К ВОПРОСУ О ДВИЖЕНИИ АРТИЛЛЕРИЙСКОГО СНАРЯДА

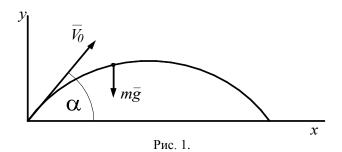
Амельянчик А.И., Горбач Н.И.

Белорусский национальный технический университет, Минск

В работе приводятся результаты теоретических исследований движения артиллерийского снаряда без учета и с учётом сопротивления воздуха после вылета со ствола орудия. Получен ряд аналитических зависимостей, характеризующих основные параметры этого движения.

Задача о движении артиллерийского снаряда относится к задачам внешней баллистики. Не останавливаясь на вопросах внутренней баллистики, рассмотрим движение снаряда как тела, принимаемого за материальную точку, брошенного под углом к горизонту с некоторой начальной скоростью V_0 .

При движении в безвоздушном пространстве на снаряд действует только сила тяжести \overline{mg} , т.е. он движется с постоянным по величине и направлению ускорением \overline{g} земного притяжения (рис. 1).



Не останавливаясь на достаточно простом выводе уравнений движения снаряда по осям x и y, которые можно получить, составив ифференциальные уравнения движения на основании второго закона динамики или из кинематических соображений, не применяя этот закон. Приведем эти уравнения.

$$x = V_0 t \cos \alpha \,, \tag{1}$$

$$y = V_0 t \sin \alpha - \frac{gt^2}{2}. (2)$$

Определение траектории снаряда

Траекторией называется кривая линия, описываемая центром тяжести снаряда в полете.

Уравнение (1) и (2) являются параметрическими уравнениями кривой. Для получения уравнения траектории в координатной форме (в явном виде) исключим из этих уравнений время t, для чего выразим его из уравнения (1) и подставим в уравнение (2), получим

$$y = V_0 \sin \alpha \frac{x}{V_0 \cos \alpha} - \frac{gx^2}{2V_0^2 \cos^2 \alpha}$$
или $y = xtg\alpha - \frac{gx^2}{2V_0^2 \cos^2 \alpha}$. (3)

Полученное уравнение является уравнением траектории в явном виде и графически изображается параболой, общее уравнение которой, как известно из математики [3], имеет вид

$$y = ax^2 + bx + c, (4)$$

где для нашей задачи $a = -\frac{g}{2{V_0}^2\cos^2\alpha}$; $b = tg\alpha$; c = 0.

Используя уравнения (1) - (3), можно решить ряд задач по определению многих характеристик движения снаряда.

Определение времени, высоты и дальности полета

Положив в уравнении (2) y = 0, получим

$$t\left(V_0\sin\alpha-\frac{gt}{2}\right)=0.$$

Отсюда
$$t_1 = t_0 = 0$$
 — время начала движения; $t_2 = \frac{2V_0 \sin \alpha}{g}$ — время полета.

Подставив t_2 в уравнение (1), после преобразований получим дальность полета L

$$L = x/_{t=t_2} = V_0 \cos \alpha \frac{2V_0 \sin \alpha}{g} = \frac{V_0^2 \sin 2\alpha}{g}.$$
 (5)

Максимальную высоту подъема H определим, продифференцировав уравнение (2) по времени и полученное выражение приравняв нулю, т.е. в верхней точке траектории функция имеет максимум или проекция скорости на ось у $V_{\nu} = 0$.

$$\frac{dy}{dt} = V_y = V_0 \sin \alpha - gt_{\text{под}} = 0.$$

Отсюда время подъема в верхнюю точку

$$t_{\text{под}} = \frac{V_0 \sin \alpha}{g},\tag{6}$$

т.е. равно половине времени t_2 полёта.

Тогла

$$H = y/_{t=t_{noo}} = V_0 \sin \alpha \cdot \frac{V_0 \sin \alpha}{g} - \frac{gV_0^2 \sin^2 \alpha}{2g} = \frac{V_0^2 \sin^2 \alpha}{2g} . \tag{7}$$

Значение дальности полета можно было также определить из уравнения (3) траектории, положив в нем y=0.

Получим
$$x_1 = x_0 = 0$$
; $x_2 = \frac{V_0^2 \sin 2\alpha}{g} = L$. (5')

Определение угла α , при котором L имеет максимум

Продифференцируем выражение (5) по α и приравняем нулю

$$\frac{dL}{d\alpha} = \frac{V_0^2}{g} 2\cos 2\alpha = 0.$$

Отсюда $\cos 2\alpha = 0$ или $2\alpha = 90^{\circ}$, а $\alpha = 45^{\circ}$.

