Лабораторная работа #2

Задача о погоне. Вариант 11

Баулин Егор Александрович, учебная группа: НКНбд-01-18

Содержание

# Цель работы

Научиться решать задачу о погоне, строить графики траектории движения, выводить уравнение, описывающее движение.

# Задание

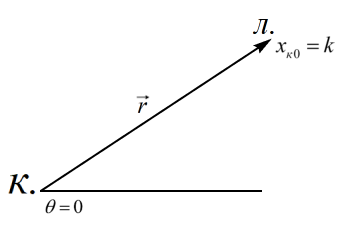
На море в тумане катер береговой охраны преследует лодку браконьеров. Через определенный промежуток времени туман рассеивается, и лодка обнаруживается на расстоянии 6.9 км от катера. Затем лодка снова скрывается в тумане и уходит прямолинейно в неизвестном направлении. Известно, что скорость катера в 3,9 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

# Выполнение лабораторной работы

## Постановка задачи

1. Место нахождения лодки браконьеров в момент обнаружения: . 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)



Положение катера и лодки в начальный момент времени

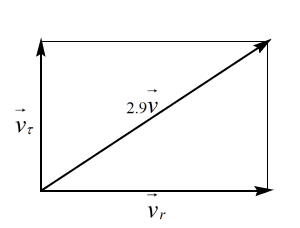
1. Траектория катера должна быть такой, чтобы и катер, и лодка все время были на одном расстоянии от полюса, только в этом случае траектория катера пересечется с траекторией лодки. Поэтому для начала катер береговой охраны должен двигаться некоторое время прямолинейно, пока не окажется на том же расстоянии 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.
2. Чтобы найти расстояние (расстояние, после которого катер начнет двигаться вокруг полюса), необходимо составить простое уравнение. Пусть через время t катер и лодка окажутся на одном расстоянии от полюса. За это время лодка пройдет , а катер — (или в зависимости от начального положения катера относительно полюса). Время, за которое они пройдут это расстояние, вычисляется как или (во втором случае ). Так как время одно и то же, то эти величины одинаковы. Тогда неизвестное расстояние можно найти из следующего уравнения:
3. или

Отсюда мы найдем два значения и , задачу будем решать для двух случаев.

1. 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 . Для этого скорость катера раскладываем на две составляющие: — радиальная скорость и — тангенциальная скорость (рис. 2). Радиальная скорость - это скорость, с которой катер удаляется от полюса, . Нам нужно, чтобы эта скорость была равна скорости лодки, поэтому полагаем .

Тангенциальная скорость – это линейная скорость вращения катера относительно полюса. Она равна произведению угловой скорости на радиус

Из рисунка (рис. @fig:002) видно: (учитывая, что радиальная скорость равна ). Тогда получаем



Разложение скорости катера на тангенциальную и радиальную составляющие

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

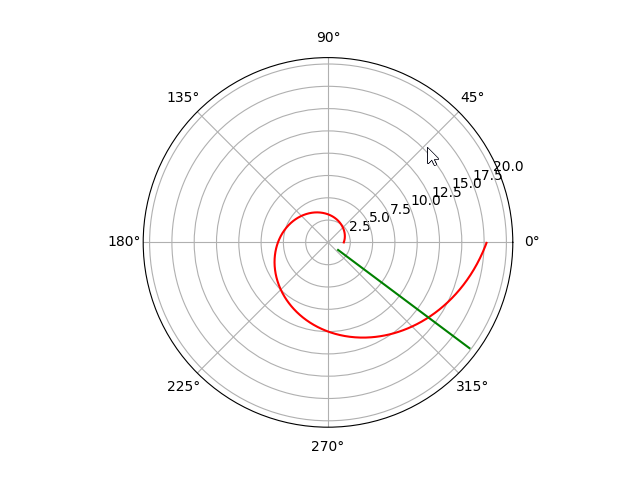
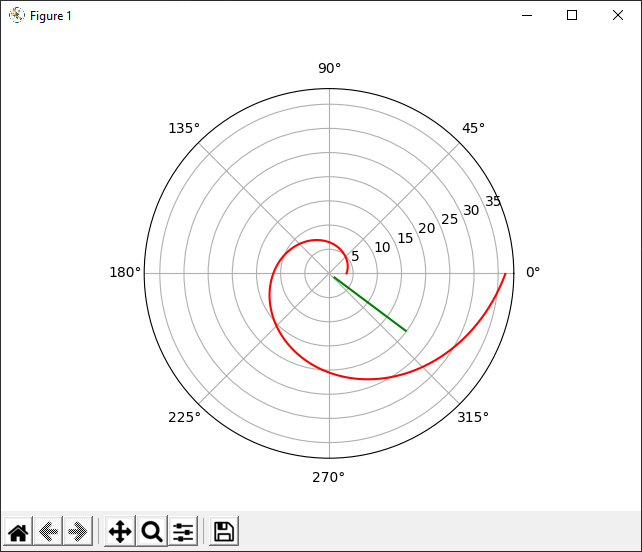
с начальными условиями

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

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

## Код для решения задачи на языке Python.

k = 6.9  
v = 2.9  
fi = 3 \* math.pi / 4  
  
  
# Движение береговой охраны  
def dr(r, theta ):  
 res = r / math.sqrt((v \*\* 2) - 1)  
 return res  
  
  
# Движение браконьерской лодки  
def f2(t):  
 xt = math.tan(fi) \* t  
 return xt  
  
# Два случая  
for vx in [1.9, 3.9]:  
 r0 = k / vx # Наши два случая  
  
 tetha = np.arange(0, 2 \* math.pi, 0.01)  
  
 r = odeint(dr, r0, tetha) # Решение дифф. уравнения  
 t = np.arange(0, 15, 1)  
  
 # Переведем всё в полярные координаты  
 pol = t \* t + f2(t) \* f2(t)  
 r2 = np.sqrt(pol)  
  
 tetha2 = (np.tan(f2(t) / t)) \*\* (-1)  
  
 polar(tetha, r, "r")  
 polar(tetha2, r2, "g")  
 plt.show()

Полученные графики.  

# Выводы

1. Научился формулировать задачу и переводить ее на математический язык.
2. Решил задачу о погоне при помощи различных инструментов.