

1 Bimbingan

1.1 Apa itu metode pseudospectral Method

Pseudospectral Method (PSM) adalah metode numerik untuk menyelesaikan persamaan diferensial dengan mengaproksimasi fungsi menggunakan polinomial ortogonal (biasanya Chebyshev atau Legendre).

Berbeda dengan metode numerik konvensional (seperti Euler atau Runge-Kutta) yang mendiskritisasi waktu secara seragam, PSM menggunakan **titik kolokasi nonuniform⁽¹⁾** yang mengikuti distribusi akar atau ekstrem dari polinomial ortogonal. Tujuannya adalah untuk mencapai akurasi sangat tinggi (eksponensial) dengan jumlah titik yang jauh lebih sedikit.

⁽¹⁾ Titik kolokasi adalah titik-titik tertentu dalam domain waktu (atau ruang) di mana persamaan diferensial dianggap “benar” secara eksak.

Kalau begitu apa bedanya dengan diskritisasi?

Jawab: Diskritisasi adalah proses **membagi domain waktu** menjadi titik-titik diskret untuk menghitung solusi numerik lokal, sedangkan kolokasi adalah **memilih titik diskret khusus** untuk memaksa persamaan diferensial “benar” pada titik-titik itu, lalu membangun solusi global berbasis polinomial.

Disinilah letak mengapa diperlukan PSM pada NMPC, sebab PSM membuat NMPC lebih cepat karena ia mengganti integrasi langkah demi langkah dengan aproksimasi polinomial global berorde tinggi yang langsung bisa dimasukkan ke dalam optimasi nonlinear.

1.2 Polinomial Chebyshev

Polinomial Chebyshev adalah dua deret polinomial ortogonal yang berhubungan dengan fungsi kosinus dan sinus, dinotasikan sebagai $T_n(x)$ dan $U_n(x)$. Dengan

$$T_n(\cos(\theta)) = \cos(n\theta)$$

$$U_n(\cos(\theta)) \sin \theta = \sin((n+1)\theta)$$

Artinya jika $x = \cos \theta$, maka

$$T_0 = 1, \quad T_1 = \cos(\theta), \quad T_2 = \cos(2\theta), \quad T_3 = \cos(3\theta)$$

Dengan contoh polinomial pertama yaitu:

n	$T_n(x)$
0	1
1	x
2	$2x^2 - 1$
3	$4x^3 - 3x$
4	$8x^4 - 8x^2 + 1$

1.3 Chebyshev Pseudospectral Method

Metode Chebyshev Pseudospectral adalah salah satu dari PSM yang menggunakan Chebyshev–Gauss–Lobatto (CGL) sebagai titik-titik kolokasi. Titik ini berasal dari ekstrem (maksimum dan minimum) polinomial Chebyshev $T_n(x)$. Berikut adalah langkah-langkah memperoleh Chebyshev–Gauss–Lobatto (CGL). Definisi dasar Chebyshev:

$$T_n(x) = \cos(n\theta), \quad x = \cos(\theta)$$

Langkah 1: Cari titik ekstrem (maksimum dan minimum)
Titik ekstrem diperoleh saat turunan terhadap x bernilai nol:

$$\frac{dT_n(x)}{dx} = 0$$

Karena $x = \cos \theta$, gunakan turunan rantai:

$$\frac{dT_n(x)}{dx} = \frac{dT_n}{d\theta} \cdot \frac{d\theta}{dx}$$

Kita tahu:

$$T_n(x) = \cos(n\theta) \Rightarrow \frac{dT_n}{d\theta} = -n \sin(n\theta)$$

dan

$$\frac{d\theta}{dx} = -\frac{1}{\sqrt{1-x^2}}$$

Sehingga:

$$\frac{dT_n}{dx} = \frac{n \sin(n\theta)}{\sqrt{1-x^2}}$$

Langkah 2: Syarat ekstrem \rightarrow nolkan turunan

$$\frac{dT_n}{dx} = 0 \Rightarrow \sin(n\theta) = 0$$

Solusi:

$$n\theta_i = i\pi, \quad i = 0, 1, 2, \dots, n$$

$$\Rightarrow \theta_i = \frac{i\pi}{n}$$

Langkah 3: Kembalikan ke x

$$x_i = \cos(\theta_i) = \cos\left(\frac{i\pi}{n}\right), \quad i = 0, 1, \dots, n$$

Nah, inilah rumus **Chebyshev–Gauss–Lobatto nodes**.

Disebut Chebyshev–Gauss–Lobatto karena berasal teori quadrature (integrasi numerik):

1. Gauss quadrature = metode integrasi numerik berbasis akar polinomial ortogonal (misal, Chebyshev atau Legendre).
2. Lobatto = modifikasi Gauss quadrature yang juga menyertakan titik ujung domain (-1 dan +1).

1.4 Metodologi

1.4.1 Pengkajian Model Kapal

Pada tahap ini akan menghasilkan model kapal tak linier, yaitu:

$$\dot{\mathbf{s}} = \mathbf{f}(\mathbf{s}, u)$$

dan model pengukuran

$$\mathbf{h} = \mathbf{Cs}$$

1.4.2 Pengubahan domain waktu menjadi domain standar

Pada tahap ini, waktu yang awalnya pada $[t_0, t_f]$, diubah menjadi domain standar $\tau \in [-1, 1]$. Hubungan antara waktu sebenarnya dan waktu terstandar diberikan oleh transformasi linear:

$$\tau = \frac{2(t - t_0)}{t_f - t_0} - 1$$

Sehingga model kapal yang sebelumnya masih berdomain waktu akan diubah menjadi domain standar τ , dengan

$$\tau = \frac{2(t - t_0)}{t_f - t_0} - 1 \quad \Leftrightarrow \quad t = t_0 + \frac{t_f - t_0}{2}(\tau + 1).$$

Turunkan t terhadap τ :

$$\frac{dt}{d\tau} = \frac{t_f - t_0}{2}.$$

Dengan menggunakan aturan rantai untuk turunan terhadap τ , diperoleh

$$\frac{d\mathbf{s}}{d\tau} = \frac{d\mathbf{s}}{dt} \frac{dt}{d\tau} = \mathbf{f}(\mathbf{s}(\tau), u(\tau)) \cdot \frac{t_f - t_0}{2}.$$

Sehingga persamaan model $\dot{\mathbf{s}} = \mathbf{f}(\mathbf{s}, u)$ menjadi $\dot{\mathbf{s}}(\tau) = \frac{t_f - t_0}{2} \mathbf{f}(\mathbf{s}(\tau), u(\tau))$.

