

BAB II
MODEL AUTOREGRESI ORDE SATU
SISTEM KONTINU, A(1)

2.1. PERSAMAAN DIFERENSIAL ORDE SATU

Respon sistem $X(t)$ dimana kecepatan perubahan pada waktu t proporsional nilainya pada waktu tersebut dan berlawanan pada tandanya. Apabila kekonstanan dari proporsionalnya dilambangkan dengan α_0 maka persamaan sistem tersebut adalah :

$$\frac{dX(t)}{dt} = -\alpha_0 X(t) \quad \dots\dots\dots(2.1)$$

$$\frac{dX(t)}{dt} + \alpha_0 X(t) = 0 \quad \dots\dots\dots(2.2)$$

Penyelesaian persamaan diferensial linier tersebut adalah

$$X(t) = C e^{\mu t}$$

Untuk mendapatkan nilai μ , disubstitusikan fungsi tersebut ke dalam persamaan (2.2) untuk mendapatkan :

$$(\mu + \alpha_0) C e^{\mu t} = 0$$

dengan $C e^{\mu t} \neq 0$, maka :

$$\mu + \alpha_0 = 0$$

$$\mu = -\alpha_0$$

Maka penyelesaian persamaan (2.1) menjadi :

$$X(t) = C e^{-\alpha_0 t} \quad \dots\dots\dots(2.3)$$

Konstanta C dapat diperoleh dari kondisi awal yang diketahui dari sistem tersebut, misal :

$$X(0) = C_0$$

Maka dari persamaan (2.3) diperoleh $C = C_0$ dan penyelesaian

annya menjadi :

$$X(t) = C_0 e^{-\alpha_0 t} \dots\dots\dots(2.3a)$$

Selanjutnya akan disinggung sifat fungsi Delta Dirac yang akan dipakai pada sistem stokastik kontinu. Analisa keseluruhan dari sistem stokastik kontinu berdasarkan pada unsur penting :

$$E[Z(t) Z(t-u)] = \sigma_z^2 \delta(u) \dots\dots\dots(2.4)$$

dimana $\delta(u)$ disebut fungsi Delta Dirac dan didefinisikan oleh :

$$\delta(u) = \infty, \quad u = 0$$

$$\delta(u) = 0, \quad u \neq 0$$

$$\int_{-\tau}^{\tau} \delta(u) du = 1 \text{ untuk sembarang } \tau$$

Sifat penting fungsi Delta Dirac yang akan digunakan adalah :

Untuk setiap fungsi kontinu $f(t)$:

$$\int_{-\infty}^{\infty} f(t-u)\delta(u)du = f(t) = \int_{-\infty}^{\infty} f(u)\delta(t-u)du$$

Bukti :

$$\begin{aligned} \int_{-\infty}^{\infty} f(t-u)\delta(u)du &= \int_{-\infty}^{0^-} f(t-u)\delta(u)du + \int_{0^-}^{0^+} f(t-u)\delta(u)du \\ &\quad + \int_{0^+}^{\infty} f(t-u)\delta(u)du \end{aligned}$$

Karena fungsi Delta Dirac adalah nol di setiap tempat kecuali pada $u = 0$, yaitu :

$$\begin{aligned}
 \int_{-\infty}^{\infty} f(t-u)\delta(u)du &= 0 + \int_{0^-}^{0^+} f(t-u)\delta(u)du + 0 \\
 &= f(t) \int_{0^-}^{0^+} \delta(u)du \\
 &= f(t)
 \end{aligned}$$

Dengan mengganti $t - u = v$, diperoleh :

$$\begin{aligned}
 \int_{-\infty}^{\infty} f(t-u)\delta(u)du &= \int_{-\infty}^{\infty} f(t)\delta(t-v)dv \\
 &= f(t)
 \end{aligned}$$

Fungsi yang berhubungan dengan fungsi Delta Dirac adalah fungsi step unit. Fungsi step unit didefinisikan sebagai :

$$S(t) = \begin{cases} 0 & , t < 0 \\ 1 & , t \geq 0 \end{cases}$$

Derivatif dari fungsi step unit adalah nol, kecuali pada $t=0$ dan diskontinu. Fungsi Delta Dirac juga nol, kecuali $t=0$ dan diskontinu. Oleh karena itu fungsi Delta dianggap sebagai derivatif dari fungsi step unit, yaitu :

$$\delta(u) = \frac{d}{dt} S(u)$$

Catatan bahwa fungsi step unit dan fungsi Delta mempunyai diskontinu pada $t = 0$.

Integral fungsi step didefinisikan sebagai :

$$r(t) = \int_{-\infty}^t S(u) du = \begin{cases} 0 & , t < 0 \\ t & , t \geq 0 \end{cases}$$

disebut suatu unit ramp dan merupakan fungsi yang kontinu.

