

DAFTAR ISI

	Halaman
HALAMAN JUDUL	i
HALAMAN PENGESAHAN	iii
HALAMAN PERNYATAAN	iv
HALAMAN PERSEMBAHAN	v
HALAMAN MOTTO	vi
PRAKATA	vii
DAFTAR ISI	ix
DAFTAR TABEL	xi
DAFTAR GAMBAR	xii
DAFTAR LAMPIRAN	xiii
INTISARI	xiv
ABSTRACT	xv
BAB 1 PENDAHULUAN	1
1.1. Latar Belakang	1
1.2. Permasalahan	4
1.3. Batasan Masalah	4
1.4. Tujuan Penelitian	4
1.5. Manfaat Penelitian	4
1.6. Sistematika Penulisan	5
BAB 2 TINJAUAN PUSTAKA	6
BAB 3 LANDASAN TEORI	12
3.1. Definisi <i>Chaos</i>	12
3.2. Ruang Fasa (<i>Phase Space</i>)	14
3.3. Persamaan <i>Logistic Map</i>	16
3.4. <i>Lyapunov Exponent</i>	18
3.5. <i>Route to Chaos</i>	21
3.6. Model <i>Coupled Map Lattice (CML)</i>	22
3.7. Pengendalian <i>Chaos</i>	23

3.8. Bahasa Pemograman.....	27
3.8.1. Pemograman C.....	27
3.8.2. Tahapan dalam Pemograman.....	27
BAB 4 METODOLOGI PENELITIAN	28
4.1. Lokasi Penelitian	28
4.2. Prosedur Penelitian	28
4.3. Metode Penelitian	29
4.4. Perangkat yang digunakan	29
4.5. Keterangan Perangkat Lunak	30
4.6 Analisis <i>Fast Fourier Transform</i>	34
4.7 Analisis <i>Autocorrelation</i>	35
4.8. Diagram Alir (<i>Flowchart</i>).....	36
BAB 5 HASIL DAN PEMBAHASAN	38
5.1. Diagram bifurkasi pada persamaan <i>Logistic Map</i>	38
5.2. Simulasi pengendalian <i>chaos</i> dengan model CML 1D.....	39
5.3 Simulasi pengendalian <i>chaos</i> dengan model CML 2D.....	53
BAB 6 KESIMPULAN DAN SARAN	55
6.1. Kesimpulan.....	55
6.2. Usulan penelitian selanjutnya.....	55
DAFTAR PUSTAKA	56
LAMPIRAN	60