1.4.3 Aproksimasi fungsi dengan polinomial Langrange

Fungsi $x(\tau)$ dapat diaproksimasi dengan polinomial Lagrange yaitu

$$x(\tau) = \sum_{i=0}^N x_i \phi_i(\tau)$$

Dengan N adalah order polinomial ϕ_i adalah basis fungsi Lagrange yaitu

$$\phi_i(\tau) = \prod_{\substack{j=0 \\ j \neq i}}^N \frac{\tau - \tau_j}{\tau_i - \tau_j}$$

1.4.4 Kolokasi di Titik Chebyshev-Gauss-Lobatto

Disinilah inti dari Metode Chebyshev Pseudospectral, sebab titik kolokasi yang digunakan adalah titik Chebyshev–Gauss–Lobatto, yaitu:

$$\tau_i = \cos\left(\frac{i\pi}{N}\right), \quad i = 0, 1, \dots, N.$$

Dengan persamaan model adalah

$$\dot{\mathbf{s}}(\tau_i) = \frac{t_f - t_0}{2} \mathbf{f}(\mathbf{s}(\tau_i), u(\tau_i))$$

1.4.5 Diferensiasi via Matriks Chebyshev

$$\dot{\mathbf{s}}(\tau_i) \approx \sum_{j=0}^N D_{ij} \mathbf{s}(\tau_j)$$

Elemen **Chebyshev differentiation matrix** D untuk node CGL:

$$D_{ij} = \begin{cases} \frac{c_i(-1)^{i+j}}{c_j(\tau_i - \tau_j)}, & i \neq j, \\ -\frac{\tau_j}{2(1 - \tau_j^2)}, & i = j, j = 1, \dots, N-1, \\ \frac{2N^2 + 1}{6}, & i = j = 0, \\ -\frac{2N^2 + 1}{6}, & i = j = N, \end{cases}$$

dengan $c_0 = c_N = 2$, dan $c_j = 1$ untuk lainnya.

Sehingga model kapal menjadi

$$\sum_{j=0}^N D_{ij} \mathbf{s}(\tau_j) = \frac{t_f - t_0}{2} \mathbf{f}(\mathbf{s}(\tau_i), u(\tau_i))$$

1.4.6 Kuantifikasi Integral (Quadrature) NMPC Secara Umum

Integral pada $[-1, 1]$ diganti jumlah berbobot (aturan Chebyshev–Gauss–Lobatto):

$$\int_{-1}^1 g(\tau) d\tau \approx \sum_{i=0}^N w_i g(\tau_i).$$

Sehingga fungsi tujuan yang awalnya adalah

$$J = \int_{t_0}^{t_f} L(x(t), u(t)) dt$$

menjadi:

$$J \approx \frac{t_f - t_0}{2} \sum_{i=0}^N w_i L(x(\tau_i), u(\tau_i)).$$

1.4.7 Chebyshev NMPC

Fungsi tujuan NMPC yaitu:

$$J = \int_{t_0}^{t_f} \left(\|h_{\text{ref}}(t) - h(t)\|_{Q(t)}^2 + \|u(t)\|_{R(t)}^2 + \phi_{\text{COLREGS}} \right) dt$$

dengan kendala

$$\begin{aligned}\dot{\mathbf{s}} &= \mathbf{f}(\mathbf{s}, u) \\ \mathbf{h} &= C\mathbf{s} \\ \mathbf{s}_{\min} &\leq \mathbf{s}(t) \leq \mathbf{s}_{\max} \\ \mathbf{u}_{\min} &\leq \mathbf{u}(t) \leq \mathbf{u}_{\max} \\ \Delta \mathbf{u}_{\min} &\leq \Delta \mathbf{u}(t) \leq \Delta \mathbf{u}_{\max}\end{aligned}$$

Dengan $\Delta \mathbf{u}(k) = \mathbf{u}(k) - \mathbf{u}(k-1)$

Fungsi tujuan Chebyshev NMPC menjadi:

$$J = \frac{T}{2} \sum_{i=0}^N w_i \left[\|h_{\text{ref},i} - h_i\|_Q^2 + \|u_i\|_R^2 + \phi_{\text{COLREGS},i} \right]$$

dengan kendala

$$\begin{aligned}\frac{2}{T} \sum_{j=0}^N D_{kj} s_j &= f(s_k, u_k) \\ h_k &= C s_k \\ s_{\min} &\leq s_k \leq s_{\max} \\ u_{\min} &\leq u_k \leq u_{\max} \\ \dot{u}_{\min} &\leq \frac{2}{T} \sum_{j=0}^N D_{kj} u_j \leq \dot{u}_{\max}\end{aligned}$$

untuk $k = 0, \dots, N$. Untuk N genap, w_k adalah

$$w_0 = w_N = \frac{1}{N^2 - 1},$$

$$w_k = \frac{2}{N} \left[\gamma(0, k) + \gamma\left(\frac{N}{2}, k\right) + 2 \sum_{i=1}^{N/2-1} \gamma(i, k) \right],$$

untuk $k = 1, \dots, N-1$, dan untuk N ganjil adalah

$$w_0 = w_N = \frac{1}{N^2},$$

$$w_k = \frac{2}{N} \left[\gamma(0, k) + 2 \sum_{i=1}^{(N-1)/2} \gamma(i, k) \right],$$

dengan

$$\gamma(i, k) = \frac{1}{1 - 4i^2} \cos \left(\frac{2\pi ik}{N} \right).$$

1.5 Contoh Penggunaan Polinomial Chebysev

Berikut adalah perbandingan polinomial Chebysev dan ode45 dalam menyelesaikan persamaan differensial $\dot{x} = x$.