2.2. BENTUK MODEL AC1)

Untuk merumuskan sistem autoregresi orde satu sistem

homogen :

$$\frac{dX(t)}{dt} + \alpha_0 X(t) = 0$$

yaitu :

$$(D + \alpha_0) X(t) = 0$$

dengan :

$$D^n = \frac{d^n}{dt^n}$$

dan diubah ke dalam suatu persamaan diferensial non homogen dengan memasukkan suatu fungsi forcing $Z(t)$ dengan $E [Z(t) Z(t-u)] = \sigma_z^2 \delta(u)$ menjadi :

$$(D + \alpha_0) X(t) = Z(t) \quad \dots\dots\dots(2.5)$$

$$E [Z(t)] = 0$$

$$E [Z(t) Z(t-u)] = \sigma_z^2 \delta(u)$$

Persamaan (2.5) mewakili suatu sistem autoregresi orde satu sistem kontinu. Untuk selanjutnya sistem autoregresi orde satu sistem kontinu ditandai dengan $A(1)$.

Untuk memperoleh penyelesaian dari persamaan (2.5) dan untuk menyatakan hubungan antara output $X(t)$ dan input $Z(t)$ maka operator diferensial pada persamaan tersebut harus dinyatakan dalam bentuk invers menjadi :

$$X(t) = (D + \alpha_0)^{-1} Z(t)$$

Invers dari operator diferensial diberikan dengan integrasi dari input $Z(t)$ dengan fungsi Green pada sistem kontinu yang ditandai dengan $G(v)$, sebagai berikut :

$$X(t) = \int_0^{\sim} G(v) Z(t-v) dv$$

$$= \int_{-\infty}^t G(t-v) Z(v) dv \quad \dots\dots\dots(2.6)$$

2.3. FUNGSI GREEN MODEL A (1)

Fungsi Green $G(v)$ didefinisikan untuk suatu sistem orde satu dengan relasi ekuivalen, sebagai berikut :

$$(D + \alpha_0) X(t) = h(t) \quad \dots\dots\dots(2.7a)$$

$$\begin{aligned} X(t) &= (D + \alpha_0)^{-1} h(t) \\ &= \int_0^{\sim} G(v) h(t-v) dv \quad \dots\dots\dots(2.7b) \end{aligned}$$

untuk fungsi forcing $h(t)$

Untuk mengetahui apakah input atau fungsi forcing $h(t)$ dalam persamaan (2.7a) akan memberikan fungsi Green $G(t)$ sebagai output. Kita membutuhkan fungsi $h(t)$ yang memberikan :

$$G(t) = \int_0^{\sim} G(v) h(t-v) dv$$

Karena batas integral persamaan di atas dari nol sampai tak hingga dapat diperoleh :

$$G(v) = 0 \quad , \quad v < 0$$

Dan menulis integral diatas menjadi :

$$G(t) = \int_{-\sim}^{\sim} G(v) h(t-v) dv$$

Membandingkan dengan sifat :

$$f(t) = \int_{-\sim}^{\sim} f(u) \delta(t-u) du$$

jawabannya adalah fungsi delta, sehingga :

$$h(t) \equiv \delta(t)$$

dan mempunyai relasi ekuivalen yang berhubungan dengan persamaan (2.7a) dan (2.7b).

$$(D + \alpha_0) G(t) = \delta(t) \quad \dots\dots\dots(2.8a)$$

$$G(t) = \int_0^{\sim} G(v) \delta(t-v) dv \quad \dots\dots\dots(2.8b)$$

Jadi $G(t)$ adalah penyelesaian persamaan diferensial non homogen (2.8a).

Persamaan (2.8a) dapat diselesaikan dengan menempatkan kembali suatu persamaan diferensial homogen dengan kondisi awal yang diperoleh dari fungsi Delta. Karena input $\delta(t)$ adalah nol sampai $t = 0$.

$$G(t) = 0, \quad t < 0$$

Pada $t = 0$ derivatif $G(t)$ memuat diskontinu yang sama dengan fungsi Delta. Fungsi $G(t)$ yang merupakan integral dari derivatifnya, memuat diskontinu yang sama pada $t = 0$. Tinggi lompatan diskontinu adalah satu.

$$G(0) = 1$$

Jadi persamaan (2.8a) ekuivalen ke persamaan homogen :

$$(D + \alpha_0) G(t) = 0$$

dengan kondisi awal :

$$G(0) = 1$$

Sehingga didapat penyelesaian dengan $C_0 = 1$, sebagai berikut :

$$G(t) = \begin{cases} e^{-\alpha_0 t} & , t \geq 0 \\ 0 & , t < 0 \end{cases} \quad \dots\dots\dots(2.9)$$

Dengan menggunakan fungsi Green dari sistem $A(1)$

dapat menulis persamaan (2.6) sebagai berikut :

$$X(t) = \int_0^{\sim} e^{-\alpha_0 v} Z(t-v) dv$$

$$= \int_{-\infty}^t e^{-\alpha_0(t-v)} Z(v) dv \quad \dots\dots\dots(2.30)$$

Persamaan ini mewakili suatu penyelesaian dari persamaan diferensial non homogen (2.5).