Этот же результат получим, если в выражении (5) для L примем $\sin 2\alpha = 1 = 2\alpha = 90^{\circ}$, а $\alpha = 45^{\circ}$.

При этом значении угла α дальность полета

$$L_{\text{max}} = \frac{V_0^2}{g}; \tag{8}$$

высота подъема в этом случае

$$H = \frac{V_0^2}{4g} \tag{9}$$

а время подъема на эту высоту

$$t_{noo} = \frac{V_0 \sqrt{2}}{2g},\tag{10}$$

Из уравнений (8) и (9) следует, что при $\alpha=45^\circ$ $L_{\rm max}=4H$, т.е. дальность полета снаряда в 4 раза больше высоты, которую он может достичь при выстреле под этим углом. Максимальной высоты полета снаряд может достичь, как следует из (7), при $\alpha=90^\circ$; т.е. когда выстрел будет произведен вертикально вверх. В этом случае

$$H_{\text{max}} = \frac{V_0^2}{2g},\tag{11}$$

что в два раза больше высоты, чем при стрельбе под углом $\alpha = 45^{\circ}$.

При всех прочих углах наклона ствола орудия снаряд при одной и той же начальной скорости не может подняться на высоту $H > H_{\rm max} = \frac{V_0^2}{2g}$ и поразить цель на расстоянии

$$L > L_{\text{max}} = \frac{V_0^2}{g}.$$

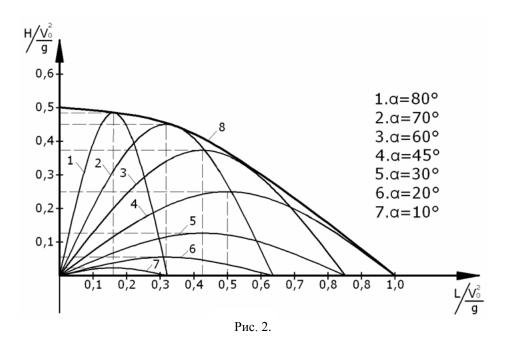
Располагая ствол орудия под различными углами α к горизонту, получим семейство параболических траекторий. Для их построения вычислим максимальные высоты H и максимальные дальности L полета при различных значениях углов α (табл. 1).

Таблица 1

α, град.	10	20	30	45	60	70	80	90
$L = \frac{V_0^2 \sin 2\alpha}{g}$	$\frac{V_0^2}{g} \times 0.342$	×0.643	×0.866	×1	×0.866	×0.643	×0.342	×0
$H = \frac{V_0^2 \sin^2 \alpha}{2g}$	$\frac{V_0^2}{g} \times 0.015$	×0.06	×0.125	×0.25	×0.375	×0.440	× 0.485	×0.5

Из таблицы видно, что одинаковые значения дальности полета имеют место при двух разных по величине углах α наклона ствола орудия, из которых, если один α_1 , то второй $\alpha_2 = 90^\circ - \alpha_1$, т.к. $\sin 2\alpha = \sin \left(180^\circ - 2\alpha\right)$.

Построим параболы, отложив по горизонтальной оси значения L, а по вертикальной оси — значения H в одном и том же масштабе (рис. 2)



Огибающая 8 называется параболой безопасности. Точки , лежащие за приделами этой параболы, не могут быть достигнуты снарядом при данной начальной скорости V_0 и любом угле выстрела α

Определение угла α , при котором снаряд попадает в точку с заданными координатами x и y.

Преобразуем уравнение (3) траектории снаряда, применив тождество

$$\frac{1}{\cos^2\alpha} = 1 + tg^2\alpha;$$

получим

$$y = xtg\alpha - \frac{gx^2}{2V_0^2}(1 + tg^2\alpha) . {12}$$

После преобразований уравнения (12) получим квадратное уравнение относительно $tg\alpha$ вида :

$$tg^{2}\alpha - \frac{2V_{0}^{2}}{gx}tg\alpha + \left(1 + \frac{2V_{0}^{2}}{gx^{2}}y\right) = 0;$$
(13)

решение этого уравнения имеет вид

$$tg\alpha = \frac{V_0^2}{gx} \pm \sqrt{\frac{V_0^2}{g^2 x^2} - \left(1 + \frac{2V_0^2}{gx^2}y\right)};$$

или

$$tg\alpha = \frac{V_0^2 \pm \sqrt{V_0^4 - g(gx^2 + 2V_0^2 y)}}{gx^2}.$$
 (14)

Таким образом, в заданную точку можно попасть, производя выстрел под углами α_1 и $\alpha_2=90^\circ-\alpha_1$, что показано на рис. 2, при условии, что подкоренное выражение

$$V_0^4 - g(gx^2 + 2V_0^2 y) \ge 0. (15)$$

Определение параболы безопасности

Возможны два способа:

Первый способ. Применим уравнение траектории полета в виде уравнения (12).

