



**Institut Teknologi Sepuluh Nopember  
Surabaya**



# Penyelesaian Persamaan Ruang Keadaan

**Pengantar**

**Materi**

**Contoh Soal**

**Ringkasan**

**Latihan**

**Asesmen**

**Pengantar**

**Materi**

**Contoh Soal**

**Ringkasan**

**Latihan**

**Asesmen**

**Teorema Cayley-Hamilton**

**Penyelesaian Umum Persamaan  
Keadaan Homogen**

**Penyelesaian Umum Persamaan  
Keadaan Homogen Dengan  
Tranformasi Laplace**

## Pengantar

- Pada sub-bab ini akan dibahas teorema *Cayley-Hamilton* untuk menyelesaikan masalah-masalah yang melibatkan persamaan matrik transisi keadaan, persamaan homogen, dan pendekatan *laplace* pada persamaan keadaan homogen.
- Matrik transisi keadaan, merupakan matriks yang mencirikan suatu transisi dari variable-variabel state pada saat  $t_i$  untuk beralih ke  $t_j$ , dimana  $t_j > t_i$



## Teorema Cayley-Hamilton

Teorema ini digunakan untuk pembuktian yang melibatkan persamaan matrik atau menyelesaikan masalah yang melibatkan persamaan matrik.

Matrik  $\mathbf{A}n \times n$ , dengan persamaan karakteristik

$$|\lambda \mathbf{I} - \mathbf{A}| = \lambda^n + a_1 \lambda^{n-1} + \dots + a_{n-1} \lambda + a_n = 0 \quad (\text{Pers.1})$$

teorema Cayley-Hamilton: matrik  $\mathbf{A}$  yang sesuai dengan persamaan karakteristiknya dinyatakan dengan bentuk persamaan sebagai berikut,

$$\mathbf{A}^n + a_1 \mathbf{A}^{n-1} + \dots + a_{n-1} \mathbf{A} + a_n \mathbf{I} = \mathbf{0} \quad (\text{Pers.2})$$



## Materi

Fungsi  $e^{at}$ 

$$\frac{de^t}{dt} = e^t; \frac{de^{at}}{dt} = \frac{de^{at}}{d(at)} \frac{d(at)}{dt} = e^{at} a = ae^{at}$$

$$e^{at} = 1 + at + \frac{1}{2!}(at)^2 + \dots + \frac{1}{k!}(at)^k + \dots = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{(at)^k}{k!}$$

$$k! = k \times (k-1) \times \dots \times 2 \times 1$$

$$\frac{de^{at}}{dt} = \frac{d(1 + at + \frac{1}{2}(at)^2 + \dots + \frac{1}{k!}(at)^k + \dots)}{dt}$$

$$= \frac{0 + a + \frac{2}{2}(at)a + \dots + \frac{k}{k!}(at)^{k-1}a + \dots}{dt} = ae^{at} \quad (\text{Pers.3})$$



## Penyelesaian Umum Persamaan Keadaan Homogen

### Persamaan diferensial Skalar

Persamaan diferensial skalar dinyatakan dengan bentuk sebagai berikut:

$$\dot{x} = ax \quad (\text{Pers.4})$$

dan penyelesaiannya dinyatakan dalam bentuk sebagai berikut

$$x(t) = b_0 + b_1 t + b_2 t^2 + \dots + b_k t^k + \dots \quad (\text{Pers.5})$$

Dari kedua persamaan diatas dilakukan substitusi sehingga dapat dinyatakan dalam bentuk sebagai berikut

$$b_1 + 2b_2 t + 3b_3 t^2 + \dots + k b_k t^{k-1} + \dots = a(b_0 + b_1 t + b_2 t^2 + \dots + b_k t^k + \dots) \quad (\text{Pers.6})$$



## Penyelesaian Umum Persamaan Keadaan Homogen

Selanjutnya dengan menyamakan koefisien-koefisien dari suku-suku dengan pangkat  $t$  yang sama diperoleh:

$$b_1 = ab_0$$

$$b_2 = \frac{1}{2}ab_1 = \frac{1}{2}a^2b_0$$

$$b_3 = \frac{1}{3}ab_2 = \frac{1}{3 \times 2}a^3b_0$$

.....