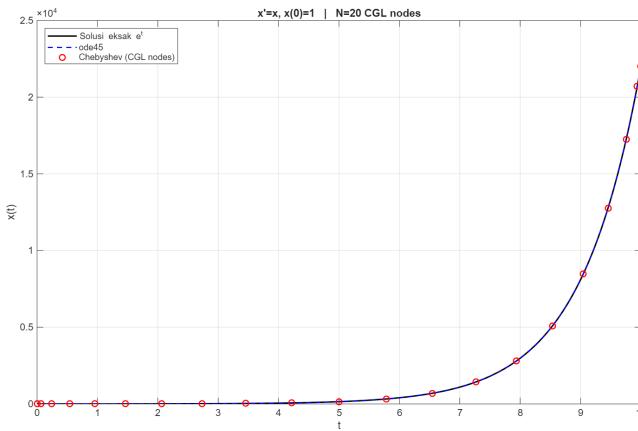


Figure 1: Perbandingan polinomial Chebysev dan ode45

1.6 Fungsi tujuan di NMPC apakah diskrit atau kontinu?

Fungsi tujuan NMPC pada dasarnya bersifat kontinu. Hanya saja, untuk keperluan komputasi numerik, fungsi tujuan harus dalam bentuk diskrit (sigma). Sumber buku:

5.4.2 Continuous-Time Models

For continuous-time systems, we consider here nonlinear models represented as differential equations of the general form

$$\dot{x} = f(x, u, t) \quad (5.17)$$

A controller is sought which minimizes some performance index

$$J = \phi[x(t_f), t_f] + \int_{t_0}^{t_f} L[x(t), u(t), t] dt \quad (5.18)$$

(a) Fungsi Objektif Kontinu

5.4.1 Discrete-Time Models

In this section, we consider the solution of MPC problems posed solely in discrete time. Since the computational issues discussed here are primarily concerned with solving the open-loop, constrained control problem, we will temporarily abandon the double time index. The model is given by Equations 5.1 and 5.2 and the objective function is given by

$$J = \|g(x_N) - y_{ref}\|_Q^2 + \sum_{j=0}^{N-1} (\|g(x_j) - y_{ref}\|_Q^2 + \|u_j - u_{ref}\|_R^2 + \|\Delta u_j\|_S^2) \quad (5.15)$$

(b) Fungsi Objektif Diskrit

1.7 τ itu apa dan bagaimana?

Variabel τ merupakan waktu terstandar (domain komputasi) yang digunakan pada metode Chebyshev. Semua polinomial Chebyshev didefinisikan dan bersifat ortogonal pada interval $[-1, 1]$, sehingga domain ini menjadi ruang dasar untuk aproksimasi dan kolokasi dalam Chebyshev Pseudospectral Method. Berikut adalah contoh perubahan domain waktu biasa dan τ pada menggambar fungsi.

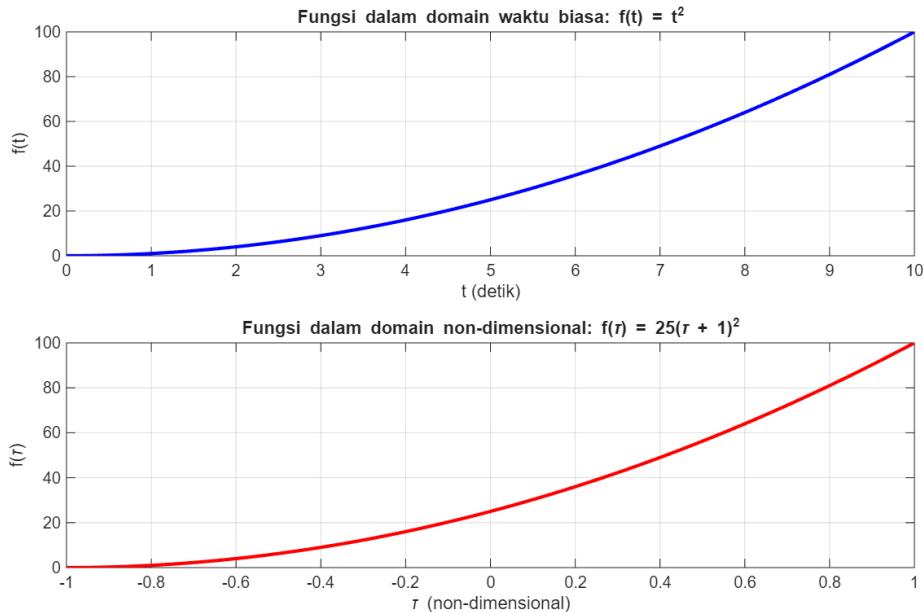


Figure 3: Perbandingan waktu biasa vs τ

1.8 Alasan kenapa polinomial Chebyshev digunakan? Bisa bandingin dengan Laguerre dan Langrange

Ada beberapa kelebihan dari Polinomial Chebyshev yaitu

1. Akurasi tinggi (eksponensial konvergen)
2. Lebih sedikit titik kolokasi dibanding metode grid uniform

Dibalik kelebihan, terdapat kekurangan dari Polinomial Chebyshev, yaitu

1. Kurang cocok untuk horizon sangat panjang (clustering di ujung)
2. Butuh transformasi domain untuk tiap horizon

Aspek	Chebyshev PSM
Basis polinomial	$T_n(\tau)$ $\cos(n \arccos \tau)$
Domain definisi	$[-1, 1]$ — finit horizon
Titik kolokasi	Chebyshev (CGL): $\tau_i = \cos\left(\frac{i\pi}{N}\right)$ (eksplisit)
Perhitungan node	Mudah, langsung dari fungsi \cos
Bobot integrasi (quadrature)	Bentuk tertutup, sederhana
Distribusi titik	Padat di ujung domain, jarang tengah
Akurasi	Eksponensial untuk fungsi halus domain terbatas
Kelebihan utama	Node daerah D -matrix eksplisit, komputasi cepat
Kelemahan utama	Kurang efisien untuk horizon sangat panjang (cluster tepi)
Sifat ortogonalitas	Terhadap bobot $1/\sqrt{1 - \tau^2}$

Jika dibandingkan dengan polinomial legendre dan Laguerre:

1.9 Sifat Orthogonalitas berpengaruh dimana?

Sifat ortogonalitas polinomial Chebyshev menyebabkan setiap basis fungsi bekerja secara independen, sehingga menghindari interferensi antar komponen aproksimasi. Dalam Pseudospectral Method, hal ini meningkatkan kestabilan numerik dan mempercepat konvergensi. Akibatnya, pada implementasi Nonlinear Model Predictive Control (NMPC), prediksi lintasan menjadi lebih akurat dan penyelesaian optimasi lebih efisien.

