Отчет по лабораторной работе №2

Задача о погоне - вариант 45

Выполнила: Ким Реачна НПИбд-02-20

Содержание

Список иллюстраций

Список таблиц

1 Цель работы

Приведем один из примеров построения математических моделей для выбора правильной стратегии при решении задач поиска. Например, рассмотрим задачу преследования браконьеров береговой охраной. На море в тумане катер береговой охраны преследует лодку браконьеров. 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. Известно, что скорость катера в n раза больше скорости браконьерской лодки. Необходимо определить по какой траектории необходимо двигаться катеру, чтоб нагнать лодку.

2 Задание

1. Провести необходимые рассуждения и вывод дифференциальных уравнений, если скорость катера больше скорости лодки в n раз.
2. Построить траекторию движения катера и лодки для двух случаев.
3. Определить по графику точку пересечения катера и лодки.

3 Теоретическое введение

В ходе данного лабораторная работы мы будем использовать язык программирования Julia для выполнения задачи, а также для построения графика результатов. [1].

Принимаем за $t_0 = 0, X_0 = 0$ - место нахождения лодки браконьеров в момент обнаружения, $X_0 = k$ - место нахождения катера береговой охраны относительно лодки браконьеров в момент обнаружения лодки.

Введем полярные координаты. Считаем, что полюс - это точка обнаружения лодки браконьеров $x_0 = 0 (\theta = x_0 = 0)$, а полярная ось r проходит через точку нахождения катера береговой охраны.

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 $x - k$ (или $x + k$, в зависимости от начального положения катера относительно полюса). Время, за которое они пройдут это расстояние, вычисляется как $\frac{x}{v}$ или $\frac{x+k}{v}$ (для второго случая $\frac{x-k}{v}$). Так как время одно и то же, то эти величины одинаковы. Тогда неизвестное расстояние можно найти из следующего уравнения: $\frac{x}{v} = \frac{x+k}{v}$ - в первом случае, $\frac{x}{v} = \frac{x-k}{v}$ во втором случае.

Отсюда мы найдем два значения x_1 и x_2, задачу будем решать для двух случаев.

$x_1 = \frac{k}{n+1}$,при $\theta = 0$

$x_2 = \frac{k}{n-1}$,при $\theta = -\pi$

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 υ. Для этого скорость катера раскладываем на две составляющие: υ_r - радиальная скорость и υ_t- тангенциальная скорость. Радиальная скорость - это скорость, с которой катер удаляется от полюса $\upsilon_r = \frac{dr}{dt}$. Нам нужно, чтобы эта скорость была равна скорости лодки, поэтому полагаем $\upsilon = \frac{dr}{dt}$. Тангенциальная скорость – это линейная скорость вращения катера относительно полюса. Она равна произведению угловой скорости $\frac{d\theta}{dt}$ на радиус r, $\upsilon r = r\frac{d\theta}{dt}$ Найдем тангенциальную скорость для нашей задачи $\upsilon_t = r\frac{d\theta}{dt}$. Вектора образуют прямоугольный треугольник, откуда по теореме Пифагора можно найти тангенциальную скорость $\upsilon_t = \sqrt{n^2\upsilon_r^2 - \upsilon^2}$. Поскольку, радиальная скорость равна υ, то тангенциальную скорость находим из уравнения $\upsilon_t = \sqrt{n^2\upsilon^2 - \upsilon^2}$. Следовательно, $\upsilon_\tau = \upsilon\sqrt{n^2 - 1}$.

Тогда получаем $r\frac{d\theta}{dt} = \upsilon\sqrt{n^2 - 1}$

Решение исходной задачи сводится к решению системы из двух дифференциальных уравнений

$$\begin{cases} \frac{dr}{dt} = \upsilon \\ r\frac{d\theta}{dt} = \upsilon\sqrt{n^2 - 1} \end{cases}$$

с начальными условиями

$$\begin{cases} \theta_0 = 0 \\ r_0 = \frac{k}{n+1} \end{cases}$$

$$\begin{cases} \theta_0 = -\pi \\ r_0 = \frac{k}{n-1} \end{cases}$$

Исключая из полученной системы производную по t, можно перейти к следующему уравнению: $\frac{dr}{d\theta} = \frac{r}{\sqrt{n^2-1}}$

Начальные условия остаются прежними. Решив это уравнение, мы получим траекторию движения катера в полярных координатах. Теперь, когда нам известно все, что нам нужно, построим траекторию движения катера и лодки для двух случаев. [2].

