

# **Отчет по лабораторной работе №2**

**Задача о погоне - вариант 69**

Плето Плето Мбамби Нфибд 05-22

# Содержание

<b>1</b>	<b>Цель работы</b>	<b>4</b>
<b>2</b>	<b>Задание</b>	<b>5</b>
<b>3</b>	<b>Выполнение лабораторной работы</b>	<b>6</b>
3.1	Условие задачи . . . . .	8
3.2	Код программы (Julia) . . . . .	8
3.3	Код программы (Scilab) . . . . .	10
3.4	Решение . . . . .	11
<b>4</b>	<b>Выводы</b>	<b>15</b>

# List of Figures

3.1	траектории для случая 1 (Scilab) . . . . .	11
3.2	траектории для случая 1 (Julia) . . . . .	12
3.3	траектории для случая 2 (Scilab) . . . . .	13
3.4	траектории для случая 2 (Julia) . . . . .	13

# 1 Цель работы

Приведем один из примеров построения математических моделей для выбора правильной стратегии при решении задач поиска. Например, рассмотрим задачу преследования браконьеров береговой охраной. На море в тумане катер береговой охраны преследует лодку браконьеров. Через определенный промежуток времени туман рассеивается, и лодка обнаруживается на расстоянии  $k$  км от катера. Затем лодка снова скрывается в тумане и уходит прямолинейно в неизвестном направлении. Известно, что скорость катера в  $n$  раза больше скорости браконьерской лодки. Необходимо определить по какой траектории необходимо двигаться катеру, чтоб нагнать лодку.

## 2 Задание

1. Провести необходимые рассуждения и вывод дифференциальных уравнений, если скорость катера больше скорости лодки в  $n$  раз.
2. Построить траекторию движения катера и лодки для двух случаев.
3. Определить по графику точку пересечения катера и лодки.

### 3 Выполнение лабораторной работы

Принимаем за  $t_0 = 0$ ,  $X_0 = 0$  - место нахождения лодки браконьеров в момент обнаружения,  $X_0 = k$  - место нахождения катера береговой охраны относительно лодки браконьеров в момент обнаружения лодки.

Введем полярные координаты. Считаем, что полюс - это точка обнаружения лодки браконьеров  $x_0 = 0$  ( $\theta = x_0 = 0$ ), а полярная ось  $r$  проходит через точку нахождения катера береговой охраны.

Чтобы найти расстояние  $x$  (расстояние после которого катер начнет двигаться вокруг полюса), необходимо составить простое уравнение. Пусть через время  $t$  катер и лодка окажутся на одном расстоянии  $x$  от полюса. За это время лодка пройдет  $x$ , а катер  $x - k$  (или  $x + k$ , в зависимости от начального положения катера относительно полюса). Время, за которое они пройдут это расстояние, вычисляется как  $\frac{x}{v}$  или  $\frac{x+k}{v}$  (для второго случая  $\frac{x-k}{v}$ ). Так как время одно и то же, то эти величины одинаковы. Тогда неизвестное расстояние можно найти из следующего уравнения:  $\frac{x}{v} = \frac{x+k}{v}$  - в первом случае,  $\frac{x}{v} = \frac{x-k}{v}$  во втором случае.

Отсюда мы найдем два значения  $x_1$  и  $x_2$ , задачу будем решать для двух случаев.

$$x_1 = \frac{k}{n+1}, \text{ при } \theta = 0$$

$$x_2 = \frac{k}{n-1}, \text{ при } \theta = -\pi$$

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  $v$ . Для этого скорость катера раскладываем на две составляющие:  $v_r$  - радиальная скорость и  $v_t$  - тангенциальная скорость. Радиальная скорость - это скорость,

с которой катер удаляется от полюса  $v_r = \frac{dr}{dt}$ . Нам нужно, чтобы эта скорость была равна скорости лодки, поэтому полагаем  $v = \frac{dr}{dt}$ . Тангенциальная скорость – это линейная скорость вращения катера относительно полюса. Она равна произведению угловой скорости  $\frac{d\theta}{dt}$  на радиус  $r$ ,  $v_r = r \frac{d\theta}{dt}$ . Найдем тангенциальную скорость для нашей задачи  $v_t = r \frac{d\theta}{dt}$ . Вектора образуют прямоугольный треугольник, откуда по теореме Пифагора можно найти тангенциальную скорость  $v_t = \sqrt{n^2 v_r^2 - v^2}$ . Поскольку, радиальная скорость равна  $v$ , то тангенциальную скорость находим из уравнения  $v_t = \sqrt{n^2 v^2 - v^2}$ . Следовательно,  $v_t = v \sqrt{n^2 - 1}$ .

