# **CLF-CBF-QP-LEARN**

# 简单说明

## github markdown矩阵渲染错误,可以看pdf文件

#### CLF约束

$$rac{2\cdot (v-v_d)}{m}\cdot u + \lambda\cdot (v-v_d)^2 \leq \delta$$

### CBF约束

$$-rac{u}{m}\cdot (Th+rac{v-v_0}{c\cdot q})+(v_0-v)+\gamma\cdot (z-Th\cdot v-rac{1}{2}\cdot rac{(v-v_0)^2}{c\cdot q})\geq 0$$

### 化简得到,

## CLF约束中u的系数

$$aCLF = rac{2\cdot (v-v_d)}{m}$$

### CLF约束中不等式常数项

$$constraintValueCLF = -\lambda \cdot (v - v_d)^2 + \delta$$

## CBF约束中u的系数

$$aCBF = \frac{1}{m} \cdot (Th + \frac{v - v_0}{c \cdot g})$$

## CBF约束中不等式常数项

$$constraintValueCBF = (v_0 - v) + \gamma \cdot (z - Th \cdot v - rac{1}{2} \cdot rac{(v - v_0)^2}{c \cdot g})$$

## 最后转化为

$$f(x) = rac{1}{2} \cdot x^T \cdot P \cdot x + q^T \cdot x$$

 $subject\ to:$ 

$$aCLF \cdot u \leq constraintValueCLF - \delta$$

$$aCBF \cdot u \leq constraintValueCBF - \delta$$

$$\delta > 0$$

$$x = egin{bmatrix} u \ \delta \end{bmatrix}$$

$$P = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & p \end{bmatrix}$$

$$q = \begin{bmatrix} 0 & 0 \end{bmatrix}$$

### 将约束表示为矩阵形式:

$$l \leq A \cdot x \leq u$$

这里转换成三个约束条件,是引入松弛变量 将CLF不等式约束转化为等式约束  $aCLF \cdot x - \delta = constraintValueCLF$   $\delta \geq 0$ 

$$A = egin{bmatrix} aCLF & -1 \ aCBF & 0 \ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$l = egin{bmatrix} constraintValueCLF - \delta \ -INFTY \ 0 \end{bmatrix}$$

$$u = egin{bmatrix} constraintValueCLF - \delta \ constraintValueCBF \ INFTY \end{bmatrix}$$

这里 $constraintValueCLF - \delta$ 是因为上面化简时将 $\delta$ 也算入了常数项