



@Hak cipta milik IPB University

IPB University

LAMPIRAN

Hak Cipta Dilindungi Undang-undang

1. Dilarang mengutip sebagian atau seluruh karya tulis ini tanpa mencantumkan dan menyebutkan sumber :
 - a. Pengutipan hanya untuk kepentingan pendidikan, penelitian, penulisan karya ilmiah, penyusunan laporan, penulisan kritik atau tinjauan suatu masalah
 - b. Pengutipan tidak merugikan kepentingan yang wajar IPB University.
2. Dilarang mengumumkan dan memperbanyak sebagian atau seluruh karya tulis ini dalam bentuk apapun tanpa izin IPB University.



IPB University

Bogor Indonesia

Perpustakaan IPB University

Lampiran 1 Perhitungan titik tetap bebas penyakit

Titik tetap bebas penyakit dapat diperoleh dengan menyelesaikan sistem persamaan (9) sehingga:

$$\frac{dS}{dt} = A - \frac{\beta SI}{\alpha + \eta I} - \mu S + (1 - \theta)m = 0$$

$$\frac{dI}{dt} = \frac{(1 - k)\beta SI}{\alpha + \eta I} - \mu I - \delta_1 I - \sigma I - \alpha_1 I + \theta m = 0$$

$$\frac{dQ}{dt} = \frac{k\beta SI}{\alpha + \eta I} + \sigma I - \delta_2 Q - \mu Q - \alpha_2 Q = 0$$

Titik tetap bebas penyakit terjadi ketika $I = Q = 0$ dan $m = 0$, sehingga:

$$A - \frac{\beta S(0)}{\alpha + \eta(0)} - \mu S + 0 = 0$$

$$A - \mu S = 0$$

$$A = \mu S$$

$$S = \frac{A}{\mu}$$

Sehingga diperoleh titik tetap bebas penyakit

$$E_0 = (S_0, I_0, Q_0) = \left(\frac{A}{\mu}, 0, 0\right)$$

Lampiran 2 Perhitungan titik tetap endemik

using SymPy

```
A, a, n, b, u, k, d1, d2, o, a1, a2, t, m, s, i, q, r0 =
symbols("A, a, n, b, u, k, d1, d2, o, a1, a2, t, m, s, i, q,
r0", real = true)
f1 = A - ((b*s*i)/(a+n*i)) - u*s
I=solve(f1,s)
I=collect(S[1],i)
f2 = (((1-k)*(b*s*i))/(a+n*i)) - u*i - d1*i - o*i - a1*i
f2 = f2.subs(s, (A*(a+i*n))/(a*u+i*(b+n*u)))
I=solve(f2,i)
I=factor(I[2])
I=collect(collect(collect(I[2],A),a*u),b)
I=simplify(I.subs(A*b*(1-k), (r0*(u*a*(u+d1+o+a1))))
f3 = ((k*b*s*i)/(a+n*i)) + o*i - d2*q - u*q - a2*q
f3 = f3.subs(s, (A*(a+i*n))/(a*u+i*(b+n*u)))
Q=solve(f3,q)
Q=simplify(collect(factor(Q[1]),i))
f11 = A - ((b*s*i)/(a+n*i)) - u*s + (1-t)*m
S1=solve(f11,s)
S1=simplify(collect(collect(factor(S1[1]),i),m))
f33 = ((k*b*s*i)/(a+n*i)) + o*i - d2*q - u*q - a2*q
f33 = f33.subs(s, ((A-m*(t-1))*(a+i*n))/(a*u+i*(b+n*u)))
Q1=solve(f33,q)
Q1=simplify(collect(collect(collect(factor(Q1[1]),b*k),i),m))
f22 = (((1-k)*(b*s*i))/(a+n*i)) - u*i - d1*i - o*i - a1*i + t*m
f22 = f22.subs(s, ((A-m*(t-1))*(a+i*n))/(a*u+i*(b+n*u)))
f22=collect(expand(f22), (A*b*i)/(a*u+b*i+i*n*u))
f22=f22.subs(A*b*(1-k), (r0*(u*a*(u+d1+o+a1))))
I1=collect(collect(collect(collect(collect(collect(collect(collect(
collect(collect(collect(collect((collect(cancel(f22),i)),m),b),n*
u),a),u),a1),d1),o),k),r0-1),a1+d1+o+u)
```