Secara sederhana, jika menggunakan **polinomial biasa (non-ortogonal)**, perubahan pada satu koefisien aproksimasi dapat mempengaruhi seluruh fungsi aproksimasi, sehingga memperumit perhitungan dan mengurangi akurasi. Dengan **polinomial ortogonal** seperti Chebyshev, setiap koefisien hanya mempengaruhi bagian tertentu dari fungsi, sehingga memudahkan optimasi dan meningkatkan performa NMPC.

1.10 Fungsi COLREGS di Chebyshev

1.10.1 Fungsi COLREGS pada umumnya

Fungsi COLREGS adalah fungsi taklinear. Tujuannya adalah memberikan pembobotan pada posisi kapal relatif terhadap halangan. Fungsi COLREGS didefinisikan sebagai berikut

$$\begin{aligned}\phi_{\text{COLREGS}} = & \sum_{i \in \text{GW}} w_{\text{GW}} F_{\text{GW}}(p_{\text{rel}}(k + j|k)) + \\ & \sum_{i \in \text{HO}} w_{\text{HO}} F_{\text{HO}}(p_{\text{rel}}(k + j|k)) + \\ & \sum_{i \in \text{OT}} w_{\text{OT}} F_{\text{OT}}(p_{\text{rel}}(k + j|k))\end{aligned}$$

dengan:

i : setiap halangan yang terdeteksi

$w_{\text{OT}}, w_{\text{HO}}, w_{\text{GW}}$: nilai pembobot

$F_{\text{OT}}, F_{\text{HO}}, F_{\text{GM}}$: fungsi lapangan potensial

$p_{\text{rel}}(k + j|k)$: prediksi posisi titik tengah kapal relatif pada koordinat sumbu kapal halangan untuk $t = k + j$ pada saat $t = k$.

Perhitungan posisi titik tengah kapal relatif terhadap halangan adalah sebagai berikut:

$$p_{\text{rel}}(k + j|k) = R(\psi_{\text{TS}}(k + j|k)) [p_{\text{TS}}(k + j|k) - p_{\text{TS}}(k|k)]$$

dengan

$$R(\psi_{\text{TS}}(k + j|k)) = \begin{bmatrix} \cos(\psi_{\text{TS}}(k + j|k)) & \sin(\psi_{\text{TS}}(k + j|k)) \\ -\sin(\psi_{\text{TS}}(k + j|k)) & \cos(\psi_{\text{TS}}(k + j|k)) \end{bmatrix}$$

dimana:

$pos(k + j|k)$: posisi titik tengah kapal sendiri (own-ship)

$pts(k + j|k)$: posisi titik tengah kapal halangan (target-ship).

Fungsi lapangan potensial F_{OT} , F_{HO} , F_{GW} dirancang agar kapal dapat melakukan manuver untuk menghindari tabrakan dengan mengacu kepada *COLREGS*.

Rancangan fungsi lapangan potensial diberikan sebagai berikut:

$$F_{GW} = 0.5 \times f(\alpha_{x1}x_{rel}(k + j|k)) \times (1 + f(\alpha_{y1}(y_{rel}(k + j|k) - y_{0,GW})))$$

$$F_{HO} = 0.5 \times f(\alpha_{y2}y_{rel}(k + j|k)) \times (1 + f(\alpha_{x2}(x_{0,HO} - x_{rel}(k + j|k))))$$

$$F_{OT} = 0.5 \times f(\alpha_{x3}(x_{0,OT} - x_{rel}(k + j|k))) \times f(\alpha_{y3}(y_{rel}(k + j|k) - y_{0,OT}))$$

dengan $\alpha_{x1}, \alpha_{x2}, \alpha_{x3}, \alpha_{y1}, \alpha_{y2}, \alpha_{y3}$ merupakan parameter untuk menentukan kemiringan dari fungsi lapangan potensial. Parameter $y_{0,GW}, x_{0,HO}, x_{0,OT}, y_{0,OT}$ menentukan pergeseran untuk menyesuaikan fungsi potensial.

Fungsi f merupakan fungsi taklinier sebagai berikut:

$$f(x) = \frac{x}{\sqrt{1 + x^2}}.$$

Fungsi COLREGS tidak diubah menjadi dalam domain Chebyshev karena fungsi ini hanya berfungsi sebagai penalti pada fungsi tujuan NMPC. Sehingga fungsi COLREGS tetap dalam domain waktu biasa.

1.11 Langkah-langkah Chebyshev Pseudospectral Method (CPM) secara umum

1.11.1 Melakukan Aproksimasi Fungsi

Misalkan terdapat $x(t)$ adalah fungsi kontinu dengan interval waktu $[t_0, t_f]$. Fungsi ini akan diaproksimasi dengan interpolasi polinomial Langrange, namun sebelum itu perlu dilakukan pengubahan domain fungsi yang awalnya pada $[t_0, t_f]$ menjadi pada domain standar $\tau \in [-1, 1]$. Hubungan antara waktu sebenarnya dan waktu terstandar diberikan oleh transformasi linear:

$$\tau = \frac{2(t - t_0)}{t_f - t_0} - 1$$

Setelah itu fungsi $x(t)$ dapat diaproksimasi dengan polinomial langrange yaitu

$$x(\tau) = \sum_{i=0}^N x_i \phi_i(\tau)$$

Dengan N adalah order polinomial dan ϕ_i adalah basis fungsi langrange.

$$\phi_i(\tau) = \prod_{\substack{j=0 \\ j \neq i}}^N \frac{\tau - \tau_j}{\tau_i - \tau_j}$$

1.11.2 Kolokasi di Titik Chebyshev–Gauss–Lobatto

- Pilih node non-uniform:

$$\tau_i = \cos\left(\frac{i\pi}{N}\right), \quad i = 0, 1, \dots, N.$$

- Node ini mencakup ujung domain $(-1, +1)$ dan rapat di tepi \Rightarrow stabil dan mengurangi osilasi di batas.
- Persamaan dinamik kontinu $\dot{x}(t) = f(x(t), u(t))$ setelah transformasi waktu menjadi:

$$\frac{2}{t_f - t_0} \dot{x}(\tau_i) = f(x(\tau_i), u(\tau_i)),$$

dan dipaksa benar (kolokasi) pada setiap τ_i .

