

## 具有潜伏期的离散 SEIR 模型的稳定性

周玲丽, 孙光辉, 李爱芹

(山东交通学院 数理系, 山东 济南 250023)

**摘 要:** 建立和研究了有年龄结构和潜伏期的离散 SEIR 模型, 运用常差分线性方程组的理论, 得到基本再生数  $R_0$  的表达式, 证明了当  $R_0 < 1$  时, 无病平衡点全局渐进稳定, 当  $R_0 > 1$  时, 无病平衡点不稳定,  $R_0 > 1$  且  $R_1 < 1$  时, 地方病平衡点局部渐进稳定.

**关键词:** 离散模型; 潜伏期; 年龄结构; 全局稳定性

### 0 引言

数学模型在研究传染病流行的规律方面有着极为重要的作用. 近年来, 已建立了若干数学模型, 进行理论流行病学的研究. 对于动力学模型的研究, 通常分为连续型和离散型的<sup>[1]</sup>. 用离散模型研究流行病的工作相对较少, 但是大量的疾病报告数据是离散的, 而且离散模型通常便于以种群的生命周期来构造. 1760 年, Daniel Bernoulli 用离散模型分析天花的死亡率. 文 [2] 研究了无种群动力的离散 SI 模型和离散 SIR 模型; 文 [3] 描述和分析了具有年龄结构的离散 SIR 流行病模型, 同时考虑了接种问题. 本文综合考虑了年龄结构对疾病流行过程的影响, 建立了具有年龄结构和潜伏期的离散流行病模型. 分析了平衡点的稳定性, 并且给出了基本再生数.

### 1 模型的建立

把人群按年龄分组, 每组再分成易感类, 潜伏类, 患者和恢复类:  $S_j(t)$  表示第  $t$  时刻第  $j$  个年龄组的易感者数量;  $E_j(t)$  表示第  $t$  时刻第  $j$  个年龄组的潜伏者数量;  $I_j(t)$  表示第  $t$  时刻第  $j$  个年龄组的患者数量;  $R_j(t)$  表示第  $t$  时刻第  $j$  个年龄组的恢复者数量. 用  $b_j, d_j$  分别表示第  $j$  个年龄组易感类, 潜伏类, 患者和恢复类的出生率和死亡率, 仅与年龄有关, 与时间无关. 接触率  $\lambda_i \beta_j$  表示第  $j$  个年龄的每个患者与第  $i$  个年龄的任何一个易感者在单位时间有效接触的平均数, 不仅依赖于第  $i$  个年龄易感者的易感性和抵御疾病的能力, 而且依赖于第  $j$  个年龄患者的活动能力.

$\frac{S_i(t)}{N_i(t)}$  表示第  $i$  个年龄组易感者所占的比例;  $\lambda_i \frac{S_i(t)}{N_i(t)} \beta_j I_j(t)$  表示单位时间内第  $j$  个年龄的患者传染第  $i$  个年龄易感者的数量, 则所有患者传染第  $i$  个年龄组易感者的总数为  $\lambda_i \frac{S_i(t)}{N_i(t)} \sum_{j=2}^m \beta_j I_j(t)$ , 感染后进入潜伏期. 用  $k_j$  表示  $E_j(t)$  类的发病率, 也就是说单位时间内,

收稿日期: 2008-08-06

资助项目: 山东交通学院科研基金 (Z200715)

第  $j$  个年龄的潜伏者中有  $k_j E_j(t)$  的个体发病. 用  $p_j$  表示经过治疗  $I_j(t)$  类的恢复率.