Lampiran 3 Pembuktian proposisi 1

Pelinearan pada titik tetap bebas penyakit E_0 akan menghasilkan matriks jacobii sebagai berikut:

$$J_{E_0} = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & 0 \\ 0 & a_{22} & 0 \\ 0 & a_{32} & a_{33} \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} a_{11} &= -\mu & a_{32} &= \frac{\beta A}{\alpha \mu} + \sigma \\ a_{12} &= -\frac{\beta A}{\alpha \mu} & a_{33} &= -\delta_2 - \mu - \alpha_2 \\ a_{22} &= \frac{(1-k)\beta A}{\alpha \mu} - \mu - \delta_1 - \sigma - \alpha_1 \end{aligned}$$

Nilai eigen untuk titik tetap bebas penyakit E_0 diperoleh sebagai berikut:

$$|J_{E_0} - \lambda I_3| = 0$$

atau

$$\begin{vmatrix} a_{11} - \lambda & a_{12} & 0 \\ 0 & a_{22} - \lambda & 0 \\ 0 & a_{32} & a_{33} - \lambda \end{vmatrix} = 0$$

Sehingga diperoleh persamaan karakteristik sebagai berikut:

$$(-\mu - \lambda) \left(\frac{(1-k)\beta A}{\alpha \mu} - \mu - \delta_1 - \sigma - \alpha_1 - \lambda \right) (-\delta_2 - \mu - \alpha_2 - \lambda) = 0$$

Sehingga diperoleh nilai eigen sebagai berikut:

$$\begin{aligned} \lambda_1 &= -\mu (< 0) \\ \lambda_2 &= -\delta_2 - \mu - \alpha_2 (< 0) \\ \lambda_3 &= \frac{(1-k)\beta A}{\alpha \mu} - \mu - \delta_1 - \sigma - \alpha_1 \\ &= \frac{(1-k)\beta A}{\alpha \mu} - (\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1) \\ &= \frac{(1-k)\beta A(\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1)}{\alpha \mu(\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1)} - (\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1) \\ &= \mathcal{R}_0(\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1) - (\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1) \\ &= (\mathcal{R}_0 - 1)(\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1) \end{aligned}$$

λ_3 akan bernilai negatif jika $\mathcal{R}_0 < 1$, sehingga titik tetap E_0 akan bersifat stabil asimtotik local jika $\mathcal{R}_0 < 1$.

Lampiran 4 Pembuktian proposisi 2

Untuk mengetahui kestabilan global akan digunakan kriteria Bendixon-Dulac. Misalkan,

$$\frac{dI}{dt} = \frac{(1-k)\beta SI}{\alpha + \eta I} - (\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1)I = f_1$$

$$\frac{dQ}{dt} = \frac{k\beta SI}{\alpha + \eta I} + \sigma I - (\delta_2 + \mu + \alpha_2)Q = f_2$$

Kemudian, ditentukan fungsi dulac sebagai berikut

$$g(I, Q) = \frac{1}{IQ}$$

Oleh karena itu

$$\begin{aligned} L(I, Q) &= \frac{\partial(gf_1)}{\partial I} + \frac{\partial(gf_2)}{\partial Q} \\ &= \frac{\partial}{\partial I} \left(\frac{1}{IQ} \left(\frac{(1-k)\beta SI}{\alpha + \eta I} - (\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1)I \right) \right) \\ &\quad + \frac{\partial}{\partial Q} \left(\frac{1}{IQ} \left(\frac{k\beta SI}{\alpha + \eta I} + \sigma I - (\delta_2 + \mu + \alpha_2)Q \right) \right) \\ &= \frac{\partial}{\partial I} \left(\frac{1}{Q} \left(\frac{(1-k)\beta S}{\alpha + \eta I} - \mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1 \right) \right) \\ &\quad + \frac{\partial}{\partial Q} \left(\frac{1}{Q} \left(\frac{k\beta S}{\alpha + \eta I} + \sigma \right) - \frac{1}{I} (\delta_2 + \mu + \alpha_2) \right) \\ &= -\frac{1}{Q} \frac{(1-k)\beta \eta S}{(\alpha + \eta I)^2} - \frac{1}{Q^2} \frac{k\beta S}{\alpha + \eta I} - \frac{1}{Q^2} \sigma < 1 \end{aligned}$$