1.11.3 Diferensiasi via Matriks Chebyshev

- Turunan aproksimasi Lagrange di titik kolokasi bisa ditulis sebagai operasi matriks:

$$\dot{x}(\tau_i) \approx \sum_{j=0}^N D_{ij} x(\tau_j)$$

- Elemen **Chebyshev differentiation matrix** D untuk node CGL:

$$D_{ij} = \begin{cases} \frac{c_i(-1)^{i+j}}{c_j(\tau_i - \tau_j)}, & i \neq j, \\ -\frac{\tau_j}{2(1 - \tau_j^2)}, & i = j, j = 1, \dots, N-1, \\ \frac{2N^2 + 1}{6}, & i = j = 0, \\ -\frac{2N^2 + 1}{6}, & i = j = N, \end{cases}$$

dengan $c_0 = c_N = 2$, dan $c_j = 1$ untuk lainnya.

1.11.4 Formulasi Kolokasi Diskrit

- Kumpulkan semua state pada node menjadi vektor

$$X = [x(\tau_0), \dots, x(\tau_N)]^\top,$$

dan input

$$U = [u(\tau_0), \dots, u(\tau_N)]^\top.$$

- Kendala dinamik global (untuk semua node) menjadi sistem aljabar:

$$\frac{2}{t_f - t_0} DX = F(X, U),$$

dengan

$$F(X, U) = [f(x(\tau_0), u(\tau_0)), \dots, f(x(\tau_N), u(\tau_N))]^\top.$$

- Tambahkan kondisi awal $x(\tau_0) = x(t_0)$ (dan kondisi terminal bila ada).

1.11.5 Kuantifikasi Integral (Quadrature)

- Integral pada $[-1, 1]$ diganti jumlah berbobot (aturan Chebyshev–Gauss–Lobatto):

$$\int_{-1}^1 g(\tau) d\tau \approx \sum_{i=0}^N w_i g(\tau_i).$$

- Gunakan bobot CGL w_i ; sesuai N genap/ganjil — nanti digunakan untuk biaya (tracking dan effort kontrol).

1.11.6 Formulasi Masalah Optimal Diskrit (OCP → NLP)

- Biaya kontinu:

$$J = \int_{t_0}^{t_f} L(x(t), u(t)) dt$$

menjadi:

$$J \approx \frac{t_f - t_0}{2} \sum_{i=0}^N w_i L(x(\tau_i), u(\tau_i)).$$

- NLP akhir:

$$\begin{aligned} \min_{X, U} \quad & J = \frac{t_f - t_0}{2} \sum_{i=0}^N w_i L(x_i, u_i) \\ \text{s.t.} \quad & \frac{2}{t_f - t_0} DX = F(X, U), \quad x_0 = x(t_0), \\ & \text{kendala state/input lain (box, rate, obstacle, dst).} \end{aligned}$$

Model Kapal

$$\begin{aligned}\dot{v}' &= a'_{11}v' + a'_{12}r' + b'_1\delta' \\ \dot{r}' &= a'_{21}v' + a'_{22}r' + b'_2\delta' \\ \dot{\psi}' &= r' \\ \dot{x}' &= u'_0 \cos \psi' - v' \sin \psi' \\ \dot{y}' &= u'_0 \sin \psi' + v' \cos \psi'\end{aligned}$$

Persamaan ini dapat ditulis menjadi

$$\dot{\mathbf{S}} = f(\mathbf{S}, \mathbf{u})$$

Dengan $S = [v' \ r' \ \psi' \ x' \ y']^T$. Untuk persamaan model pengukuran output diberikan sebagai berikut

$$\mathbf{h} = \mathbf{CS}$$

dengan

$$\mathbf{C} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Output sistem adalah sudut $yaw(\psi)$, posisi kapal pada sumbu-x (x), dan posisi kapal pada sumbu-y (y).

Lalu horizon waktu $[t_0, t_0 + T]$ diubah ke domain Chebyshev $\tau \in [-1, 1]$ dengan

$$\tau = \frac{2(t - t_0)}{T} - 1 \quad \iff \quad t = t_0 + \frac{T}{2}(\tau + 1).$$

Turunkan t terhadap τ :

$$\frac{dt}{d\tau} = \frac{T}{2}.$$

Dengan menggunakan aturan rantai untuk turunan terhadap τ , diperoleh

$$\frac{dS}{d\tau} = \frac{dS}{dt} \frac{dt}{d\tau} = f(S(\tau), u(\tau)) \cdot \frac{T}{2}.$$

Sehingga persamaan model $\dot{\mathbf{S}} = f(\mathbf{S}, \mathbf{u})$ menjadi $\dot{\mathbf{S}}(\tau) = \frac{T}{2}\mathbf{f}(\mathbf{S}(\tau), \mathbf{u}(\tau))$. Lalu \mathbf{S} dan \mathbf{U} diaproksimasi dengan interpolasi polinomial Langrange, yaitu

$$S(\tau) = \sum_{i=0}^N S_i \phi_i(\tau) \tag{1}$$

$$u(\tau) = \sum_{i=0}^N u_i \phi_i(\tau) \tag{2}$$

Dengan N adalah order polinomial dan ϕ_i adalah basis fungsi langrange.

$$\phi_i(\tau) = \prod_{\substack{j=0 \\ j \neq i}}^N \frac{\tau - \tau_j}{\tau_i - \tau_j} \quad (3)$$

Dari persamaan (1) diturunkan terhadap τ , sehingga menjadi

$$\dot{S}(\tau) = \sum_{i=0}^N S_i \frac{d\phi_i(\tau)}{d\tau}$$

Lalu persamaan (3) terhadap τ , sehingga menjadi

$$\phi'_i(\tau) = \phi_i(\tau) \sum_{j \neq i} \frac{1}{\tau - \tau_j}$$

Sehingga diperoleh

$$\dot{S}(\tau) = \sum_{i=0}^N S_i \phi_i(\tau) \left(\sum_{\substack{j=0 \\ j \neq i}}^N \frac{1}{\tau_i - \tau_j} \right)$$

