

Здесь будет титульный лист.

РЕФЕРАТ

Здесь будет реферат.

СОДЕРЖАНИЕ

Введение	4
1 Теоретическая часть	5
1.1 Описание модели	5
1.2 Определение формул скорости и траектории тела	7
1.3 Определение уравнений для обнаружения столкновений	10
1.4 Решение алгебраических уравнений 4 степени	11
2 Вторая глава	13
3 Третья глава	14
Список использованных источников	15

ВВЕДЕНИЕ

Здесь будет введение. [1]

1 Теоретическая часть

1.1 Описание модели

Тело. Абсолютно твёрдое тело в форме круга равномерной плотности (центр масс в центре круга) обладающее массой (m), коэффициентом трения (μ), радиусом (r), начальной скоростью (\vec{v}_0), положением (координаты x и y или радиус-вектор \vec{r}). На тело действует сила трения ($F_{\text{тр.}}$). **TODO**

Точка. Неподвижная точка в пространстве, определена через координаты.

Линия. Неподвижная прямая линия в пространстве, может быть ограничена точкой с двух или одной сторон образуя отрезок или луч соответственно. Определена через общее уравнение прямой.

Сцена. Множество тел, линий, точек и постоянных (например, ускорение свободного падения).

Обновлённая сцена – сцена, в которой обновлены параметры тел, линий, точек или постоянных.

Сцена через время Δt – обновлённая сцена, в которой все тела обновлены так, что новая начальная скорость равна скорости в этот момент времени (1).

$$v_{0_{\text{new}}}^{\rightarrow} = \vec{v}(\Delta t) \quad (1)$$

где $v_{0_{\text{new}}}^{\rightarrow}$ – новая начальная скорость;

$\vec{v}(\Delta t)$ – старая скорость в момент времени Δt .

Модель. Множество пар (t, S) , где t – момент времени, а S – сцена. Иными словами, модель представляет собой цепочку сцен, для каждой из которой указан момент времени.

Сцена в момент времени t_1 – такая сцена S_0 через время $t_1 - t_0$, где пара (t_0, S_0) является членом модели, при этом соблюдается (2).

$$\forall (t, S) \in M \quad (t \leq t_0 \vee t > t_1) \quad (2)$$

где M – модель;

t_0 – время, выбранное для получения модели в момент времени t_1 ;

Иными словами, для того чтобы получить сцену в момент времени, надо из цепочки сцен найти такую, у которой время будет максимально, но при этом меньше требуемого момента времени и получить сцену через разность требуемого и найденного времени по формуле (1).

Столкновение. Так как тела не могут пересекаться, и при этом передвигаются, могут происходить столкновения. Так же тела не могут пересекаться с точками и линиями. Т.е. тела могут сталкиваться с телами, или линиями, или точками. Уравнение столкновения тела с телом (3)-через радиус-вектор, (4)-через координаты.

$$|\vec{r}_1(t) - \vec{r}_2(t)| = r_1 + r_2 \quad (3)$$

где $\vec{r}_1(t)$ – радиус-вектор положения первого тела;

$\vec{r}_2(t)$ – радиус-вектор положения второго тела;

r_1 – радиус первого тела;

r_2 – радиус второго тела.

$$\sqrt{(x_1(t) - x_2(t))^2 + (y_1(t) - y_2(t))^2} = r_1 + r_2 \quad (4)$$

где $x_1(t)$ – координата положения первого тела по оси X ;

$y_1(t)$ – координата положения первого тела по оси Y ;

$x_2(t)$ – координата положения второго тела по оси X ;

$y_2(t)$ – координата положения второго тела по оси Y .

Эти уравнения получены исходя из того что разность векторов является вектором из центра одного тела в центр другого [3, с. 39]. И тогда, если его длина равна сумме радиусов этих тел, значит тела столкнулись.

Подобным образом можно определить уравнение столкновения тела с точкой: (5)-через радиус-вектор, (6)-через координаты.

$$|\vec{r}(t) - \vec{p}| = r \quad (5)$$

где $\vec{r}(t)$ – радиус-вектор положения тела;

\vec{p} – радиус-вектор точки;

r – радиус тела.

$$\sqrt{(x(t) - p_x)^2 + (y(t) - p_y)^2} = r \quad (6)$$

где $x(t)$ – координата положения тела по оси X ;
 $y(t)$ – координата положения тела по оси Y ;
 p_x – координата точки по оси X ;
 p_y – координата точки по оси Y .

С обнаружение столкновением тела и линии ситуация несколько иная, надо воспользоваться формулой расстояний от точки до прямой (7) [4, с. 452] и тогда получится (8).

$$\frac{|Ax + By + C|}{\sqrt{A^2 + B^2}} \quad (7)$$

где A, B, C – коэффициенты общего уравнения прямой;
 x, y – координаты точки.

$$\frac{|Ax(t) + By(t) + C|}{\sqrt{A^2 + B^2}} = r \quad (8)$$

где $x(t), y(t)$ – координаты тела в момент времени t .

В дальнейшем будут определены формулы для нахождения положения тела, а именно: (17), (18).