$$b_k = \frac{1}{k!}a^k b_0$$

(Pers.7)





## Penyelesaian Umum Persamaan Keadaan Homogen

dengan mensubstitusikan  $t=0$  kedalam persamaan

$$b_1 + 2b_2t + 3b_3t^3 + \dots + kb_kt^{k-1} + \dots = a(b_0 + b_1t + b_2t^2 + \dots + b_kt^k + \dots) \quad (\text{Pers.8})$$

maka diperoleh  $\mathbf{x}(0)=\mathbf{b}_0$ , jadi jawab  $\mathbf{x}(t)$  dapat dituliskan sebagai berikut :

$$x(t) = (1 + at + \frac{1}{2!}a^2t^2 + \dots + \frac{1}{k!}a^kt^k + \dots)x(0) = e^{at}x(0) \quad (\text{Pers.9})$$

Persamaan diatas merupakan penyelesaian umum persamaan diferensial skalar dan mengandung suku eksponensial skalar.



## Exponensial Matriks: $e^{At}$

$$e^{At} = I + At + \frac{1}{2!} A^2 t^2 + \cdots + \frac{1}{k!} A^k t^k + \cdots = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{A^k t^k}{k!}$$

$$k! = k \times (k-1) \times \cdots \times 2 \times 1$$

$$\frac{de^{at}}{dt} = \frac{de^{at}}{d(at)} \frac{d(at)}{dt} = ae^{at}$$

$$\frac{de^{At}}{dt} = \frac{de^{At}}{d(At)} \frac{d(At)}{dt} = Ae^{At} = e^{At} A \quad (\text{Pers.9})$$



## Materi

Bentuk deret dari  $e^{At}$

$$\begin{aligned}
 \frac{d}{dt} e^{At} &= \frac{d}{dt} \left( I + At + \frac{1}{2!} A^2 t^2 + \dots + \frac{1}{k!} A^k t^k + \dots \right) \\
 &= 0 + A + \frac{1}{2} 2tA^2 + \dots + \frac{1}{k!} kt^{k-1} A^k + \dots \\
 &= A + A^2 t + \dots + \frac{1}{(k-1)!} A^k t^{k-1} + \dots \\
 &= A \left( I + At + \dots + \frac{1}{(k-1)!} A^{k-1} t^{k-1} + \dots \right) \\
 &= A \sum_{k=0}^{\infty} \frac{A^k t^k}{k!} = A e^{At} \\
 &= \left( I + At + \dots + \frac{1}{(k-1)!} A^{k-1} t^{k-1} + \dots \right) A \\
 &= \left( \sum_{k=0}^{\infty} \frac{A^k t^k}{k!} \right) A = e^{At} A
 \end{aligned}$$

(Pers.10)



## Penyelesaian Umum Persamaan Keadaan Homogen

### Persamaan diferensial Matrik Vektor

Persamaan diferensial matrik-vector:

$$\dot{\mathbf{x}} = \mathbf{A}\mathbf{x} \quad (\text{Pers.11})$$

dimana :  $\mathbf{x}$  = vektor  $n$  dimensi.

$\mathbf{A}$  = matriks konstan  $n \times n$

Analogi dengan kasus skalar, berbentuk deret pangkat vektor dalam  $t$ , atau

$$\mathbf{x}(t) = \mathbf{b}_0 + \mathbf{b}_1 t + \mathbf{b}_2 t^2 + \dots + \mathbf{b}_k t^k + \dots \quad (\text{Pers.12})$$



## Penyelesaian Umum Persamaan Keadaan Homogen

Substitusi pada pers (

$$\mathbf{b}_1 + 2\mathbf{b}_2 t + 3\mathbf{b}_3 t^3 + \dots + k\mathbf{b}_k t^{k-1} + \dots = \mathbf{A}(\mathbf{b}_0 + \mathbf{b}_1 t + \mathbf{b}_2 t^2 + \dots + \mathbf{b}_k t^k + \dots)$$

(Pers.13)

