# Отчет по лабораторной работе №2

Задача о погоне

Кузнецова С. В.

7 марта 2025

Российский университет дружбы народов, Москва, Россия



#### Докладчик

- Кузнецова София Вадимовна
- Российский университет дружбы народов

Цель работы



Решить задачу о погоне и изучить основы языка программирования Julia.

# Задание

# Задание

- Изучить основы языка программирования Julia.
- Решить задачу о погоне.

Расчет варианта для выполнения

# Расчет варианта для выполнения

DEG ·RAD		1132227132 / 70 = 16174673, <u>31</u> 43				
1132227132/70						
xy	x!	±	С	()	%	÷
asin	sin	1/x	7	8	9	×
acos	cos	√	4	5	6	-
atan	tan	ln	1	2	3	+
lg	π	е	0		,	=

Рис. 1: Номер варианта

# Решение задачи

#### Решение задачи

$$t = \frac{x}{v}$$

$$t = \frac{20, 3 - x}{5, 2v}$$

$$t = \frac{20, 3 + x}{5, 2v}$$

$$\begin{bmatrix} \frac{x}{v} = \frac{20,3-x}{5,2v} \\ \frac{x}{v} = \frac{20,3+x}{5,2v} \end{bmatrix}$$

Решая это, получаем два значения для х:

$$x1 = 3,27419355$$
  
 $x2 = 4,83333333$ 

$$v_{\tau}$$

– тангенциальная скорость

v

– радиальная скорость

$$\begin{split} v &= \frac{dr}{dt} \\ v_\tau &= \sqrt{((5,2*v)^2 - v^2)} = \frac{\sqrt{651}*v}{5} \\ \left\{ \begin{array}{l} \frac{dr}{dt} &= v \\ r\frac{d\theta}{dt} &= \frac{\sqrt{651}*v}{5} \end{array} \right. \end{split}$$

# Решение случая №1

$$\left\{ \begin{array}{c} \theta_0 = 0 \\ r_0 = x_1 = 3,27419355 \end{array} \right.$$

### Решение случая №2

$$\left\{ \begin{array}{c} \theta_0 = -\pi \\ r_0 = x_2 = 4,83333333 \end{array} \right.$$

# Итоговое уравнение

$$\frac{dr}{d\theta} = \frac{5r}{\sqrt{651}}$$

Моделирование с помощью Julia

#### Моделирование с помощью Julia

```
C:\Users\sofik>winget install julia -s msstore
Найдено Julia [9NJNWW8PVKMN] Версия Unknown
Этот пакет предоставляется через Microsoft Store. Программе winget может потребоваться получить пакет
в Microsoft Store от имени текущего пользователя.
Соглашения для Julia [9NJNW/8PVKMN] Версия Unknown
Версия: Unknown
Издатель: Julia Computing, Inc.
URL-адрес издателя: https://julialang.org/
Лицензия: ms-windows-store://pdp/?ProductId=9NJNWW8PVKMN
URL-адрес заявления о конфиденциальности: https://juliacomputing.com/privacy/
Соглашения:
  Category: Developer tools
 Pricing: Free
 Free Trial: No
  Terms of Transaction: https://aka.ms/microsoft-store-terms-of-transaction
  Seizure Warning: https://aka.ms/microsoft-store-seizure-warning
  Store License Terms: https://aka.ms/microsoft-store-license
Издатель требует, чтобы вы просмотрели указанную выше информацию и приняли соглашения перед установкой
Вы согласны с условиями?
[Y] Да [N] Heт: Y
Запуск установки пакета...
                                  100%
Успешно установлено
```

Puc. 2: Скачивание Julia

## Процесс запуска Julia

Рис. 3: Процесс запуска

### Скачаем необходимые для работы пакеты

```
To the control of the
```

Рис. 4: Скачивание необходимых для работы пакетов

```
Decembering project.
20 dependencies successfully precompiled in URB seconds. 191 already precompiled.
2 dependencies had output during precompilation:
LinearSolve
Deminishing artifact: Mc.

| MC__ill
Deminishing artifact: IntelOpenMP
```

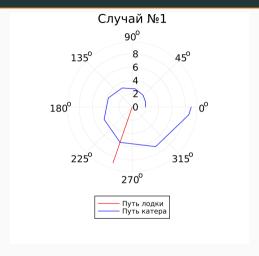
Рис. 5: Скачивание необходимых для работы пакетов

```
import Pke
Pkg.add("Plots")
Pkg add("DifferentialEquations")
using Plots
using DifferentialEquations
const a = 10.5
const n = 4.3
const r\theta = a / (n + 1)
const r0 2 = a / (n - 1)
const T = (0, 2 * pi)
const T 2 = (-ni, ni)
function F(u, p, t)
    return u / sart(n * n - 1)
function F2(u, p, t) # Function for converging spiral
    damping = 0.01 # Adjust this value to control the damping strength
    return (u / sqrt(n * n - 1)) - damping * u # Apply dampening to radius
problem = ODEProblem(F, r0, T)
result = solve(problem, abstol=1e-8, reltol=1e-8)
dvR = cand(1:size(cesult.t)(11))
rangels = [result.trdxR1 for i in 1:size(result.t)[11]
plt = plot(proj=:polar, aspect_ratio=:equal, dpi=1000, legend=true, bg=:white)
plot|(plt, xlabel="theta", ylabel="r(t)", title="Cлyчай Nº1", legend=:outerbottom)
ploti(plt, [rAngels[1], rAngels[2]], [0.0, result, wendi], label="Nyto nogku", color=:red, lw=1)
scatter!(plt, rAngels, result.u, label="", mc=:blue, ms=0.0005)
ploti(plt. result.t. result.t. viabel="theta", viabel="r(t)", label="flyte varena", colors:blue, lws1)
scatter!(plt. result.t. result.u. label="", mc=:green, ms=0.0005)
savefig(plt, "lab2_01.png")
problem = ODEProblem(F2, r0 2, T 2)
result = solve(problem, abstol=1e-8, reltol=1e-8)
dxR = rand(1:size(result.t)[1])
rAngels = [result.t[dxR] for i in 1:size(result.t)[1]]
plt1 = plot(proi=:polar, aspect ratio=:equal, dpi=1800, legend=true, bg=:white)
plot!(plt1, xlabel="theta", vlabel="r(t)", title="Cnyvag N92", legend=;outerbottom)
plot!(plt1, [rAngels[1], rAngels[2]], [0.0, result.u[end]], label="Путь лодки", color=:red, lw=1)
scatter!(plt1, rAngels, result.u, label="", mc=:blue, ms=0.0005)
plot!(plt1, result.t, result.u, xlabel="theta", vlabel="r(t)", label="flvtm karepa", color=:blue, lw=1)
scatter!(plt1, result.t, result.u, label="", mc=:green, ms=0.0005)
savefig(plt1, "lab2 02.png")
```

```
THE CORE OF THE CORE OF THE CORE OF ESTIMATION OF ESTIMATI
```

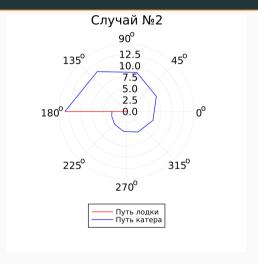
Рис. 7: Запуск кода

# Просмотр результата работы.Случай 1



**Рис. 8:** Случай 1

# Просмотр результата работы.Случай 2



**Рис. 9:** Случай 2

# Вывод

#### Вывод

Были изучены основы языка программирования Julia и его библиотеки, которые используются для построения графиков и решения дифференциальных уравнений. А также решили задачу о погоне.

Спасибо за внимание!