4 Выполнение лабораторной работы

4.1 Условие задачи

Рис. 4.1: вариант

На море в тумане катер береговой охраны преследует лодку браконьеров. Через определенный промежуток времени туман рассеивается, и лодка обнаруживается на расстоянии 16.4 км от катера. Затем лодка снова скрывается в тумане и уходит прямолинейно в неизвестном направлении. Известно, что скорость катера в 4.2 раза больше скорости браконьерской лодки

4.2 Код программы (Julia)

```
using Plots
using DifferentialEquations


s = 16.4
n = 4.2
fi = 3*pi/4
```

```
function f(r, p, t)
    dr = r/sqrt(n^2-1)
    return dr
end

function f2(t)
    xt = tan(fi+pi)*t
    return xt
end
r0 = s/(n+1)

tetha0 = collect(LinRange(0, 2*pi, 500))
prob = ODEProblem(f, r0, (0, 2*pi))
sol = solve(prob, saveat=tetha0)

t = collect(LinRange(0, 10, 500))
r1=[]
tetha1=[]
for i in t
    push!(r1, sqrt(i^2 + f2(i)^2))
    push!(tetha1, atan(f2(i)/i))
end

plot(sol, proj=:polar, label="катер")
plot!(tetha1, r1, proj=:polar, label="лодка")

r0 = s/(n-1)
tetha0 = collect(LinRange(0, 2*pi, 500))
prob = ODEProblem(f, r0, (0, 2*pi))
```

```
sol = solve(prob, saveat=tetha0)

t = collect(LinRange(0, 15, 500))
r1=[]
tetha1=[]
for i in t
    push!(r1, sqrt(i^2 + f2(i)^2))
    push!(tetha1, atan(f2(i)/i))
end

plot(sol, proj=:polar, label="катер")
plot!(tetha1, r1, proj=:polar, label="лодка")
```

4.3 Код программы (Scilab)

```
s= 16.4
n = 4.2
fi = 3*%pi/4

function dr=f(tetha, r)
dr=r/sqrt(n*n-1)
endfunction

function xt=f2(t)
    xt=tan(fi+%pi)*t
endfunction

r0=s/(n+1)
tetha0=0
```

```
tetha=0:0.01:2*%pi
t=0:1:800

r0=s/(n+1)
r=ode(r0,tetha0,tetha,f)
plot2d(t,f2(t),style = color('red'))
polarplot(tetha,r,style = color('green'))

r0=s/(n-1)
r=ode(r0,tetha0,tetha,f)
figure()
plot2d(t,f2(t),style = color('red'))
polarplot(tetha,r,style = color('green'))
```

4.4 Решение

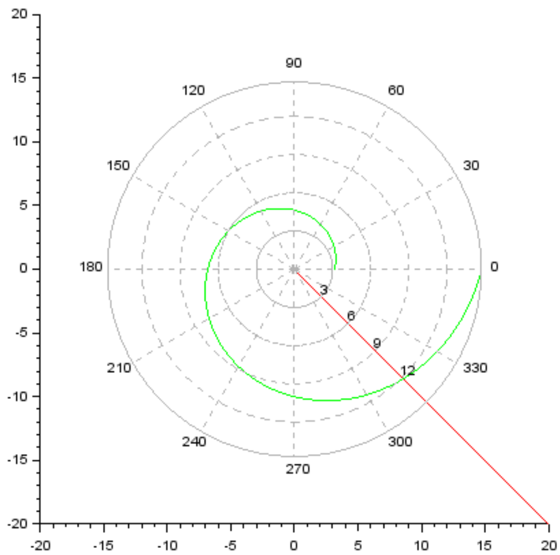

Рис. 4.2: траектории для случая 1 (Scilab)

```
end

plot(sol, proj=:polar, label="катер")
plot!(tetha1, r1, proj=:polar, label="лодка")
```

Out[6]:

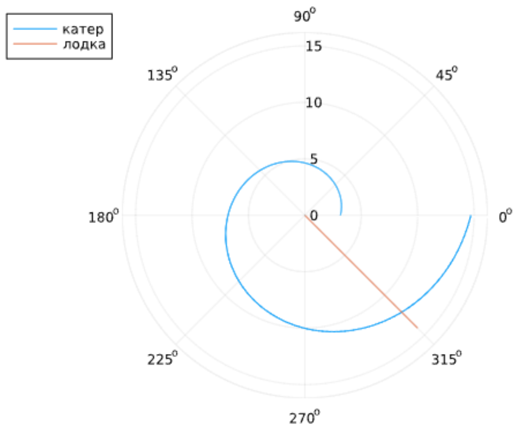

Рис. 4.3: траектории для случая 1 (Julia)