Untuk setiap $I, Q > 0$. Karena $L(I, Q)$ tidak berubah tanda dan tidak nol identik pada kuadran positif bidang $I - Q$, maka berdasarkan kriteria Bendixon-Dulac system tidak memiliki solusi periodic di daerah \mathcal{R}_+^2 bidang $I - Q$. Karena tidak ada solusi periodic di daerah \mathcal{R}_+^2 bidang $I - Q$ maka tidak ada yang membatasi daerah kestabilan asimtotik. Oleh karena itu titik tetap bebas penyakit akan selalu stabil asimtotik local ketika $\mathcal{R}_0 < 1$, dan stabil asimtotik global di daerah \mathcal{R}_+^2 bidang $I - Q$ jika $\mathcal{R}_0 < 1$

Hak Cipta Dilindungi Undang-undang
1. Dilarang mengutip sebagian atau seluruh karya tulis ini tanpa mencantumkan dan menyebutkan sumber :
a. Pengutipan hanya untuk kepentingan pendidikan, penelitian, penulisan karya ilmiah, penyusunan laporan, penulisan kritik atau tinjauan suatu masalah
b. Pengutipan tidak merugikan kepentingan yang wajar IPB University.
2. Dilarang mengumumkan dan memperbanyak sebagian atau seluruh karya tulis ini dalam bentuk apapun tanpa izin IPB University.

Lampiran 5 Pembuktian proposisi 3

Nilai eigen untuk titik tetap bebas penyakit E_0 diperoleh sebagai berikut:

$$|J_{E_1} - \lambda I_3| = 0$$

atau

$$\begin{vmatrix} b_{11} - \lambda & b_{12} & 0 \\ b_{21} & b_{22} - \lambda & 0 \\ b_{31} & b_{32} & b_{33} - \lambda \end{vmatrix} = 0$$

Sehingga diperoleh persamaan karakteristik sebagai berikut:

$$(b_{11} - \lambda)(b_{22} - \lambda)(b_{33} - \lambda) - (b_{33} - \lambda)b_{21}b_{12} = 0$$

$$(b_{33} - \lambda)((b_{11} - \lambda)(b_{22} - \lambda) - b_{21}b_{12}) = 0$$

$$(b_{33} - \lambda)(b_{11}b_{22} - \lambda b_{22} - \lambda b_{11} + \lambda^2 - b_{21}b_{12}) = 0$$

$$(b_{33} - \lambda)(\lambda^2 - (b_{22} + b_{11})\lambda + (b_{11}b_{22} - b_{21}b_{12})) = 0$$

Sehingga diperoleh nilai eigen sebagai berikut:

$$\lambda_1 = b_{33}$$

$$= -\delta_2 - \mu - \alpha_2$$

$$= -(\delta_2 + \mu + \alpha_2) (< 0)$$

$$\lambda_{2,3} = \frac{(b_{22} + b_{11}) \pm \sqrt{(-b_{22} - b_{11})^2 - 4(b_{11}b_{22} - b_{21}b_{12})}}{2}$$

$$= \frac{(b_{22} + b_{11}) \pm \sqrt{b_{22}^2 + 2b_{11}b_{22} + b_{11}^2 - 4b_{11}b_{22} + 4b_{21}b_{12}}}{2}$$

$$= \frac{(b_{22} + b_{11}) \pm \sqrt{b_{22}^2 - 2b_{11}b_{22} + b_{11}^2 + 4b_{21}b_{12}}}{2}$$

$$= \frac{(b_{22} + b_{11}) \pm \sqrt{(b_{22} - b_{11})^2 + 4b_{21}b_{12}}}{2}$$

λ_2 dan λ_3 akan bernilai negatif jika $(b_{22} + b_{11}) < 0$ dan populasi terinfeksi bernilai positif jika $\mathcal{R}_0 > 1$, sehingga titik tetap E_1 akan bersifat stabil asimtotik lokal jika $(b_{22} + b_{11}) < 0$.



