#### Front matter

title: "Отчёт по лабораторной работе №2" subtitle: "Задача о погоне, вариант 26" author: "Маслова Анастасия Сергеевна"

#### **Generic otions**

lang: ru-RU

toc-title: "Содержание"

## **Bibliography**

bibliography: bib/cite.bib

csl: pandoc/csl/gost-r-7-0-5-2008-numeric.csl

# **Pdf output format**

toc: true # Table of contents

toc-depth: 2

lof: true # List of figures
lot: true # List of tables

fontsize: 12pt linestretch: 1.5 papersize: a4

documentclass: scrreprt

# 118n polyglossia

polyglossia-lang: name: russian options:

- spelling=modern

- babelshorthands=true polyglossia-otherlangs:

name: english

## 118n babel

babel-lang: russian

babel-otherlangs: english

#### **Fonts**

mainfont: PT Serif romanfont: PT Serif sansfont: PT Sans monofont: PT Mono mainfontoptions: Ligatures=TeX romanfontoptions: Ligatures=TeX

sansfontoptions: Ligatures=TeX,Scale=MatchLowercase monofontoptions: Scale=MatchLowercase, Scale=0.9

#### **Biblatex**

biblatex: true

biblio-style: "gost-numeric"

biblatexoptions:

- parentracker=true • backend=biber
- hyperref=auto
- language=auto
- autolang=other\*
- citestyle=gost-numeric

### Pandoc-crossref LaTeX customization

figureTitle: "Рис." tableTitle: "Таблица" listingTitle: "Листинг"

lofTitle: "Список иллюстраций"

lotTitle: "Список таблиц" lolTitle: "Листинги"

# Misc options

indent: true header-includes:

- \usepackage{indentfirst}
- \usepackage{float} # keep figures where there are in the text
- \floatplacement{figure}{H} # keep figures where there are in the text

# Цель работы

Построение математических моделей для выбора правильной стратегии при решении задач поиска.

# Задание

На море в тумане катер береговой охраны преследует лодку браконьеров. Через определенный промежуток времени туман рассеивается, и лодка обнаруживается на расстоянии 15,5 км от катера. Затем лодка снова скрывается в тумане и уходит прямолинейно в неизвестном направлении. Известно, что скорость катера в 4,5 раза больше скорости браконьерской лодки.

- 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

?	{#fig:001 width=70%}
?	{#fig:002 width=70%}
?	{#fig:003 width=70%}

# Выполнение лабораторной работы

# Выполнение лабораторной работы

## Вывод уравнения

Запишем уравнение описывающее движение катера, с начальными условиями для двух случаев (в зависимости от расположения катера относительно лодки в начальный момент времени). Принимем за  $t_0 = 0$ ,  $x_0 = 0$ , место нахождения лодки браконьеров в момент обнаружения,( $x_{k0} = k$ ) - место нахождения катера береговой охраны относительно лодки браконьеров в момент обнаружения лодки.

Введем полярные координаты. Считаем, что полюс - это точка обнаружения лодки браконьеров ( $x_{k0}$ ) ( $t_{k0}$ 

Чтобы найти расстояние \$x\$ (расстояние после которого катер начнет двигаться вокруг полюса), необходимо составить простое уравнение.

Пусть через время \$t\$ катер и лодка окажутся на одном расстояниих от полюса. За это время лодка пройдет x, а катер k, (или k, в зависимости от начального положения катера относительно полюса). Время, за которое они пройдут это расстояние, вычисляется как d или d или d или d (во втором случае d (во втором случае).

Так как время одно и то же, то эти величины одинаковы. Тогда расстояние можно найти из следующего уравнения:

```
$ \dfrac{x}{v} = \dfrac{k-x}{4.5v} \text{ -- в 1 случае} $ $ \dfrac{x}{v} = \dfrac{k+x}{4.5v} \text{ -- в 0 2 случае} $
```

Мы нашли два значения  $x_1 = \frac{k}{5.5}$  и  $x_2 = \frac{k}{3.5}$ , для двух случаев.

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: v r

радиальная скорость и -  $v_{\tau}$  тангенциальная скорость. Радиальная скорость - это скорость, с которой катер удаляется от полюса,

 $v_r = \frac{dr}{dt}$ . Нам нужно, чтобы эта скорость была равна скорости лодки, поэтому полагаем  $\frac{dr}{dt} = v$ .