假设所有的新生儿都为易感者. 在以上分析和假设的基础上, 我们建立模型如下:

$$\begin{aligned}
 S_0(t+1) &= \sum_{i=0}^m b_i(S_i(t) + E_i(t) + I_i(t) + R_i(t)) = \sum_{i=0}^m b_i N_i(t) \\
 E_0(t+1) &= I_0(t+1) = I_1(t+1) = R_0(t+1) = R_1(t+1) = R_2(t+1) = 0 \\
 S_{i+1}(t+1) &= (1-d_i)S_i(t) - \lambda_i \sum_{j=2}^m \beta_j I_j(t) \frac{S_i(t)}{N_i(t)} \\
 E_{i+1}(t+1) &= (1-d_i)E_i(t) + \lambda_i \sum_{j=2}^m \beta_j I_j(t) \frac{S_i(t)}{N_i(t)} - k_i E_i(t) \\
 I_{i+1}(t+1) &= (1-d_i)I_i(t) + k_i E_i(t) - p_i I_i(t) \\
 R_{i+1}(t+1) &= (1-d_i)R_i(t) + p_i I_i(t), \quad i = 0, 1, \dots, m-1 \\
 S_i(0) &= S_{i0} \geq 0, E_i(0) = E_{i0} \geq 0, I_i(0) = I_{i0} \geq 0, R_i(0) = R_{i0} \geq 0
 \end{aligned} \tag{1}$$

总人口记为  $N_i(t) = S_i(t) + E_i(t) + I_i(t) + R_i(t)$ , 显然总人口满足

$$\begin{aligned}
 N_0(t+1) &= \sum_{i=0}^m b_i N_i(t) \\
 N_{i+1}(t+1) &= (1-d_i)N_i(t)
 \end{aligned} \tag{2}$$

根据文 [4] 的结果定义净再生数为

$$n = b_0 + b_1(1-d_0) + b_2(1-d_0)(1-d_1) + \dots + b_m \prod_{i=0}^{m-1} (1-d_i)$$

那么,  $n = 1$  时, 每组的总人口数经过一段时间以后达到平衡状态, 总人口保持稳定, 即

$$\lim_{t \rightarrow \infty} N_i(t) = N_i = N_0 \prod_{j=0}^{i-1} (1-d_j)$$

在以后的理论分析中, 我们总假设总人口达到了平衡态, 即  $N_i(t) = N_i, i = 0, 1, 2, \dots, m$ . 在这种假设下分析模型 (1) 的平衡点及其稳定性. 首先保证解的非负性, 可以得出  $1-d_i-p_i \geq 0, 1-d_i-k_i \geq 0, 1-d_i - \frac{\lambda_i}{N_i} \sum_{j=2}^m \beta_j N_j \geq 0 (i = 0, 1, \dots, m-1)$  时, (1) 的解是非负的.

### 3 平衡点的存在性及稳定性

为了研究模型的形态, 利用  $S_i(t) + E_i(t) + I_i(t) + R_i(t) = N_i$  可把 (1) 变形为

$$\begin{aligned}
 E_0(t+1) &= I_0(t+1) = I_1(t+1) = R_0(t+1) = R_1(t+1) = R_2(t+1) = 0 \\
 E_{i+1}(t+1) &= (1-d_i-k_i)E_i(t) + \lambda_i \sum_{j=2}^m \beta_j I_j(t) - \frac{\lambda_i}{N_i}(E_i(t) + I_i(t) + R_i(t)) \sum_{j=2}^m \beta_j I_j(t) \\
 I_{i+1}(t+1) &= (1-d_i-p_i)I_i(t) + k_i E_i(t) \\
 R_{i+1}(t+1) &= (1-d_i)R_i(t) + p_i I_i(t), \quad i = 0, 1, \dots, m-1
 \end{aligned} \tag{3}$$

