

BAB IV PENUTUP

4.1. KESIMPULAN

1. Aliran alokasi optimal $(\lambda_0^*, \lambda_1^*, \dots, \lambda_K^*)$ adalah suatu fungsi yang tidak turun dari λ .
2. Kontrol perizinan memberikan penolakan ketika muatan sistem melampaui nilai kritis λ_{crit} (ambang batas muatan), dimana λ_{crit} diberikan dengan :

$$\lambda_{crit} = \sum_{k=1}^K h_k^{-1}(1), \quad k=1,2,\dots,K$$

Nilai dari $h_k^{-1}(1)$ tidak tergantung dari aliran $\lambda_0, \lambda_1, \dots, \lambda_K$ atau parameter λ , tetapi tergantung dari nilai pada karakteristik sistem (yaitu : distribusi dari waktu kedatangan, waktu pelayanan, dan batas waktu terakhir serta parameter dari distribusi-distribusi ini).

3. Solusi aliran optimal tergantung dari bentuk tertutup fungsi $f_k(\cdot)$ dan $h_k(\cdot)$, $k=1,2,\dots,K$. Jika $h_k^{-1}(\cdot)$ tidak didapatkan dalam bentuk tertutup maka formulasi untuk *Goodput* optimalnya tidak dapat ditentukan.

4.2. SARAN

Karena fungsi $h_k^{-1}(\cdot)$ tidak selalu didapatkan dalam bentuk tertutup maka diperlukan study lebih lanjut dengan menggunakan algoritma gradien optimasi stokastik yang digabungkan dengan estimasi gradien pada garis dengan pengetahuan tentang teknik Analisa gangguan penghalusan (SPA : *Smoothing Perturbation Analysis*) untuk mencari solusi optimal pada masalah menempuh jarak optimal dan kontrol perizinan di dalam sistem antrian paralel.