

Задача. В центре круглого пруда плавает ученик-хулиган. В этот момент к пруду подходит разъярённый учитель. Учитель не хочет мочить одежду, и желает поймать хулигана на берегу, а ученик хочет от него убежать (на берегу его скорость больше, чем скорость учителя). При каких соотношениях максимальных скоростей плаванья ученика и бега учителя ему удастся это сделать?

Комментарий: решение выложено на канале у Алексея Савватеева, но там не до конца раскрыта 3-я часть решения, называемая «Задача 3». В данном изложении этот недостаток устранён.

Ответ: любые значение большие  $\cos(y)$ , где  $y$  - решение уравнения  $\pi+y=\operatorname{tg}(y)$  на отрезке  $[0; \pi/2]$ . Или 0.21723...

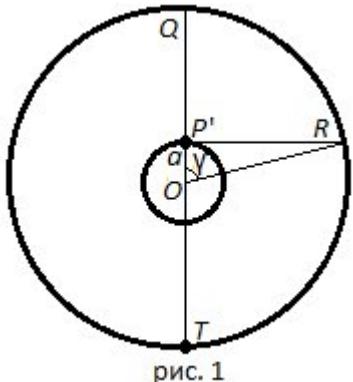


рис. 1

Пусть максимальные скорости учителя и ученика  $v_1=1$  и  $v_2=a$  соответственно. Центр круга обозначим  $O$ , радиус круга без ограничения общности равен 1. Положение ученика и учителя в момент времени  $t$  обозначим  $P(t)$  и  $T(t)$  соответственно (далее просто  $P$  и  $T$ ), а границу пруда -  $\omega$ .

План решения следующий: Мы находим точку  $P'$ , и соотношение скоростей  $a_0$  такую, что  $OP'=OP'/OT = v_2/1 = v_2/v_1=a_0$  (здесь момент времени  $t$  в  $T(t)$  не играет роли), и при движении учителя в одном направлении с максимальной скоростью и движении ученика перпендикулярно  $OP'$  в направлении движения противоположном направлению движения  $T$  в первый момент, они приходят в точку на  $\omega$  одновременно. Далее мы показываем, что, если ученик движется из этой точки прямолинейно не пересекая окружность с центром в  $O$  и радиусом  $OP'$ , он приходит к  $\omega$  позже учителя.

Затем мы показываем, что при такой или меньшей скорости ученика любая его траектория не приводит его к желаемому результату при правильных действиях учителя.

И наконец, что при большей скорости он убегает, как бы не двигался учитель  
Итак, рассмотрим вспомогательную задачу.

Задача 1. Пусть ученик начинает движение в точке  $P'$ , в момент времени  $t_0$ .  $\angle P'OT(t_0) = 180^\circ$ .  $OP'=OP'/OT = v_2/1 = v_2/v_1=a_0$ ,  $Q$  - пересечение продолжения  $OP'$  с  $\omega$ ,  $R$  - одна из точек пересечения перпендикуляра проведенного к  $OP'$  в т.  $P'$  с  $\omega$ ,  $\gamma=\angle P'OR$ , причём  $\gamma$  таково, что  $\pi+\gamma=\operatorname{tg}(\gamma)$ . Существует ли точка на  $\omega$  по другую сторону от  $P'R$ , нежели  $O$ , куда учитель попадёт раньше ученика в случае равномерного движения по окружности с максимальной скоростью учителя и прямолинейного ученика (скорости - максимальные)?

Решение задачи 1.

Заметим, что в этом случае время, за которое учитель, двигаясь по длиной дуге, попадёт в  $R$  будет  $\pi+\gamma$ , а время за которое ученик двигаясь из  $P'$  попадёт в  $R$  -  $P'R/(v_1/v_2)=P'R/(OP'/1)=\operatorname{tg}(\gamma)$ . Таким образом, в случае указанных траекторий они попадут в  $R$  одновременно.

