

# **Лабораторная работа №2**

**Задача о погоне (18 вариант)**

Никитаева Александра Семеновна

# Содержание

<b>1</b>	<b>Цель работы</b>	<b>5</b>
<b>2</b>	<b>Задание</b>	<b>6</b>
<b>3</b>	<b>Выполнение лабораторной работы</b>	<b>7</b>
3.1	Постановка задачи . . . . .	7
3.2	Построение траектории движения и точки пересечения . . . . .	10
<b>4</b>	<b>Выводы</b>	<b>14</b>

## List of Tables

# List of Figures

3.1	Положение катера и лодки в начальный момент времени . . . . .	7
3.2	Скорости . . . . .	9
3.3	1 . . . . .	12
3.4	2 . . . . .	13

# 1 Цель работы

Научиться решать задачу о погоне, строить графики траектории движения, вывести уравнение, описывающее движение.

## 2 Задание

На море в тумане катер береговой охраны преследует лодку браконьеров. Через определенный промежуток времени туман рассеивается, и лодка обнаруживается на расстоянии 7,7 км от катера. Затем лодка снова скрывается в тумане и уходит прямолинейно в неизвестном направлении. Известно, что скорость катера в 3,3 раза больше скорости браконьерской лодки.

1. Запишите уравнение, описывающее движение катера, с начальными условиями для двух случаев (в зависимости от расположения катера относительно лодки в начальный момент времени).
2. Постройте траекторию движения катера и лодки для двух случаев.
3. Найдите точку пересечения траектории катера и лодки

## 3 Выполнение лабораторной работы

### 3.1 Постановка задачи

1. Место нахождения лодки браконьеров в момент обнаружения:  $t_0 = 0$ ,  $x_0 = 0$ . Место нахождения катера береговой охраны относительно лодки браконьеров в момент обнаружения лодки:  $x_0 = 0$
2. Введем полярные координаты. Считаем, что полюс - это точка обнаружения лодки браконьеров  $x_0$  ( $\theta = x_0 = 0$ ), а полярная ось  $r$  проходит через точку нахождения катера береговой охраны (рис. 3.1)

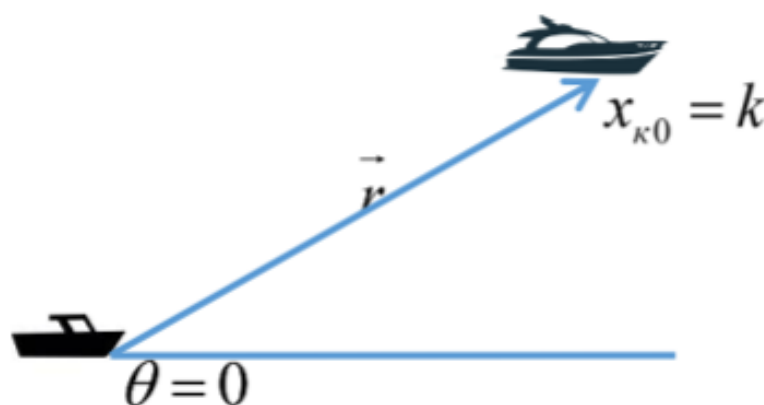


Figure 3.1: Положение катера и лодки в начальный момент времени

3. Траектория катера должна быть такой, чтобы и катер, и лодка все время были на одном расстоянии от полюса, только в этом случае траектория

катера пересечется с траекторией лодки. Поэтому для начала катер береговой охраны должен двигаться некоторое время прямолинейно, пока не окажется на том же расстоянии от полюса, что и лодка браконьеров. После этого катер береговой охраны должен двигаться вокруг полюса удаляясь от него с той же скоростью, что и лодка браконьеров.

4. Чтобы найти расстояние  $X$  (расстояние, после которого катер начнет двигаться вокруг полюса), необходимо составить простое уравнение. Пусть через время  $t$  катер и лодка окажутся на одном расстоянии  $x$  от полюса. За это время лодка пройдет  $x$ , а катер —  $k - x$  (или  $k + x$  в зависимости от начального положения катера относительно полюса). Время, за которое они пройдут это расстояние, вычисляется как  $\frac{x}{v}$  или  $\frac{k-x}{3.3v}$  (во втором случае  $\frac{k+x}{3.3v}$ ). Так как время одно и то же, то эти величины одинаковы. Тогда неизвестное расстояние  $x$  можно найти из следующего уравнения:

$$\frac{x}{v} = \frac{k - x}{3.3v}$$

или

$$\frac{x}{v} = \frac{k + x}{3.3v} .$$

Отсюда мы найдем два значения  $x_1 = \frac{10}{43}k$  и  $x_2 = \frac{10}{23}k$ , задачу будем решать для двух случаев.