Исследуем эту функцию на максимум, взяв производную по α и приравняв полученное выражение нулю

$$f'(\alpha) = \frac{dy}{d\alpha} = \frac{x}{\cos^2 \alpha} - \frac{gx^2}{2V_0^2} 2tg\alpha \frac{1}{\cos^2 \alpha} = 0 ;$$

отсюда получим

$$tg\alpha = \frac{V_0^2}{gx}. ag{16}$$

При этом значении $tg\alpha$ функция $f(\alpha)$ имеет максимум, т.к. вторая производная $f''(\alpha) < 0$. Подставим выражение (16) в уравнение (12).

Тогда максимальные значения ординаты y, обозначив их y_1 , определяются уравнением:

$$y_1 = x \frac{V_0^2}{gx} - \frac{gx^2}{2V_0^2} \left(1 + \frac{V_0^4}{g^2 x^2} \right). \tag{17}$$

После преобразования этого уравнения, получим :

$$y_1 = \frac{V_0^2}{2g} - \frac{gx^2}{2V_0^2}. (18)$$

Полученное уравнение является уравнением параболы безопасности.

Второй способ. Используем неравенство (15), из которого выразим y

$$y \le \frac{V_0^2}{2g} - \frac{gx^2}{2V_0^2}.$$

Превратив это выражение в равенство, получим уравнение параболы, огибающей параболические траектории снаряда (рис. 2), т.е. уравнение параболы безопасности,

$$y_1 = \frac{V_0^2}{2g} - \frac{gx^2}{2V_0^2}. (18')$$

Определение некоторых параметров траектории снаряда при стрельбе в горах

Пусть снаряд вылетает из ствола орудия, стоящего у подножия возвышенности, под углом α к горизонту со скоростью V_0 . Поверхность возвышенности наклонена под постоянным углом β к горизонту (рис.3).

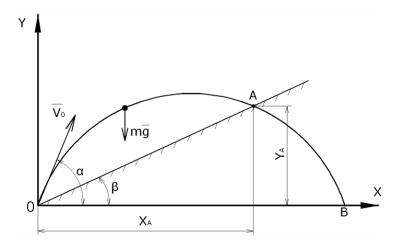


Рис. 3.

Будем считать, что на снаряд действует только сила тяжести $m\overline{g}$. Поэтому траекторией снаряда будет парабола, описываемая уравнением (3), но падение снаряда происходит не в точке B, если бы поверхность была горизонтальная, а в точке A.

Определим под каким углом нужно произвести выстрел, чтобы дальность полёта вдоль линии OA была максимальной.

Запишем уравнение прямой OA, являющейся проекцией поверхности на вертикальную плоскость xy.

$$y = xtg\beta. (19)$$

В точке A падения снаряда ординаты y, определяемые из уравнений (3) и (19), будут равными. Поэтому:

$$xtg\beta = xtg\alpha + \frac{gx^2}{2V_0^2 \cos^2 \alpha}.$$
 (20)

Из уравнения (20)

$$x = (tg\alpha - tg\beta)\frac{2V_0^2}{g}\cos^2\alpha = \frac{2V_0^2}{g}(\sin 2\alpha - 2\cos^2\alpha tg\beta).$$
 (21)

Для определения угла α , при котором дальность полета будет наибольшей, вычислим производную от x по α и приравняем её нулю:

$$\frac{dx}{da} = \frac{V_0^2}{g} (2\cos^2 2\alpha + 2\sin 2\alpha t g\beta) = 0.$$
 (22)

Отсюда получим $ctg2\alpha = -tg\beta$ или $2\alpha = \frac{\pi}{2} + \beta$.

Тогда угол

$$\alpha = \frac{\pi}{4} + \frac{\beta}{2}.\tag{23}$$

Таким образом, для получения максимальной дальности полёта снаряда, выстрел необходимо производить не под углом $\alpha = 45^{\circ}$, как это имеет место при падении снаряда на горизонтальную поверхность, а к этому значению угла нужно прибавить половину угла наклона поверхности , на которую падает снаряд.