Untuk $k = 1, 2, \dots, N$ pilih titik Chebyshev-Gauss-Lobatto sebagai titik interpolasi yang diberikan oleh

$$\tau_k = \cos\left(\frac{\pi k}{N}\right)$$

Design NMPC

Objective Function 1

$$J(k) = \sum_{i=1}^{N_p} \|\mathbf{h}_{\text{ref}}(k+i|k) - \mathbf{h}(k+i|k)\|_{Q_{(i)}}^2 + \|\Delta \mathbf{u}(k+i-1|k)\|_{R_{(i)}}^2$$

dengan kendala

$$\begin{aligned} \mathbf{s}(k+i|k) &= \mathbf{f}_d(\mathbf{s}(k+i-1|k), \mathbf{u}(k+i-1|k)) \\ \mathbf{h}(k+i|k) &= \mathbf{C}\mathbf{s}(k+i|k) \\ \mathbf{s}_{\min} &\leq \mathbf{s}(k+i|k) \leq \mathbf{s}_{\max} \\ \mathbf{u}_{\min} &\leq \mathbf{u}(k+i-1|k) \leq \mathbf{u}_{\max} \\ \Delta \mathbf{u}_{\min} &\leq \Delta \mathbf{u}(k+i-1|k) \leq \Delta \mathbf{u}_{\max} \end{aligned}$$

untuk $i = 1, 2, \dots, N_p$. Dengan $\Delta \mathbf{u}(k) = \mathbf{u}(k) - \mathbf{u}(k-1)$

Dengan Chebyshev

Karena $\Delta \mathbf{u}(k) = \mathbf{u}(k) - \mathbf{u}(k-1)$ dapat diaproksimasi menjadi turunan \mathbf{u} yaitu berdasarkan (2), diperoleh

$$u(\tau) = \sum_{i=0}^N u_i \phi_i(\tau), \quad \tau \in [-1, 1].$$

Turunan terhadap waktu:

$$\begin{aligned} \dot{u}(t) &= \frac{du}{dt} = \frac{2}{T} \frac{du}{d\tau} \\ \left. \frac{du}{d\tau} \right|_{\tau_k} &= \sum_{i=0}^N D_{ki} u_i, \end{aligned}$$

Sehingga fungsi tujuan menjadi:

$$J = \frac{T}{2} \sum_{k=0}^N w_k \left[\|h(x_k) - h_d(\tau_k)\|_Q^2 + \left\| \frac{2}{T} \sum_{i=0}^N D_{ki} u_i \right\|_R^2 \right]$$

Dengan kendala

$$\begin{aligned} \sum_{i=0}^N D_{ki} s_i &= \frac{T}{2} f(S(\tau), u(\tau)) \\ h_k &= C s_k \\ s_{\min} &\leq s_k \leq s_{\max} \\ u_{\min} &\leq u_k \leq u_{\max} \\ \dot{u}_{\min} &\leq \frac{2}{T} \sum_{i=0}^N D_{ki} u_i \leq \dot{u}_{\max} \end{aligned}$$

untuk $k = 0, \dots, N$. Untuk N genap, w_k adalah

$$w_0 = w_N = \frac{1}{N^2 - 1},$$

$$w_k = \frac{2}{N} \left[\gamma(0, k) + \gamma\left(\frac{N}{2}, k\right) + 2 \sum_{i=1}^{N/2-1} \gamma(i, k) \right],$$

untuk $k = 1, \dots, N-1$, dan untuk N ganjil adalah

$$w_0 = w_N = \frac{1}{N^2},$$

$$w_k = \frac{2}{N} \left[\gamma(0, k) + 2 \sum_{i=1}^{(N-1)/2} \gamma(i, k) \right],$$

dengan

$$\gamma(i, k) = \frac{1}{1 - 4i^2} \cos \left(\frac{2\pi ik}{N} \right).$$

Dan D_{ki} adalah evaluasi turunan pada titik kolokasi $\tau = \tau_k$ menghasilkan elemen dari matriks diferensiasi Chebyshev–Gauss–Lobatto (CGL):

$$D_{ki} = \phi'_i(\tau_k) \quad (4)$$

Matriks diferensiasi D_{ki} dapat dinyatakan secara eksplisit sebagai:

$$D_{ki} = \begin{cases} \frac{c_k}{c_i} \frac{(-1)^{k+i}}{\tau_k - \tau_i}, & k \neq i, \\ -\frac{\tau_k}{2(1 - \tau_k^2)}, & 1 \leq k \leq N-1, \\ \frac{2N^2 + 1}{6}, & k = 0, \\ -\frac{2N^2 + 1}{6}, & k = N, \end{cases} \quad (5)$$

dengan $c_0 = c_N = 2$ dan $c_i = 1$ untuk $i = 1, 2, \dots, N-1$.

Simulasi NMPC dengan CASADI hasil ChatGPT

```
MISSION COMPLETE at iter 238 (dist_min=48.82 m)
== NMPC TIME ==
Total : 15.444211 s
Iterasi : 237
Rata2 : 0.065165 s/iter
Min-Max : [0.022099  0.366392] s/iter
Warning: The video's width and height has
been padded to be a multiple of two as
required by the H.264 codec.

k =
    131

k =
    260
```

(a) Simulasi NMPC dengan Chebyshev

```
main_loop_time =
    58.2598

distance_to_destination =
    3.5884

average_mpc_time =
    0.2398
```

(b) Simulasi NMPC konvensional

Figure 4: Perbandingan hasil simulasi antara NMPC Chebyshev dan NMPC biasa.

Catatan

N : Orde polinomial Chebyshev

i : indeks indeks titik basis Lagrange (atau node tempat state/variabel disimpan)

k : indeks titik kolokasi tempat turunan sistem dipaksakan berlaku

Coret-Coret

Dengan $s = [v' \ r' \ \psi' \ x' \ y']^\top$, kendali $u' = \delta'$, dan kecepatan surge konstan u'_0 , model takliniernya:

$$\dot{s} = f(s, u') \equiv \begin{bmatrix} -0.6174 v' - 0.1036 r' + 0.01 u' \\ -5.0967 v' - 3.4047 r' + u' \\ r' \\ u'_0 \cos \psi' - v' \sin \psi' \\ u'_0 \sin \psi' + v' \cos \psi' \end{bmatrix}.$$

Ambil titik CGL untuk $N = 4$ dan $T = 5$:

$$\tau_0 = 1, \quad \tau_1 = \frac{\sqrt{2}}{2}, \quad \tau_2 = 0, \quad \tau_3 = -\frac{\sqrt{2}}{2}, \quad \tau_4 = -1,$$

dan tulis $S_i := S(\tau_i) = [v'_i \ r'_i \ \psi'_i \ x'_i \ y'_i]^\top$, $u'_i := u'(\tau_i)$.

