Lab2 Pogonya

Nikulin

2022

RUDN University, Moscow, Russian Federation

Mission

Models for solving math problems $\,$

Formulas:

- Принимает за t-0-, x-л0- место нахождения лодки браконьеров в момент обнаружения, x-л0-= 9,8 место нахождения катера береговой охраны относительно лодки браконьеров в момент обнаружения лодки.
- Введем полярные координаты. Считаем, что полюс это точка обнаружения лодки браконьеров x~л0~ (\$theta\$=x~n0~=0), а полярная ось г
 проходит через точку нахождения катера береговой охраны.
- 3. Траектория катера должна быть такой, чтобы и катер, и лодка все время были на одном расстоянии от полюса \$tiheta\$, 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 бражоньеров. После этого катер береговой охраны должен двигаться вокруг полюса учаляясь от него с той же скоростью что и полиа бражоньеров.
- 4. Чтобы найти расстояние х (расстояние после которого катер начиет двигаться вокруг полоса), необходимо составить простое уравнение. Пусть через время 1 катер и лодка окажутся на одном расстоянии х от полюса. За это время лодка пройдет х, а катер 9,8-х (или 9,8+х, в зависимости от начального положения катера относительно полоса). Время, за которое они пройдут это расстояние, вычисляется как х/и или k-x/3,8/v (во втором случае k-x/3,8/v). Так как время одно и то же, то эти величины одинаковы. Тогда неизвестное расстояние х можно найти из следующего уравнения. \$\u00edfac(s)\u00edfy\u00e9\u00e3\u00e9\u00e3\u00e9\u
- 5. После того, как катер береговой охраны окажется на одном расстоянии от полюса, что и лодка, он должен сменить прямопинейную траекторию и начать двигаться вокут полюса удаляясь от него со скоростью лодки v. Для этого скорость катера рассладываем на две составляющие: v-r~ радиальная скорость и v-r~ тангенциальная скорость. Радиальная скорость это скорость, с которой катер удаляяств от полюса, v-r~=\$\tinac\tau\frac{1}{3}(\text{d})\\$\times\tau\frac{1}{3}\ti



\$\frac{d\theta}{dt}\$ на радиус г, v~t~=r\$\frac{d\theta}{dt}\$

ельно полюса. Она равна произведению угловой скорости $\frac{d\theta}{dt}$ на $r, v, = r\frac{d\theta}{dt}$ \sqrt{r} \sqrt{r} \sqrt{r} \sqrt{r} \sqrt{r} \sqrt{r} \sqrt{r} \sqrt{r}

```
2 lab.sce 💥
  1 s=9.8; ·// ·начальное ·расстояние
  2 fi=3*%pi/4;
  4 // . фУНКЦИЯ, . ОПИСЫВАЮЩАЯ - ЛВИЖЕНИЕ - КАТЕРА - БЕРЕГОВОЙ - ОХРАНЫ
  1 function dr=f(theta,r)
  2 --- dr=r/sqrt (13.44)
  3 endfunction
  9 //-1-случай
  10 //r0=2;
  11 //theta0=0;
  12 // точка пересечения: (6.335, -6.335)
  14 //-2-случай
  15 r0=3.5;
  16 theta0=-%pi;
 17 // точка пересечения: (26.12, -26.12)
 19 theta=0:0.01:2*%pi;
  20 r=ode (r0, theta0, theta, f);
  22 // функция, описывающая движение лодки браконьеров
  1 function xt=f2(t)
  2 ....xt=tan(fi)*t;
  3 endfunction
iT 27 t=0:1:100:
  28 polarplot(theta,r,style=color('green')); -//-построение-траектории-катера-в-полярных-координатах
  29 plot2d(t, f2(t), style=color('blue')); //- построение - траектории - подки - браконьеров
  30
```