定义

$$E(t) = \begin{pmatrix} E_1(t) \\ E_2(t) \\ \dots \\ E_m(t) \end{pmatrix}, \quad I(t) = \begin{pmatrix} I_1(t) \\ I_2(t) \\ \dots \\ I_m(t) \end{pmatrix}$$

$$R(t) = \begin{pmatrix} R_1(t) \\ R_2(t) \\ \dots \\ R_m(t) \end{pmatrix}, \quad F = \begin{pmatrix} 0 & \beta_2 & \dots & \beta_m \\ 0 & \beta_2 & \dots & \beta_m \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & \beta_2 & \dots & \beta_m \end{pmatrix}$$

$$T = (T_{ij})_{m \times m}, T_{ii} = \lambda_{i-1}, i = 1, 2, \dots, m$$

$$B = (B_{ij})_{m \times m} M(E(t) + I(t) + R(t)) = (M_{ij}^1)_{m \times m}$$

$$C = (C_{ij})_{m \times m}, B_{i+1,i} = 1 - d_i - k_i, M_{i+1,i}^1 = \frac{\lambda_i}{N_i} (E_i(t) + I_i(t) + R_i(t))$$

$$C_{i+1,i} = k_i, i = 1, \dots, m-1$$

$$D = (D_{ij})_{m \times m}, P = (P_{ij})_{m \times m}, D_{i+1,i} = 1 - d_i - p_i$$

$$P_{i+1,i} = p_i, i = 2, 3, \dots, m-1$$

$$Q = (Q_{ij})_{m \times m}, Q_{i+1,i} = 1 - d_i, i = 3, 4, \dots, m-1$$

$T, B, M, C, D, P, Q$  的其他元素为零. 所以 (3) 可以变为

$$\begin{pmatrix} E(t+1) \\ I(t+1) \\ R(t+1) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} B & TF - M(E(t) + I(t) + R(t))F & 0 \\ C & D & 0 \\ 0 & P & Q \end{pmatrix} \begin{pmatrix} E(t) \\ I(t) \\ R(t) \end{pmatrix} \quad (4)$$

### 3.1 无病平衡点及其稳定性

在无病平衡点处,  $S_i(t+1) = S_i(t) = S_i, E_i(t+1) = E_i(t) = E_i = 0, I_i(t+1) = I_i(t) = I_i = 0, R_i(t+1) = R_i(t) = R_i = 0, i = 1, 2, \dots, m-1$ . 所以可得到

$$E_i = I_i = R_i = 0, S_0 = N_0$$

$$S_1 = (1 - d_0)S_0 = (1 - d_0)N_0, S_2 = (1 - d_1)S_1 = (1 - d_0)(1 - d_1)N_0$$

$$\dots \dots$$

$$S_m = \prod_{i=0}^{m-1} (1 - d_i)N_0$$

把 (5) 带入 (3) 线性化并去掉高次项得

$$\begin{pmatrix} E(t+1) \\ I(t+1) \\ R(t+1) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} B & TF & 0 \\ C & D & 0 \\ 0 & P & Q \end{pmatrix} \begin{pmatrix} E(t) \\ I(t) \\ R(t) \end{pmatrix}$$

如果线性系统 (6) 的零解全局渐近稳定, 则非线性系统 (4) 的零解局部渐近稳定, 由常差分线性方程组的稳定性理论和非负矩阵理论知, 若 (6) 的系数矩阵  $W$  的主特征值小于 1, 则 (4) 的零解局部渐近稳定, 大于 1, 则不稳定. 由于  $W$  是非负矩阵, 有一个正的单重的特征值  $\lambda_{\max}$ , 其他特征值  $\lambda$  满足  $\lambda_{\max} > |\lambda|$ . 所以 (4) 的无病平衡点的稳定性与 (6) 系数矩阵的主特征根大小有关. 而  $|\lambda E - W| = \lambda^m \left| \lambda E - \begin{pmatrix} B & TF \\ C & D \end{pmatrix} \right|$ , 所以只需求  $\begin{pmatrix} B & TF \\ C & D \end{pmatrix}$  的主特征根. 但其主特征根不易求出, 所以考虑线性系统  $\begin{pmatrix} B & TF \\ C & D \end{pmatrix} v = \lambda E v$ , 而  $\begin{pmatrix} B & TF \\ C & D \end{pmatrix}$  有一个主特征根  $\lambda = 1$  等价于

$$\left[ E - \begin{pmatrix} B & 0 \\ C & D \end{pmatrix} \right]^{-1} \begin{pmatrix} 0 & TF \\ 0 & 0 \end{pmatrix} v = v$$

