \cos \frac{n\pi u}{L} du = \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} f(u) \cos nu du$$

$$b_n = \frac{1}{L} \int_{-L}^L f(u) \sin \frac{n\pi u}{L} du = \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} f(u) \sin nu du$$

Sedangkan deret fourier untuk  $M$  suku dapat dituliskan

oleh;

$$S_M(x) = \frac{a_0}{2} + \sum_{n=1}^M [a_n \cos nx + b_n \sin nx] ; \text{ dengan } M=1, 2, 3, \dots$$

sedemikian hingga;  $a_n \cos nx + b_n \sin nx$

$$\begin{aligned}
&= \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} f(u) \cdot \cos nu \cdot \cos nx \cdot du + \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} f(u) \cdot \sin nu \cdot \sin nx \cdot du \\
&= \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} f(u) [\cos nu \cdot \cos nx + \sin nu \cdot \sin nx] \cdot du \\
&= \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} f(u) \cdot \cos(nu - nx) \cdot du = \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} f(u) \cdot \cos n(u-x) \cdot du
\end{aligned}$$

sehingga diperoleh;

$$\begin{aligned}
S_M(x) &= \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} f(u) \cdot du + \frac{1}{\pi} \sum_{n=1}^M \int_{-\pi}^{\pi} f(u) \cdot \cos n(u-x) \cdot du \\
&= \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} f(u) \left\{ \frac{1}{2} + \sum_{n=1}^M \cos n(u-x) \right\} du
\end{aligned}$$

Substitusikan  $u-x=t \Rightarrow u=t+x \Rightarrow du=dx$ , sedemikian hingga;

$$S_M(x) = \frac{1}{\pi} \int_{-\pi-x}^{\pi-x} f(t+x) \left\{ \frac{1}{2} + \sum_{n=1}^M \cos nt \right\} dt = \frac{1}{\pi} \int_{-\pi-x}^{\pi-x} f(t+x) \frac{\sin(M+1/2)t}{2 \sin 1/2 t} dt$$

Karena integral diatas mempunyai periode  $2\pi$ , maka interval  $[\pi-x, -\pi-x]$  dapat digantikan dengan  $[-\pi, \pi]$ .

$$\begin{aligned}
S_M(x) &= \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} \left\{ \frac{f(t+x) - f(x-\emptyset)}{2 \sin 1/2 t} \right\} \sin(M+1/2)t dt \\
&\quad + \frac{1}{\pi} \int_0^{\pi} \left\{ \frac{f(t+x) - f(x+\emptyset)}{2 \sin 1/2 t} \right\} \sin(M+1/2)t dt
\end{aligned}$$

Jika  $f(x)$  dan  $f'(x)$  kontinu sepotong-sepotong di dalam  $[-\pi, \pi]$  maka fungsi  $\frac{f(t+x) - f(x+\emptyset)}{2 \sin 1/2 t}$  kontinu sepotong-sepotong untuk  $\emptyset < t \leq \pi$ , karena  $f(x)$  kontinu sepotong-sepotong.

$$\begin{aligned}
\lim_{t \rightarrow \emptyset^+} \frac{f(t+x) - f(x+\emptyset)}{2 \sin 1/2 t} &= \lim_{t \rightarrow \emptyset^+} \frac{f(t+x) - f(x+\emptyset)}{t} \cdot \frac{t}{2 \sin 1/2 t} \\
&= \lim_{t \rightarrow \emptyset^+} \frac{f(t+x) - f(x+\emptyset)}{t} = f'(x)
\end{aligned}$$

Karena diasumsikan  $f'(x)$  kontinu sepotong-sepotong maka turunan kanan dari  $f(x)$  ada pada setiap  $x$ .

Analog untuk fungsi  $\frac{f(t+x) - f(x-\emptyset)}{2 \sin 1/2 t}$  kontinu sepotong-sepotong untuk  $-\pi \leq t \leq \emptyset$ . Sehingga untuk  $M \rightarrow \infty$  didapatkan;

$$\lim_{M \rightarrow \infty} S_M(x) = \frac{f(x+\emptyset) + f(x-\emptyset)}{2} = \emptyset$$

i. Jika  $x$  titik kontinu maka  $f(x+\emptyset) = f(x-\emptyset) = f(x)$ ;

$$\lim_{M \rightarrow \infty} S_M(x) - \frac{f(x) + f(x)}{2} = 0 \Leftrightarrow \lim_{M \rightarrow \infty} S_M(x) = f(x).$$

ii. Jika  $x$  titik diskontinu,  $f(x+\emptyset) = f(x^+)$  dan  $f(x-\emptyset) = f(x^-)$ ,  $\lim_{M \rightarrow \infty} S_M(x) = \frac{f(x^+) - f(x^-)}{2}$

..... terbukti.