Lampiran 6 Perhitungan indeks sensitivitas

- Indeks sensitivitas k

$$\begin{aligned}
 Y_k^{\mathcal{R}_0} &= \frac{k}{\mathcal{R}_0} \times \frac{\partial \mathcal{R}_0}{\partial k} \\
 &= \frac{k}{(1-k)\beta A} \times \frac{-\beta A}{\mu\alpha(\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1)} \\
 &= \frac{k\mu\alpha(\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1)}{(1-k)\beta A} \times \frac{-\beta A}{\mu\alpha(\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1)} \\
 &= \frac{k}{(1-k)} \\
 &= \frac{0.5}{(1-0.5)} = -1
 \end{aligned}$$

- Indeks sensitivitas α

$$\begin{aligned}
 Y_\alpha^{\mathcal{R}_0} &= \frac{\alpha}{\mathcal{R}_0} \times \frac{\partial \mathcal{R}_0}{\partial \alpha} \\
 &= \frac{\alpha}{(1-k)\beta A} \times \frac{-\mu(\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1)(1-k)\beta A}{(\mu\alpha(\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1))^2} \\
 &= \frac{\mu\alpha^2(\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1)}{(1-k)\beta A} \times \frac{-\mu(\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1)(1-k)\beta A}{(\mu\alpha(\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1))^2} = -1
 \end{aligned}$$

- Indeks sensitivitas δ_1

$$\begin{aligned}
 Y_{\delta_1}^{\mathcal{R}_0} &= \frac{\delta_1}{\mathcal{R}_0} \times \frac{\partial \mathcal{R}_0}{\partial \delta_1} \\
 &= \frac{\delta_1}{(1-k)\beta A} \times \frac{-\mu\alpha(1-k)\beta A}{(\mu\alpha(\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1))^2} \\
 &= \frac{\delta_1\mu\alpha(\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1)}{(1-k)\beta A} \times \frac{-\mu\alpha(1-k)\beta A}{(\mu\alpha(\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1))^2} \\
 &= \frac{\delta_1}{\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1}
 \end{aligned}$$

Hak Cipta Dilindungi Undang-undang
 1. Dilarang mengutip sebagian atau seluruh karya tulis ini tanpa mencantumkan dan menyebutkan sumber :
 a. Pengutipan hanya untuk kepentingan pendidikan, penelitian, penulisan karya ilmiah, penyusunan laporan, penulisan kritik atau tinjauan suatu masalah
 b. Pengutipan tidak merugikan kepentingan yang wajar IPB University.
 2. Dilarang mengumumkan dan memperbanyak sebagian atau seluruh karya tulis ini dalam bentuk apapun tanpa izin IPB University.

$$= -\frac{0.1}{3.57 \times 10^{-5} + 0.1 + 0.59 + 0.06} = -0.13332$$

- Indeks sensitivitas σ

$$\begin{aligned} Y_{\sigma}^{\mathcal{R}_0} &= \frac{\sigma}{\mathcal{R}_0} \times \frac{\partial \mathcal{R}_0}{\partial \sigma} \\ &= \frac{\sigma}{\frac{(1-k)\beta A}{\mu\alpha(\mu+\delta_1+\sigma+\alpha_1)}} \times \frac{-\mu\alpha(1-k)\beta A}{(\mu\alpha(\mu+\delta_1+\sigma+\alpha_1))^2} \\ &= \frac{\sigma\mu\alpha(\mu+\delta_1+\sigma+\alpha_1)}{(1-k)\beta A} \times \frac{-\mu\alpha(1-k)\beta A}{(\mu\alpha(\mu+\delta_1+\sigma+\alpha_1))^2} \\ &= -\frac{\sigma}{\mu+\delta_1+\sigma+\alpha_1} \\ &= -\frac{0.59}{3.57 \times 10^{-5} + 0.1 + 0.59 + 0.06} = -0.7866 \end{aligned}$$