Тангенциальная скорость – это линейная скорость вращения катера относительно полюса. Она равна произведению угловой скорости  $d^{d} \$  на радиус  $r^{d} \$  hapaguyc  $r^{d} \$ 

```
v_{\tau} = \sqrt{20.25v^2-v^2} = \sqrt{19.25}v
```

Так:

```
r\left(d \right) = \sqrt{29.25}v
```

Решение задачи сводится к решению системы:

```
\begin{cases} & \dfrac{dr}{dt} = v \\ & \dfrac{d \theta}{dt} = \sqrt{19.25}v \\ & \dfrac{ses}$ \end{cases}
```

С начальными условиями для первого случая:

```
\ \ \\begin{cases} \\ &{\theta}_0 = 0\ \tag{1} \\ &r_0 = x_1 \\end{cases} \
```

Или для второго:

```
\ \ \\begin{cases} \\ &{\theta}_0 = -\pi\ \tag{2} \\ &r_0 = x_2 \\end{cases} \$
```

Исключая из полученной системы производную по \$t\$, можно перейти к следующему уравнению:

```
\dfrac{dr}{d \theta} = \dfrac{r}{\sqrt{19.25}}
```

Начальные условия остаются. Решив это уравнение, мы получим траекторию движения катера в полярных координатах.

## Поиск точки пересечения

Найдем точку пересечения траектории катера и лодки. Для этого нам нужно аналитическое решение дифф. ур., задающего траекторию движения катера.

Мы будем предпологать, что угол, под которым двигается лодка, будет  $\d$  {4}\$. Так как уравнение прямой задано через тангенс, а тангенс этого угла отрицательный, то для 1 случая подставим угол  $\d$  {4}\$, а для 2 - \$- \dfrac{ \pi}{4}\$

```
$ r = \frac{15.5}{5.5} e^{\frac{1}{\sqrt{19.25}} \theta^{19.25}} \theta^{1
```

В результате получим, что точки пересечения равны  $(\frac{7 \pi c}{7 })$  - при условии (1) и  $(-\frac{\pi c}{4})$ , 45.920933646372056) при условии (2).

## Построение траектории

Ниже представлена реализация всего написанного выше на языке Julia.

```
using OrdinaryDiffEq
using Plots
#вариант 26

s = 15.5 #начальное расстояние от лодки до катера
fi = 3*pi/4

#функция, описывающая движение катера береговой охраны
f(u,p,t) = u/sqrt(19.25)

#начальные условия в случае 1 и 2 соответственно

r0_1 = s/5.5
r0_2 = s/3.5

tethal = (0.0, 2*pi)
tetha2 = (-pi, pi)

#определение и решение задачи Коши в обоих случаях
```

```
r1 = ODEProblem(f, r0 1, tethal)
r2 = ODEProblem(f, r0 2, tetha2)
sol1 = solve(r1, Tsit5(), saveat=0.01)
sol2 = solve(r2, Tsit5(), saveat=0.01)
#функция, описывающая движение лодки браконьеров
f2(t) = tan(fi)*t
t = 0:0.01:15
#движение катера
plot(sol1.t, sol1.u,
proj=:polar,
lims=(0,13)
#движение лодки
plot!(fill(fi,length(t)), f2.(t))
|solution1(t)| = (r0 1)*exp(1/sqrt(19.25)*t)
solution2(t) = (r0 2*5)*exp(5*pi*sqrt(299)/299)*exp(1/sqrt(19.25)*t)
intersection r1 = solution1(7*pi/4)
intersection r2 = solution2(-pi/4)
println(intersection r1)
println(intersection r2)
#точка пересечения для первого случая - 9.866586187954175
#точка пересечения для второго случая - 45.920933646372056
```

В результате у меня получились две траектории движения катера для двух случаев (рис.  $1\ \mathrm{u}\ 2$ ).



# Итог

В результате выполнения данной лабораторной работы я смогла построить математическую модель для выбора правильной стратегии в задаче о погоне.

# Список литературы {.unnumbered}

::: {#refs}