Persamaan kolokasi. Untuk setiap $k = 0, \dots, 4$ berlaku

$$\sum_{i=0}^4 D_{ki} S_i = \frac{T}{2} f(S_k, u'_k) = 5 f(S_k, u'_k),$$

yang komponen-per-komponen menjadi

$$\begin{aligned} \sum_{i=0}^4 D_{ki} v'_i &= 5 \left(-0.6174 v'_k - 0.1036 r'_k + 0.01 u'_k \right), \\ \sum_{i=0}^4 D_{ki} r'_i &= 5 \left(-5.0967 v'_k - 3.4047 r'_k + u'_k \right), \\ \sum_{i=0}^4 D_{ki} \psi'_i &= 5 r'_k, \\ \sum_{i=0}^4 D_{ki} x'_i &= 5 \left(u'_0 \cos \psi'_k - v'_k \sin \psi'_k \right), \\ \sum_{i=0}^4 D_{ki} y'_i &= 5 \left(u'_0 \sin \psi'_k + v'_k \cos \psi'_k \right). \end{aligned}$$

Matriks diferensiasi CGL ($N = 4$).

$$D = \begin{bmatrix} 5.50000000 & -6.82842712 & 2.00000000 & -1.17157288 & 0.50000000 \\ 1.70710678 & -0.70710678 & -1.41421356 & 0.70710678 & -0.29289322 \\ -0.50000000 & 1.41421356 & 0.00000000 & -1.41421356 & 0.50000000 \\ 0.29289322 & -0.70710678 & 1.41421356 & 0.70710678 & -1.70710678 \\ -0.50000000 & 1.17157288 & -2.00000000 & 6.82842712 & -5.50000000 \end{bmatrix}.$$

maka persamaan menjadi

(1) Komponen v' :

$$\begin{aligned} 5.5v'_0 - 6.8284v'_1 + 2v'_2 - 1.1716v'_3 + 0.5v'_4 &= 5(-0.6174v'_0 - 0.1036r'_0 + 0.01u'_0), \\ 1.7071v'_0 - 0.7071v'_1 - 1.4142v'_2 + 0.7071v'_3 - 0.2929v'_4 &= 5(-0.6174v'_1 - 0.1036r'_1 + 0.01u'_1), \\ -0.5v'_0 + 1.4142v'_1 - 1.4142v'_3 + 0.5v'_4 &= 5(-0.6174v'_2 - 0.1036r'_2 + 0.01u'_2), \\ 0.2929v'_0 - 0.7071v'_1 + 1.4142v'_2 + 0.7071v'_3 - 1.7071v'_4 &= 5(-0.6174v'_3 - 0.1036r'_3 + 0.01u'_3), \\ -0.5v'_0 + 1.1716v'_1 - 2v'_2 + 6.8284v'_3 - 5.5v'_4 &= 5(-0.6174v'_4 - 0.1036r'_4 + 0.01u'_4). \end{aligned}$$

(2) Komponen r' :

$$\begin{aligned} 5.5r'_0 - 6.8284r'_1 + 2r'_2 - 1.1716r'_3 + 0.5r'_4 &= 5(-5.0967v'_0 - 3.4047r'_0 + u'_0), \\ 1.7071r'_0 - 0.7071r'_1 - 1.4142r'_2 + 0.7071r'_3 - 0.2929r'_4 &= 5(-5.0967v'_1 - 3.4047r'_1 + u'_1), \\ -0.5r'_0 + 1.4142r'_1 - 1.4142r'_3 + 0.5r'_4 &= 5(-5.0967v'_2 - 3.4047r'_2 + u'_2), \\ 0.2929r'_0 - 0.7071r'_1 + 1.4142r'_2 + 0.7071r'_3 - 1.7071r'_4 &= 5(-5.0967v'_3 - 3.4047r'_3 + u'_3), \\ -0.5r'_0 + 1.1716r'_1 - 2r'_2 + 6.8284r'_3 - 5.5r'_4 &= 5(-5.0967v'_4 - 3.4047r'_4 + u'_4). \end{aligned}$$

(3) Komponen ψ' :

$$\begin{aligned} 5.5\psi'_0 - 6.8284\psi'_1 + 2\psi'_2 - 1.1716\psi'_3 + 0.5\psi'_4 &= 5r'_0, \\ 1.7071\psi'_0 - 0.7071\psi'_1 - 1.4142\psi'_2 + 0.7071\psi'_3 - 0.2929\psi'_4 &= 5r'_1, \\ -0.5\psi'_0 + 1.4142\psi'_1 - 1.4142\psi'_3 + 0.5\psi'_4 &= 5r'_2, \\ 0.2929\psi'_0 - 0.7071\psi'_1 + 1.4142\psi'_2 + 0.7071\psi'_3 - 1.7071\psi'_4 &= 5r'_3, \\ -0.5\psi'_0 + 1.1716\psi'_1 - 2\psi'_2 + 6.8284\psi'_3 - 5.5\psi'_4 &= 5r'_4. \end{aligned}$$

(4) Komponen x' :

$$\begin{aligned} 5.5x'_0 - 6.8284x'_1 + 2x'_2 - 1.1716x'_3 + 0.5x'_4 &= 5(u'_0 \cos \psi'_0 - v'_0 \sin \psi'_0), \\ 1.7071x'_0 - 0.7071x'_1 - 1.4142x'_2 + 0.7071x'_3 - 0.2929x'_4 &= 5(u'_0 \cos \psi'_1 - v'_1 \sin \psi'_1), \\ -0.5x'_0 + 1.4142x'_1 - 1.4142x'_3 + 0.5x'_4 &= 5(u'_0 \cos \psi'_2 - v'_2 \sin \psi'_2), \\ 0.2929x'_0 - 0.7071x'_1 + 1.4142x'_2 + 0.7071x'_3 - 1.7071x'_4 &= 5(u'_0 \cos \psi'_3 - v'_3 \sin \psi'_3), \\ -0.5x'_0 + 1.1716x'_1 - 2x'_2 + 6.8284x'_3 - 5.5x'_4 &= 5(u'_0 \cos \psi'_4 - v'_4 \sin \psi'_4). \end{aligned}$$

