

DAFTAR ISI

HALAMAN JUDUL	i
HALAMAN PENGESAHAN	ii
HALAMAN PERNYATAAN	iii
HALAMAN PERSEMBAHAN	iv
KATA PENGANTAR	v
DAFTAR ISI	vii
DAFTAR GAMBAR	ix
DAFTAR LAMPIRAN	xi
INTISARI	xii
ABSTRACT	xiii
BAB I PENDAHULUAN	
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Tujuan dan Manfaat Penelitian	3
1.3 Tinjauan Pustaka	3
1.4 Metode Penelitian	5
1.5 Sistematika Penulisan	6
BAB II LANDASAN TEORI	
2.1 Pergudangan	7
2.2 Turunan Matriks	8
2.3 Optimasi Fungsi Konveks	9
2.4 Analisis <i>State-Space</i>	15
2.5 Regulator Linier Kuadratik <i>Steady-State</i> (LQR <i>Steady-State</i>) ..	21
2.6 Kendali <i>Sliding Mode</i>	29
BAB III PERGUDANGAN DENGAN PEMASOK TUNGGAL	
3.1 Pemodelan Pergudangan	34
3.2 Kebijakan Pergudangan	43
3.3 Masalah Optimasi	45

3.4	Analisis Kestabilan.....	68
3.5	Sifat-sifat Sistem	71
3.6	Kendali Nonlinier	76
BAB IV	PERGUDANGAN DENGAN PEMBUSUKAN PADA TRANSPORTASI	
4.1	Pemodelan Pergudangan dengan Pembusukan pada Transportasi.....	84
4.2	Kebijakan pergudangan.....	93
4.3	Masalah Optimasi.....	95
4.4	Analisis Kestabilan.....	118
4.5	Sifat-sifat Sistem	121
4.6	Kendali Nonlinier	129
BAB V	STUDI KASUS	
5.1	Pergudangan Tanpa Pembusukan pada Transportasi.....	137
5.2	Pergudangan dengan Pembusukan pada Transportasi	144
BAB VI	PENUTUP	
6.1	Kesimpulan.....	152
5.1	Saran.....	152
	DAFTAR PUSTAKA	153
	LAMPIRAN.....	155