Лабораторная работа №2

Задача о погоне

Демидова Екатерина Алексеевна

Содержание

1	Цель работы	4
2	Задание	5
3	Теоретическое введение	6
4	Выполнение лабораторной работы 4.1 Вывод уравнения	7 7 9 12
5	Выводы	14
Сп	исок литературы	15

Список иллюстраций

4.1	Траектории движения для случая 1									11
4.2	Траектории движения для случая 2									12

1 Цель работы

Построить математическую модель для выбора правильной стратегии при решении примера задачи поиска.

2 Задание

На море в тумане катер береговой охраны преследует лодку браконьеров. Через определенный промежуток времени туман рассеивается, и лодка обнаруживается на расстоянии 9,6 км от катера. Затем лодка снова скрывается в тумане и уходит прямолинейно в неизвестном направлении. Известно, что скорость катера в 3,6 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 Теоретическое введение

Кривая погони — кривая, представляющая собой решение задачи о «погоне», которая ставится следующим образом. Пусть точка A равномерно движется по некоторой заданной кривой. Требуется найти траекторию равномерного движения точки P такую, что касательная, проведённая к траектории в любой момент движения, проходила бы через соответствующее этому моменту положение точки A[1].

Рассмотрим задачу о погоне на примере катера береговой полициии и лодки браконьеров. Часто также эту задачу рассматривают как погоню волка за зайцем. Лодка плывет по прямой линии со скоростью u. Катер начинает преследовать лодку со скоростью V>u, известно во сколько раз катер быстрее лодки. Через определенный промежуток времени туман рассеивается, и лодка обнаруживается на расстоянии k км от катера. Затем лодка снова скрывается в тумане и уходит прямолинейно в неизвестном направлении. Необходимо определить по какой траектории необходимо двигаться катеру, чтобы нагнать лодку[2].

4 Выполнение лабораторной работы

4.1 Вывод уравнения

Запишем уравнение описывающее движение катера, с начальными условиями для двух случаев (в зависимости от расположения катера относительно лодки в начальный момент времени).

Принимем за $t_0=0$, $x_0=0$ – место нахождения лодки браконьеров в момент обнаружения, $x_{k0}=k$ - место нахождения катера береговой охраны относительно лодки браконьеров в момент обнаружения лодки.

Введем полярные координаты. Считаем, что полюс - это точка обнаружения лодки браконьеров x_{k0} ($\theta=x_{k0}=0$), а полярная ось r проходит через точку нахождения катера береговой охраны.

Траектория катера должна быть такой, чтобы и катер, и лодка все время были на одном расстоянии от полюса θ , 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.

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 расстояниих 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 $\frac{k-x}{3.6v}$ (во втором случае $\frac{k+x}{3.6v}$). Так как время одно и то же, то эти величины одинаковы. Тогда неизвестное расстояниех можно найти из следующего уравнения:

$$\dfrac{x}{v}=\dfrac{k-x}{3.6v}$$
 – в первом случае $\dfrac{x}{v}=\dfrac{k+x}{3.6v}$ – во втором

Отсюда мы найдем два значения $x_1=\frac{9,6}{4.6}$ и $x_2=\frac{9,6}{2.6}$, задачу будем решать для двух случаев.

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_τ тангенциальная скорость. 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 относительно полюса. Она равна произведению угловой скорости $\dfrac{d\theta}{dt}$ на радиус $r, r\dfrac{d\theta}{dt}$. Получаем:

$$v_\tau = \sqrt{12.96 v^2 - v^2} = \sqrt{11.96} v$$

Из чего можно вывести:

$$r\frac{d\theta}{dt} = \sqrt{11.96}v$$

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

$$\begin{cases} \frac{dr}{dt} = v \\ r\frac{d\theta}{dt} = \sqrt{11.96}v \end{cases}$$

