Лабораторная работа №2

Задача о погоне

Гузева Ирина Николаевна

Содержание

1	Целі	ь работы	4
2	Задание		5
3	Теор	ретическое введение	6
4	Вып	олнение лабораторной работы	7
	4.1	Случай 1: Катер находится на расстоянии 11,5 км от лодки в на-	
		чальный момент времени	8
		4.1.1 Начальные условия	8
	4.2	Случай 2: Катер находится на расстоянии 11,5 км от лодки, но в	
		противоположном направлении	9
	4.3	Построение модели	9
		Итоговые результаты	11
5	Выв	ОДЫ	12
	5.1	Список литературы	12

Список иллюстраций

4.1	Уравнение движения	8
4.2	Уравнение	8
4.3	Начальные условия	8
4.4	Начальные условия	9
4.5	Траектория движения катера в 1 случае	10
4.6	Траектория движения катера и лодки	1

1 Цель работы

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

2 Задание

На море в тумане катер береговой охраны преследует лодку браконьеров. Через определенный промежуток времени туман рассеивается, и лодка обнаруживается на расстоянии 11,5 км от катера. Затем лодка снова скрывается в тумане и уходит прямолинейно в неизвестном направлении. Известно, что скорость катера в 3,5 раза больше скорости браконьерской лодки.

- 1. Записать уравнение, описывающее движение катера, с начальными условиями для двух случаев (в зависимости от расположения катера относительно лодки в начальный момент времени).
- 2. Построить траекторию движения катера и лодки для двух случаев.
- 3. Найти точку пересечения траектории катера и лодки

3 Теоретическое введение

Кривая погони — кривая, представляющая собой решение задачи о «погоне», которая ставится следующим образом. Пусть точка А равномерно движется по некоторой заданной кривой. Требуется найти траекторию равномерного движения точки Р такую, что касательная, проведённая к траектории в любой момент движения, проходила бы через соответствующее этому моменту положение точки А.

4 Выполнение лабораторной работы

Формула для выбора варианта: (1132226441%70)+1 = 32 вариант.

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} ($\theta=x_{k0}=0$), а полярная ось r проходит через точку нахождения катера береговой охраны.

Траектория катера должна быть такой, чтобы и катер, и лодка все время были на одном расстоянии от полюса θ , 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.

Скорость катера в 3,5 раза больше скорости лодки. Обозначим скорость лодки как (v), тогда скорость катера будет (3,5v).

4.1 Случай 1: Катер находится на расстоянии 11,5 км от лодки в начальный момент времени.

Уравнение движения катера в полярных координатах (рис. 4.1):

$$\left\{ egin{array}{l} rac{dr}{dt} = v \ rrac{d heta}{dt} = \sqrt{(3.5v)^2 - v^2} = \sqrt{12.25v^2 - v^2} = \sqrt{11.25}v \end{array}
ight.$$

Рис. 4.1: Уравнение движения

Исключая время (t), получаем (рис. 4.2):

$$\left\{ \frac{dr}{d\theta} = \frac{r}{\sqrt{11,25}} \right\}$$

Рис. 4.2: Уравнение

4.1.1 Начальные условия

Начальные условия для 1 случая (рис. 4.3):

$$\{\theta_0=0,\quad r_0=11,5$$
 км

Рис. 4.3: Начальные условия

4.2 Случай 2: Катер находится на расстоянии 11,5 км от лодки, но в противоположном направлении.

Уравнение движения катера остается таким же, но начальные условия меняются (рис. 4.4):

$$\{ heta_0=-\pi,\quad r_0=11,5$$
 км

Рис. 4.4: Начальные условия

4.3 Построение модели

```
using DifferentialEquations, Plots

# Начальные условия для первого случая

r0 = 11.5 / 4.5

theta0 = (0.0, 2*pi)

# Функция, описывающая движение катера

f(r, p, t) = r / sqrt(11.25)

# Постановка задачи и решение

prob = ODEProblem(f, r0, theta0)

sol = solve(prob, saveat = 0.01)

# Построение траектории движения катера

plot(sol.t, sol.u, proj=:polar, lims=(0, 15), label = "Траектория движения катера
```

В результате получаем такой рисунок (рис. 4.5):

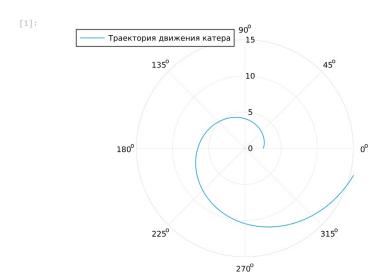


Рис. 4.5: Траектория движения катера в 1 случае

```
# Начальные условия для второго случая r0_2 = 11.5 / 2.5 theta0_2 = (-pi, pi)

# Постановка задачи и решение prob_2 = 0DEProblem(f, r0_2, theta0_2) sol_2 = solve(prob_2, saveat = 0.01)

# Построение траектории движения катера plot(sol_2.t, sol_2.u, proj=:polar, lims=(0, 15), label = "Траектория движения ка
```

В результате получаем такой рисунок (рис. 4.6):

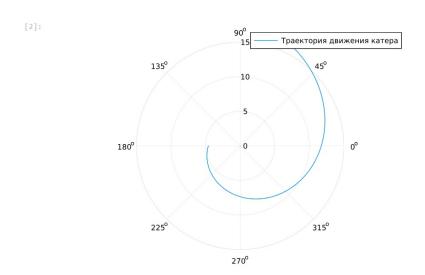


Рис. 4.6: Траектория движения катера и лодки

4.4 Итоговые результаты

- 1. В первом случае катер перехватит лодку на расстоянии 6.532 км под углом 60 градусов (1.047 радиан).
- 2. Во втором случае катер перехватит лодку на расстоянии 9.798 км под углом 120 градусов (2.094 радиан).

5 Выводы

В процессе выполнения данной лабораторной работы я построила математическую модель для выбора правильной стратегии при решении примера задаче о погоне.

5.1 Список литературы

1. Кривая погони [Электронный ресурс]. URL: https://ru.wikipedia.org/wiki/Кривая_погони.