Презентация по лабораторной работе №2

Задача о погоне

Самсонова Мария

16 февраля 2024

Российский университет дружбы народов, Москва, Россия

Цель лабораторной работы №2

Изучение основ языков программирования Julia и OpenModelica и освоение библиотек данных языков, которые необходимы для построения графиков и решение дифференциальных уравнений.

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.

Вычисление собственного варианта

```
>>> print(1032216526%70+1)
27
```

Рис. 1: Мой номер варианта

Решение задачи

$$t = \frac{x}{v}$$

$$t = \frac{11,7-x}{3,7v}$$

$$t = \frac{11,7+x}{3,7v}$$

Решение уравнений

Из этих уравнений получаем объедиение двух уравнений:

$$\begin{bmatrix} \frac{x}{v} = \frac{11,7-x}{3,7v} \\ \frac{x}{v} = \frac{11,7+x}{3,7v} \end{bmatrix}$$

Решая данные уравнения, получаем два значения для х: $x_1=\frac{117}{47}$, $x_2=\frac{13}{3}$

Решение задачи

$$v_{\tau}$$

- тангенциальная скорость

v

- радиальная скорость

$$v=\frac{dr}{dt}$$

$$v_{\tau}=\sqrt{((3,7*v)^2-v^2)}=\frac{\sqrt{141}*3v}{5}$$

Решение задачи

$$\begin{cases} \frac{dr}{dt} = v \\ r\frac{d\theta}{dt} = \frac{\sqrt{141*3v}}{10} \end{cases}$$

Начальные условия

$$\begin{cases} \theta_0 = 0 \\ r_0 = x_1 = \frac{117}{47} \end{cases}$$

или

$$\left\{ \begin{array}{l} \theta_0 = -\pi \\ r_0 = x_2 = \frac{13}{3} \end{array} \right.$$

Итоговое уравнение

$$\frac{dr}{d\theta} = \frac{\frac{10r}{\sqrt{141}}}{423}$$

Решение задачи с помощью Julia.

Используя библиотеку DifferentialEquations, мы в данной программе решаем дифференциальное уравнение, расписанное в постановке задачи лабораторной работы. Благодаря библиотеке Plots мы получаем Итоговые изображения в полярных координатах. [1]

Установим Julia:



Установка библиотек для Julia. Часть 1.

Установим нужные библиотеки, проверим их установку:

```
C:\Users\EasyNote\AppData\Local\Programs\Julia-1.10.0\bin\julia.exe
                           Documentation: https://docs.julialang.org
                           Type "?" for help, "1?" for Pkg help.
                           Uersian 1.10.0 (2023-12-25)
                           Official https://julialang.org/ release
julia> import Pkg
julia> Pkg.add("Plots")
                          'C:\Users\EasyNote\.julia\registries\General.toml'
    Updating registry at
    Downloading [=====>
```

Рис. 3: "Проверка установки библиотек"

Установка библиотек для Julia. Часть 2.

```
julia> Pkg.add("DifferentialEquations")
Installed Calculus — v0.5.1
Progress [=> 1 1/126
```

Рис. 4: "Проверка установки библиотек"

Код программы. Часть 1.

```
using Plots
using DifferentialEquations
const T = (0, 2*pi)
    return u / sgrt(n*n - 1)
problem = ODEProblem(F, r0, T)
result = solve(problem, abstol=1e-8, reltol=1e-8)
Ashow result.u
Wshow result t
dxR = rand(1:size(result.t)[1])
rAngles = [result.t[dxR] for i in 1:size(result.t)[1]]
nlt = plot(proj=:polar, aspect ratio=:equal, dpi = 1000, legend=true, bg=:white)
plot!(plt, xlabel="theta", ylabel="r(t)", title="Задача о погоне - случай 1", legend=:outerbottom)
plot[(plt, [rAngles[1], rAngles[2]], [0.0, result.u[size(result.u)[1]]], label="Путь лодки", color=:blue, lw=1)
scatter!(plt, rAngles, result.u, label="", mc=:blue, ms=0.0005)
```

Код программы. Часть 2.

```
plot!(plt, xlabel="theta", ylabel="r(t)", title="Задача о погоне - случай 1", legend=:outerbottom)
plot!(plt, [rAngles[1], rAngles[2]], [0.0, result.u[size(result.u)[1]], label="Nyth nonky", color=:blue, lw=1)
scatter (plt, rAngles, result.u, label="", mc=:blue, ms=0.0005)
plot/(plt, result,t, result,u, xlabel="theta", vlabel="r(t)", label="nvrb катера", color=:green, lw=1)
scatter[(plt, result.t, result.u, label="", mc=:green, ms=0.0005)
savefig(plt, "lab@2 @1.png")
problem = ODEProblem(F, r0 2 , T 2)
result = solve(problem, abstol=1e-8, reltol=1e-8)
dxR = rand(1:size(result.t)[1])
rangles = [result.t[dxR] for i in 1:size(result.t)[1]]
nlt1 = plot(proi=:polar, aspect ratio=:equal, doi = 1000, legend=true, bg=:white)
plot!(plt1, xlabel="theta", vlabel="r(t)", title="задача 🖟 погоне - случай 2", legend=:outerbottom)
plot(plti, [rAngles[1], rAngles[2]], [0.0, result.u[size(result.u)[1]]], label="Nyto додки", color=:blue, lw=1)
scatter!(plt1, rAngles, result.u, label="", mc=:blue, ms=0.0005)
plot!(plt1, result.t, result.u, xlabel="theta", vlabel="r(t)", label="flyte karepa", color=:green, lw=1)
scatter[[plt1, result.t, result.u, label="", mc=:green, ms=0.0005)
savefig(plt1, "lab02 02.png")
```

Рис. 6: "Код программы. Часть 2"

Компиляция файла.

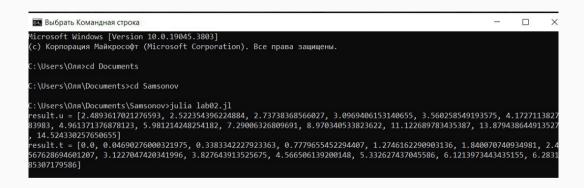


Рис. 7: "Компляция программы lab02.jl"

Результаты работы кода на Julia. Часть 1

На рис. @fig:008 и @fig:009 изображены итоговые графики траектории движения катера и лодки для случая обоих случаев.



Результаты работы кода на Julia. Часть 2.





Выводы

В данной лабораторной работе №2 мы потроили графики для обоих случаев, где отрисованы траектории лодки и катера и наглядно показали пересечения. Таким образом, успешно решили поставленную задачу.

Также изучили основы языков программирования Julia и освоили библиотеки данного языка, которые необходимы для построения графиков и решение дифференциальных уравнений. Однако из-за отсутствия возможности работы языка OpenModeica с полярными координатами мы не смогли приобрести опыт.