

1 Bimbingan

1.1 Bagaimana Chebysev mengubah fungsi objektif dan kendala?

1.2 Fungsi tujuan di NMPC apakah diskrit atau kontinu?

Fungsi tujuan

1.3 τ itu apa dan bagaimana? Dan bagaimana contoh penggunaannya

1.4 Alasan kenapa polinomial Chebysev digunakan? Bisa bandingin dengan Laguerre dan Langrange

1.5 Bagaimana aturan dari Diskrit ke kontinu dan bagaimana jika kontinu ke diskrit

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

$$\mathbf{h} = \mathbf{C}\mathbf{S}$$

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

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

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

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

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

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 Chebysev

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

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

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 1: Perbandingan hasil simulasi antara NMPC Chebyshev dan NMPC biasa.

Catatan

N : Orde polinomial chebysev

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) Komponenten 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) Komponenten 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) Komponenten 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) Komponenten 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) Komponenten 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 Barisentris

Untuk sebarang himpunan titik kolokasi, definisikan bobot barisentris 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 barisentrisnya 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 $\tau_k \in [-1, 1]$.