- Indeks sensitivitas α_1

$$\begin{aligned} Y_{\alpha_1}^{\mathcal{R}_0} &= \frac{\alpha_1}{\mathcal{R}_0} \times \frac{\partial \mathcal{R}_0}{\partial \alpha_1} \\ &= \frac{\alpha_1}{\frac{(1-k)\beta A}{\mu\alpha(\mu+\delta_1+\sigma+\alpha_1)}} \times \frac{-\mu\alpha(1-k)\beta A}{(\mu\alpha(\mu+\delta_1+\sigma+\alpha_1))^2} \\ &= \frac{\alpha_1\mu\alpha(\mu+\delta_1+\sigma+\alpha_1)}{(1-k)\beta A} \times \frac{-\mu\alpha(1-k)\beta A}{(\mu\alpha(\mu+\delta_1+\sigma+\alpha_1))^2} \\ &= -\frac{\alpha_1}{\mu+\delta_1+\sigma+\alpha_1} \\ &= -\frac{0.06}{3.57 \times 10^{-5} + 0.1 + 0.59 + 0.06} = -0.07999 \end{aligned}$$

- Indeks sensitivitas β

$$\begin{aligned} Y_{\beta}^{\mathcal{R}_0} &= \frac{\beta}{\mathcal{R}_0} \times \frac{\partial \mathcal{R}_0}{\partial \beta} \\ &= \frac{\beta}{\frac{(1-k)\beta A}{\mu\alpha(\mu+\delta_1+\sigma+\alpha_1)}} \times \frac{-\mu\alpha(1-k)A}{(\mu\alpha(\mu+\delta_1+\sigma+\alpha_1))^2} \end{aligned}$$



$$= \frac{\beta\mu\alpha(\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1)}{(1-k)\beta A} \times \frac{(1-k)A}{\mu\alpha(\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1)} = 1$$

• Indeks sensitivitas A

$$Y_A^{\mathcal{R}_0} = \frac{A}{\mathcal{R}_0} \times \frac{\partial \mathcal{R}_0}{\partial A}$$

$$= \frac{A}{(1-k)\beta A} \times \frac{-\mu\alpha(1-k)\beta}{(\mu\alpha(\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1))^2}$$

$$= \frac{A\mu\alpha(\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1)}{(1-k)\beta A} \times \frac{(1-k)\beta}{\mu\alpha(\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1)} = 1$$

• Indeks sensitivitas μ

$$Y_\mu^{\mathcal{R}_0} = \frac{\mu}{\mathcal{R}_0} \times \frac{\partial \mathcal{R}_0}{\partial \mu}$$

$$= \frac{\mu}{(1-k)\beta A} \times \frac{-(2\alpha\mu + \alpha\delta_1 + \alpha\sigma + \alpha\alpha_1)(1-k)\beta A}{(\mu\alpha(\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1))^2}$$

$$= \frac{\mu^2\alpha(\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1)}{(1-k)\beta A} \times \frac{-\alpha(2\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1)(1-k)\beta A}{(\mu\alpha(\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1))^2}$$

$$= \frac{-(2\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1)}{(\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1)}$$

$$= \frac{-(\mu + \mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1)}{(\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1)}$$

$$= -\frac{\mu}{(\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1)} - \frac{(\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1)}{(\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1)}$$

$$= -\frac{\mu}{(\mu + \delta_1 + \sigma + \alpha_1)} - 1$$

$$= -\frac{3.57 \times 10^{-5}}{3.57 \times 10^{-5} + 0.1 + 0.59 + 0.06} - 1 = -1.0005$$