Teorema 2.3 :

Diasumsikan kedua syarat dibawah ini berlaku untuk fungsi  $f(x)$ , yaitu ;

1. Pada tiap interval  $[-L, L]$ ;  $f(x)$  memenuhi syarat Dirichlet.

2. Integral  $\int_{-\infty}^{\infty} |f(x)| dx$  konvergen, yaitu  $f(x)$  dapat diintegrasikan secara multak dalam interval  $[-\infty, \infty]$ .

Maka integral Fourier  $f(x) = \frac{1}{\pi} \int_0^{\infty} d\alpha \int_{-\infty}^{\infty} f(u) \cos \alpha(u-x) du$

dapat dinyatakan dalam bentuk eksponen ;

$$f(x) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} f(u) e^{i\alpha(u-x)} du d\alpha$$

Bukti :

$$f(x) = \frac{a_0}{2} + \sum_{n=1}^{\infty} \left( a_n \cos \frac{n\pi x}{L} + b_n \sin \frac{n\pi x}{L} \right)$$

Terlihat bahwa ;  $a_n \cos \frac{n\pi x}{L} + b_n \sin \frac{n\pi x}{L}$

$$= \frac{1}{L} \int_{-\frac{L}{2}}^{\frac{L}{2}} f(u) \cos \frac{n\pi u}{L} \cos \frac{n\pi x}{L} du + \frac{1}{L} \int_{-\frac{L}{2}}^{\frac{L}{2}} f(u) \sin \frac{n\pi u}{L} \sin \frac{n\pi x}{L} du$$

$$= \frac{1}{L} \int_{-\frac{L}{2}}^{\frac{L}{2}} f(u) \left[ \cos \frac{n\pi u}{L} \cos \frac{n\pi x}{L} + \sin \frac{n\pi u}{L} \sin \frac{n\pi x}{L} \right] du$$

$$= \frac{1}{L} \int_{-\frac{L}{2}}^{\frac{L}{2}} f(u) \cos \left[ \frac{n\pi u}{L} - \frac{n\pi x}{L} \right] du = \frac{1}{L} \int_{-\frac{L}{2}}^{\frac{L}{2}} f(u) \cos \frac{n\pi}{L}(u-x) du$$

sehingga didapatkan ;

$$f(x) = \frac{1}{2L} \int_{-L}^L f(u) du + \frac{1}{L} \sum_{n=1}^{\infty} \int_{-L}^L f(u) \cos \frac{n\pi}{L}(u-x) du$$

menurut asumsi  $\frac{1}{L} \int_{-L}^L |f(u)| du$  konvergen, maka untuk  $L \rightarrow \infty$  integral  $\frac{1}{2L} \int_{-L}^L f(u) du$  mendekati nol, sehingga ;

$$f(x) = \lim_{L \rightarrow \infty} \frac{1}{L} \sum_{n=1}^{\infty} \int_{-L}^L f(u) \cos \frac{n\pi}{L}(u-x) du \quad \dots\dots\dots(5)$$

diambil  $\Delta\alpha = \frac{\pi}{L}$  ; untuk  $n \rightarrow \infty$  maka  $\alpha = n \cdot \Delta\alpha$ , bila dibentuk

$$F(\alpha) = \frac{1}{\pi} \int_{-L}^L f(u) \cos \alpha(u-x) du \quad \dots\dots\dots(6)$$

maka persamaan (5) dapat ditulis sebagai;

$$f(x) = \lim_{\Delta\alpha \rightarrow 0} \sum_{n=1}^{\infty} \Delta\alpha \cdot F(n \cdot \Delta\alpha) \quad \dots\dots\dots(7)$$

dari persamaan (7) diperoleh;

