

Jurnal Teknologi, Kesehatan dan Ilmu Sosial

Penerapan Fuzzy Dengan Particle Swarm Optimization (PSO) Pada Penilaian Kinerja Dosen

Marto Sihombing¹⁾, Ediman Manik²⁾

^{1,2} STMIK Kaputama Binjai

Jl. Veteran No.4A-9A, Binjai, 20714, Sumatera Utara

e-mail : martosihombing188@gmail.com

ABSTRAK

Pemanfaatan teknologi pada saat ini sangat berkembang seiring dengan perkembangan zaman, sehingga masih banyak generasi muda yang perlu mendapatkan pengajaran yang layak. Pelajaran bisa diperoleh dari apa yang telah diajarkan orang tua di lingkungan rumah dan Dosen di Perguruan Tinggi. Terlepas dari tanggung jawab orang tua di rumah, kita sebagai generasi muda juga wajib untuk menuntut ilmu di bangku sekolah sampai perguruan tinggi guna mencapai cita-cita kita. Banyak terdapat perguruan tinggi yang mempunyai biaya mahal tidak bisa dijadikan sebagai tolak ukur bahwa perguruan tinggi berkompeten, baik dari tenaga pengajar maupun peraturan akademik dalam perguruan tinggi tersebut. Perguruan tinggi yang berkompeten adalah perguruan tinggi yang memiliki tenaga pengajar yang berkompeten. Dalam Proses Belajar Mengajar di Perguruan Tinggi, dosen mempunyai peran penting dalam keberhasilan mahasiswa dalam menguasai materi yang diberikan. Penilaian terhadap kinerja dosen dinilai melalui 3 (tiga) variabel yaitu : Variabel Materi, Variabel Disiplin dan Variabel Sikap. Dengan Nilai parameter : Sangat Rendah (SR), Rendah (R), Cukup (C), Baik (B) dan Sangat Baik (SB), dari parameter tersebut akan diketahui hasil Penilaian Kinerja Dosen. Maka perlu dibangun aplikasi untuk menilai kinerja dosen menggunakan Fuzzy dengan Particle Swarm Optimization (PSO), agar penilaian Kinerja Dosen dapat di nilai dengan Cepat.

Kata Kunci : Kinerja Dosen, Fuzzy, PSO

PENDAHULUAN

Perguruan Tinggi memiliki tujuan menghasilkan lulusan-lulusan yang berkualitas. Oleh sebab itu dibutuhkan tenaga pengajar yang berkompeten dalam pengajaran.

Pada Perguruan Tinggi biasanya Program Studi dan Unit Penjamin Mutu melakukan evaluasi dan monitoring proses pembelajaran yang dilakukan dengan penilaian angket yang diisi oleh mahasiswa, pemeriksaan Berita Acara Pembelajaran (BAP). Hal ini sesuai dengan Sistem Informasi Penggajian Dosen (Damanik, 2019).

Fuzzy

Fuzzy adalah sebuah sistem kontrol untuk pemecahan masalah berbasis komputer berbasis akuisisi data. Logika fuzzy mempunyai dua kemungkinan seperti 0 atau 1, "benar" atau "salah". Meskipun nilai keanggotaannya sama namun fuzzy mampu membedakan nilai dari keanggotaan tersebut dari bobot yang dimilikinya. Fuzzy mampu memodelkan fungsi-fungsi *non linier* yang sangat kompleks dan memiliki toleransi terhadap data yang tidak tepat dengan menggunakan bahasa alami sehingga mudah untuk dimengerti (Sutoyo, 2011).

Logika Fuzzy

Logika fuzzy adalah suatu cara untuk memetakan suatu ruang masukan ke dalam suatu ruang

keluaran. Logika fuzzy ditemukan oleh Prof. Lotfi A. Zadeh dari Universitas California di Berkeley pada tahun 1965. Sebelum ditemukannya teori logika fuzzy (*fuzzy logic*), dikenal sebuah logika tegas (*crisp logic*) yang memiliki nilai benar atau salah secara tegas. Sebaliknya logika fuzzy merupakan sebuah logika yang memiliki kecaburan atau kesamaran (*fuzziness*) antara benar atau salah. Dalam teori logika fuzzy, sebuah nilai bisa bernilai benar atau salah secara bersamaan namun berapa besar kebenaran atau kesalahan suatu nilai tergantung kepada bobot/derajat keanggotaan yang dimilikinya. Dalam teori logika fuzzy dikenal himpunan fuzzy (*fuzzy set*) merupakan pengelompokan sesuatu berdasarkan variabel bahasa (*linguistic variable*), yang dinyatakan dalam fungsi keanggotaan (*membership function*).

