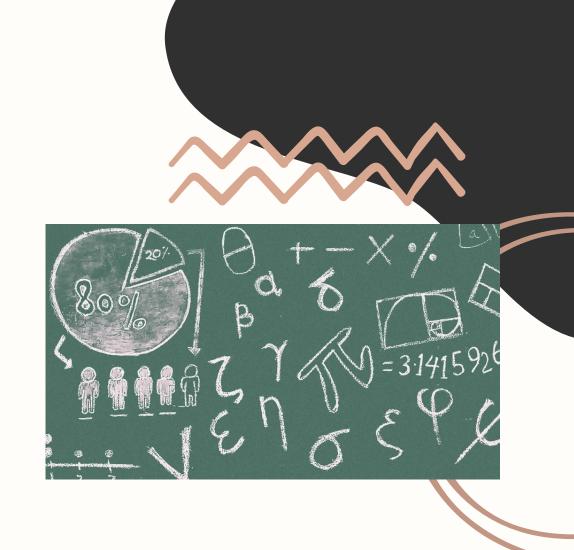
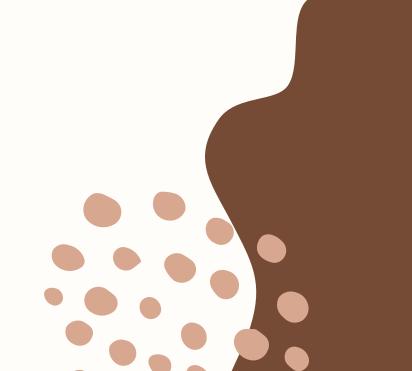


Fase 1-Actividad 1

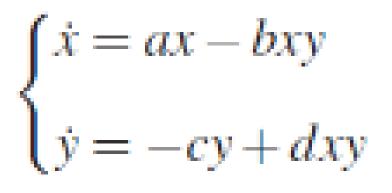








Lotka-Volterra



a=1, b=0.02, c=1, d=0.01

Valores

x0=20 número inicial de presas y0=20 número inicial de depredadores t0=0 tiempo de inicio tf=30 tiempo final

Discretización para resolver el sistema O(h^2)

$$x(t + \Delta t) = x(t) + \frac{dx}{dt} \Delta t$$
$$y(t + \Delta t) = y(t) + \frac{dy}{dt} \Delta t$$

Fase 2 método de eulero

```
[ ] import numpy as np
  import matplotlib.pyplot as plt

[ ] # Coeficiente ley de decaimiento
  t0 = 0.0  # Tiempo de inicio
  tf = 30.0  # Tiempo final
  h = 0.01  # Paso
        # Condición inicial

a=1
  b=0.02
  c=1
  d=0.01
```

Implementación

```
nt = int((tf-t0)/h) #número de pasos
t=np.arange(nt+1)*h
Nx = np.empty(nt+1)
Nx[0]=20
Ny = np.empty(nt+1)
Ny[0]=20
for step in range(nt):
 Nx[step+1] = Nx[step]+(a*Nx[step]-b*Nx[step]*Ny[step])*h
  Ny[step+1] = Ny[step]+(-c*Ny[step]+d*Ny[step]*Nx[step])*h
print('Función aproximada:',Nx)
print('Función aproximada:',Ny)
Función aproximada: [20.
                                             20.24136384 ... 9.79170243 9.82247278
                                 20.12
 9.85394745]
Función aproximada: [20.
                                            19.68151808 ... 34.28753748 33.97823544
                                19.84
 33.67182811]
```

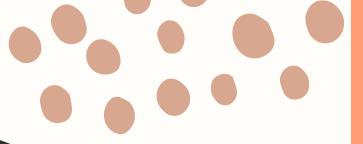


Gráfico método de eulero

```
Presa (azul) vs Depredador (naranja)----MÉTODO DE EULERO
plt.plot(t, Nx, label='presa')
plt.plot(t, Ny, label='depredador')
plt.xlabel('tiempo')
                                                                                                            350
plt.title('Presa (azul) vs Depredador (naranja)----MÉTODO DE EULERO')
                                                                                                            300
                                                                                                            250 ·
Text(0.5, 1.0, 'Presa (azul) vs Depredador (naranja)----MÉTODO DE EULERO')
  Presa (azul) vs Depredador (naranja)----MÉTODO DE EULERO
                                                                                                            200
                                                                                                            150
 350
 300
                                                                                                            100
 250
 200
150
                                                                                                                                  10
                                                                                                                                          15
                                                                                                                                                   20
                                                                                                                                                           25
                                                                      MÉTODO DE EULERO--órbitas
 100
                                                                                                                                         tiempo
 50
                                                   175
                                       25
                                                   150
                                                    125
                                                    100
                                                     75
                                                                50
                                                                       100
                                                                                      200
                                                                                              250
                                                                                                     300
                                                                                                             350
```