(5) Komponen y' :

$$\begin{aligned} 5.5y'_0 - 6.8284y'_1 + 2y'_2 - 1.1716y'_3 + 0.5y'_4 &= 5(u'_0 \sin \psi'_0 + v'_0 \cos \psi'_0), \\ 1.7071y'_0 - 0.7071y'_1 - 1.4142y'_2 + 0.7071y'_3 - 0.2929y'_4 &= 5(u'_0 \sin \psi'_1 + v'_1 \cos \psi'_1), \\ -0.5y'_0 + 1.4142y'_1 - 1.4142y'_3 + 0.5y'_4 &= 5(u'_0 \sin \psi'_2 + v'_2 \cos \psi'_2), \\ 0.2929y'_0 - 0.7071y'_1 + 1.4142y'_2 + 0.7071y'_3 - 1.7071y'_4 &= 5(u'_0 \sin \psi'_3 + v'_3 \cos \psi'_3), \\ -0.5y'_0 + 1.1716y'_1 - 2y'_2 + 6.8284y'_3 - 5.5y'_4 &= 5(u'_0 \sin \psi'_4 + v'_4 \cos \psi'_4). \end{aligned}$$

Materi

Chebyshev-Gauss-Lobatto (CGL)

CGL adalah sekumpulan titik kolokasi (collocation points) yang digunakan dalam metode pseudospectral untuk mendiskritisasi fungsi kontinu menjadi bentuk polinomial berderajat N. CGL merupakan special case dari titik Chebyshev-Gauss (CG), tetapi dengan tambahan dua titik batas $(-1, 1)$ sehingga domainnya lengkap di interval $[-1, 1]$. Titik ini didefinisikan sebagai:

$$\tau_k = \cos\left(\frac{\pi k}{N}\right)$$

Note:

1. Titik kolokasi adalah sekumpulan titik diskrit di sepanjang domain waktu atau ruang tempat persamaan diferensial sistem dipaksakan berlaku secara eksak
2. Metode pseudospectral adalah metode numerik untuk menyelesaikan persamaan diferensial atau masalah kontrol optimal dengan cara:
 - (a) Mengaproksimasi fungsi keadaan dan kontrol menggunakan polinomial ortogonal orde tinggi (seperti Chebyshev atau Legendre)
 - (b) Menentukan turunan dan integralnya hanya di titik-titik kolokasi (biasanya titik-titik Chebyshev-Gauss-Lobatto atau Legendre-Gauss-Lobatto)

Pembuktian D_{ki}

Kita mulai dari definisi fungsi basis Lagrange untuk titik-titik kolokasi $\{\tau_j\}_{j=0}^N$:

$$\phi_i(\tau) = \prod_{\substack{j=0 \\ j \neq i}}^N \frac{\tau - \tau_j}{\tau_i - \tau_j}, \quad \phi_i(\tau_k) = \delta_{ik}. \quad (6)$$

Turunan terhadap τ diberikan oleh

$$\phi'_i(\tau) = \phi_i(\tau) \sum_{\substack{j=0 \\ j \neq i}}^N \frac{1}{\tau - \tau_j}. \quad (7)$$

Evaluasi pada titik kolokasi $\tau = \tau_k$ memberikan elemen matriks diferensiasi:

$$D_{ki} = \phi'_i(\tau_k). \quad (8)$$

Bentuk Umum dengan Bobot Barisentrис

Untuk sebarang himpunan titik kolokasi, definisikan bobot barisentrис sebagai:

$$w_i = \frac{1}{\prod_{\substack{m=0 \\ m \neq i}}^N (\tau_i - \tau_m)}. \quad (9)$$

Dengan bobot tersebut, turunan fungsi basis pada titik-titik kolokasi dapat dinyatakan sebagai

$$D_{ki} = \begin{cases} \frac{w_i}{w_k} \frac{1}{\tau_k - \tau_i}, & k \neq i, \\ - \sum_{\substack{m=0 \\ m \neq k}}^N D_{km}, & k = i. \end{cases} \quad (10)$$

Khusus untuk Titik Chebyshev–Gauss–Lobatto (CGL)

Untuk titik-titik Chebyshev-Gauss-Lobatto yang didefinisikan sebagai

$$\tau_j = \cos\left(\frac{\pi j}{N}\right), \quad j = 0, 1, \dots, N, \quad (11)$$

bobot barisentrисnya memiliki bentuk proporsional sebagai berikut:

$$w_j \propto (-1)^j c_j, \quad c_0 = c_N = \frac{1}{2}, \quad c_j = 1 \text{ untuk } j = 1, \dots, N-1. \quad (12)$$

Substitusi ke dalam Persamaan (10) menghasilkan

$$D_{ki} = \frac{c_k}{c_i} \frac{(-1)^{k+i}}{\tau_k - \tau_i}, \quad k \neq i. \quad (13)$$

Untuk elemen diagonal diperoleh dengan memanfaatkan sifat baris-jumlah-nol $\sum_{m=0}^N D_{km} = 0$, sehingga

$$D_{kk} = - \sum_{\substack{m=0 \\ m \neq k}}^N D_{km}. \quad (14)$$

Setelah disederhanakan menggunakan identitas trigonometri $\tau_k = \cos\left(\frac{\pi k}{N}\right)$, bentuk eksplisitnya adalah

$$D_{kk} = \begin{cases} -\frac{\tau_k}{2(1 - \tau_k^2)}, & 1 \leq k \leq N-1, \\ \frac{2N^2 + 1}{6}, & k = 0, \\ -\frac{2N^2 + 1}{6}, & k = N. \end{cases} \quad (15)$$

Hasil Akhir

Maka, matriks diferensiasi Chebyshev–Gauss–Lobatto dapat dinyatakan secara lengkap sebagai:

$$D_{ki} = \begin{cases} \frac{c_k}{c_i} \frac{(-1)^{k+i}}{\tau_k - \tau_i}, & k \neq i, \\ -\frac{\tau_k}{2(1 - \tau_k^2)}, & 1 \leq k \leq N-1, \\ \frac{2N^2 + 1}{6}, & k = 0, \\ -\frac{2N^2 + 1}{6}, & k = N. \end{cases} \quad (16)$$

Bentuk inilah yang digunakan sebagai *differentiation matrix* D_{ki} dalam metode *Chebyshev pseudospectral*, yang merepresentasikan turunan fungsi kontinu terhadap variabel τ pada titik-titik kolokasi $\tau_k \in [-1, 1]$.