有非零解, 即  $\left[E - \begin{pmatrix} B & 0 \\ C & D \end{pmatrix}\right]^{-1} \begin{pmatrix} 0 & TF \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$  有一个特征根等于 1<sup>[5]</sup>. 而

$$= \begin{pmatrix} E - \begin{pmatrix} B & 0 \\ C & D \end{pmatrix} \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} 0 & TF \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 & \beta_2 \lambda_0 & \beta_3 \lambda_0 & \cdots & \beta_m \lambda_0 \\ 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 & \beta_2 f_1 & \beta_3 f_1 & \cdots & \beta_m f_1 \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 & \beta_2 f_{m-1} & \beta_3 f_{m-1} & \cdots & \beta_m f_{m-1} \\ 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 & \beta_2 g_1 & \beta_3 g_1 & \cdots & \beta_m g_1 \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 & \beta_2 g_{m-1} & \beta_3 g_{m-1} & \cdots & \beta_m g_{m-1} \end{pmatrix}$$

其中

$$f_1 = \omega_1 \lambda_0 + \lambda_1 \quad f_2 = \omega_1 \omega_2 \lambda_0 + \omega_2 \lambda_1 + \lambda_2$$

...

$$f_{m-1} = \prod_{j=1}^{m-1} \omega_j \lambda_0 + \prod_{j=2}^{m-1} \omega_j \lambda_1 + \cdots + \lambda_{m-1}$$

$$g_1 = k_1 \lambda_0, g_2 = (k_2 \omega_1 + k_1 v_2) \lambda_0 + k_2 \lambda_1$$

$$g_3 = (k_3 \omega_1 \omega_2 + k_2 \omega_1 v_3 + k_1 v_2 v_3) \lambda_0 + (k_3 \omega_2 + k_2 v_3) \lambda_1 + k_3 \lambda_2,$$

...

$$g_{m-1} = (k_{m-1} \prod_{j=1}^{m-2} \omega_j + k_{m-2} \prod_{j=1}^{m-3} \omega_j v_{m-1} + \cdots + k_1 \prod_{j=2}^{m-1} v_j) \lambda_0 +$$

$$(k_{m-1} \prod_{j=2}^{m-2} \omega_j + k_{m-2} \prod_{j=2}^{m-3} \omega_j v_{m-1} + \cdots + k_2 \prod_{j=3}^{m-1} v_j) \lambda_1 + \cdots + k_{m-1} \lambda_{m-2}$$

$$\omega_j = 1 - d_j - k_j, v_j = 1 - d_j - p_j, j = 1, 2, \cdots, m-1$$

可求得其惟一的正特征根  $\lambda = \beta_2 g_1 + \beta_3 g_2 + \cdots + \beta_m g_{m-1}$ , 我们令  $R_0 = \beta_2 g_1 + \beta_3 g_2 + \cdots + \beta_m g_{m-1}$ , 所以  $\lambda_{\max} < 1$  等价于  $R_0 < 1$ . 定义  $R_0$  为基本再生数, 表示当总人口全是易感者时一个患者在其感染期间感染的平均人数<sup>[6]</sup>. 它是区分疾病是否流行的一个重要参数.

