

数学建模与系统仿真

课程负责人:许春根 教授

主讲老师: 许春根、范金华、窦本年、谢建春

种群相互竞争

主讲人: 范金华



Tel: 84315877(O)

Email: jinhuaafan@hotmail.com

种群的相互竞争



- 一个自然环境中有两个种群生存，它们之间的关系：**相互竞争；相互依存；弱肉强食.**
- 当两个种群为争夺同一食物来源和生存空间相互竞争时，常见的结局是，竞争力弱的灭绝，竞争力强的达到环境容许的最大容量.
- 经过自然界的长期演变，**今天看到的只是结局.**
- 建立数学模型描述两个种群相互竞争的过程，分析产生这种结局的条件.

模型假设

- 有甲乙两个种群，它们独自生存时数量变化均服从**Logistic**规律;

$$\dot{x}_1(t) = r_1 x_1 \left(1 - \frac{x_1}{N_1}\right) \quad \dot{x}_2(t) = r_2 x_2 \left(1 - \frac{x_2}{N_2}\right)$$

- 两种群在一起生存时，乙对甲增长的阻滞作用与乙的数量成正比；甲对乙有同样的作用.

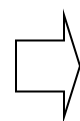
模型

$$\dot{x}_1(t) = r_1 x_1 \left(1 - \frac{x_1}{N_1} - \sigma_1 \frac{x_2}{N_2}\right)$$

$$\dot{x}_2(t) = r_2 x_2 \left(1 - \sigma_2 \frac{x_1}{N_1} - \frac{x_2}{N_2}\right)$$

对于消耗甲的资源而言，乙(相对于 N_2)是甲(相对于 N_1)的 σ_1 倍.

$$\sigma_1 > 1$$



对甲增长的阻滞作用，乙大于甲.



乙的竞争力强

补充：二阶非线性自治方程平衡点稳定性

二阶非线性
自治方程 $\begin{cases} \dot{x}_1(t) = f(x_1, x_2) \\ \dot{x}_2(t) = g(x_1, x_2) \end{cases}$ 的平衡点及其稳定性

平衡点 $P_0(x_1^0, x_2^0) \sim$ 代数方程 $\begin{cases} f(x_1, x_2) = 0 \\ g(x_1, x_2) = 0 \end{cases}$ 的根.

若从 P_0 某邻域的任一初值出发, 都有 $\lim_{t \rightarrow \infty} x_1(t) = x_1^0$,

$\lim_{t \rightarrow \infty} x_2(t) = x_2^0$, 称 P_0 是微分方程的 **稳定平衡点**.

判断 $P_0(x_1^0, x_2^0)$ 稳定性的方法——直接法

(1)的近似线性方程

$$\begin{aligned}\dot{x}_1(t) &= f(x_1, x_2) \\ \dot{x}_2(t) &= g(x_1, x_2)\end{aligned}\quad (1)$$

$$\begin{aligned}\dot{x}_1(t) &= f_{x_1}(x_1^0, x_2^0)(x_1 - x_1^0) + f_{x_2}(x_1^0, x_2^0)(x_2 - x_2^0) \\ \dot{x}_2(t) &= g_{x_1}(x_1^0, x_2^0)(x_1 - x_1^0) + g_{x_2}(x_1^0, x_2^0)(x_2 - x_2^0)\end{aligned}\quad (2)$$

$$A = \begin{bmatrix} f_{x_1} & f_{x_2} \\ g_{x_1} & g_{x_2} \end{bmatrix} \Big|_{P_0}$$

$$p > 0 \text{ 且 } q > 0$$

平衡点 P_0 稳定(对(2),(1))

$$\begin{cases} \lambda^2 + p\lambda + q = 0 \\ p = -(f_{x_1} + g_{x_2}) \Big|_{P_0} \\ q = \det A \end{cases}$$

$$p < 0 \text{ 或 } q < 0$$

平衡点 P_0 不稳定(对(2),(1))