С начальными условиями для первого случая:

$$\begin{cases} \theta_0 = 0 \\ r_0 = x_1 \end{cases} \tag{1}$$

Или для второго:

$$\begin{cases} \theta_0 = -\pi \\ r_0 = x_2 \end{cases} \tag{2}$$

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

$$\frac{dr}{d\theta} = \frac{r}{\sqrt{11.96}}$$

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

4.2 Построение траектории

Построим траекторию движения катера и лодки для двух случаев. Далее приведён код на языке Julia, решающий задачу Коши, приведённую в предыдущей части:

```
using OrdinaryDiffEq s = 9.6 // начальное расстояние от лодки до катера fi = 3*pi/4
```

```
//функция, описывающая движение катера береговой охраны
f(u,p,t) = u/sqrt(11.96)
//начальные условия в случае 1 и 2 соответственно
r0_1 = s/4.6
r0_2 = s/2.6
tetha1 = (0.0, 2*pi)
tetha2 = (-pi,pi)
//определение и решение задачи Коши в обоих случаях
r1=ODEProblem(f, r0_1, tetha1)
r2=ODEProblem(f, r0_2, tetha2)
sol1 = solve(r1, Tsit5(), saveat=0.01)
sol2 = solve(r2, Tsit5(), saveat=0.01)
//функция, описывающая движение лодки браконьеров
f2(t) = tan(fi)*t
t = 0:0.01:15
  Затем с помощью найденного численного решения построили траектории
движения ктера и лодки:
//движение катера
plot(sol1.t, sol1.u,
proj=:polar,
lims=(0,13)
```

```
)
```

//движение лодки

```
plot!(fill(fi,length(t)), f2.(t))
```

В результате получим следующие графики (рис. 4.1, 4.2).

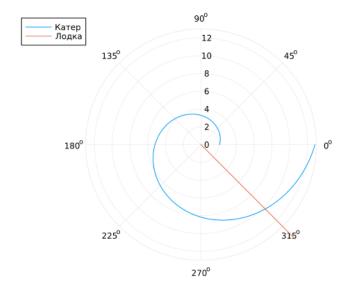


Рис. 4.1: Траектории движения для случая 1

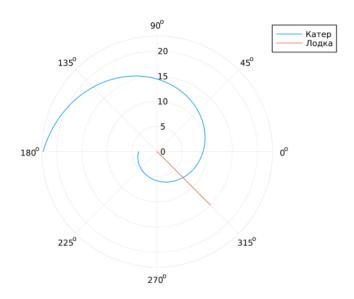


Рис. 4.2: Траектории движения для случая 2

4.3 Поиск точки пересечения

Найдем точку пересечения траектории катера и лодки. Для этого найдем аналитическое решение дифференциального уравнения, задающего траекторию движения катера. Решив задачу Коши получим:

$$r=rac{9,6}{4.6}e^{rac{1}{\sqrt{11.44}} heta}$$
 – для случая (1)

$$r=rac{48}{13}e^{(5\pirac{\sqrt{299}}{299}+rac{1}{\sqrt{11.44}}) heta}$$
 – для случая (2)

Мы положили угол, под которым двигается лодка, равным $\frac{3\pi}{4}$. Так как уравнение прямой задано через тангенс, а тангенс этого угла отрицательный, то для первого случая подставим в точное решение угол $\frac{7\pi}{4}$, а для второго - $-\frac{\pi}{4}$:

$$solution1(t) = (r0_1)*exp(1/sqrt(11.44)*t)$$

$$solution2(t) = (48/13)*exp(5*pi*sqrt(299)/299)*exp(1/sqrt(11.44)*t)$$

```
intersection_r1 = solution1(7*pi/4)
intersection_r2 = solution2(-pi/4)
```

В результате получим, что точки пересечения равны $(\frac{7\pi}{4}, 10.60326)$ - при условии (1) и $(-\frac{\pi}{4}, 7.26057)$ при условии (2).

5 Выводы

Построили математическую модель для выбора правильной стратегии при решении примера задачи поиска.

Список литературы

- 1. Кривая погони [Электронный ресурс]. Wikimedia Foundation, Inc., 2024. URL: https://ru.wikipedia.org/wiki/Git.
- 2. Самоячева М.В., Федоров Л.И. Задача о погоне. Вестник Московского государственного областного университета, 2011. 163 с.