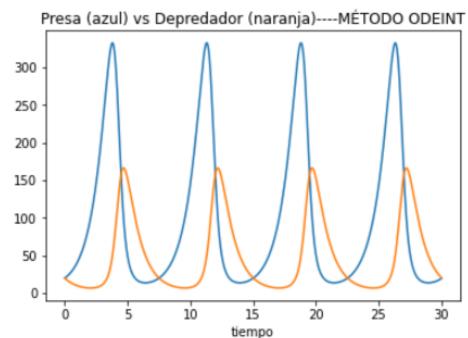
Método de odeint

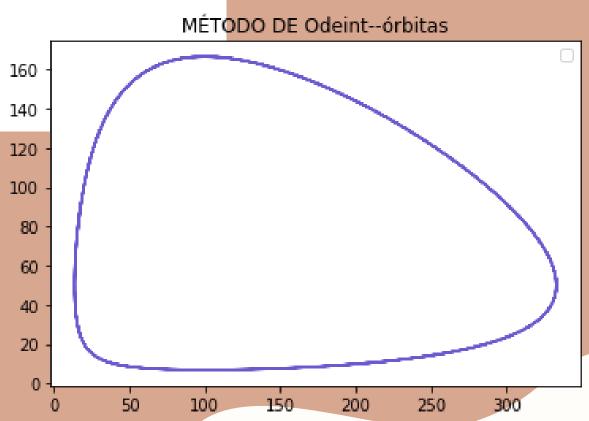
```
7] import numpy as np
    import matplotlib.pyplot as plt
   from scipy.integrate import odeint
    def df_dt(x, t, a, b, c, d):
        """Función del sistema en forma canónica"""
        dx = a * x[0] - b * x[0] * x[1]
        dy = -c * x[1] + d * x[0] * x[1]
       return np.array([dx, dy])
   # Parámetros
    a=1
    b = 0.02
    c=1
   d=0.01
   # Condiciones iniciales
   x0 = 20 # Presas
   y0 = 20 # Depredadores
    conds_iniciales = np.array([x0, y0])
   # Condiciones para integración
   tf = 30
   N = 3001
   t = np.linspace(0, tf, N)
    solucion = odeint(df_dt, conds_iniciales, t, args=(a, b, c, d))
```

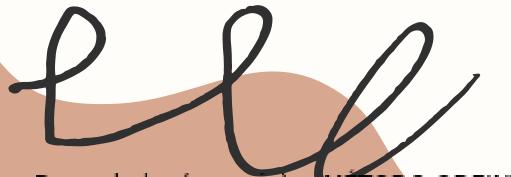


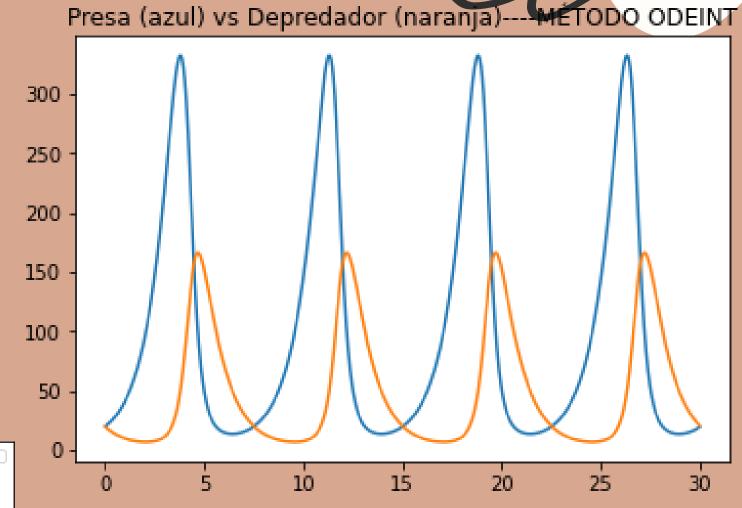
```
plt.plot(t, solucion[:, 0], label='Presa')
plt.plot(t, solucion[:, 1], label='depredador')
plt.xlabel('tiempo')
plt.title('Presa (azul) vs Depredador (naranja)----MÉTODO ODEINT')
```

Text(0.5, 1.0, 'Presa (azul) vs Depredador (naranja)----MÉTODO ODEINT')









COMPAPACIONES