**定理 3.1**  $R_0 < 1$  时, (4) 的无病平衡点是全局渐近稳定的,  $R_0 > 1$  时是不稳定的.

**证明** 对于 (4) 考虑

$$E(t+1) = BE(t) + (TF - M(E(t) + I(t) + R(t))F)I(t) \leq BE(t) + TFI(t)$$

$$I(t+1) = CE(t) + DI(t)$$

$$R(t+1) = PI(t) + QR(t)$$

令

$$E_1(t+1) = BE_1(t) + TFI_1(t)$$

$$I_1(t+1) = CE_1(t) + DI_1(t)$$

$$R_1(t+1) = PI_1(t) + QR_1(t)$$

由比较定理得  $E(t) \leq E_1(t), I(t) \leq I_1(t), R(t) \leq R_1(t)$ , 而  $\lim_{t \rightarrow \infty} E_1(t) = 0, \lim_{t \rightarrow \infty} I_1(t) = 0, \lim_{t \rightarrow \infty} R_1(t) = 0$ , 则  $\lim_{t \rightarrow \infty} E(t) = 0, \lim_{t \rightarrow \infty} I(t) = 0, \lim_{t \rightarrow \infty} R(t) = 0$ . 所以  $R_0 < 1$  时 (4) 的无病平衡点全局渐近稳定.

### 3.2 地方病平衡点及其稳定性

在地方病平衡点处满足

$$S_i(t+1) = S_i(t) = S_i^*, E_i(t+1) = E_i(t) = E_i^*, I_i(t+1) = I_i(t) = I_i^*, R_i(t+1) = R_i(t) = R_i^*$$

带入 (1) 得

$$S_{i+1}^* = (1 - d_i)S_i^* - \frac{\lambda_i S_i^*}{N_i} \sum_{j=2}^m \beta_j I_j^*$$

$$E_{i+1}^* = (1 - d_i - k_i)E_i^* + \frac{\lambda_i S_i^*}{N_i} \sum_{j=2}^m \beta_j I_j^* = (1 - d_i - k_i)E_i^* + \frac{\lambda_i}{N_i} (N_i - E_i^* - I_i^* - R_i^*) \sum_{j=2}^m \beta_j I_j^*$$

$$I_{i+1}^* = (1 - d_i - p_i)I_i^* + k_i E_i^*$$

$$R_{i+1}^* = (1 - d_i)R_i^* + p_i I_i^*, \quad i = 0, 1, \dots, m-1$$

$$E_0^* = I_0^* = I_1^* = R_0^* = R_1^* = R_2^* = 0$$

令  $\sum_{j=2}^m \beta_j I_j^* = x^*$ , 可知  $S_i^*, E_i^*, I_i^*, R_i^*$  都可表示为  $x^*$  的函数, 所以如果  $x^*$  存在惟一, 那么地方病平衡点也存在惟一. 考虑  $E_i^*, I_i^*, R_i^* (i = 1, 2, \dots, m)$  的表达式

$$E_{i+1}^* = (1 - d_i - k_i)E_i^* + \lambda_i x^* - \frac{\lambda_i}{N_i} (E_i^* + I_i^* + R_i^*) x^*$$

$$I_{i+1}^* = (1 - d_i - p_i)I_i^* + k_i E_i^*$$

$$R_{i+1}^* = (1 - d_i)R_i^* + p_i I_i^*, \quad i = 0, 1, \dots, m-1$$

把  $E_i^*, I_i^*, R_i^*$  看作  $x^*$  的函数, 由  $\beta_2 I_2^* + \beta_3 I_3^* + \dots + \beta_m I_m^* = x^*$  两边除以  $x^*$  得  $f(x^*) = \beta_2 \frac{I_2^*}{x^*} + \beta_3 \frac{I_3^*}{x^*} + \dots + \beta_m \frac{I_m^*}{x^*} - 1 = 0$ . 下面证明  $R_0 > 1$  时,  $f(x^*) = 0$  有惟一的一个正根. (7) 可调整为

$$E_1^* = \lambda_0 x^*, \quad E_2^* = (\omega_1 - \frac{\lambda_1}{N_1} x^*) E_1^* + \lambda_1 x^* = (\omega_1 - \frac{\lambda_1}{N_1} x^*) \lambda_0 x^* + \lambda_1 x^*$$

$$E_3^* = \omega_2 E_2^* + \lambda_2 x^* (1 - \frac{E_2^* + I_2^*}{N_2})$$

...