$$\begin{aligned} f(x) &= \frac{1}{\pi} \int_0^{\infty} d\alpha \int_{-\infty}^{\infty} f(u) \cos \alpha(u-x) du = \frac{1}{\pi} \int_0^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} f(u) \cos \alpha(u-x) du d\alpha \\ &= \frac{1}{\pi} \int_0^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} f(u) \left[ \frac{e^{i\alpha(u-x)} + e^{-i\alpha(u-x)}}{2} \right] du d\alpha ; \text{ dengan } i^2 = -1 \\ &= \frac{1}{2\pi} \int_0^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} f(u) [e^{i\alpha(u-x)} + e^{-i\alpha(u-x)}] du d\alpha \\ &= \frac{1}{2\pi} \int_0^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} f(u) [e^{i\alpha(u-x)}] du d\alpha + \frac{1}{2\pi} \int_0^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} f(u) [e^{-i\alpha(u-x)}] du d\alpha \end{aligned}$$

menurut asumsi  $f$  terintegral mutlak maka integral  $\int_{-\infty}^{\infty} f(u) e^{i\alpha(u-x)} du$  dan  $\int_{-\infty}^{\infty} f(u) e^{-i\alpha(u-x)} du$  konvergen

uniform terhadap  $\alpha$ , untuk semua  $\alpha > 0$  menurut uji Weierstrass. Konvergensi ini dan kontinuitas fungsi  $f$  menghasilkan integral ;

$$\int_{-\infty}^{\infty} f(u) e^{i\alpha(u-x)} du \quad \text{dan} \quad \int_{-\infty}^{\infty} f(u) e^{-i\alpha(u-x)} du \quad \text{sebagai fungsi}$$

$\alpha$  yang kontinu, sehingga  $f(x)$  dapat ditulis;

$$\begin{aligned} f(x) &= \frac{1}{2\pi} \int_0^{\infty} e^{-i\alpha x} \int_{-\infty}^{\infty} f(u) e^{i\alpha u} du d\alpha + \frac{1}{2\pi} \int_0^{\infty} e^{i\alpha x} \int_{-\infty}^{\infty} f(u) e^{-i\alpha u} du d\alpha \\ &= \frac{1}{2\pi} \int_0^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} f(u) e^{i\alpha(u-x)} du d\alpha + \frac{1}{2\pi} \int_0^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} f(u) e^{-i\alpha(u-x)} du d\alpha \\ &= \frac{1}{2\pi} \int_0^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} f(u) e^{i\alpha(u-x)} du d\alpha + \frac{1}{2\pi} \int_0^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} f(u) e^{i\alpha(u-x)} du d\alpha \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
&= \frac{1}{2\pi} \int_0^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} f(u) e^{i\alpha(u-x)} du d\alpha + \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^0 \int_{-\infty}^{\infty} f(u) e^{i\alpha(u-x)} du d\alpha \\
&= \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} f(u) e^{i\alpha(u-x)} du d\alpha \quad \dots\dots \text{ terbukti}
\end{aligned}$$

Dengan mengambil  $F(\alpha) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} f(u) e^{i\alpha u} du$  maka ;

$f(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} F(\alpha) e^{-i\alpha x} d\alpha$ . Fungsi  $F(\alpha)$  disebut *transformasi fourier* dari  $f(x)$ . Dan fungsi  $f(x)$  disebut *invers transformasi fourier* dari  $F(\alpha)$ .

## 2.11. Variabel Kompleks Dan Transformasi Laplace.

*Definisi 2.21 :*

Variabel kompleks dinyatakan dalam bentuk  $s = \alpha + i\beta$  dengan  $\alpha$  dan  $\beta$  merupakan variabel-variabel riil dan  $i^2 = -1$ .  $\text{Re}[s] = \alpha$  merupakan nilai riil variabel  $s$ , dan  $\text{Im}[s] = \beta$  merupakan nilai imajiner variabel  $s$ . Konjugasi (sekawan) kompleks dari variabel  $s = \alpha + i\beta$  ditulis sebagai  $s^* = \alpha - i\beta$ .

*Definisi 2.22 :*

Modulus atau harga mutlak dari variabel kompleks  $s = \alpha + i\beta$  dituliskan  $|s| = (\alpha^2 + \beta^2)^{1/2}$  selalu positif atau nol. Jadi  $s \cdot s^* = (\alpha + i\beta)(\alpha - i\beta) = \alpha^2 + \beta^2 = |s|^2$ .