1.2 Определение формул скорости и траектории тела

Далее, под моментом времени t будет подразумеваться время относительно сцены, а не модели.

Как указано выше, у тела есть начальная скорость и на него действует сила трения. По второму закону Ньютона [2, с. 114], у тела есть ускорение так как на него действует сила. Такое движение называется равноускоренным.

Скорость при равноускоренном движении [2, с. 96]: определяется формулой (9).

$$\vec{v}(t) = \vec{v}_0 + \vec{a}t \quad (9)$$

где $\vec{v}(t)$ – вектор скорости тела в момент времени t ;

\vec{v}_0 – вектор начальной скорости тела;

\vec{a} – вектор ускорения тела;

t – момент времени.

При этом вектор ускорения сонаправлен вектору силы (по второму закону Ньютона, (10)).

$$\vec{a} = \frac{\vec{F}}{m} \quad (10)$$

где \vec{a} – вектор ускорения тела;

\vec{F} – вектор силы действующей на тело;

m – масса тела.

Но вектор силы трения $\vec{F}_{\text{тр.}}$ противоположен вектору скорости тела [**TODO**]. Поэтому, и вектор ускорения тела будет противоположен вектору скорости тела.

При этом вектор скорости тела $\vec{v}(t)$ должен быть сонаправлен вектору \vec{v}_0 потому что тело не может поменять направление движения при воздействии силы трения. Для того чтобы выяснить, при каких t сонаправленность векторов $\vec{v}(t)$ и \vec{v}_0 в уравнении (9) соблюдается, достаточно увидеть, что длина вектора \vec{v}_0 должна быть больше длине вектора $\vec{a}t$ и получить неравенство для t (11).

$$t < \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|} \quad (11)$$

А для остальных t , $\vec{v}(t)$ следует принять нулю. Тогда скорость выражается через (12):

$$\vec{v}(t) = \begin{cases} \vec{v}_0 + \vec{a}t, & 0 \leq t < \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}, \\ 0, & t \geq \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}. \end{cases} \quad (12)$$

Проекции на ось абцисс (13) и ординат (14):

$$v_x(t) = \begin{cases} v_{0x} + a_x t, & 0 \leq t < \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}, \\ 0, & t \geq \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}. \end{cases} \quad (13)$$

где $v_x(t)$ – проекция вектора скорости тела $\vec{v}(t)$ в момент времени t на ось X ;

v_{0x} – проекция вектора начальной скорости тела \vec{v}_0 на ось X ;

a_x – проекция вектора ускорения тела \vec{a} на ось X .

$$v_y(t) = \begin{cases} v_{0y} + a_y t, & 0 \leq t < \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}, \\ 0, & t \geq \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}. \end{cases} \quad (14)$$

где $v_y(t)$ – проекция вектора скорости тела $\vec{v}(t)$ в момент времени t на ось Y ;
 v_{0y} – проекция вектора начальной скорости тела \vec{v}_0 на ось Y ;
 a_y – проекция вектора ускорения тела \vec{a} на ось Y .

Теперь найдём формулу для траектории движения тела. Формуле, соответствующей (9), только для траектории, соответствует (15):

$$\vec{r}(t) = \vec{r}_0 + \vec{v}_0 t + \frac{\vec{a} t^2}{2} \quad (15)$$

где $\vec{r}(t)$ – радиус-вектор положения тела в момент времени t ;
 \vec{r}_0 – радиус-вектор начального положения тела.

Исходя из (12), уравнение для траектории с учётом того, что вектор скорости должен быть противоположен вектору ускорения, будет (16):

$$\vec{r}(t) = \begin{cases} \vec{r}_0 + \vec{v}_0 t + \frac{\vec{a} t^2}{2}, & 0 \leq t < \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}, \\ \vec{r}_0, & t \geq \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}. \end{cases} \quad (16)$$

Соответствующие проекции на ось абсцисс (17) и ординат (18):

$$x(t) = \begin{cases} x_0 + v_{0x} t + \frac{a_x t^2}{2}, & 0 \leq t < \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}, \\ x_0, & t \geq \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}. \end{cases} \quad (17)$$

где $x(t)$ – координата положения тела $\vec{r}(t)$ в момент времени t на ось X ;
 x_0 – координата начального положения тела \vec{v}_0 на ось X .

$$y(t) = \begin{cases} y_0 + v_{0y} t + \frac{a_y t^2}{2}, & 0 \leq t < \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}, \\ y_0, & t \geq \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}. \end{cases} \quad (18)$$

где $y(t)$ – координата положения тела $\vec{r}(t)$ в момент времени t на ось Y ;
 y_0 – координата начального положения тела \vec{v}_0 на ось Y .

Формулы (17) и (18) являются ключевыми в этой работе.

1.3 Определение уравнений для обнаружения столкновений

Подставив формулы (17) и (18) в уравнения (4), (6), (8) можно получить алгебраические уравнения от t четвёртой степени.