5. После того, как катер береговой охраны окажется на одном расстоянии от полюса, что и лодка, он должен сменить прямолинейную траекторию и начать двигаться вокруг полюса, удаляясь от него со скоростью лодки  $v$ . Для этого скорость катера раскладываем на две составляющие:  $v_r$  — радиальная скорость и  $v_\tau$  — тангенциальная скорость (рис. 2). Радиальная скорость — это скорость, с которой катер удаляется от полюса,  $v_r = \frac{dr}{dt}$ . Нам нужно, чтобы эта скорость была равна скорости лодки, поэтому полагаем  $\frac{dr}{dt} = v$ .

Тангенциальная скорость — это линейная скорость вращения катера относи-



тельно полюса. Она равна произведению угловой скорости  $\frac{\partial \theta}{\partial t}$  на радиус  $r$ ,  $v_\tau = r \frac{\partial \theta}{\partial t}$

Из рисунка (рис. 3.2) видно:  $v_\tau = \sqrt{10.89^2 - v^2} = \sqrt{9.89}v$  (учитывая, что радиальная скорость равна  $v$ ). Тогда получаем  $r \frac{\partial \theta}{\partial t} = \frac{\sqrt{989}}{10}v$

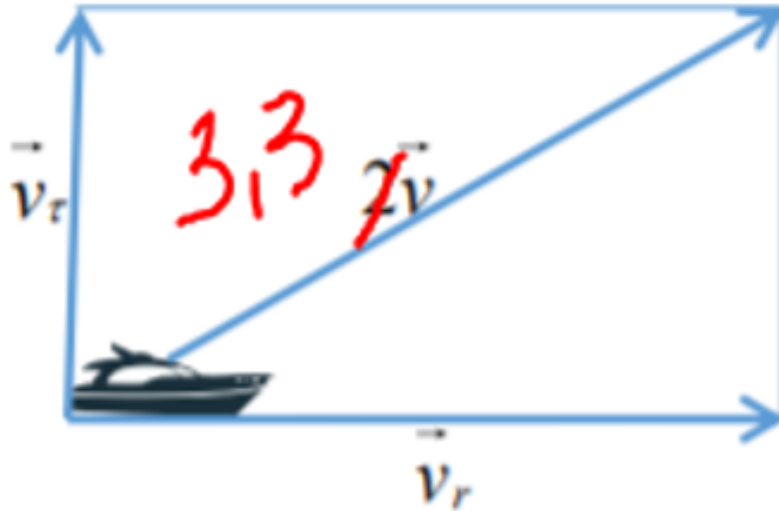


Figure 3.2: Скорости

6. Решение исходной задачи сводится к решению системы из двух дифференциальных уравнений:

$$\begin{cases} \frac{\partial r}{\partial t} = v \\ r \frac{\partial \theta}{\partial t} = \frac{\sqrt{989}}{10}v \end{cases}$$

с начальными условиями

$$\begin{cases} \theta_0 = 0 \\ r_0 = x_1 \end{cases}$$

$$\begin{cases} \theta_0 = -\pi \\ r_0 = x_2 \end{cases}$$

Исключая из полученной системы производную по  $t$ , можно перейти к следующему уравнению:

$$\frac{\partial r}{\partial \theta} = \frac{10r}{\sqrt{989}}.$$

Начальные условия остаются прежними. Решив это уравнение, мы получим траекторию движения катера в полярных координатах.

## 3.2 Построение траектории движения и точки пересечения

Код для первого случая на python:

```
k = 7,7 км -- расстояние от катера, на котором обнаруживается лодка
Vк = 3,3Vл
```

```
k = 18.2
fi = 3*math.pi/4
```

Начальные условия:

```
1) te0 = 0, r0 = 10/43*k
2) te0 = -pi, r0 = 10/23*k
```

```
def dr(r, tetha): #функция, описывающая движение катера береговой охраны
    dr = 10*r/math.sqrt(989)
    return dr
```

```
r01 = 10/43*k #1 случай
r02 = 10/23*k #2 случай
```

```
te = np.arange(0, 2*math.pi, 0.01)
```

```

r1 = odeint(dr, r01, te)
r2 = odeint(dr, r02, te)

def xt(t): #функция, описывающая движение лодки браконьеров
    xt = math.tan(fi)*t
    return xt

t = np.arange(0, 20, 1)

#Перевод в полярные координаты
tete = (np.tan(xt(t)/t))**-1
rr = np.sqrt(t*t + xt(t)*xt(t))

# Графики
plt.polar(te, r1, 'g') #построение траектории движения катера в полярных
plt.polar(tete, rr, 'b') #построение траектории движения лодки в полярных

plt.polar(te, r2, 'g') #построение траектории движения катера в полярных
plt.polar(tete, rr, 'b') #построение траектории движения лодки в полярных

```

Графики движения и точки пересечения. Зелёным цветом — охрана, синим — браконьеры.