*Definisi 2.23 :*

Diberikan  $f(t)$  adalah suatu fungsi riil dalam interval  $[0, \infty)$ . Transformasi laplace dari fungsi  $f(t)$  adalah suatu fungsi  $F(s)$  yang didefinisikan oleh;

$$F(s) = \int_0^{\infty} e^{-st} f(t) \cdot dt$$

$F(s)$  dinotasikan pula dengan  $\mathcal{L}\{f\}(s)$ . Domain dari fungsi



tersebut adalah semua nilai  $s$  yang memenuhi integral tersebut, sedangkan  $t > 0$  menunjukkan waktu atau dapat dikatakan  $t$  merupakan bilangan riil positif.

### Contoh 2.10

Tentukan transformasi laplace dari  $f(t) = e^{at}$  dengan  $a$  suatu konstanta.

Jawab :

$$\begin{aligned} F(s) = \mathcal{L}\{f\}(s) &= \int_0^{\infty} e^{-st} e^{at} dt = \int_0^{\infty} e^{-(s-a)t} dt \\ &= \lim_{N \rightarrow \infty} \int_0^N e^{-(s-a)t} dt = \lim_{N \rightarrow \infty} \left[ -\frac{e^{-(s-a)t}}{s-a} \right]_0^N \\ &= \lim_{N \rightarrow \infty} \left[ \frac{1}{s-a} - \frac{e^{-(s-a)N}}{s-a} \right] = \frac{1}{s-a} \end{aligned}$$

### Definisi 2.24 :

Transformasi laplace invers dinotasikan dengan  $\mathcal{L}^{-1}\{F\}$  adalah fungsi  $f(t)$  yang kontinu dalam interval  $[0, \infty)$  sedemikian hingga  $\mathcal{L}\{f\}(s) = F(s)$ .

### Contoh 2.11:

Tentukan  $\mathcal{L}^{-1}\{F\}$  dengan  $F(s) = \frac{1}{s-a}$ .

Jawab :

$$\mathcal{L}\{f\}(s) = \frac{1}{s-a} \text{ maka } f(t) = e^{at} \text{ sehingga } \mathcal{L}^{-1}\{F\} = \frac{1}{s-a}$$

## 2.12. Matriks

Matriks adalah himpunan skalar (bilangan riil atau kompleks) yang disusun secara empat persegi panjang menurut baris-baris dan kolom-kolom. Matriks pada pembahasan skripsi ini akan diberi simbol dengan huruf

yunani besar, seperti  $\Lambda, \Pi, \Psi, Y$ , dan lain-lain.

Diberikan  $a_{ij}$  adalah elemen-elemen matriks  $\Lambda$ , dengan indeks  $i=1,2,3,\dots,n$  menyatakan baris ke- $i$  dan indeks  $j=1,2,3,\dots,m$  menyatakan kolom ke- $j$ . Matriks  $\Lambda$  dituliskan dengan  $\Lambda=[a_{ij}]$  atau secara lengkap :

$$\Lambda = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & \dots & a_{1m} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & \dots & a_{2m} \\ a_{\dots 1} & a_{\dots 2} & a_{\dots 3} & \dots & a_{\dots m} \\ a_{n1} & a_{n2} & a_{n3} & \dots & a_{nm} \end{bmatrix}$$

dan  $(m \times n)$  menyatakan ukuran atau orde dari matriks  $\Lambda$ . Dua buah matriks  $\Lambda=[a_{ij}]$  dan  $\Pi=[b_{ij}]$  dikatakan sama  $\Lambda=\Pi$  bila ukurannya sama dan berlaku  $a_{ij}=b_{ij}$  untuk setiap  $i$  dan  $j$ .

*Definisi 2.25:*

Diberikan matriks  $\Lambda=[a_{ij}]$  berukuran  $(p \times q)$  dan matriks  $\Pi=[b_{ij}]$  berukuran  $(q \times r)$ . Maka perkalian dua buah matriks tersebut  $\Lambda \cdot \Pi$  adalah suatu matriks  $\Psi=[c_{ij}]$  berukuran  $(p \times r)$  dengan  $c_{ij}=a_{i1}b_{1j}+a_{i2}b_{2j}+\dots+a_{iq}b_{qj}$  untuk setiap  $i=1,2,3,\dots,p$  dan  $j=1,2,3,\dots,r$ .

