```
# ***Отчёт о выполнении.***
# ***LAB 2***
```

- \*\*Cтудент: Гань Чжаолун\*\*
- \*\*Группа:НФИБД-01-21\*\*
- \*\*№ ст. билета: 1032198038\*\*

\*\*МОСКВА 2024 г.\*\*

### Задача о погоне: Математическое Моделирование Поиска

#### Введение

Рассмотрим задачу преследования браконьеров береговой охраной на море в условиях тумана. Катер береговой охраны преследует лодку браконьеров, которая периодически появляется и исчезает в тумане. Известно, что скорость катера в п раз превосходит скорость лодки.

#### Математическая Модель

1. \*\*Уравнение движения катера:\*\*

$$2x = n \cdot k \cdot v_k \cdot t$$

где:

- (х) расстояние между катером и лодкой,
- (n) отношение скорости катера к скорости лодки,
- (k) начальное расстояние между катером и лодкой,
- (v\_k) скорость лодки,
- (t) время.
- 2. \*\*Траектория движения катера в полярных координатах:\*\*

$$r = \frac{k + x}{\sqrt{3}}$$

где:

- (r) расстояние от катера до полюса,
- (k) начальное расстояние между катером и лодкой,
- (х) расстояние, на котором лодка была обнаружена.
- 3. \*\*Траектория движения лодки:\*\*

Лодка движется прямолинейно в неизвестном направлении.

#### Решение и Графическое Представление

- 1. \*\*Решение уравнения движения катера:\*\*
  - Для случая 1:  $2x = n \cdot k \cdot v_k \cdot t$
  - Для случая 2:  $2x = n \cdot k \cdot v_k \cdot t$
- 2. \*\*Построение траектории движения катера и лодки:\*\*
  - Используем полярные координаты для представления траектории катера.
  - Лодка движется прямолинейно в неизвестном направлении.
- 3. \*\*Точка пересечения траектории катера и лодки: \*\*
  - Отмечаем точку, где лодка была обнаружена.
- Находим момент времени, когда расстояние между катером и лодкой становится равным.

#### Пример Решения

scilab
// код для построения траектории и отметки точек на графике

### Заключение

Математическое моделирование в данной задаче позволяет определить оптимальную стратегию преследования береговой охраны, учитывая различные начальные условия и отношение скоростей. Графическое представление траекторий катера и лодки позволяет визуально оценить точку пересечения и успешность операции.