Презентация по лабораторной работе №2

Калинин Тимур Дмитриевич

РУДН

Цель выполнения лабораторной работы

Цель выполнения лабораторной работы

Смоделировать задачу о погоне в OpenModelica.

Задачи выполнения лабораторной работы

Вариант 31

На море в тумане катер береговой охраны преследует лодку браконьеров. Через определенный промежуток времени туман рассеивается, и лодка обнаруживается на расстоянии 10,5 км от катера. Затем лодка снова скрывается в тумане и уходит прямолинейно в неизвестном направлении. Известно, что скорость катера в 4,3 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.

Результаты выполнения

лабораторной

```
model Boat
      import Modelica.Constants.{pi};
      type Angle = Real(unit="radian");
 4
      type Distance = Real(unit="m");
      type Speed = Real(unit="m/s");
      parameter Distance k = 10*1000;
      parameter Speed v = 50*5/18;
9
      parameter Distance x1 = 210/67*1000;
10
      parameter Distance x2 = 105/53*1000;
      parameter Angle phi = 55/180*pi;
      Distance ro:
14
      Distance xkat, ykat;
      Distance xlod, ylod;
      Angle theta;
    initial equation
      theta = -pi;
     ro = x2;
    equation
    der(ro) = v;
24
      ro*der(theta) = sgrt(17.49)*v;
      xkat = ro*cos(theta);
      vkat = ro*sin(theta);
      xlod = ro*cos(phi);
      vlod = ro*sin(phi);
    end Boat;
```

Проверка на ошибки

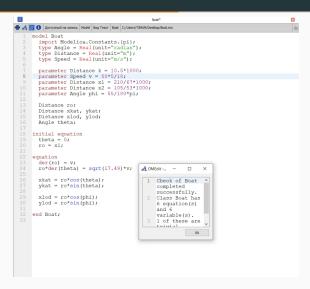


Figure 2: Проверка на ошибки

Параметры симуляции

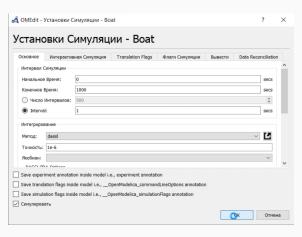


Figure 3: Параметры симуляции

Симуляция

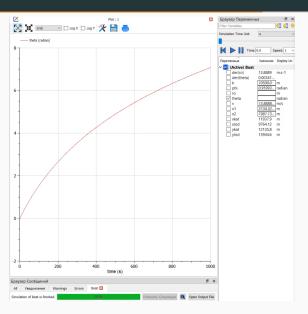


Figure 4: Изменение угла

Траектория катера и лодки

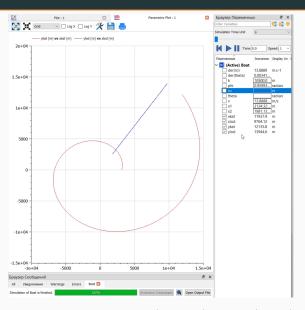


Figure 5: Траектория катера (красный) и лодки (синий)

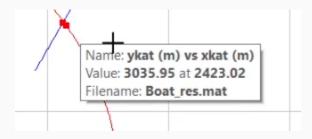


Figure 6: Точка пересечения

Итог

Итог

В результате выполнения лабораторной работы я смоделировал задачу о погоне в OpenModelica.