Selanjutnya dengan menyamakan koefisien-koefisien dari suku-suku dengan pangkat  $t$  yang sama diperoleh:

$$\mathbf{b}_1 = \mathbf{A}\mathbf{b}_0$$

$$\mathbf{b}_2 = \frac{1}{2} \mathbf{A}\mathbf{b}_1 = \frac{1}{2} \mathbf{A}^2 \mathbf{b}_0$$

$$\mathbf{b}_3 = \frac{1}{3} \mathbf{A}\mathbf{b}_2 = \frac{1}{3 \times 2} \mathbf{A}^3 \mathbf{b}_0$$

.....

$$\mathbf{b}_k = \frac{1}{k!} \mathbf{A}^k \mathbf{b}_0$$

(Pers.14)



## Penyelesaian Umum Persamaan Keadaan Homogen

dengan mensubstitusikan  $t=0$  kedalam persamaan  $\mathbf{x}(t) = \mathbf{b}_0 + \mathbf{b}_1 t + \mathbf{b}_2 t^2 + \dots + \mathbf{b}_k t^k + \dots$ , maka diperoleh  $\mathbf{x}(0) = \mathbf{b}_0$ , jadi jawab  $\mathbf{x}(t)$  dapat dituliskan sebagai berikut :

$$\mathbf{x}(t) = \left( \mathbf{I} + \mathbf{A}t + \frac{1}{2!} \mathbf{A}^2 t^2 + \dots + \frac{1}{k!} \mathbf{A}^k t^k + \dots \right) \mathbf{x}(0) = e^{\mathbf{A}t} \mathbf{x}(0) \quad (\text{Pers.15})$$

Karena eksponensial matrik  $e^{\mathbf{A}t}$  dalam analisis ruang keadaan sistem linier, maka berikut adalah beberapa sifat eksponensial matrik,

$$e^{(\mathbf{A}+\mathbf{B})t} = e^{\mathbf{A}t} e^{\mathbf{B}t} \quad \text{jika} \quad \mathbf{AB} = \mathbf{BA}$$

$$e^{(\mathbf{A}+\mathbf{B})t} \neq e^{\mathbf{A}t} e^{\mathbf{B}t} \quad \text{jika} \quad \mathbf{AB} \neq \mathbf{BA} \quad (\text{Pers.16})$$



## Penyelesaian Umum Persamaan Keadaan Homogen Dengan Transformasi Laplace

Pendekatan penyelesaian untuk persamaan diferensial skalar homogen dapat diperluas dengan persamaan keadaan homogen:

$$\dot{\mathbf{x}} = \mathbf{A}\mathbf{x}(t) \quad (\text{Pers.17})$$

dengan transformasi laplace sebagai berikut :

$$s\mathbf{X}(s) - \mathbf{x}(0) = \mathbf{A}\mathbf{X}(s) \quad (\text{Pers.18})$$

dimana  $\mathbf{X}(s) = \mathcal{L}[\mathbf{x}]$ . Selanjutnya

$$(s\mathbf{I} - \mathbf{A})\mathbf{X}(s) = \mathbf{x}(0) \quad (\text{Pers.19})$$

kedua persamaan (a) dan (b) dikalikan dengan  $(s\mathbf{I} - \mathbf{A})^{-1}$ , maka diperoleh

$$\mathbf{X}(s) = (s\mathbf{I} - \mathbf{A})^{-1} \mathbf{x}(0) \quad (\text{Pers.20})$$



## Contoh Soal

Persamaan keadaan sistem linier *time invariant* yang dinyatakan dalam bentuk berikut :

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \\ \dot{x}_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ -6 & -11 & -6 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} r(t)$$
$$y = [1 \quad 1 \quad 0]x$$

Bila diberikan kondisi awal dari variabel keadaan adalah :

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0,5 \\ -0,5 \end{bmatrix}$$

Tentukan  $\mathbf{x}(t)$  dan  $y(t)$  jika  $r(t)$  adalah fungsi step.