Contoh 2.12 :

$$\Lambda = \begin{bmatrix} 3 & 1 & 4 \\ 2 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \text{ dan } \Pi = \begin{bmatrix} 3 & 2 & 0 \\ 1 & 3 & 1 \end{bmatrix}$$

$\Lambda \cdot \Pi =$  tak terdefinisi

$$\Pi \cdot \Lambda = \begin{bmatrix} 3 & 2 & 0 \\ 1 & 3 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3 & 1 & 4 \\ 2 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 13 & 5 & 12 \\ 10 & 4 & 5 \end{bmatrix}$$

**Definisi 2.26 :**

Matriks identitas (satuan) ialah matriks dengan banyaknya baris sama dengan banyaknya kolom. Dan elemen-elemennya terdiri dari  $a_{ij} = 0$  untuk setiap  $i \neq j$  dan  $a_{ij} = 1$  untuk setiap  $i = j$ . Matriks identitas dinotasikan oleh  $I$  atau  $I_n$  dengan  $n$  menunjukkan ukuran matriks tersebut.

**Contoh 2.13 :**

$$I_3 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad \text{dan} \quad I_2 = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

### Differensial Fungsi Matriks

Jika diberikan suatu vektor  $\bar{r}$  dalam ruang  $R^m$  yang memiliki vektor-vektor satuan  $\bar{i}_1, \bar{i}_2, \bar{i}_3, \dots, \bar{i}_m$  maka  $\bar{r}$  dapat dituliskan dalam persamaan berikut;

$$\bar{r} = \bar{r}(t) = x_1(t)\bar{i}_1 + x_2(t)\bar{i}_2 + x_3(t)\bar{i}_3 + \dots + x_m(t)\bar{i}_m$$

titik terminal  $\bar{r}$  menggambarkan kurva dalam ruang  $R^m$  yang memiliki persamaan-persamaan parameter;

$$x_1 = x_1(t) ; x_2 = x_2(t) ; x_3 = x_3(t) ; \dots ; x_m = x_m(t)$$

$$\frac{\Delta \bar{r}}{\Delta t} = \frac{\Delta \bar{r}(t+\Delta t) - \bar{r}(t)}{\Delta t} \quad \text{atau}$$

$$\begin{aligned} \frac{d\bar{r}}{dt} &= \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \bar{r}}{\Delta t} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \bar{r}(t+\Delta t) - \bar{r}(t)}{\Delta t} \\ \frac{d\bar{r}}{dt} &= \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \left[ \frac{[x_1(t+\Delta t) - x_1(t)]\bar{i}_1 + [x_2(t+\Delta t) - x_2(t)]\bar{i}_2}{\Delta t} \right. \\ &\quad \left. + \dots + \frac{[x_m(t+\Delta t) - x_m(t)]\bar{i}_m}{\Delta t} \right] \\ &= \frac{dx_1}{dt} \cdot \bar{i}_1 + \frac{dx_2}{dt} \cdot \bar{i}_2 + \dots + \frac{dx_m}{dt} \cdot \bar{i}_m \end{aligned}$$

Bila diberikan  $n$  buah vektor  $\bar{r}$  dalam ruang  $R^m$ , yaitu;

$$\bar{r}_1(t) = x_{11}(t)\bar{i}_1 + x_{12}(t)\bar{i}_2 + x_{13}(t)\bar{i}_3 + \dots + x_{1m}(t)\bar{i}_n$$

$$\bar{r}_2(t) = x_{21}(t)\bar{i}_1 + x_{22}(t)\bar{i}_2 + x_{23}(t)\bar{i}_3 + \dots + x_{2m}(t)\bar{i}_n$$

⋮

$$\bar{r}_m(t) = x_{n1}(t)\bar{i}_1 + x_{n2}(t)\bar{i}_2 + x_{n3}(t)\bar{i}_3 + \dots + x_{nm}(t)\bar{i}_n$$

Persamaan-persamaan tersebut diatas dapat dituliskan dalam bentuk matriks, sebagai berikut;

$$\begin{bmatrix} \bar{r}_1(t) \\ \bar{r}_2(t) \\ \vdots \\ \bar{r}_n(t) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_{11}(t) & x_{12}(t) & x_{13}(t) & \dots & x_{1m}(t) \\ x_{21}(t) & x_{22}(t) & x_{23}(t) & \dots & x_{2m}(t) \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ x_{n1}(t) & x_{n2}(t) & x_{n3}(t) & \dots & x_{nm}(t) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \bar{i}_1 \\ \bar{i}_2 \\ \vdots \\ \bar{i}_n \end{bmatrix} = [x_{ij}(t)] \begin{bmatrix} \bar{i}_1 \\ \bar{i}_2 \\ \vdots \\ \bar{i}_n \end{bmatrix}$$