Точка пересечения графиков - точка пересечения катера и лодки, исходя из графика, имеет координаты

$$\begin{cases} \theta = 315 \\ r = 12 \end{cases}$$

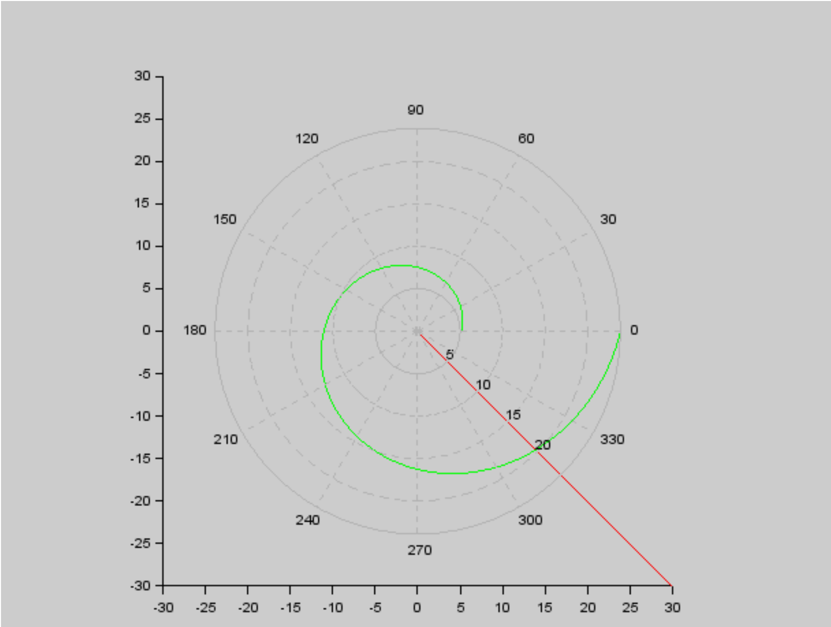

Рис. 4.4: траектории для случая 2 (Scilab)

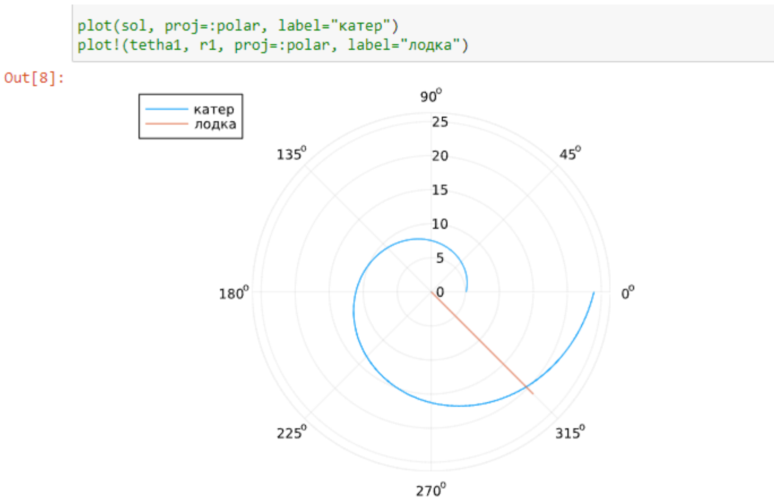

Рис. 4.5: траектории для случая 2 (Julia)

Точка пересечения графиков - точка пересечения катера и лодки, исходя из графика, имеет координаты

$$\begin{cases} \theta = 315 \\ r = 20 \end{cases}$$

Наблюдаем, что при погоне «по часовой стрелке» для достижения цели потребуется пройти меньшее расстояние.

5 Выводы

Рассмотрела задачу о погоне. Провела анализ и вывод дифференциальных уравнений. Смоделировали ситуацию.

Список литературы

1. Документация по Julia [Электронный ресурс]. 2023. URL: https://docs.julialang.org/en/v1/.
2. МатМод_09.03.03: Лабораторная работа № 2 [Электронный ресурс]. Российский университет дружбы народов, 2023. URL: https://esystem.rudn.ru/course/view.php?id=10676.