При значении угла $\alpha = \frac{1}{2}(\frac{\pi}{2} + \beta)$, для которого дальность полёта снаряда максимальная, определим время подъёма на максимальную высоту над уровнем горизонта и максимальную высоту подъёма H, используя ранее полученные формулы (6) и (7) для t_{nod} и H, получим

$$t_{no\partial} = \frac{V_0 \sin \alpha}{g} = \frac{V_0}{g} \sin \left(\frac{\pi}{4} + \frac{\beta}{2}\right) = \frac{V_0 \sqrt{2}}{2g} \left(\cos \frac{\beta}{2} + \sin \frac{\beta}{2}\right). \tag{24}$$

$$H = \frac{V_0^2}{2g}\sin^2\alpha = \frac{V_0^2}{2g}\sin^2(\frac{\pi}{4} + \frac{\beta}{2}) = \frac{V_0^2}{4g}(1 + \sin\beta). \tag{25}$$

При $\beta=0,\ t_{no\partial}$ и H имеют такие же значения, как и определяемые по формулам (10) и (9) при $\alpha=\frac{\pi}{4}$.

При данном угле $\alpha = \frac{1}{2}(\frac{\pi}{2} + \beta)$, найдём координаты точки A (точки пересечения траектории снаряда и наклонной поверхности , т.е. точки падения снаряда).

Для определения координаты X_A точки A воспользуемся формулой (21):

$$x_A = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin \left[2 \cdot \frac{1}{2} \left(\frac{\pi}{2} + \beta \right) \right] - 2\cos^2 \left(\frac{\pi}{4} + \frac{\beta}{2} \right) t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha - 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha + 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha + 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha + 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha + 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha + 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha + 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha + 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha + 2\cos^2 \alpha t g \beta \right) = \frac{V_0^2}{g} \left(\sin 2\alpha + 2$$

$$=\frac{V_0^2}{g}\left[\cos\beta-2\left(\cos\frac{\pi}{4}\cos\frac{\beta}{2}-\sin\frac{\pi}{4}\sin\frac{\beta}{2}\right)^2tg\beta\right].$$

Опуская дальнейшие преобразования, получим:

$$x_A = \frac{V_0^2}{g} \cdot \frac{(1 - \sin \beta)}{\cos \beta}.$$
 (26)

Для определения координаты y_A воспользуемся уравнением (3) траектории, положив в этом уравнении:

$$x = x_A = \frac{V_0^2}{g \cos \beta} (1 - \sin \beta)$$
 и $\alpha = \frac{\pi}{4} + \frac{\beta}{2}$.

Тогда

$$y_{A} = xtg\alpha - \frac{gx^{2}}{2V_{0}^{2}\cos^{2}\alpha} = \frac{V_{0}^{2}(1-\sin\beta)}{g\cos\beta} \cdot \frac{tg\frac{\pi}{4} + tg\frac{\beta}{2}}{1-tg\frac{\pi}{4}tg\frac{\beta}{2}} - \frac{V_{0}^{2}(1-\sin\beta)^{2}}{2g\cos^{2}\beta\left(\cos\frac{\pi}{4}\cos\frac{\beta}{2} - \sin\frac{\pi}{4}\sin\frac{\beta}{2}\right)^{2}}.$$

Опуская дальнейшие преобразования, для y_A получим выражение:

$$y_A = \frac{V_0^2 \sin \beta (1 - \sin \beta)}{g \cos^2 \beta}.$$
 (27)

Дальность полёта до точки A по наклонной плоскости получим из условия, что в точке падения с другой стороны $x_A = OA\cos\beta$. Тогда с использованием формулы (26) получим:

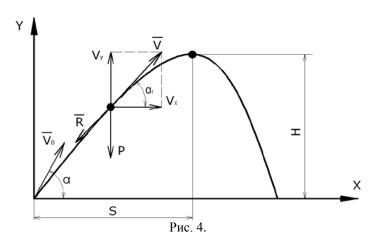
$$OA = \frac{V_0^2 (1 - \sin \beta)}{g \cos^2 \beta}.$$
 (28)

Определение уравнений движения снаряда с учётом сопротивления воздуха

Снаряд при полёте в воздухе подвергается действию двух сил: силы тяжести и силы сопротивления (эффект Мангуса не учитываем). В результате действия этих сил скорость полёта снаряда постепенно уменьшается, а его траектория представляет собой по форме неравномерно изогнутую плавную кривую линию.