Lampiran 7 syntaks simulasi numerik

```

using DifferentialEquations
using Plots

function SIQ!(f, u, p, t)
    i = u[1]
    s = u[2]
    q = u[3]

    f[1] = (((1-k)*(b*s*i))/(a+n*i))-uu*i-d1*i-o*i-a1*i+tt*m
    f[2] = aa-((b*s*i)/(a+n*i))-uu*s+(1-tt)*m
    f[3] = ((k*b*s*i)/(a+n*i))+o*i-d2*q-uu*q-a2*q
end

u0 = [10; 10374231; 0] #nilai awal [I(0),S(0),Q(0)]

time_span = (0.0, 30000.0)
time_span1 = (0.0, 20.0)
time_span2 = (0.0, 60.0)
;

#parameter yang digunakan
aa = 391 #tingkat pertumbuhan
a = 5.0 #konstanta setengah saturasi
n = 1.0 #konstanta positif
uu = 3.57*10^-5 #tingkat kematian alami
k = 0.5 #tingkat pelacakan kontak
d1 = 0.1 #tingkat kesembuhan populasi terinfeksi
d2 = 0.1 #tingkat kesembuhan populasi dikarantina
o = 0.59 #tingkat transisi dari populasi terinfeksi ke populasi
    dikarantina
a1 = 0.06 #tingkat kematian akibat penyakit pada populasi
    terinfeksi
a2 = 0.06 #tingkat kematian akibat penyakit pada populasi
    dikarantina
tt= 0.9 #tingkat migran yang terinfeksi
;

#r0<1

b = 6*10^-7
k = 0.5
m = 0

prob_r1 = ODEProblem(SIQ!, u0, time_span)
prob_r11 = ODEProblem(SIQ!, u0, time_span2)
sol_r1 = solve(prob_r1, saveat=1);
sol_r11 = solve(prob_r11, saveat=0.0001);

plot(sol_r1, size=(950,450), layout=(1,2),xaxis="t",
    yaxis="Populasi", color=["red" "blue" "green"],labels = ["I"
    "S" "Q"], lw = 2, legends= :outertopright)

savefig("r1")

plot(sol_r11,size=(950,450), layout=(1,2),xaxis="t",
    yaxis="Populasi", color=["red" "blue" "green"],labels = ["I"
    "S" "Q"], lw = 2, legends= :outertopright)

```



```

savefig("r11")

#r0>1
b = 2.6*10^-6
k = 0.5
m = 0
prob_r2 = ODEProblem(SIQ!, u0, time_span)
prob_r22 = ODEProblem(SIQ!, u0, time_span2)
sol_r2 = solve(prob_r2, saveat=1);
sol_r22 = solve(prob_r22, saveat=0.0001);
plot(sol_r2, size=(950,450), layout=(1,2),xaxis="t",
      yaxis="Populasi", color=["red" "blue" "green"],labels = ["I"
      "S" "Q"], lw = 2, legends= :outertopright)
savefig("r2")

plot(sol_r22, size=(950,450), layout=(1,2),xaxis="t",
      yaxis="Populasi", color=["red" "blue" "green"],labels = ["I"
      "S" "Q"], lw = 2, legends= :outertopright)

savefig("r22")

#lockdown
b = 2.6*10^-6
k = 0.5
m = 0
prob_m1 = ODEProblem(SIQ!, u0, time_span1)
sol_m1 = solve(prob_m1, saveat=0.0001);

b = 2.6*10^-6
k = 0.5
m=100
prob_m2 = ODEProblem(SIQ!, u0, time_span1)
sol_m2 = solve(prob_m2, saveat=0.0001);

b = 2.6*10^-6
k = 0.5
m=250
prob_m3 = ODEProblem(SIQ!, u0, time_span1)
sol_m3 = solve(prob_m3, saveat=0.0001);

b = 2.6*10^-6
k = 0.5
m=500
prob_m4 = ODEProblem(SIQ!, u0, time_span1)
sol_m4 = solve(prob_m4, saveat=0.0001);

plot(sol_m1, size=(1800,1000), layout=(2,2),xaxis="t",
      yaxis="Populasi Terinfeksi", color=["orange"],labels = "m=0",
      lw = 2, legends= :outertopright)
plot!(sol_m2, color=["navy"],labels = "m=100", lw = 2)
plot!(sol_m3, color=["magenta"],labels = "m=250", lw = 2)