$$E_m^* = \omega_{m-1} E_{m-1}^* + \lambda_{m-1} x^* (1 - \frac{E_{m-1}^* + I_{m-1}^* + R_{m-1}^*}{N_{m-1}})$$

$$I_1^* = 0, \quad I_2^* = k_1 E_1^* = k_1 \lambda_0 x^*, \quad I_3^* = v_2 I_2^* + k_2 E_2^*$$

...

$$I_m^* = v_{m-1} I_{m-1}^* + k_{m-1} E_{m-1}^*$$

$$R_1^* = R_2^* = 0, \quad R_3^* = p_2 I_2^*, \quad R_4^* = (1 - d_3) R_3^* + p_3 I_3^*,$$

...

$$R_m^* = (1 - d_{m-1}) R_{m-1}^* + p_{m-1} I_{m-1}^*$$

可以得到

$$(\frac{I_2^*}{x^*})' = 0, \quad (\frac{I_3^*}{x^*})' = v_2 (\frac{I_2^*}{x^*})' + k_2 (\frac{E_2^*}{x^*})'$$

而

$$\left(\frac{E_2^*}{x^*}\right)' = -\frac{\lambda_0 \lambda_1}{N_1} < 0, \quad \therefore \left(\frac{I_3^*}{x^*}\right)' < 0$$

又

$$\left(\frac{I_4^*}{x^*}\right)' = v_3 \left(\frac{I_3^*}{x^*}\right)' + k_3 \left(\frac{E_3^*}{x^*}\right)'$$

而

$$\left(\frac{E_3^*}{x^*}\right)' = \omega_2 \left(\frac{E_2^*}{x^*}\right)' - \frac{\lambda_2}{N_2} (E_2^* + I_2^*)'$$

而

$$(E_2^* + I_2^*)' = (1 - d_1 - \frac{\lambda_1}{N_1} x^*) (E_1^*)' + \lambda_1 (1 - \frac{E_1^*}{N_1}) = (1 - d_1 - \frac{\lambda_1}{N_1} x^*) \lambda_0 + \lambda_1 (1 - \frac{E_1^*}{N_1}) > 0$$

所以  $\left(\frac{E_3^*}{x^*}\right)' < 0$ , 则  $\left(\frac{I_4^*}{x^*}\right)' < 0$ .

设

$$\left(\frac{I_i^*}{x^*}\right)' < 0, \quad \left(\frac{E_{i-1}^*}{x^*}\right)' < 0, \quad (E_{i-1}^* + I_{i-1}^* + R_{i-1}^*)' > 0$$

则

$$(E_i^* + I_i^* + R_i^*)' = (1 - d_{i-1} - \frac{\lambda_{i-1}}{N_{i-1}} x^*) (E_{i-1}^* + I_{i-1}^* + R_{i-1}^*)' + \lambda_{i-1} [1 - \frac{E_{i-1}^* + I_{i-1}^* + R_{i-1}^*}{N_{i-1}}] > 0$$

则

$$\left(\frac{E_i^*}{x^*}\right)' = \omega_{i-1} \left(\frac{E_{i-1}^*}{x^*}\right)' - \frac{\lambda_{i-1}}{N_{i-1}} (E_{i-1}^* + I_{i-1}^* + R_{i-1}^*)' < 0$$

所以

$$\left(\frac{I_{i+1}^*}{x^*}\right)' = v_i \left(\frac{I_i^*}{x^*}\right)' + k_i \left(\frac{E_i^*}{x^*}\right)' < 0$$

所以  $f'(x^*) < 0$ , 而  $f(0) = R_0 - 1 > 0$  ( $R_0 > 1$  时), 所以  $R_0 > 1$  时  $f(x^*) = 0$  有惟一的一个正根, 则地方病平衡点在一定条件下存在惟一. 下面讨论地方病平衡点的稳定性, 令

$$E_i(t) = \tilde{E}_i(t) + E_i^*, \quad I_i(t) = \tilde{I}_i(t) + I_i^*, \quad R_i(t) = \tilde{R}_i(t) + R_i^*$$

