Como el refugio protige a K presas, añadimos esta constante restando a la x (presas) en los términos cruzados. En conclusión:

$$\begin{cases} X' = aX - cY(X-\kappa) = f(x,y) \\ Y' = -bY + dY(X-\kappa) = g(x,y) \end{cases}$$

Null clinar para
$$x' = 0$$
:
$$ax - cy(x-K) = 0 \implies ax = cy(x-K) \implies 3$$

$$\Rightarrow y = \frac{ax}{c(x-K)}$$

Mullclinas para
$$y'=0$$
:

 $-by + dy(x-k) = 0 \implies y = 0$
 $-b + d(x-k) = 0 \implies xd-kd = b \implies x = \frac{b}{d} + k$

Los puntos críticos son donde se cortan las nullclinas:

nullclinas:

$$\int ax - cy(x-K) = 0$$
 \implies claramente $(0,0)$ es
 $\int -by + dy(x-K) = 0$ \implies punto crítico

Para el resto:
$$x = \frac{b}{d} + K$$

 $a(\frac{b}{d} + K) - cy(\frac{b}{d} + K - K) = 0 \implies a(\frac{b}{d} + K) = cy(\frac{b}{d})$
 $\Rightarrow y = \frac{a(b+dK)}{cb}$

Escaneado con CamScanner

Sólo hay stro pto. crítico (aparte del (0,0)):
$$\vec{R} = \left(\frac{b}{d} + K, \frac{a(b+dK)}{cb}\right)$$

$$f_x = a - cy$$

$$f_y = -c(x - k)$$

$$g_x = dy$$

$$g_y = -b + dx - dk$$

Primer punto crítico:
$$P_1 = (0,0)$$

(a cK) como el determinantes es

(b -b-dK) menor que cero

a. (-b-dK) < 0 \Rightarrow | Punto \Rightarrow sich A

Segundo punto crítico:
$$P_2 = \left(\frac{b}{d} + K, \frac{a(b+dK)}{cb}\right)$$

$$\left(\frac{a - \frac{a(b+dK)}{b}}{cb} - c \cdot \frac{b}{d}\right)$$

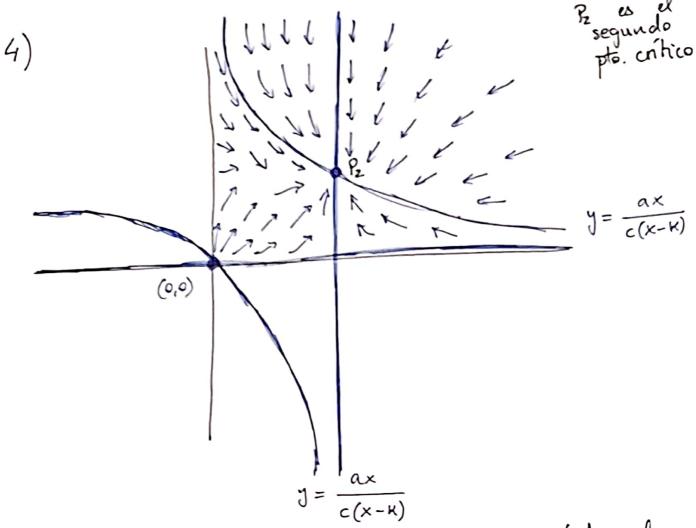
$$\frac{ad(b+dK)}{cb}$$

$$\begin{pmatrix}
a - \frac{a(b+dK)}{b} & -c \cdot \frac{b}{d} \\
\frac{ad(b+dK)}{cb} & 0
\end{pmatrix}$$

Trata:
$$a - \frac{ab + adk}{b} = a - a - \frac{adk}{b} = \frac{-adk}{b} < 0$$

Determinante:
$$-\left[\frac{ad(b+dk)}{cb}\cdot\left(-\frac{cb}{d}\right)\right] = a(b+dk) > 0$$

Usando esto podemos sostener que P2 es asintótic.
estable.



Hemos dibujado las tres nullclinas en todo el plano pero las trayecterias sólo en el primer cuadrante.