Пусть точка, до которой плывёт ученик -  $N$  (очевидно, что она должна быть по ту же сторону от  $OP'$ , что и  $R$ ).  $S$  - точка

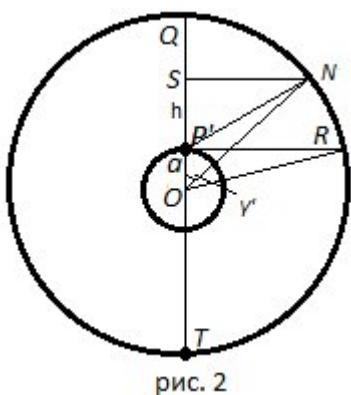


рис. 2

на  $P'Q$  такая, что  $P'Q \perp SN$ .  $SP'=h$ .  $\angle QON = \gamma'$

Покажем, что производная по  $h$  разности 2 функций: времени, которое потребуется учителю, чтобы дойти до искомой точки (функция  $f$ ), и времени, которое потребуется ученику чтобы до неё доплыть, равна 0 только в т.  $h=0$ . Поскольку наша функция  $f(0)$  также равна 0 (учитель и ученик одновременно приходят в т.  $R$ ), из этого будет следовать, что либо все точки области определения (т.е.  $h \geq 0, h \leq P'Q$ ), за исключением 0,  $f(h) < 0$ , т.е. учитель способен добраться в соответствующие точки окружности раньше ученика, либо  $f(h) > 0$ , т.е. ученик способен добраться в соответствующие точки окружности раньше учителя. Далее мы покажем, что это первый случай

$$\text{Итак. Время учителя: } \pi + \gamma_0 = \pi + \arccos(a_0/h). \text{ Время ученика: } \frac{\sqrt{h^2 + SN^2}}{a_0} = \frac{\sqrt{h^2 + (ON^2 - OS^2)}}{a_0} =$$

$$\frac{\sqrt{h^2 + 1 - (a_0 + h)^2}}{a_0}. \text{ Разность производных -}$$

$$-\frac{1}{\sqrt{1 - (a_0 + h)^2}} - \frac{-2(a_0 + h) + 2h}{2a_0 \sqrt{1 - (a_0 + h)^2 + h^2}} = -\frac{1}{\sqrt{1 - (a_0 + h)^2}} - \frac{-1}{\sqrt{1 - (a_0 + h)^2 + h^2}} =$$

$$=\frac{\sqrt{1 - (a_0 + h)^2} - \sqrt{1 - (a_0 + h)^2 + h^2}}{\sqrt{1 - (a_0 + h)^2 + h^2} * \sqrt{1 - (a_0 + h)^2}}$$

Ввиду того, что  $a_0 + h < 1$ , знаменатель положительный. Найдём  $h$ , при которых числитель равен 0.  
(Нетрудно проверить, что при  $h=0$  числитель нулевой)

Сравним

$$\sqrt{1 - (a_0 + h)^2} \text{ и } \sqrt{1 - (a_0 + h)^2 + h^2}$$

$$1 - (a_0 + h)^2 \text{ и } 1 - (a_0 + h)^2 + h^2$$

$$0 \text{ и } h^2$$

Таким образом, в т.  $R$  (при  $h=0$ ) значение  $f$  и  $f'$  равны 0, а  $f'(h) < 0$  на рассматриваемом промежутке, т.е. при увеличении  $h$  от значения 0 разность времени, затраченного учителем и учеником, будет уменьшаться, т.е. учитель будет приходить в рассматриваемые точки дуги  $QR$  раньше (его время будет меньше).

Задача 2.

Пусть  $H$  - траектория ученика. Скорость ученика  $OP'$  bkb vtymit. Докажем, что, начав движение в  $O$ , он не сможет убежать от учителя при его грамотных действиях.

Доказательство.ёё

Предположим противное.

Рассмотрим окружность с радиусом  $a_0$  и центром  $O$  (назовём её  $o$ ).