带入 (3) 线性化并去掉高次项得

$$\begin{pmatrix} \tilde{E}(t+1) \\ \tilde{I}(t+1) \\ \tilde{R}(t+1) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} B & TF - M(E^* + I^* + R^*)F & 0 \\ C & D & 0 \\ 0 & P & Q \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \tilde{E}(t) \\ \tilde{I}(t) \\ \tilde{R}(t) \end{pmatrix} \quad (8)$$

$$M(E^* + I^* + R^*) = (M_{ij})_{m \times m}, \quad M_{i+1,i} = \frac{\lambda_i}{N_i} (E_i^* + I_i^* + R_i^*), \quad i = 1, 2, \dots, m-1$$

(8) 的系数矩阵记为  $\tilde{W}$ , 经过计算可以得到,  $\tilde{W}$  的特征根的大小与  $Q$  没有关系, 而是取决于  $\begin{pmatrix} B & TF - M(E^* + I^* + R^*)F \\ C & D \end{pmatrix}$  的主特征根的大小. 同样考虑线性系统

$$\begin{pmatrix} B & TF - M(E^* + I^* + R^*)F \\ C & D \end{pmatrix} v = \lambda E v$$

而

$$\begin{pmatrix} B & TF - M(E^* + I^* + R^*)F \\ C & D \end{pmatrix}$$

有一个主特征根  $\lambda = 1$  等价于

$$\left[ E - \begin{pmatrix} B & 0 \\ C & D \end{pmatrix} \right]^{-1} \begin{pmatrix} 0 & TF - M(E^* + I^* + R^*)F \\ 0 & 0 \end{pmatrix} v = v$$

有非零解, 即

$$\left[ E - \begin{pmatrix} B & 0 \\ C & D \end{pmatrix} \right]^{-1} \begin{pmatrix} 0 & TF - M(E^* + I^* + R^*)F \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

有一个特征根等于 1. 而

$$\begin{aligned} & \left[ E - \begin{pmatrix} B & 0 \\ C & D \end{pmatrix} \right]^{-1} \begin{pmatrix} 0 & TF - M(E^* + I^* + R^*)F \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 & \beta_2 \lambda_0 & \beta_3 \lambda_0 & \cdots & \beta_m \lambda_0 \\ 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 & \beta_2 f'_1 & \beta_3 f'_1 & \cdots & \beta_m f'_1 \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 & \beta_2 f'_{m-1} & \beta_3 f'_{m-1} & \cdots & \beta_m f'_{m-1} \\ 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 & \beta_2 g'_1 & \beta_3 g'_1 & \cdots & \beta_m g'_1 \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 & \beta_2 g'_{m-1} & \beta_3 g'_{m-1} & \cdots & \beta_m g'_{m-1} \end{pmatrix} \end{aligned}$$

其中

$$f'_1 = \omega_1 \lambda_0 + \lambda_1 T_1, \quad f'_2 = \omega_1 \omega_2 \lambda_0 + \omega_2 \lambda_1 T_1 + \lambda_2 T_2$$

...

$$f'_{m-1} = \prod_{j=1}^{m-1} \omega_j \lambda_0 + \prod_{j=2}^{m-1} \omega_j \lambda_1 T_1 + \cdots + \lambda_{m-1} T_{m-1}$$

$$g'_1 = k_1 \lambda_0 \quad g'_2 = (k_2 \omega_1 + k_1 v_2) \lambda_0 + k_2 \lambda_1 T_1$$

...

