

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 $\pi+y=\tan(y)$ на отрезке $[0; \pi/2]$. Или 0.21723...

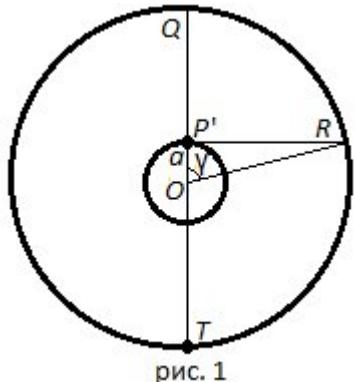


рис. 1

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 - ω .

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 ω 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 ω 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 ω , R - одна из точек пересечения перпендикуляра проведенного к OP' в т. P' с ω , $\gamma = \angle P'OR$, причём γ таково, что $\pi + \gamma = \tan(\gamma)$. Существует ли точка на ω 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 - $P'R/(v_1/v_2) = P'R/(OP'/1) = \tan(\gamma)$. 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

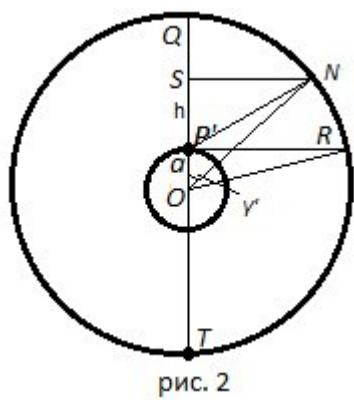


рис. 2

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

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

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

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

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 o (пусть Y), а также точку выхода из пруда (пусть X)

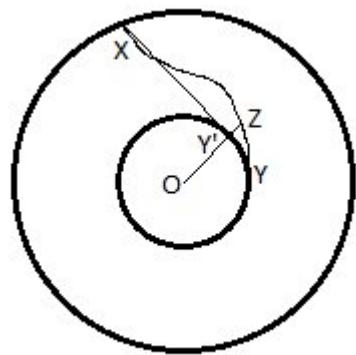
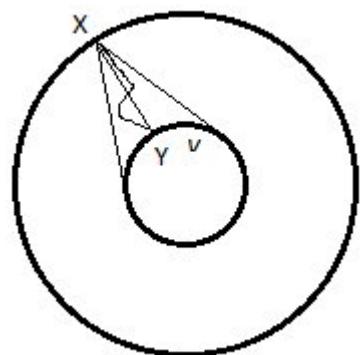
Алгоритм учителя должен быть следующим. Он движется с максимальной скоростью в одном направлении начиная с момента выхода ученика из o в направлении где $\angle POT \leq 180^\circ$ до тех пор, пока P не оказывается на отрезке OT (назовём этот момент 'учитель догнал ученика'). Далее он поддерживает это 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 o . Вне o 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 o – v . Представим, что путь - ниточка, а o - 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 o). 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 ω , 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 ($a_0 < v_2$), ученик убегает.

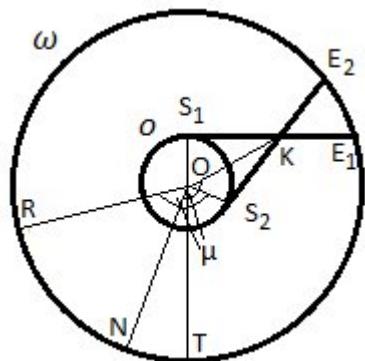
Доказательство.

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° .

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 μ) (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 учитель 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.