Найдём последнюю точку пересечения  $H$  и о (пусть  $Y$ ), а также точку выхода из пруда (пусть  $X$ )

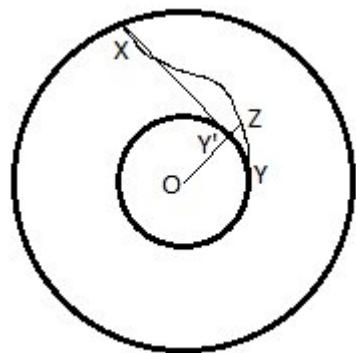
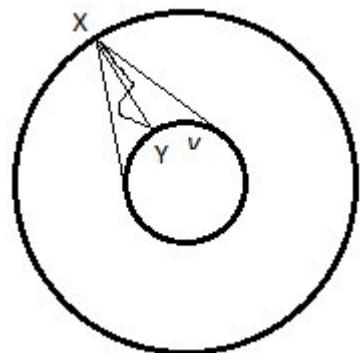
Алгоритм учителя должен быть следующим. Он движется с максимальной скоростью в одном направлении начиная с момента выхода ученика из о в направлении где  $\angle POT \leq 180^\circ$  до тех пор, пока  $P$  не оказывается на отрезке  $OT$  (назовёт этот момент 'учитель догнал ученика'). Далее он поддерживает это состояние (где  $P, O$  и  $T$  на одной прямой), а значит после достижения такого состояния ученик не может убежать, по крайней мере, не уплыв обратно в о. Вне о угловая скорость учителя больше независимо от того куда движется ученик, а значит угловая скорость движения отрезка  $OP$  такова, что учитель успевает за ней, т. е. способен двигаться с большей угловой скоростью. Таким образом  $T$  остаётся на луче  $OP$ . По этой же причине до момента, когда 'учитель догонит ученика', расстояние по дуге будет сокращаться.

Покажем, что такое состояние ( $T$  на отрезке  $OP$  всегда достижимо).

Пусть последняя точка выхода ученика из  $OP$  –  $Y$ , а конец его траектории  $X$ . Пусть меньшая дуга между концами касательных из  $X$  к о –  $v$ . Представим, что путь - ниточка, а о - жёсткая конструкция, и затем мы вытягиваем ниточку через  $X$  наружу. Здесь возможны 2 случая. Либо ниточка становится отрезком  $XY$ , либо нет. Во втором случае отрезок (а в силу натяжения нити он будет наличествовать) нитки тянется от  $X$  к концу дуги  $v$  (и далее по дуге о). Назовём эту точку  $Y'$ . Ниточку после её вытягивания назовём вспомогательной траекторией  $H'$ . (Далее мы покажем, что движение по такой траектории более оптимально)

Рассмотрим второй случай. Пусть  $Z$  наиболее поздняя точка кривой  $H$  из точек луча  $OY'$ . Тогда, часть  $YZ$  траектории  $H >$  дуги  $YY'$ , а  $ZX$  часть траектории  $H >$  отрезка  $ZX > Y'X$  (как катет треугольника  $XZY'$ ). Таким образом  $H'$  короче  $H$

Очевидно, что в первом случае это также верно, т.е.  $H'$  короче  $H$  (или равна, если  $H$  и  $H'$  не совпадают).



Покажем идентичность утверждений: учитель в какой-то момент 'догнал ученика', и ученик не смог убежать от учителя. Второе следует из первого, поскольку учитель, как говорилось выше, способен поддерживать состояние 'догнал ученика' после его наступления, а значит, если траектория ученика кончается на  $\omega$ , учитель также находится в точке выхода. Отрицание второго следует из отрицания первого, поскольку если в точке выхода ученика нет учителя, значит в этой точке, а, следовательно, ранее или в этот момент он его не догоняет.