Следует заметить, что действие силы сопротивления воздуха на полёт снаряда очень велико и значительно уменьшает скорость и дальность полёта. Например, снаряд при угле бросания $\alpha=15^\circ$ и начальной скорости $V_0=800$ м/с в безвоздушном пространстве пролетел бы на расстояние 32620 м, а дальность полёта этого снаряда при тех же условиях, но при наличии сопротивления воздуха составляет всего лишь 3900 м [1].

Рассмотрим движение снаряда весом P, которому сообщена начальная скорость $\overline{V_0}$ под углом α к горизонту, с учётом силы сопротивления $\overline{R}=-kP\overline{V}$ (рис. 4)



Составим дифференциальные уравнения движения в декартовых осях:

$$m\ddot{x} = -R\cos\alpha_1;$$

$$m\ddot{y} = -P - R\sin\alpha_1,$$

где
$$m = \frac{P}{g}$$
, $\cos \alpha_1 = \frac{V_x}{V}$, $\sin \alpha_1 = \frac{V_y}{V}$, $R = kPV$.

Заменим
$$\ddot{x} = \frac{d\dot{x}}{dt} = \frac{dV_x}{dt}$$
, $\ddot{y} = \frac{dV_y}{dt}$.

После преобразования получим:

$$\frac{dV_x}{dt} = -kgV_x,\tag{29}$$

$$\frac{dV_y}{dt} = -g(1+kV_y). \tag{30}$$

Проинтегрируем дважды каждое из этих уравнений. Рассмотрим интегрирование дифференциального уравнения движения по оси x:

$$\frac{dV_x}{dt} = -kgV_x.$$

Разделим переменные и возьмём определённые интегралы от каждой части:

$$\int_{V_0 \cos \alpha}^{V_x} \frac{dV_x}{V_x} = -\int_0^t kg dt = \ln V_x \Big|_{V_0 \cos \alpha}^{V_x} = -kgt.$$

После преобразований получим закон изменения скорости по оси x:

$$V_x = V_0 \cos \alpha e^{-kgt}$$
.

(31)

Так как $V_x = \frac{dx}{dt} = V_0 \cos \alpha \cdot e^{-kgt}$, то разделив переменные и проинтегрировав, получим: x = f(t):

$$\int_{0}^{x} dx = \int_{0}^{t} V_{0} \cos \alpha \cdot e^{-kgt} dt => x = \frac{V_{0} \cos \alpha}{kg} (1 - e^{-kgt})$$
(32)

Теперь рассмотрим решение уравнения (30):

$$\frac{dV_{y}}{dt} = -g(1+kV_{y}) \Longrightarrow \frac{dV_{y}}{(1+kV_{y})} = -gdt.$$

Для определения закона изменения проекции скорости V_y на ось у, будем рассматривать изменение V_y от $V_{0y} = V_0 \sin \alpha$ до некоторого значения V_y , а время — от 0 до некоторого текущего значения t.

Тогда
$$\int_{V_0 \sin \alpha}^{V_y} \frac{dV_y}{1 + kV_y} = -\int_0^t g dt \Longrightarrow \frac{1}{k} \ln(1 + kV_y) \Big|_{V_0 \sin \alpha}^{V_y} = -gt.$$

После преобразований получим:

$$V_{y} = \left(V_{0} \sin \alpha + \frac{1}{k}\right) e^{-kgt} - \frac{1}{k}.$$
(33)

Закон движения по оси у найдём, заменив

$$V_{y} = \frac{dy}{dt} = \left(V_{0} \sin \alpha + \frac{1}{k}\right) e^{-kgt} - \frac{1}{k} \implies y = \int_{0}^{t} \left(V_{0} \sin \alpha + \frac{t}{k}\right) e^{-kgt} \cdot dt - \int_{0}^{t} \frac{dt}{k}.$$

После преобразований получим:

$$y = \frac{1}{kg} \left(V_0 \sin \alpha + \frac{1}{k} \right) \left(1 - e^{-kgt} \right) - \frac{1}{k}.$$
 (34)

Определение траектории снаряда.