Himpunan Fuzzy

Pada teori himpunan klasik, nilai keanggotaan suatu objek di dalam suatu himpunan hanya memiliki dua kemungkinan yaitu satu (1), yang berarti bahwa suatu objek adalah anggota suatu himpunan, atau nol (0), yang berarti bahwa suatu objek tidak menjadi anggota dalam himpunan tersebut (Shang & Hossen, 2013). Pada kenyataannya, karena kurangnya pengetahuan atau data yang tidak tepat dan lengkap, tidak selalu jelas apakah suatu objek merupakan anggota dari sebuah himpunan tertentu atau bukan.

Jurnal Teknologi, Kesehatan dan Ilmu Sosial

PSO

Particle Swarm Optimization (PSO) adalah teknik optimasi stokastik berbasis populasi yang dikembangkan oleh Dr. Eberhart dan Dr. Kennedy pada tahun 1995. PSO terinspirasi dari tingkah laku sosial kawanan burung atau ikan (Guo & He, 2013). PSO dapat digunakan untuk pencarian solusi yang optimal di dalam ruang pencarian yang luas (Tsai & Shih, 2012). Di dalam PSO, setiap solusi dapat dianggap sebagai partikel atau seekor burung. Burung akan menemukan makanannya melalui usahanya sendiri dan kerja sama sosial dengan burung-burung lain di sekitarnya (Guo & He, 2013). Suatu kawanan burung mencari makanan secara acak di sebuah area. Hanya ada satu potong makanan di area pencarian tersebut. Semua burung tidak mengetahui di mana makanan tersebut berada, tetapi mereka mengetahui seberapa jauh makanan itu pada setiap iterasi. Jadi strategi terbaik untuk menemukan makanan itu adalah dengan cara mengikuti burung yang terdekat dengan makanan tersebut (Tsai & Shih, 2012).

METODE PENELITIAN

Tahapan Penelitian

Pengambilan keputusan berbasis logika fuzzy dipengaruhi oleh banyak faktor. Beberapa faktor dominan yang mempengaruhi keputusan tersebut diantaranya adalah model fungsi keanggotaan dan metode FIS. Masing-masing faktor tersebut memberikan hasil yang berbeda dan dapat dibuktikan dalam pengukuran dan analisa.

Metode Pengumpulan Data

Dalam penentuan fungsi keanggotaan *fuzzy inference system*, penulis membutuhkan data input yang terdiri dari tiga variabel dan satu variabel output. Variabel input terdiri dari :

1. Variabel Keahlian
2. Variabel Disiplin
3. Variabel Sikap

PSO (Particle Swarm Optimazation)

Parameter PSO yang digunakan dapat digambarkan pada tabel dibawah ini :

Tabel Parameter PSO

Parameter	Nilai
Maksimal_INPUTS	15
Maksimal_PARTICLES	10
V_Maksimal	1
Ukurran Swarm	100
GLOBAL_Minimal	4
GLOBAL_Maksimal	16
W_UP	1
W_LOW	0
C1	2
C2	2

Parameter pertama adalah jumlah input maximal yaitu 15, jumlah partikel maksimum adalah sebanyak 10, kecepatan partikel (Velocity) adalah 1, jumlah swarm 100, global minimal adalah 4, global maksimal 16, bobot maksimal 1, bobot minimal 0, faktor konstriksi (Constriction) 2.

HASIL DAN PEMBAHASAN

Hasil Pengumpulan Data

Fuzzy

Metode FIS dengan mengacu pada fungsi keanggotaan yang belum teroptimasi. Pada tabel berikut ini ditampilkan hasil penalaran *fuzzy* pada prediksi nilai dosen terbaik dengan membandingkannya dengan nilai dosen yang sesungguhnya.