Рассмотрим движение по траектории  $H'$ . Пока  $P$  движется по окружности до точки  $Y'$  (во 2-м случае начав движение в  $Y$ , в 1-м этот этап отбрасывается и точки  $Y$  и  $Y'$  совпадают), угол  $TOP$  сохраняется (из соотношения скоростей), или если скорость ученика  $a_0$  уменьшается, а, после движения по отрезку  $Y'X$  (этот этап будет наличествовать в обоих случаях), если  $\angle TOY'(t_1)=180^\circ$  (момент когда  $P=Y'$ ), а  $v_2 = a_0$ ,  $P$  и  $T$  одновременно придут в  $X$  (как в задаче 1), а, если меньше, или  $a_0 < v_2$ , то  $T$  придёт в  $X$  раньше. Тем более в случае движения по  $H$ , а значит, как было показано выше, в какой-то момент, продолжая движение в том же направлении, 'учитель догонит ученика'.

### Задача 3.

Доказать, что при скорости ученика большей скорости, рассматриваемой в первых 2-х задачах ( $a_0 < \nu_2$ ), ученик убегает.

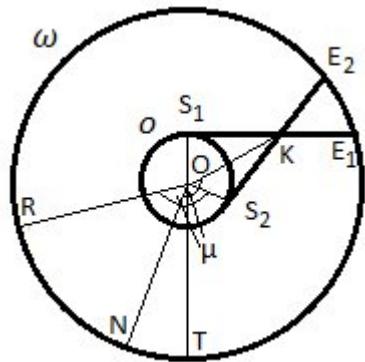
Доказательство.

Для начала покажем, что ученик может попасть в точку  $S$ , такую, что угол  $TOS = 180^\circ$ . (На рисунке точка  $S$  совпадает с  $S_1$  введённой далее). Действительно, попав в любую точку  $o$ , и плавая по  $o$ , т.к. его угловая скорость будет больше, он сможет менять угол  $TOP(t)$  по своему усмотрению. В том числе сделать его  $180^\circ$ .

Также заметим, что, если ученик и учитель будут двигаться согласно стратегии из задачи 1, у ученика будет запас времени относительно учителя при движении в нужную точку, и он сможет убежать, стартуя не с положения  $\angle TOS = 180^\circ$ , а даже с меньшего угла (пусть  $\mu$ ) (Утверждение 1).

Пусть  $S_1(t)$  и  $S_2(t)$  – точки касания касательных из точки  $P(t)$  (на рисунке это  $K$ ) к о

Итак, стратегия ученика в следующем: сначала он движется по любой касательной к о из  $S$  (на рисунке – вправо) так, чтобы его угловая скорость относительно центра пруда не превышала максимальную угловую скорость учителя (условие А). Потом, если в некоторой точке  $P(t_1)$  его маршрута  $\angle TOP(t_1)$  в одном из направлений станет  $< \mu$  (на рисунке это  $\angle NOK$ ,  $N=T(t_1)$ ,  $K=P(t_1)$ , т.е. учитель заплыл за  $N$  и вернулся), ученик выбирает в качестве маршрута такую из 2-х касательных к о из  $K$  (пусть  $S_2K$ , как на рисунке) чтобы  $\angle NOS_2$  было  $> \angle NOS_1$ .



Также заметим, что, если бы учитель стартовал из  $R$  (где  $\angle ROS_2 = \mu$ ), и двигался против часовой стрелки, а ученик из  $S_2$ , и двигался вправо по касательной (к точке  $E_2$ ); в момент, когда ученик оказался бы в т.  $K$ , учитель бы проплыл не меньше дуги  $RN$ , поскольку из условия А следует, что его угловая скорость не меньше угловой скорости ученика. А, как следует из утверждения 1, ученик в этой ситуации убегает, а тем более, в ситуации, когда учитель отстает от своего оптимального положения или, по крайней мере не превосходит его, и находится в  $N$ , когда ученик в  $K$ .

В итоге мы получили, что из двигаясь к точке  $E_2$ , учитель не успевает, и он не успевает не зависимо от того, сколько раз ученик, ориентируясь на его действия, меняет траекторию. Ч.т.д.