Найдём уравнение траектории снаряда в явном виде. Для этого исключим из уравнений (32) и (34) время *t*. Из формулы (32) выразим:

$$1 - e^{-kgt} = \frac{kgx}{V_0 \cos \alpha}.$$

После несложных преобразований из этого выражения, найдём:

$$t = -\frac{1}{kg} \ln \left(1 - \frac{kgx}{V_0 \cos \alpha} \right).$$

Подставим полученное выражение в уравнение (34), получим:

$$y = xtg\alpha + \frac{x}{kV_0 \cos \alpha} + \frac{1}{k^2 g} \ln \left(1 - \frac{kg}{V_0 \cos \alpha} x \right).$$
(35)

Сравнивая уравнения траекторий снаряда без учёта сопротивления (3) с полученным уравнением (35) видим, что совпадает только первое слагаемое этих уравнений.

Найдём приближённое уравнение траектории снаряда без учета со-

противления, разложив выражение $\ln \left(1 - \frac{kg}{V_0 \cos \alpha} x\right)$ уравнения (35) в ряд Тей-

лора , который при $x_0 = 0$ имеет вид:

$$f(0) + \frac{f'(0)}{1}x + \frac{f''(0)}{2!}x^2 + \frac{f'''(0)}{3!}x^3 + \dots + \frac{f^{(n)}(0)}{n!}x^n$$

$$O_{\text{бозначим}} \ln(1 - \frac{kg}{V_0 \cos \alpha}x) = f(x).$$
(36)

Ограничимся тремя производными от этой функции:

$$f'(x) = -\frac{kg}{V_0 \cos \alpha - kgx};$$

$$f''(x) = -\frac{k^2 g^2}{(V_0 \cos \alpha - kgx)^2};$$

$$f'''(x) = -\frac{2k^3 g^3}{(V_0 \cos \alpha - kgx)^3};$$
(37)

Значения функций f(x) и её производных при x=0, равны:

$$f(0) = 0; f'(0) = -\frac{kg}{V_0 \cos \alpha}; f''(0) = -\frac{k^2 g^2}{V_0^2 \cos^2 \alpha}; f'''(0) = -\frac{2k^3 g^3}{V_0^3 \cos^3 \alpha};$$

Подставим полученные значения в разложение функции f(x) в ряд Тейлора, ограничившись первыми четырьмя слагаемыми :

$$\ln(1 - \frac{kg}{V_0 \cos \alpha} x) = -\frac{kgx}{V_0 \cos \alpha - kgx} - \frac{k^2 g^2 x^2}{2V_0^2 \cos^2 \alpha} - \frac{2k^3 g^3 x^3}{6V_0^3 \cos^3 \alpha}.$$

Подставив в уравнение (35) вместо функции $\ln \left(1 - \frac{kg}{V_0 \cos \alpha} x\right)$ слагаемые

ряда Тейлора и преобразовав, получим приближённое уравнение траектории:

$$y = xtg\alpha - \frac{gx^2}{2V_0^2 \cos^2 \alpha} - \frac{kg^2 x^3}{3V_0^3 \cos^3 \alpha}.$$
 (38)

Полученное уравнение отличается от уравнения (3) траектории снаряда при движении в безвоздушном пространстве наличием третьего слагаемого, а первые два совпадают точно. Это указывает на то, что при наличии сопротивления траектория на начальном участке близка к параболе, а затем при увеличении координаты x значение координаты y будет резко уменьшаться, т.е. восходящая и нисходящая ветви параболы не будут симметричны. Такая траектория называется баллистической кривой.

Определение максимальной высоты H подъёма, дальности S и времени T полёта снаряда до наивысшей точки

Найдём время T движения снаряда до наивысшей точки траектории. В этой точке проекция вектора скорости на ось y равна нулю, т.е.:

$$V_{y} = \left(V_{0} \sin \alpha + \frac{1}{k}\right) e^{-kgt} - \frac{1}{k} = 0;$$

отсюда

$$T = \frac{1}{kg} \ln(kV_0 \sin \alpha + 1). \tag{39}$$

Для определения дальности полёта S снаряда вдоль оси x до наивыешей точки траектории подставим в уравнение (32) найденное значение T:

$$S = \frac{x}{t} = T = \frac{V_0 \cos \alpha}{kg} \left(1 - e^{-kg \cdot \frac{1}{kg} \ln(kV_0 \sin \alpha + 1)} \right) = \frac{V_0^2 \sin 2\alpha}{2g(kV_0 \sin \alpha + 1)}.$$
 (40)