Тогда получаем  $r \frac{d\theta}{dt} = v \sqrt{n^2 - 1}$

Решение исходной задачи сводится к решению системы из двух дифференциальных уравнений

$$\begin{cases} \frac{dr}{dt} = v \\ r \frac{d\theta}{dt} = v \sqrt{n^2 - 1} \end{cases}$$

с начальными условиями

$$\begin{cases} \theta_0 = 0 \\ r_0 = \frac{k}{n+1} \end{cases}$$

$$\begin{cases} \theta_0 = -\pi \\ r_0 = \frac{k}{n-1} \end{cases}$$

Исключая из полученной системы производную по  $t$ , можно перейти к следующему уравнению:  $\frac{dr}{d\theta} = \frac{r}{\sqrt{n^2 - 1}}$

Начальные условия остаются прежними. Решив это уравнение, мы получим траекторию движения катера в полярных координатах. Теперь, когда нам известно все, что нам нужно, построим траекторию движения катера и лодки для двух случаев.

### 3.1 Условие задачи

На море в тумане катер береговой охраны преследует лодку браконьеров. Через определенный промежуток времени туман рассеивается, и лодка обнаруживается на расстоянии 19.5 км от катера. Затем лодка снова скрывается в тумане и уходит прямолинейно в неизвестном направлении. Известно, что скорость катера в 4.9 раза больше скорости браконьерской лодки

### 3.2 Код программы (Julia)

```
1032206558%70+1
```

```
using DifferentialEquations
using Plots
```

```
n=4.9
s=19.5
fi = 3*pi/4
```

```
function f(r,p,t)
    dr=r/sqrt(n^2-1)
    return dr
end
```

```
function f2(t)
    xt = tan(fi+pi)*t
    return xt
end
```



```

r0 = s/(n+1)

tetha0 = collect(LinRange(0, 2*pi, 1000))
prob = ODEProblem(f, r0, (0, 2*pi))
sol = solve(prob, saveat=tetha0)

t = collect(LinRange(0, 15, 1000))
r1=[]
tetha1=[]
for i in t
    push!(r1, sqrt(i^2+f2(i)^2))
    push!(tetha1, atan(f2(i)/i))
end

plot(sol, proj=:polar, label="катер")
plot!(tetha1, r1, proj=:polar, label="лодка")

savefig("01jl.png")

r0 = s/(n-1)

tetha0 = collect(LinRange(0, 2*pi, 1000))
prob = ODEProblem(f, r0, (0, 2*pi))
sol = solve(prob, saveat=tetha0)

t = collect(LinRange(0, 13, 1000))
r1=[]
tetha1=[]
for i in t

```

```

        push!(r1, sqrt(i^2+f2(i)^2))
        push!(tetha1, atan(f2(i)/i))
    end

    plot(sol, proj=:polar, label="катер")
    plot!(tetha1, r1, proj=:polar, label="лодка")

    savefig("02jl.png")

```

### 3.3 Код программы (Scilab)

```

n=4.9
s=19.5
fi = 3*%pi/4

function dr=f(tetha, r)
    dr = r/sqrt(n*n-1)
endfunction

r0=s/(n+1)
tetha0=0
tetha=0:0.01:2*%pi
r= ode(r0, tetha0, tetha, f)

function xt=f2(t)
    xt = cos(fi)*t
endfunction
t = 0:1:500

```

```
plot2d(t, f2(t), style = color('red'))
polarplot(tetha, r, style = color('green'))
```

```
r0=s/(n-1)
r= ode(r0, tetha0, tetha, f)
figure()
plot2d(t, f2(t), style = color('red'))
polarplot(tetha, r, style = color('green'))
```

### 3.4 Решение

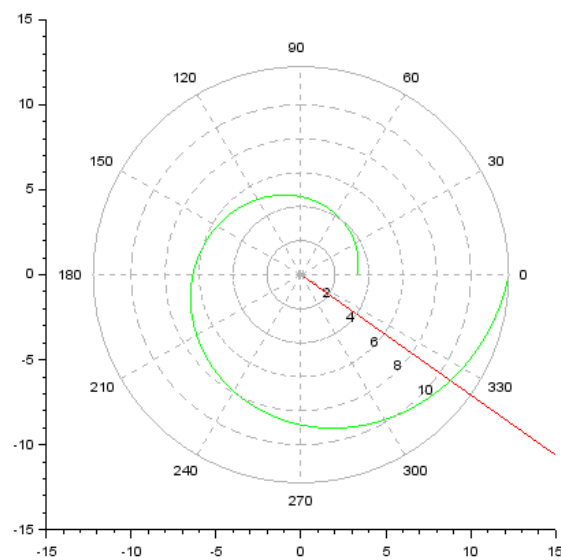


Figure 3.1: траектории для случая 1 (Scilab)