Например, для случая, когда $0 \leq t < \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}$ частичный вывод уравнения времени столкновения тела с телом будет таким (19):

$$\begin{aligned} \sqrt{(x_1(t) - x_2(t))^2 + (y_1(t) - y_2(t))^2} &= r_1 + r_2 \\ (x_1(t) - x_2(t))^2 + (y_1(t) - y_2(t))^2 &= (r_1 + r_2)^2 \\ (x_{01} + v_{0x1}t + \frac{a_{x1}t^2}{2})^2 - (x_{02} + v_{0x2}t + \frac{a_{x2}t^2}{2})^2 + \\ + (y_{01} + v_{0y1}t + \frac{a_{y1}t^2}{2})^2 - (y_{02} + v_{0y2}t + \frac{a_{y2}t^2}{2})^2 &= (r_1 + r_2)^2 \end{aligned} \quad (19)$$

где $x_1(t)$ – координата первого тела в момент времени t по оси X ;
 $x_2(t)$ – координата второго тела в момент времени t по оси X ;
 $y_1(t)$ – координата первого тела в момент времени t по оси Y ;
 $y_2(t)$ – координата второго тела в момент времени t по оси Y ;
 x_{01} – начальная координата первого тела по оси X ;
 x_{02} – начальная координата второго тела по оси X ;
 y_{01} – начальная координата первого тела по оси Y ;
 y_{02} – начальная координата второго тела по оси Y ;
 v_{0x1} – проекция вектора начальной скорости первого тела на ось X ;
 v_{0y1} – проекция вектора начальной скорости первого тела на ось Y ;
 v_{0x2} – проекция вектора начальной скорости второго тела на ось X ;
 v_{0y2} – проекция вектора начальной скорости второго тела на ось Y ;
 a_{x1} – проекция вектора ускорения первого тела на ось X ;
 a_{y1} – проекция вектора ускорения первого тела на ось Y ;
 a_{x2} – проекция вектора ускорения второго тела на ось X ;
 a_{y2} – проекция вектора ускорения второго тела на ось Y ;
 r_1 – радиус первого тела;
 r_2 – радиус второго тела.

Из (19) видно, что дальнейшее раскрытие квадратов, сокращение, вынос t за скобки, перенос из правой части в левую приведёт к тому, что уравнение примет вид (20).

$$P(t) = 0 \quad (20)$$

где $P(t)$ – многочлен от t .

Значит, уравнение алгебраическое одной переменной. Теперь найдём степень уравнения (т.е. максимальную степень одночлена). Возьмём одночлен $\frac{a_{x1}t^2}{2}$, который является частью многочлена, который возведён в квадрат. Следовательно, в результирующем многочлене будет присутствовать одночлен (21).

$$\left(\frac{a_{x1}t^2}{2}\right)^2 = \frac{a_{x1}^2t^4}{4} \quad (21)$$

Как видно, в результирующем многочлене t возведён в 4 степень. При этом в результирующем уравнении этот одночлен не сократится потому что у других подобных одночленов другие коэффициенты. Значит, в результирующем уравнении будет присутствовать одночлен степени 4.

Так как для каждого случая подстановки формул (17) и (18) в уравнения (4), (6), (8) придётся производить 8 таких выводов (для каждого из 2 случаев из (17) следует рассмотреть 2 случая из (18) при подстановке в (4) и по 2 случая при подстановке в (6) и (8)), проще составить программный алгоритм (который описан позднее в **TODO**), который применяя методы компьютерной алгебры, сможет строить выражения и вычислять их значения, подставляя переменные.

1.4 Решение алгебраических уравнений 4 степени

Так как для работы создаваемого физического движка не требуется обнаруживать время столкновения без погрешности и корни могут быть только действительными, можно воспользоваться численными методами. К тому же, аналитические методы решения алгебраических уравнений четвёртой степени обладают громоздкостью. И при этом, предложенный далее метод численного решения алгебраических уравнений позволяет решать уравнения любой степени, что позволит теоретически внести в модель и реализацию, без

существенного переписывания кода, например разноускоренное движение (т.е. величину рывок, от которой зависит ускорение) и тогда уравнение, подобное (19), получится уже пятой степени, что не имеет решений в радикалах вовсе по теореме Абеля о неразрешимости уравнений в радикалах [5, с. 112].

2 Вторая глава

Здесь будет вторая глава

3 Третья глава

Здесь будет третья глава

СПИСОК ИСПОЛЬЗОВАННЫХ ИСТОЧНИКОВ

1. Здесь будет список использованных источников.
2. Роуэлл, Г. Физика : учебное издание / Г. Роуэлл, С. Герберт. – Москва : Просвещение, 1994. – 576 с. – ISBN 5-09-002920-2.
3. Math for Progammers **TODO** <https://www.manning.com/books/math-for-programmers>
4. Larson R., Hostetler R. . Precalculus: A Concise Course. — Boston: Houghton Mifflin, 2007. — xvii + 526 + 102 p. — ISBN 0-618-62719-7. **TODO**
5. Алексеев, В. Б. Теорема Абеля в задачах и решениях. — М.: МЦНМО, 2001. — 192 с. — ISBN 5-900916-86-3. **TODO**