

```

//функция, описывающая движение катера береговой охраны
function dr=f(tetha, r)
dr=r/(2*sqrt(2));
endfunction;

//начальные условия в случае 2
r0=s/2;
tetha0=-%pi;
tetha=0:0.01:2*%pi;
r=ode(r0,tetha0,tetha,f);

//функция, описывающая движение лодки браконьеров
function xt=f2(t)
xt=tan(fi)*t;
endfunction

t=0:1:100;

polarplot(tetha,r,style = color('green')); //построение траектории движения катера в полярных координатах
plot2d(t,f2(t),style = color('red'));

```

Исходя из результатов видных на графике, можно сказать, что получили относительную точку пересечения катера и лодки для 1 случая - $(12, 315^\circ)$ (Рис. 1.1), а для второго $(70, 315^\circ)$ (Рис. 1.2).