Jika matriks  $A(t) = [x_{ij}(t)]$ , maka matriks  $A(t)$  dinamakan matriks fungsi dengan variabel  $t$ . Defferensial dari fungsi matriks tersebut diperoleh dengan mendefferensialkan matriks vektor  $\bar{r}(t)$ .

$$\frac{d}{dt} \begin{bmatrix} \bar{r}_1(t) \\ \bar{r}_2(t) \\ \vdots \\ \bar{r}_n(t) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{d}{dt} \bar{r}_1(t) \\ \frac{d}{dt} \bar{r}_2(t) \\ \vdots \\ \frac{d}{dt} \bar{r}_n(t) \end{bmatrix} = \frac{d}{dt} [x_{ij}(t)] \begin{bmatrix} \bar{i}_1 \\ \bar{i}_2 \\ \vdots \\ \bar{i}_n \end{bmatrix}$$

$$\text{karena; } \frac{d}{dt} \bar{r}_1 = \frac{dx_{11}}{dt} \bar{i}_1 + \frac{dx_{12}}{dt} \bar{i}_2 + \dots + \frac{dx_{1m}}{dt} \bar{i}_m$$

$$\frac{d}{dt} \bar{r}_2 = \frac{dx_{21}}{dt} \bar{i}_1 + \frac{dx_{22}}{dt} \bar{i}_2 + \dots + \frac{dx_{2m}}{dt} \bar{i}_m$$

⋮

$$\frac{d}{dt} \bar{r}_n = \frac{dx_{n1}}{dt} \bar{i}_1 + \frac{dx_{n2}}{dt} \bar{i}_2 + \dots + \frac{dx_{nm}}{dt} \bar{i}_m$$

$$\frac{d}{dt} \begin{bmatrix} \bar{r}_1(t) \\ \bar{r}_2(t) \\ \vdots \\ \bar{r}_n(t) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{d}{dt}x_{11}(t) & \frac{d}{dt}x_{12}(t) & \dots & \frac{d}{dt}x_{1m}(t) \\ \frac{d}{dt}x_{21}(t) & \frac{d}{dt}x_{22}(t) & \dots & \frac{d}{dt}x_{2m}(t) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{d}{dt}x_{n1}(t) & \frac{d}{dt}x_{n2}(t) & \dots & \frac{d}{dt}x_{nm}(t) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \bar{i}_1 \\ \bar{i}_2 \\ \vdots \\ \bar{i}_n \end{bmatrix}$$

Dengan demikian dapat disimpulkan bahwa differensial dari fungsi matriks  $\Lambda(t)=[x_{ij}(t)]$  merupakan differensial tiap-tiap elemen  $x_{ij}(t)$ . Jadi;

$$\frac{d\Lambda(t)}{dt} = \frac{d}{dt} [x_{ij}(t)] = \left[ \frac{d}{dt} x_{ij} \right]$$

Contoh 2.14 :

$$\Pi(t) = \begin{bmatrix} t^2+1 & \cos t \\ e^t & 1 \end{bmatrix} \quad \text{maka} \quad \Pi'(t) = \begin{bmatrix} 2t & -\sin t \\ e^t & 0 \end{bmatrix}$$

Fungsi Matriks Eksponensial

Diberikan  $e^{At}$  dengan  $e$  bilangan eksponensial dan  $A$  matriks berukuran  $(n \times n)$  dengan elemen-elemen skalar. Maka  $e^{At}$  dinamakan matriks eksponensial yang dapat didefinisikan dengan menempatkan  $A$  untuk mengganti konstanta  $k$  pada ekspansi deret pangkat  $e^{kt}$ .

Menurut Maclaurin ekspansi dari  $e^{kt}$  dengan  $k$  suatu konstanta berbentuk;

$$e^{kt} = 1 + kt + k^2 \frac{t^2}{2!} + k^3 \frac{t^3}{3!} + \dots + k^n \frac{t^n}{n!} + \dots = \sum_{n=0}^{\infty} k^n \frac{t^n}{n!}$$

sehingga bila  $k$  diganti dengan  $A$ , didapatkan;

$$e^{At} = 1 + At + A^2 \frac{t^2}{2!} + A^3 \frac{t^3}{3!} + \dots + A^n \frac{t^n}{n!} + \dots = \sum_{n=0}^{\infty} A^n \frac{t^n}{n!}$$