Jurnal Teknologi, Kesehatan dan Ilmu Sosial

No	Fuzzy	Data REAL	No	Fuzzy	Data REAL
1	13,580	14,807	40	13,590	14,840
2	14,000	14,267	41	14,000	15,240
3	12,650	13,420	42	12,000	12,560
4	14,000	15,280	43	13,400	13,880
5	14,000	15,200	44	13,210	14,160
6	14,000	15,240	45	13,360	14,840
7	14,000	15,320	46	13,550	14,280
8	11,000	11,120	47	13,030	14,320
9	13,030	14,720	48	13,610	14,960
10	12,170	13,720	49	11,530	11,720
11	13,440	13,960	50	12,490	12,400
12	14,000	14,560	51	11,800	12,480
13	14,000	14,800	52	12,000	13,560
14	13,800	14,520	53	13,920	15,040
15	14,000	14,960	54	12,000	13,560
16	14,000	15,040	55	13,100	14,760
17	13,670	14,960	56	14,000	15,080
18	13,360	15,520	57	14,000	14,960
19	12,500	13,960	58	14,000	15,200
20	13,230	13,600	59	12,740	13,320
21	11,260	11,440	60	12,150	11,960
22	13,060	13,320	61	12,670	13,000
23	14,000	14,800	62	11,030	11,040
24	13,330	14,400	63	12,600	12,880
25	13,880	14,560	64	13,690	9,920
26	14,000	15,120	65	12,700	13,560
27	13,000	14,880	66	12,640	13,920
28	14,000	15,080	67	13,000	14,120
29	13,000	14,040	68	13,000	14,240
30	13,260	14,400	69	12,970	14,040
31	12,620	14,040	70	14,000	14,480
32	11,740	11,560	71	12,630	14,040
33	11,560	11,800	72	14,000	15,000
34	12,900	14,120	73	13,270	15,160
35	11,830	11,880	74	14,000	15,240
36	13,300	14,360	75	13,000	15,560
37	14,000	14,160	76	13,810	14,720
38	13,460	14,240	77	13,630	15,000
39	13,570	15,120	78	14,000	15,320

Tabel Fuzzy

Pada tabel di atas, dosen dengan no urut 1 memiliki nilai real sebesar 14,807, dengan metode fuzzy diperoleh nilai sebesar 13,580. Demikian juga halnya dengan dosen nomor urut 2, memiliki nilai real sebesar 14,267 dan menggunakan metode fuzzy diperoleh nilai sebesar 14,000.

Adapun Perhitungan Manual dalam Metode Fuzzy menggunakan data real materi, Disiplin dan Sikap.

Fuzzy-PSO

Fuzzy-PSO adalah metode FIS dengan mengacu pada fungsi keanggotaan yang telah teroptimasi. Pada tabel berikut ini ditampilkan hasil penalaran

fuzzy pada prediksi nilai dosen terbaik dengan membandingkannya dengan nilai dosen yang sesungguhnya.

Tabel Fuzzy-PSO

No	Fuzzy-PSO	Data REAL	No	Fuzzy-PSO	Data REAL
1	14,371	14,807	40	14,366	14,840
2	14,510	14,267	41	15,672	15,240
3	14,375	13,420	42	12,944	12,560
4	14,640	15,280	43	14,471	13,880
5	14,433	15,200	44	14,464	14,160
6	14,690	15,240	45	14,393	14,840
7	14,599	15,320	46	14,435	14,280
8	11,546	11,120	47	14,426	14,320
9	14,409	14,720	48	14,413	14,960
10	13,716	13,720	49	11,714	11,720
11	14,560	13,960	50	12,706	12,400
12	14,781	14,560	51	11,772	12,480
13	14,690	14,800	52	12,057	13,560
14	14,386	14,520	53	14,386	15,040
15	15,693	14,960	54	12,057	13,560
16	14,742	15,040	55	14,409	14,760
17	14,371	14,960	56	14,519	15,080
18	14,413	15,520	57	14,557	14,960
19	14,500	13,960	58	14,599	15,200
20	14,409	13,600	59	14,383	13,320
21	11,637	11,440	60	13,080	11,960
22	14,409	13,320	61	14,417	13,000
23	15,617	14,800	62	11,489	11,040
24	14,409	14,400	63	13,333	12,880
25	14,383	14,560	64	11,813	9,920
26	14,400	15,120	65	14,401	13,560
27	14,426	14,880	66	14,486	13,920
28	14,487	15,080	67	14,471	14,120
29	14,500	14,040	68	14,443	14,240
30	14,409	14,400	69	14,500	14,040
31	14,500	14,040	70	14,400	14,480
32	11,743	11,560	71	14,500	14,040
33	11,714	11,800	72	14,433	15,000
34	14,471	14,120	73	14,352	15,160
35	11,758	11,880	74	14,991	15,240
36	14,417	14,360	75	14,401	15,560
37	14,504	14,160	76	14,421	14,720
38	14,443	14,240	77	14,371	15,000
39	14,369	15,120	78	15,672	15,320