## Contoh Soal

## Penyelesaian

$$x(t) = \left( I + At + \frac{1}{2!} A^2 t^2 + \dots \right) x(0) + \int_0^t \left( I + A(t-\tau) + \frac{1}{2!} A^2 (t-\tau)^2 + \dots \right) \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} (1) \cdot d\tau$$

$$x(t) = \left( \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & t & 0 \\ 0 & 0 & t \\ -6t & -11t & -6t \end{bmatrix} + \frac{1}{2!} \begin{bmatrix} 0 & t & 0 \\ 0 & 0 & t \\ -6t & -11t & -6t \end{bmatrix}^2 + \dots \right) x(0) \\ + \int_0^t \varphi(t-\tau) \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} d\tau$$

$$= \left( \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & t & 0 \\ 0 & 0 & t \\ -6t & -11t & -6t \end{bmatrix} + \frac{1}{2!} \begin{bmatrix} 0 & 0 & t^2 \\ -6t^2 & -11t & -6t^2 + 66t^2 \\ 36t^2 & -6t^2 + 66t^2 & -11t^2 + 36t^2 \end{bmatrix} + \dots \right) x(0) \\ + \int_0^t \varphi(t-\tau) \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} d\tau$$



## Contoh Soal

## Penyelesaian

$$= \left( \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & t & 0 \\ 0 & 0 & t \\ -6t & -11t & -6t \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0.5t^2 \\ -3t^2 & -5.5t & 30t^2 \\ 18t^2 & 30t^2 & 12.5t^2 \end{bmatrix} \right) \mathbf{x}(0) + \int_0^t \varphi(t-\tau) \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} d\tau$$

$$= \left( \begin{bmatrix} 1 & -t & 0.5t^2 \\ -3t^2 & 1-5.5t & t+30t^2 \\ -6t & -11t+30t^2 & 1-6t+12.5t^2 \end{bmatrix} \right) \begin{pmatrix} 1 \\ 0.5 \\ -0.5 \end{pmatrix} + \int_0^t \varphi(t-\tau) \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} d\tau$$

$$= \begin{pmatrix} 1-0.5t-0.25t^2 \\ -3t^2+0.5(1-5.5t)-0.5(t+30t^2) \\ -6t+0.5(-11t+30t^2)-0.5(1-6t+12.5t^2) \end{pmatrix} + \int_0^t \varphi(t-\tau) \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} d\tau$$

$$\begin{pmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \\ x_3(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1-0.5t-0.25t^2 \\ -3t^2+0.5(1-5.5t)-0.5(t+30t^2) \\ -6t+0.5(-11t+30t^2)-0.5(1-6t+12.5t^2) \end{pmatrix} + \int_0^t \begin{bmatrix} 1 & -t+\tau & 0.5(t-\tau)^2 \\ -3(t-\tau)^2 & 1-5.5(t-\tau) & (t-\tau)+30(t-\tau)^2 \\ -6(t-\tau) & -11(t-\tau)+30(t-\tau)^2 & 1-6(t-\tau)+12.5(t-\tau)^2 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} d\tau$$



## Contoh Soal

## Penyelesaian

$$\begin{pmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \\ x_3(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 - 0.5t - 0.25t^2 \\ -3t^2 + 0.5(1 - 5.5t) - 0.5(t + 30t^2) \\ -6t + 0.5(-11t + 30t^2) - 0.5(1 - 6t + 12.5t^2) \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} t - \frac{1}{3}t^3 \\ \frac{27}{2}t - \frac{9}{4}t^2 - 16t^3 \\ t - \frac{23}{2}t^2 - 25t^3 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \\ x_3(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 + \frac{1}{2}t - \frac{1}{4}t^2 - \frac{1}{3}t^3 \\ \frac{1}{2} + \frac{65}{4}t - \frac{81}{4}t^2 - 16t^3 \\ \frac{1}{2} - \frac{7}{2}t - \frac{11}{4}t^2 - 25t^3 \end{pmatrix}$$