Случай первый (рис. 3.3)

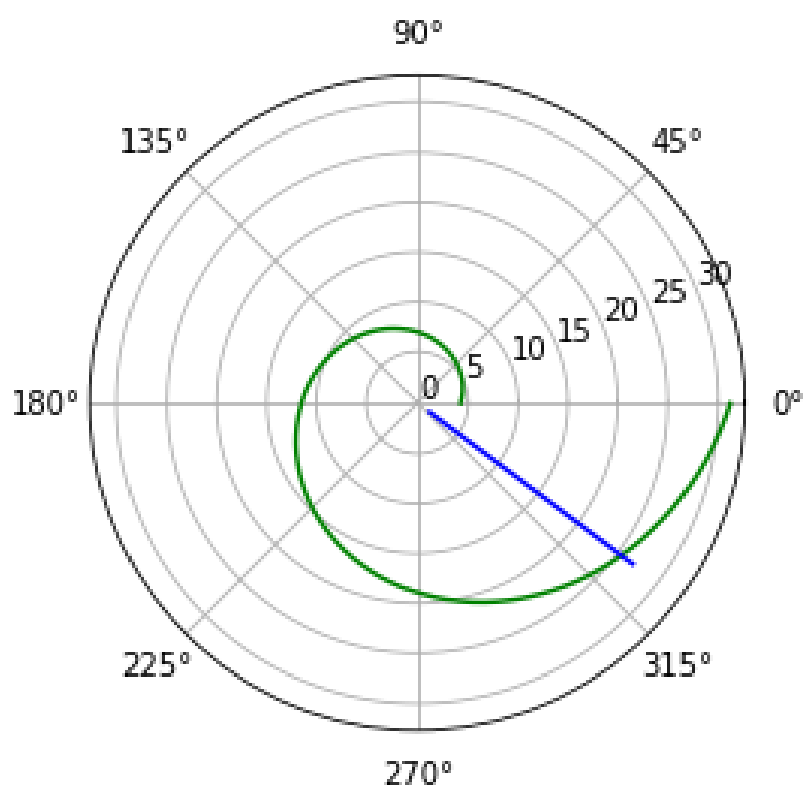


Figure 3.3: 1

Случай второй (рис. 3.4)

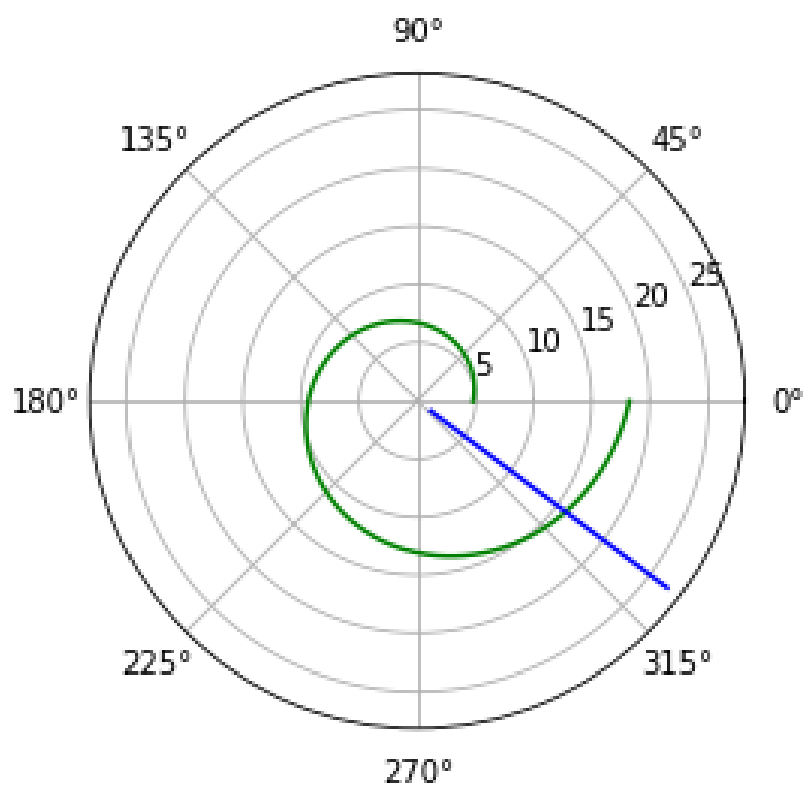


Figure 3.4: 2

## 4 Выводы

1. Записала уравнение, описывающее движение катера, с начальными условиями для двух случаев (в зависимости от расположения катера относительно лодки в начальный момент времени).
2. Построила траекторию движения катера и лодки для двух случаев.
3. Нашла точку пересечения траектории катера и лодки
4. Научилась решать задачу о погоне, строить графики.