Отчёт по лабораторной работе $N^{\circ}2$

Задача о погоне

Гайсина Алина Ринатовна

Содержание

Цель работы	3
Задание (Вариант№35)	4
Теоретическое введение	5
Выполнение лабораторной работы Программный код на Julia	7 7 8
Выводы	10
Список литературы. Библиография	11

Цель работы

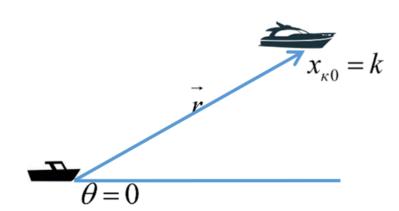
Изучить основы языка программирования Julia: библиотеки языка, которые используются для построения графиков и решения дифференциальных уравнений. Решить задачу о погоне.

Задание (Вариант№35)

На море в тумане катер береговой охраны преследует лодку браконьеров. Через определенный промежуток времени туман рассеивается, и лодка обнаруживается на расстоянии 18 км от катера. Затем лодка снова скрывается в тумане и уходит прямолинейно в неизвестном направлении. Известно, что скорость катера в 4,9 раза больше скорости браконьерской лодки. ## Постановка задачи 1. Запишите уравнение, описывающее движение катера, с начальными условиями для двух случаев (в зависимости от расположения катера относительно лодки в начальный момент времени). 2. Постройте траекторию движения катера и лодки для двух случаев. 3. Найдите точку пересечения траектории катера и лодки.

Теоретическое введение

- 1. Принимаем за $t \ 0 = 0, x \ \ddot{e}0 = 0$ место нахождения лодки браконьеров в момент обнаружения, $x \ \hat{e}0 = k$ место нахождения катера береговой охраны относительно лодки браконьеров в момент обнаружения лодки.
- 2. Введем полярные координаты. Считаем, что полюс это точка обнаружения лодки браконьеров, а полярная ось r проходит через точку нахождения катера

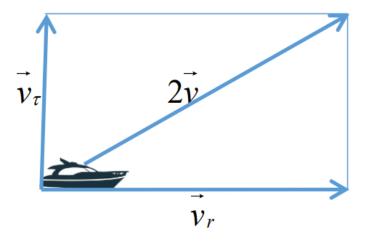


береговой охраны (Рис. [-@fig:001])

- 3. Траектория катера должна быть такой, чтобы и катер, и лодка все время были на одном расстоянии от полюса tetha, 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 браконьеров. После этого катер береговой охраны должен двигаться вокруг полюса удаляясь от него с той же скоростью, что и лодка браконьеров.
- 4. Чтобы найти расстояние х (расстояние после которого катер начнет двигаться вокруг полюса), необходимо составить простое уравнение. Пусть через время

т катер и лодка окажутся на одном расстоянии х от полюса. За это время лодка пройдет х, а катер k-x (или k+x, в зависимости от начального положения катера относительно полюса). Время, за которое они пройдут это расстояние, вычисляется как fracxv или frack-x2v (fracx+k2v- во втором случае). Так как время одно и то же, то эти величины одинаковы. Тогда неизвестное расстояние х можно найти из одного из следующих уравнений: fracxv = frack-x2v или fracxv = fracx+k2v. Отсюда мы найдём значения x = k/3 и x

5. 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 v. Для этого скорость катера раскладываем на две составляющие:радиальная скорость и тангенциальная скорость (Рис.



[-@fig:002]).

 $v\ t\ = fracd(tetha)dtr = sqrt(3)v.$

6. Решение исходной задачи сводится к решению системы из двух дифференциальных уравнений:

$$\begin{cases} \frac{dr}{dt} = v \frac{d(tetha)}{dt} r = sqrt(3)v \end{cases}$$

. Проводя аналогичные рассуждения необходимо решить задачу о погоне для своего варианта (Вариант N35).

Выполнение лабораторной работы

Программный код на Julia.

using DifferentialEquations

```
using Plots

k = 18
n = 4.9
function dr(u, p, t)
return u/sqrt(n*n - 1)
end

# Первый случай
r0 = k/(n + 1)
tetha = (0, 2*pi)

prob = ODEProblem(dr, r0, tetha)
sol = solve(prob, abstol = 1e-8, reltol = 1e-8)

r_ang = [sol.t[rand(1:size(sol.t)[1])] for i in 1:size(sol.t)[1]]

plt = plot(proj=:polar, aspect_ratio=:equal, title="Первый случай задачи о погоне", legend=:outerbot plot!(plt, [r_ang[1], r_ang[2]], [0.0, sol.u[size(sol.u)[1]]], label="Путь лодки")
```

```
plot!(plt, sol.t, sol.u, label="Путь катера", color=:pink)
savefig("2_1.png")

# Второй случай

r0 = k/(n - 1)

tetha = (-pi, pi)

prob = ODEProblem(dr, r0, tetha)

sol = solve(prob, abstol=1e-8, reltol=1e-8)

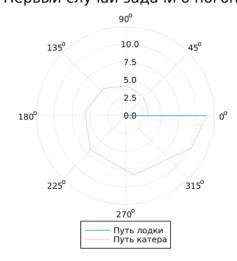
r_ang = [sol.t[rand(1:size(sol.t)[1])] for i in 1:size(sol.t)[1]]

plt = plot(proj=:polar, aspect_ratio=:equal, title="Второй случай задачи о погоне", legend=:outerbott plot!(plt, [r_ang[1], r_ang[2]], [0.0, sol.u[size(sol.u)[1]]], label="Путь лодки")

plot!(plt, sol.t, sol.u, label="Путь катера", color=:pink)
```

Результат выполнения программы

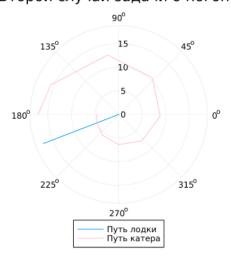
1. Построила траекторию движения катера и лодки для первого случая (Рис. Первый случай задачи о погоне



[-@fig:003]).

 $savefig("2_2.png")$

2. Построила траекторию движения катера и лодки для второго случая (Рис. Второй случай задачи о погоне



[-@fig:004]).

Выводы

Были изучены основы языка программирования Julia. Решена задача о погоне.

Список литературы. Библиография

[1] Документация по Julia: https://docs.julialang.org/en/v1/ [2] Решение дифференциальных уравнений: https://www.wolframalpha.com/