$$\begin{aligned} g'_{m-1} &= (k_{m-1} \prod_{j=1}^{m-2} \omega_j + k_{m-2} \prod_{j=1}^{m-3} \omega_j v_{m-1} + \cdots + k_1 \prod_{j=2}^{m-1} v_j) \lambda_0 + \\ & (k_{m-1} \prod_{j=2}^{m-2} \omega_j + k_{m-2} \prod_{j=2}^{m-3} \omega_j v_{m-1} + \cdots + k_2 \prod_{j=3}^{m-1} v_j) \lambda_1 T_1 + \cdots + k_{m-1} \lambda_{m-2} T_{m-2} \end{aligned}$$

$$\omega_j = 1 - d_j - k_j, \quad v_j = 1 - d_j - p_j, \quad T_j = 1 - \frac{E_j^* + I_j^* + R_j^*}{N_j}, \quad j = 1, 2, \cdots, m-1$$

同理可以得到其惟一的正特征根为  $\lambda = \beta_2 g'_1 + \beta_3 g'_2 + \cdots + \beta_m g'_{m-1}$ .

**定理 3.2**  $R_0 > 1$  且  $R_1 = \beta_2 g'_1 + \beta_3 g'_2 + \cdots + \beta_m g'_{m-1} < 1$  时, 地方病平衡点局部渐近稳定.

#### 4 数值模拟

模拟时, 以 10 岁为一个年龄组, 分成 0-9, 10-19, 20-29, 30-39, 40-49, 50-59, 60-69, 70 以上共 8 个年龄组, 总人口标准化为 1. 首先保证人口总数是趋于稳定的, 结合 1999 年人口统计年鉴中的数据, 我们取各个年龄组的出生率、死亡率如下

表 1 各个年龄组的出生率和死亡率 (千分数)

年龄组	0-9	10-19	20-29	30-39	40-49	50-59	60-69	≥ 70
出生率	0.0	3.96	114.49	83.19	22.62	1.46	0.68	0.0
死亡率	9.799	1.517	2.32	2.55	5.12	7.90	25.73	65.10

本文取各年龄组的易感者初值为总人数的 0.4 倍, 潜伏类初值为 0.3 倍, 患者初值为 0.2 倍, 潜伏类的发病率  $k_i$  取 0.2, 患者的恢复率为  $p_i$  取 0.05. 感染率分别取不同值后, 利用 MATLAB 软件, 得到模型中各个年龄组患者的分布情况, 图 1 是  $R_0 < 1$  时患者的分布情况, 图 2 是  $R_0 > 1$  时患者的分布情况. 从图中可以看出,  $R_0 < 1$  时无病平衡点是渐近稳定的,  $R_0 > 1$  时地方病平衡点是渐近稳定的.

参考文献

[1] 马知恩. 种群生态学的数学建模与研究 [M]. 合肥: 安徽教育出版社, 1996.  
[2] Hethcot H W. Stability of the endemic equilibrium in epidemic models with subpopulations[J]. Mathematical Biosciences, 1985, 75: 205-227.  
[3] 陈兰荪, 陈健. 非线性生物动力系统 [M]. 北京: 科学出版社, 1993, 36-38.  
[4] Jeff Griffiths, Dawn Lowrie, Janet Williams. An age-structured model for the aids epidemic[J]. European Journal of Operational Research, 2000, 124: 1-14  
[5] Kaplan D and Glass L. Understanding Nonlinear Dynamics[M]. New York: Springer-Verlag, Inc, 1995.  
[6] 马知恩、周义仓. 常微分方程定性与稳定性方法 [M]. 北京: 科学出版社, 2001.

Global Analysis of Discrete SEIR Model with Latent Period

ZHOU Ling-li, SUN Guang-hui, LI Ai-qin

(Department of Mathematics and Physics, ShanDong Jiaotong University, Jinan 250023, China)

**Abstract:** In this paper, a higher dimensional discrete SEIR model with age-structure and latent period is formulated. The dynamical behavior of the model is analyzed theoretically. We obtain the global stability condition for disease-free equilibrium. The existence and stability of the endemic equilibrium are discussed. The basis reproductive number of the model is given.

**Keywords:** discrete model; latent period; age-structure; global stability