平衡点

$$\dot{x}_1(t) = r_1 x_1 \left(1 - \frac{x_1}{N_1} - \sigma_1 \frac{x_2}{N_2} \right)$$

$$\dot{x}_2(t) = r_2 x_2 \left(1 - \sigma_2 \frac{x_1}{N_1} - \frac{x_2}{N_2} \right)$$

$$\begin{cases} f(x_1, x_2) \equiv r_1 x_1 \left(1 - \frac{x_1}{N_1} - \sigma_1 \frac{x_2}{N_2} \right) = 0 \\ g(x_1, x_2) \equiv r_2 x_2 \left(1 - \sigma_2 \frac{x_1}{N_1} - \frac{x_2}{N_2} \right) = 0 \end{cases}$$

平衡点: $P_1(N_1, 0), P_2(0, N_2),$

$$P_3\left(\frac{N_1(1-\sigma_1)}{1-\sigma_1\sigma_2}, \frac{N_2(1-\sigma_2)}{1-\sigma_1\sigma_2}\right), P_4(0, 0)$$

仅当 $\sigma_1, \sigma_2 < 1$ 或 $\sigma_1, \sigma_2 > 1$ 时, P_3 才有意义.

平衡点稳定性分析

$$\begin{cases} f(x_1, x_2) \equiv r_1 x_1 \left(1 - \frac{x_1}{N_1} - \sigma_1 \frac{x_2}{N_2} \right) \\ g(x_1, x_2) \equiv r_2 x_2 \left(1 - \sigma_2 \frac{x_1}{N_1} - \frac{x_2}{N_2} \right) \end{cases}$$

$$A = \begin{bmatrix} f_{x_1} & f_{x_2} \\ g_{x_1} & g_{x_2} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} r_1 \left(1 - \frac{2x_1}{N_1} - \frac{\sigma_1 x_2}{N_2} \right) & -\frac{r_1 \sigma_1 x_1}{N_2} \\ -\frac{r_2 \sigma_2 x_2}{N_1} & r_2 \left(1 - \frac{\sigma_2 x_1}{N_1} - \frac{2x_2}{N_2} \right) \end{bmatrix}$$

$$p = -(f_{x_1} + g_{x_2}) \Big|_{P_i}, \quad q = \mathbf{det} A \Big|_{P_i}, \quad i = 1, 2, 3, 4$$

平衡点 P_i 稳定条件: $p > 0$ 且 $q > 0$

种群竞争模型的平衡点及稳定性

平衡点	p	q	稳定条件
$P_1(N_1, 0)$	$r_1 - r_2(1 - \sigma_2)$	$-r_1 r_2(1 - \sigma_2)$	$\sigma_2 > 1$, $\sigma_1 < 1$
$P_2(0, N_2)$	$-r_1(1 - \sigma_1) + r_2$	$-r_1 r_2(1 - \sigma_1)$	$\sigma_1 > 1$, $\sigma_2 < 1$
$P_3\left(\frac{N_1(1 - \sigma_1)}{1 - \sigma_1 \sigma_2}, \frac{N_2(1 - \sigma_2)}{1 - \sigma_1 \sigma_2}\right)$	$\frac{r_1(1 - \sigma_1) + r_2(1 - \sigma_2)}{1 - \sigma_1 \sigma_2}$	$\frac{r_1 r_2(1 - \sigma_1)(1 - \sigma_2)}{1 - \sigma_1 \sigma_2}$	$\sigma_1 < 1, \sigma_2 < 1$
$P_4(0, 0)$	$-(r_1 + r_2)$	$r_1 r_2$	不稳定

P_1, P_2 是一个种群存活而另一灭绝的平衡点

P_3 是两种群共存的平衡点

P_1 稳定的条件 $\sigma_1 < 1$?

结果解释

- P_1 稳定的条件: $\sigma_1 < 1, \sigma_2 > 1$

对于消耗甲的资源而言, 乙(相对于 N_2)是甲(相对于 N_1)的 σ_1 倍.

$$\sigma_1 < 1$$



对甲增长的阻滞作用,
乙小于甲 \Rightarrow 乙的竞争力弱.

$\sigma_2 > 1 \Rightarrow$ 甲的竞争力强

甲达到最大容量, 乙灭绝

- P_2 稳定的条件: $\sigma_1 > 1, \sigma_2 < 1$

- P_3 稳定的条件: $\sigma_1 < 1, \sigma_2 < 1$

通常 $\sigma_1 \approx 1/\sigma_2$, P_3 稳定条件不满足.