Для определения максимальной высоты подъёма H подставим в уравнение (34) значение T:

$$H = \frac{y}{t} = T = \frac{1}{kg} (V_0 \sin \alpha + \frac{1}{k}) (1 - e^{-kg \frac{1}{kg} \ln(kV_0 \sin \alpha + 1)}) - \frac{\ln(kV_0 \sin \alpha + 1)}{k^2 g} =$$

$$= \frac{1}{k^2 g} (kV_0 \sin \alpha + 1) (1 - \frac{1}{kV_0 \sin \alpha + 1}) - \frac{1}{k^2 g} \ln(kV_0 \sin \alpha + 1).$$

Проведя дальнейшие преобразования, получим:

$$H = \frac{1}{kg} [V_0 \sin \alpha - \frac{1}{k} \ln(kV_0 \sin \alpha + 1)]. \tag{41}$$

Значения S и H можно также получить, исследовав уравнение траектории (35) y = f(x) на максимум. Для этого нужно найти производную $\frac{dy}{dx}$ и приравнять нулю. Из полученного уравнения выразить значение x, для которого у будет иметь максимальное значение. Покажем это:

$$\frac{dy}{dx} = tg\alpha + \frac{1}{kV_0 \cos \alpha} + \frac{1}{k^2 g} \left(-\frac{kg}{V_0 \cos \alpha \left(1 - \frac{kg}{V_0 \cos \alpha} x\right)} \right) = 0.$$

Решив это уравнение относительно x, получим:

$$x = S = \frac{V_0^2 \sin 2\alpha}{2g(kV_0 \sin \alpha + 1)}.$$
 (40')

Подставим это значение в уравнение траектории:

$$H = \frac{y}{x} = S = \left(tg\alpha + \frac{1}{kV_0 \cos \alpha} \right) \frac{V_0^2 \sin 2\alpha}{2g(kV_0 \sin \alpha + 1)} + \frac{1}{k^2 g} \ln \left(1 - \frac{kg}{V_0 \cos \alpha} \cdot \frac{V_0^2 \sin 2\alpha}{2g(kV_0 \sin \alpha + 1)} \right). \tag{42}$$

После несложных преобразований выражения (42) получим:

$$H = \frac{1}{kg} \left[V_0 \sin \alpha - \frac{1}{k} \ln(kV_0 \sin \alpha + 1) \right],$$

что совпадает с полученным выше выражением (41).

Высоту подъёма можно также определить, если дифференциальное уравнение движения снаряда по оси у представить в виде:

$$\frac{V_y dV_y}{dy} = -g(1+kV_y)$$
, т.е. ввести подстановку: $\frac{dV_y}{dt} = \frac{V_y dV_y}{dy}$ и после разде-

ления переменных проинтегрировать в пределах V_y от $V_0 \sin \alpha$ до нуля, а y от нуля до H.

Приближённо всю дальность полёта снаряда можно определить, решив кубическое уравнение (38), учтя, что в момент выстрела и падения снаряда y=0. Тогда

$$x \left(tg\alpha - \frac{g}{2V_0^2 \cos^2 \alpha} x - \frac{kg^2}{3V_0^3 \cos^3 \alpha} x^2 \right) = 0.$$
 (43)

Отсюда $x_1 = 0$ соответствует началу полёта. Решив квадратное уравнение, стоящее в скобках формулы (43) и учитывая, что дальность полёта не может быть отрицательной, получим второй корень:

$$x_2 = L = \frac{3}{4} \cdot \frac{V_0 \cos \alpha}{kg} \left(\sqrt{1 + \frac{16}{3} k V_0 \sin \alpha} - 1 \right). \tag{44}$$

Определение угла α, при котором дальность полёта будет максимальной

Для определения значения угла α , при котором дальность полёта S до момента достижения максимальной высоты будет наибольшей, исследуем уравнение (40), в котором угол α будем считать переменным, т.е. функцию $S = f(\alpha)$, на мак-

симум. Найдём производную $\frac{dS}{d\alpha}$, приравняем её нулю и из полученного уравнения определим оптимальный угол α_{onm} :

$$\frac{dS}{d\alpha} = \frac{V_0^2}{2g} \cdot \frac{\left[\cos 2\alpha \cdot 2(kV_0 \sin \alpha + 1) - kV_0 \cos \alpha \sin 2\alpha\right]}{\left(kV_0 \sin \alpha + 1\right)^2} = 0$$

или

$$2\cos 2\alpha (kV_0\sin\alpha + 1) - kV_0\cos\alpha\sin 2\alpha = 0.$$
 (45)