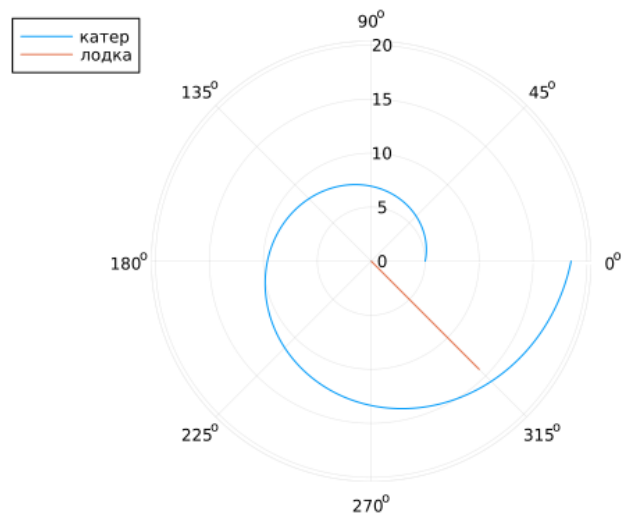


Figure 3.2: траектории для случая 1 (Julia)

Точка пересечения красного и зеленого графиков - точка пересечения катера и лодки, исходя из графика, имеет координаты

$$\begin{cases} \theta = 315 \\ r = 11 \end{cases}$$

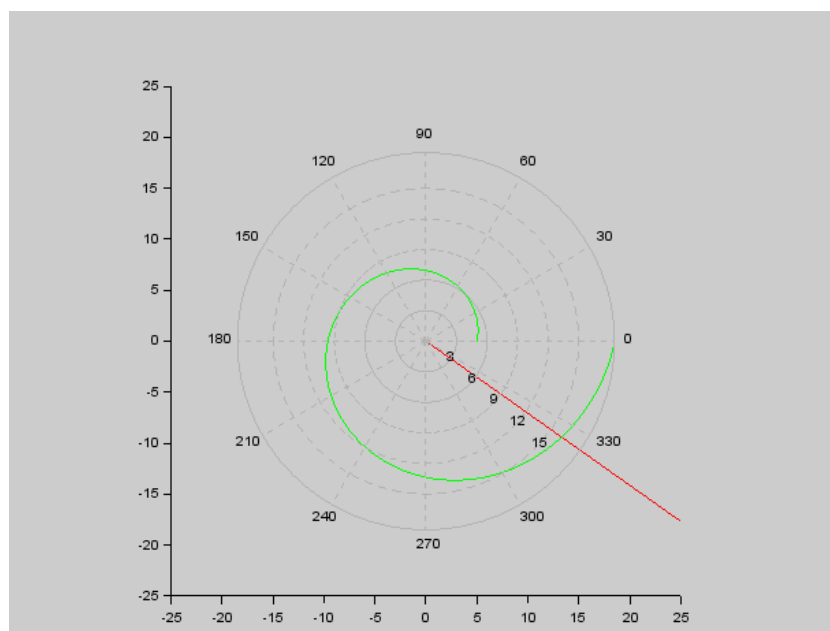


Figure 3.3: траектории для случая 2 (Scilab)

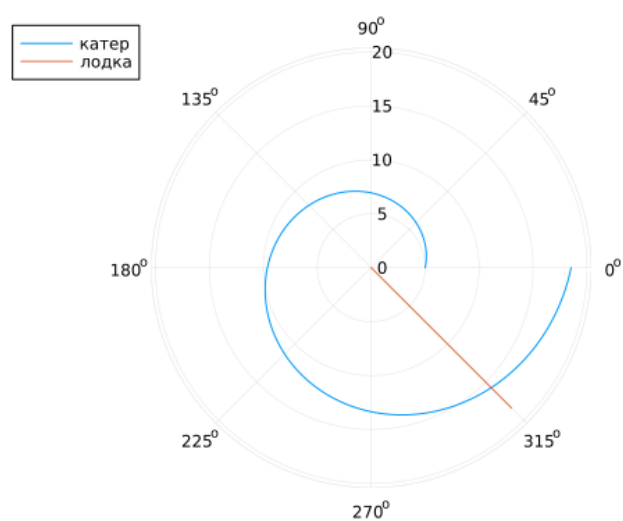


Figure 3.4: траектории для случая 2 (Julia)

Точка пересечения красного и зеленого графиков - точка пересечения катера и

лодки, исходя из графика, имеет координаты

$$\begin{cases} \theta = 315 \\ r = 16 \end{cases}$$

Наблюдаем, что при погоне «по часовой стрелке» для достижения цели потребуется пройти меньшее расстояние.

## 4 Выводы

Рассмотрели задачу о погоне. Провели анализ и вывод дифференциальных уравнений. Смоделировали ситуацию.