Pada tabel di atas, dosen dengan no urut 1 memiliki nilai real sebesar 14,807, dengan metode Fuzzy-PSO diperoleh nilai sebesar 14,371. Demikian juga halnya dengan dosen dengan nomor urut 2, memiliki nilai real sebesar 14,267 dan menggunakan metode Fuzzy-PSO diperoleh nilai sebesar 14,510.

Jurnal Teknologi, Kesehatan dan Ilmu Sosial

Control, Automation, and Systems **10(5)** : 861-872.

- [9] Guo, H. & He, J. 2013. A modified particle swarm optimization algorithm. *Journal of Computer Science* **10(2)** : 341-346.

KESIMPULAN

Pemanfaatan Metode PSO (Particle Swarm Optimazation) dalam Metode Fuzzy memberikan nilai yang lebih kecil. Fuzzy-PSO terjadi perbaikan. Untuk penelitian lebih lanjut yang meneliti fungsi keanggotaan fuzzy dan pengaruhnya terhadap hasil keputusan dapat menerapkan model fungsi keanggotaan yang lebih variatif dan Fungsi Keanggotaan Fuzzy lainnya.

DAFTAR PUSTAKA

- [1] Chen, G. & Pham, T.T. 2001. *Introduction to Fuzzy Sets, Fuzzy Logic, and Fuzzy Control Systems*. CRC Press : Washington DC
- [2] Damanik,B. (2019). Sistem Informasi Penggajian Dosen Honorer Berbasis Dekstop di Universitas Sari Mutiara Indonesia. *Mahajana Informasi*, 4 (1), 1-15.
- [3] Fechera B, Kustija. J & Elvyanti. S. 2012. Optimasi Penggunaan *Membership Function* Logika Fuzzy Pada Kasus Identifikasi Kualitas Minyak Transformator. *Electrans* **11** (2) : 1412-3762.
- [4] Richie Cindy Anggria, Afriyudi & Febriyanti Panjaitan 2015, “Penerapan Metode Fuzzy TOPSIS dalam Sistem Pendukung Keputusan Penilaian Kinerja dan Jabatan Karyawan Balai Penelitian Sembawa” Student Colloquium Sistem Informasi & Teknik Informatika (SC-SITI).
- [5] Sri Eniyati, Rina Candra Noor Santi, 2007, “Perancangan Sistem Pendukung Keputusan Penilaian Prestasi Dosen Berdasarkan Penelitian dan Pengabdian Masyarakat”, *Jurnal Teknologi Informasi DINAMIK Volume XV*, No.2, Juli 2010:136-142, ISSN : 0854-9524.
- [6] Sutojo, T., Mulyanto, E., Suhartono, V. 2011. Kecerdasan Buatan. Yogyakarta: Penerbit ANDI.
- [7] Vasant, I.E.P & Webb.J. 2009. *The Application of Mamdani Fuzzy Model for Auto Zoom Function of a Digital Camera*. (IJCSIS) International Journal of Science and Information Security **6(3)** : 1947-5500.
- [8] Tsai, S.H. & Shih, K.S. 2012. Observer-based adaptive FNN controller optimized by NAPSOSA for nonlinear time-delay systems. *International Journal of*