Дальнейшие преобразования уравнения (45) приводят к кубическому уравнению:

$$kV_0\sin^3\alpha + 2\sin^2\alpha - 1 = 0$$

или

$$\sin^3 \alpha + \frac{2\sin^2 \alpha}{kV_0} - \frac{1}{kV_0} = 0. \tag{46}$$

Решение этого уравнения возможно с использованием формулы Кардана[4]. Преобразуем уравнение (46), для чего сделаем замену:

$$\sin \alpha = x$$
, $\frac{2}{kV_0} = r$, $-\frac{1}{kV_0} = t$, получим исходное уравнение вида:

$$x^3 + rx^2 + t = 0. (47)$$

Примем k = 0.004; $V_0 = 800$ м/с; тогда r = 0.625; t = -0.3125.

Преобразуем уравнение (47) к приведенному виду

$$y^3 + py + q = 0, (48)$$

для чего делаем замену $x = y - \frac{r}{3}, \ p = -\frac{r^2}{3}, \ q = 2\left(\frac{r}{3}\right)^3 + t$,

где p = -0.130208; q = -0.294416.

Тогда уравнение (48) принимает вид:

$$y^3 - 0.13028y - 0.294416 = 0. (49)$$

В этом случае корни уравнения (49) определяются по формулам:

$$y_1 = u + v$$

$$y_2 = -\frac{u+v}{2} + \frac{u-v}{2} i\sqrt{3}; \quad y_3 = -\frac{u+v}{2} - \frac{u-v}{2} i\sqrt{3};$$
 где $u = \sqrt[3]{-\left(\frac{q}{2}\right) + \sqrt{D}}, \quad v = \sqrt[3]{-\left(\frac{q}{2}\right) - \sqrt{D}}, \quad D = \left(\frac{p}{3}\right)^3 + \left(\frac{q}{2}\right)^2.$

Корни уравнения y_2 и y_3 не подходят по смыслу задачи, т.к. являются комплексными числами. Вычисляем значения D, u и v:

$$D = \left(\frac{-0.130208}{3}\right)^3 + \left(\frac{0.294416}{2}\right)^2 = 0.0215884;$$

$$u = \sqrt[3]{\frac{0.294416}{2} + \sqrt{0.0215884}} = 0.665044;$$

$$v = \sqrt[3]{\frac{0.294416}{2} - \sqrt{0.0215884}} = 0.065265.$$

Тогда корень уравнения (49)

$$y_1=0.665044+0.065265=0.770309$$
 , а $\sin\alpha=x=0.770309-\frac{0.625}{3}=0.56197567$, откуда $\alpha=34.19^\circ$.

При данном значении угла α S будет максимальной, но это еще не значит что при этом значении угла α будет максимальной дальность полета L снаряда. Расчет по формуле (44) дальности полета при $k=0,004,\ V_0=800$ м/с показывает, что $L_{\rm max}$ имеет место при $\alpha=38,8^{\circ}$ и составляет 28862,5 м, в то время как при $\alpha=34,19^{\circ}$ она равна 28540,6 м.

Заключение

В результате проведенных теоретических исследований движения артиллерийского снаряда получен ряд аналитических зависимостей, характеризующих основные параметры движения снаряда в безвоздушном пространстве и с учетом сопротивления воздуха. Приведены формулы для определения дальности полета снаряда в зависимости от угла наклона ствола орудия к горизонту и определен оптимальный угол при стрельбе в горах без учета сопротивления воздуха, а также произведен расчет угла наклона, при котором дальность полета снаряда с учетом сопротивления воздуха будет максимальной.

Литература

- 1. Наставление по стрелковому делу. Воениздат, 1985, Москва, К-160, редактор В.М. Чайка.
- 2. Курс стрельб из стрелкового оружия, боевых машин и танков сухопутных войск, книга первая. Москва, "военное издательство", 1984г.
- 3. Справочник по высшей математике. М.Я. Выгодский.-М.:ООО"Издательство Астрель":"Издательство АСТ", 2002.-992с.:ил.
- 4. Справочник по высшей математике для инженеров и учащихся втузов. Бранштейн И.Н.:,Семендяев К.А.-М.:Наука. Главная редакция физикоматематической литературы. 1984.
- 5. Яблонский А.А. Курс теоретической механики. Ч 2.Динамика: Учебник для техн. Вузов. -6-е изд. испр.-М.: Высш. шк.,1984-423с., ил.
- 6. Мещерский И.В. Сборник задач по теоретической механике. –М:"Наука", 1981.-480с.