2.4. FUNGSI AUTOKOVARIAN MODEL AC(1)

Dengan menggunakan persamaan (2.30) dengan sifat $E [Z(t) Z(t-s)] = \delta(s)\sigma_z^2$, kovarian $X(t)$ pada lag s (suatu variabel kontinu) ditandai dengan $\gamma(s)$, ditulis sebagai berikut :

$$\begin{aligned} \gamma(s) &= E [X(t) X(t-s)] \\ &= E \left[\int_0^{\infty} G(v') Z(t-v') dv' \int_0^{\infty} G(v) Z(t-v) dv \right] \\ &= \int_0^{\infty} \int_0^{\infty} G(v') G(v) E [Z(t-v') Z(t-s-v)] dv' dv \\ &= \sigma_z^2 \int_0^{\infty} \left[\int_0^{\infty} G(v') G(v) \delta(v+s-v') dv' \right] dv \\ &= \sigma_z^2 \int_0^{\infty} G(v) G(v+s) dv \end{aligned}$$

Pada tahap terakhir digunakan sifat Delta yaitu :

$$\int_{-\infty}^{\infty} f(t-u) \delta(u) du = f(t) = \int_{-\infty}^{\infty} f(u) \delta(t-u) du$$

Dengan memperhatikan yang ada dalam kurung :

$$\left[\int_0^{\infty} G(v') G(v) \delta(v+s-v') dv' \right]$$

atau sama dengan

$$\int_0^{\infty} G(v') \delta(v+s-v') dv' \int_0^{\infty} G(v)$$

karena

$$\begin{aligned} \int_0^{\infty} G(v') \delta(v+s-v') dv' &= \int_0^{\infty} G(v+s-v') \delta(v') dv' \\ &= G(v+s) \end{aligned}$$

Sehingga yang ada dalam kurung menjadi :

$$G(v) G(v+s)$$

Dengan menggunakan fungsi Green untuk sistem A(1) yang diberikan oleh persamaan (2.9) diperoleh :

$$\gamma(s) = \sigma_z^2 \int_0^{\infty} G(v) G(v+s) dv$$

dengan $G(v) = e^{-\alpha_0 v}$

$$\begin{aligned} \gamma(s) &= \sigma_z^2 \int_0^{\infty} e^{-\alpha_0 v} e^{-\alpha_0 (v+s)} dv \\ &= \sigma_z^2 \int_0^{\infty} e^{-\alpha_0 v - \alpha_0 v + \alpha_0 s} dv \\ &= \sigma_z^2 \int_0^{\infty} e^{-2\alpha_0 v - \alpha_0 s} dv \\ &= \sigma_z^2 e^{-\alpha_0 s} \int_0^{\infty} e^{-2\alpha_0 v} dv \\ &= \sigma_z^2 e^{-\alpha_0 s} \left[\frac{e^{-2\alpha_0 v}}{-2\alpha_0} \right]_0^{\infty} \\ &= \frac{\sigma_z^2}{2\alpha_0} e^{-\alpha_0 s}, \quad s \geq 0 \quad \dots\dots\dots(2.31) \end{aligned}$$

Varian $X(t)$ yaitu kovarian pada lag nol diberikan dengan

$$\gamma(0) = \frac{\sigma_z^2}{2\alpha_0} \quad \dots\dots\dots(2.32)$$

Fungsi korelasinya adalah :

$$\rho(s) = \frac{\gamma(s)}{\gamma(0)}$$

$$\rho(s) = \frac{\frac{\sigma_z^2}{2\alpha_0} e^{-\alpha_0 s}}{\frac{\sigma_z^2}{2\alpha_0}}$$

$$= e^{-\alpha_0 s}, \quad s > 0 \quad \dots\dots\dots(2.33)$$

Dengan $\rho(-s) = \rho(s)$ dan $\gamma(-s) = \gamma(s)$, fungsi autokovarian dan fungsi autokorelasi dapat dinyatakan dalam bentuk :

$$\gamma(s) = \frac{\sigma_z^2}{2\alpha_0} e^{-\alpha_0 |s|} \quad \dots\dots\dots(2.34)$$

$$\rho(s) = e^{-\alpha_0 |s|} \quad \dots\dots\dots(2.35)$$

berlaku untuk s dari $-\infty$ sampai ∞ .

Dari persamaan (2.34) dan (2.35) kondisi kestabilannya $\alpha_0 > 0$, hal ini dapat diartikan sebagai kondisi varian finit atau autokovarian / autokorelasi yang menurun.