```

```

plot!(sol_m4, color=["dark green"], labels = "m=500", lw = 2)

savefig("lockdown")

#b

b = 6*10^-7
k = 0.5
m = 0
prob_b1 = ODEProblem(SIQ!, u0, time_span1)
sol_b1 = solve(prob_b1, saveat=0.0001);

b = 2*10^-6
k = 0.5
m = 0
prob_b2 = ODEProblem(SIQ!, u0, time_span1)
sol_b2 = solve(prob_b2, saveat=0.0001);

b = 2.6*10^-6
k = 0.5
m = 0
prob_b3 = ODEProblem(SIQ!, u0, time_span1)
sol_b3 = solve(prob_b3, saveat=0.0001);

b = 4*10^-6
k = 0.5
m = 0
prob_b4 = ODEProblem(SIQ!, u0, time_span1)
sol_b4 = solve(prob_b4, saveat=0.0001);

plot(sol_b1, size=(1800,1000), layout=(2,2), xaxis="t",
      yaxis="Populasi Terinfeksi", color=["orange"], labels = "b =
      0.0000006", lw = 2, legends = :outertopright)
plot!(sol_b2, color=["navy"], labels = "b = 0.000002", lw = 2)
plot!(sol_b3, color=["magenta"], labels = "b = 0.0000026", lw = 2)
plot!(sol_b4, color=["dark green"], labels = "b = 0.000004", lw =
      2)

savefig("b")

#k

b = 2.6*10^-6
k = 0.1
m = 0
prob_k1 = ODEProblem(SIQ!, u0, time_span1)
sol_k1 = solve(prob_k1, saveat=0.0001);

b = 2.6*10^-6
k = 0.5
m = 0
prob_k2 = ODEProblem(SIQ!, u0, time_span1)
sol_k2 = solve(prob_k2, saveat=0.0001);

b = 2.6*10^-6
k = 0.7
m = 0
prob_k3 = ODEProblem(SIQ!, u0, time_span1)
sol_k3 = solve(prob_k3, saveat=0.0001);

```



Hak Cipta Dilindungi Undang-undang

1. Dilarang mengutip sebagian atau seluruh karya tulis ini tanpa mencantumkan dan menyebutkan sumber :

- a. Pengutipan hanya untuk kepentingan pendidikan, penelitian, penulisan karya ilmiah, penyusunan laporan, penulisan kritik atau tinjauan suatu masalah
- b. Pengutipan tidak merugikan kepentingan yang wajar IPB University.

2. Dilarang mengumunkan dan memperbanyak sebagian atau seluruh karya tulis ini dalam bentuk apapun tanpa izin IPB University.

```

b = 2.6*10^-6
k = 0.9
m = 0
prob_k4 = ODEProblem(SIQ!, u0, time_span1)
sol_k4 = solve(prob_k4, saveat=0.0001);

plot(sol_k1, size=(1800,1000), layout=(2,2), xaxis="t",
      yaxis="Populasi Terinfeksi", color=["orange"], labels =
      "k=0.1", lw = 2, legends= :outertopright)
plot!(sol_k2, color=["navy"], labels = "k=0.5", lw = 2)
plot!(sol_k3, color=["magenta"], labels = "k=0.7", lw = 2)
plot!(sol_k4, color=["dark green"], labels = "k=0.9", lw = 2)

savefig("k")

```

@Hak cipta IPB University

Hak Cipta Dilindungi Undang-undang

1. Dilarang mengutip sebagian atau seluruh karya tulis ini tanpa mencantumkan dan menyebutkan sumber :
 - a. Pengutipan hanya untuk kepentingan pendidikan, penelitian, penulisan karya ilmiah, penyusunan laporan, penulisan kritik atau tinjauan suatu masalah
 - b. Pengutipan tidak merugikan kepentingan yang wajar IPB University.
2. Dilarang mengumumkan dan memperbanyak sebagian atau seluruh karya tulis ini dalam bentuk apapun tanpa izin IPB University.