## Contoh Soal

## Penyelesaian

Program Matlab pada contoh soal tersebut,

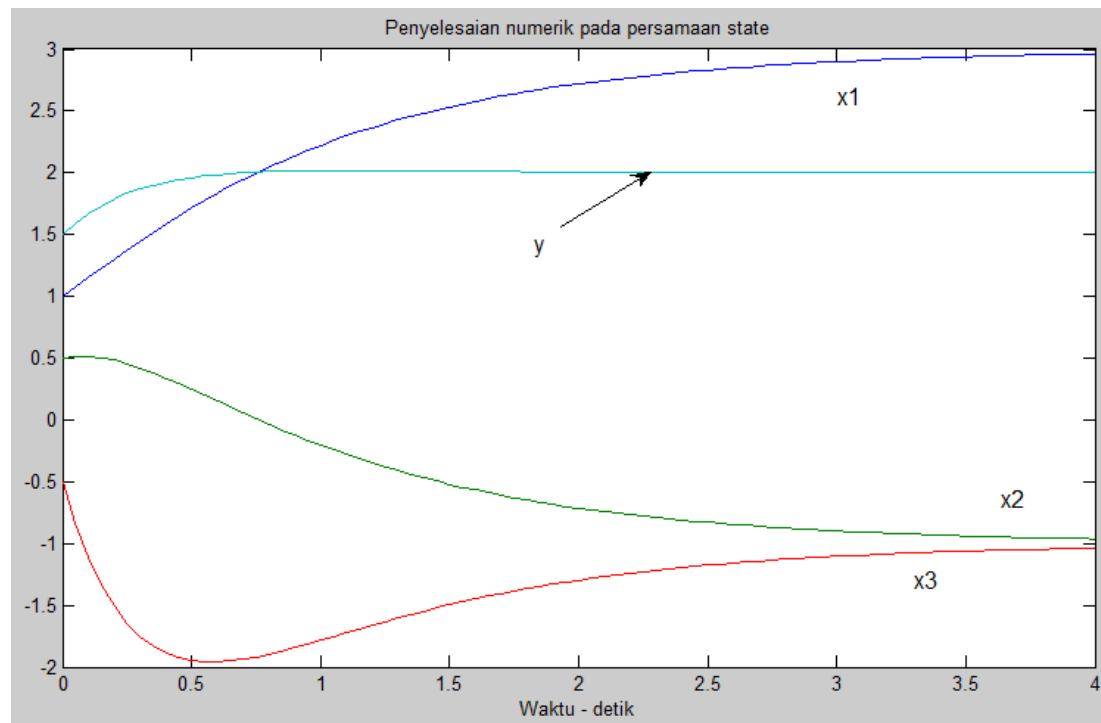
```
A=[0 1 0; 0 0 1; -6 -11 -6];  
B=[1;1;1]; C=[1 1 0]; D=0;  
x0=[1 .5 -0.5]; t=0:0.05:4;  
U=ones(1, length(t)); % menghasilkan vektor baris u(t)  
[y,x]=lsim(A,B,C,D,U,t,x0);  
plot(t,x,t,y);  
title('Penyelesaian numerik pada persamaan state'),  
xlabel('Waktu - detik')
```



## Contoh Soal

## Penyelesaian

Keluaran dari program Matlab seperti terlihat pada gambar di bawah :



## Ringkasan

1. Untuk menyelesaikan persamaan keadaan homogen dapat diselesaikan dengan teorema: **Teorema Cayley-Hamilton**
2. Penyelesaian persamaan keadaan sistem, dapat dilakukan dengan menggunakan function  $[y,x] = \text{impulse}(A,B,C,iu,t)$  dan  $[y,x] = \text{step}(A,B,C,D,iu,t)$  dimana kedua fungsi tersebut akan menghasilkan respon impulse dan respon step



## Latihan

Persamaan keadaan sistem linier *time invariant* yang dinyatakan dalam bentuk berikut :

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \\ \dot{x}_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \\ -6 & -6 & -6 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} r(t)$$
$$y = [1 \quad 2 \quad 0]x$$

Bila diberikan kondisi awal dari variabel keadaan adalah :

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ -0,5 \end{bmatrix}$$

Tentukan  $\mathbf{x}(t)$  dan  $y(t)$  jika  $r(t)$  adalah fungsi step.



**SEKIAN  
&  
TERIMAKASIH**

