Laboratory work report №2 mathematical modeling

Задача о погоне

Выполнил: Леснухин Даниил Дмитриевич, НПИбд-02-22, 1132221553

Цель работы

Построить математическую модель для выбора правильной стратегии при решении примера задачи о погоне.

Задание

- 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

Выполнение лабораторной работы

Формула для выбора варианта лабораторной работы (1132221553%70) + 1 = 44 Постановка задачи конкретному варианту. Рис. 1

Вариант 44

На море в тумане катер береговой охраны преследует лодку браконьеров. Через определенный промежуток времени туман рассеивается, и лодка обнаруживается на расстоянии 16,3 км от катера. Затем лодка снова скрывается в тумане и уходит прямолинейно в неизвестном направлении. Известно, что скорость катера в 4,1 раза больше скорости браконьерской лодки.

- 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

Лабораторная работа №2. Вариант 44

Уравнение движения катера

Обозначения:

- n=4.1 отношение скорости катера к скорости лодки.
- k=16.3км начальное расстояние между катером и лодкой.
- v скорость лодки.
- nv скорость катера.

Начальное положение лодки в момент обнаружения примем за полюс в полярных координатах.

Для двух случаев:

- 1. Катер позади лодки (x0=-k).
- 2. Катер впереди лодки (x0=+k).

Составим уравнения времени для прямолинейного движения:

t=x/v, t=(k+x) / n-1 (в первом случае) t=x/v, t=(x-k) / n+1 (во втором случае)

Из равенства времён найдём х для обоих случаев:

1. Для первого случая:

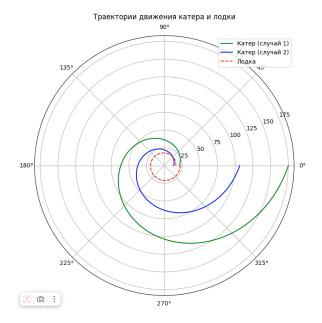
x1=nk/(n-1)

Построение модели

Импорт необходимых библиотек

```
import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt
from scipy.integrate import solve ivp
# Заданные параметры
k = 16.3 # Начальное расстояние между
катером и лодкой (км)
n = 4.1 # Отношение скорости катера к
СКОРОСТИ ЛОДКИ
V = 1 # Cropoctb holky (vchorner
```

В результате получаем следующий график. Рис. 2



Отображение графика

Точка пересечения

- 1. Траектория лодки: Прямая траектория в полярных координатах r(лодки)(t) = k + vt, k = 16.3 км v скорость лодки
- Траектория катера: Решение диф. уравнения -3rdθ=dr⇒r(катера)(θ)=x0·e^θ/3 X0 - начальное расстояние катера от полюса
- 3. Условие пересечения $r(катера)(\theta) = r(лодки)(t)$

Численный поиск точки

Блок кода, отвчающий ща поиск точки пересечения Рис. 3

```
# Импорт необходимых библиотек

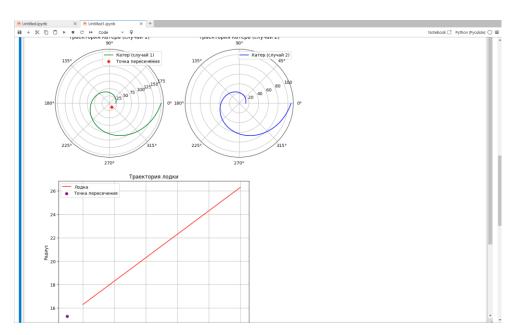
import numpy as np

import matplotlib.pyplot as plt

from scipy.integrate import solve_ivp

from scipy.optimize import fsolve
```

Задаём параметры задачи k = 16.3 # Начальное расстояние между катером и лодкой (в км)



Точка пересечения

Вывод

В ходе выполнения лабораторной работы мы построили математическую модель для выбора правильной стратегии при решении примера задачи о погоне.