

МІНІСТЕРСТВО ОСВІТИ ТА НАУКИ УКРАЇНИ

НАЦІОНАЛЬНИЙ ТЕХНІЧНИЙ УНІВЕРСИТЕТ
«ХАРКІВСЬКИЙ ПОЛІТЕХНІЧНИЙ ІНСТИТУТ»
КАФЕДРА КМАД

ЗВІТ З ЛАБОРАТОРНОЇ РОБОТИ №1

Виконав студент:

Омельніцький Андрій Миколайович
Група: КН-120А

Перевірила:

Ольга Василівна Костюк

Харків, 2023 г.

Зміст

1. Мета роботи	2
2. Аналіз моделі	3
2.1. Пункт 1	3
2.2. Пункт 2	3
2.3. Пункт 3	4
2.4. Пункт 4	4
2.5. Пункт 5	5
2.6. Пункт 6	6
2.7. Пункт 7	7
2.8. Пункт 8	9
3. Висновок	10
4. Код програми	11
4.1. main.py	11

Глава 1

Мета роботи

Побудова математичної моделі відносин “хижак–жертва”, дослідження моделі із використанням комп’ютерного моделювання.

Порядок виконання:

1. Знайти стаціонарні точки значення чисельності жертв та хижаків для системи рівнянь моделі Вольтерра-Лотки.
2. Розв’язати систему, використовуючи чисельні методи розв’язання диференціальних рівнянь.
3. Вивести графіки розв’язків у часі та у фазовому просторі.
4. Знайти максимальну та мінімальну кількості хижаків та жертв.
5. Знайти періоди коливань чисельності хижаків та жертв.
6. Виконати моделювання й оцінити поведінку системи за різних значень параметрів α , β , ϵ , δ , а також за різних початкових умов x_0 та y_0 .
7. Дослідити, при яких відхиленнях від стаціонарних значень чисельності гармонічні коливання змінюються складними коливаннями, а форма фазової траєкторії перестає бути еліпсом.
8. Знайти співвідношення параметрів, у яких відбувається природне зростання популяцій.
9. Отримані результати занести до звіту, зробити висновки.

Глава 2

Аналіз моделі

Наведемо модель та її параметри.

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = \epsilon x - \alpha xy \\ \frac{dy}{dt} = \delta xy - \beta y \end{cases}$$

Значення параметрів моделі: $\epsilon = 1.2$; $\beta = 0.35$; $\alpha = 0.02$; $\delta = 0.0001$

2.1. Пункт 1

Визначемо стаціонарні точки. Для цього треба розв'язати систему при $\frac{dx}{dt} = 0$, $\frac{dy}{dt} = 0$.

$$\begin{cases} \epsilon x - \alpha xy = 0 \\ \delta xy - \beta y = 0 \end{cases}$$

Вирішимо за допомогою WolframAlpha. Отримаємо значення стаціонарних точок системи: $P1(x = 0, y = 0)$; $P2(x = 3500, y = 60)$

2.2. Пункт 2

Розв'яжемо систему та зобразимо залежність кількості жертв та хижаків з часом для $x_0 = 500$, $y_0 = 100$.

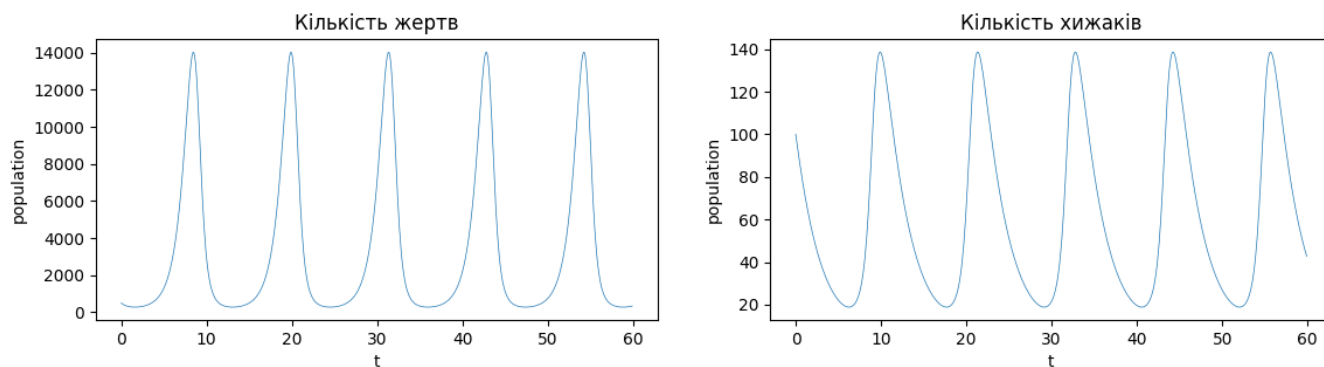


Рис. 2.1. Залежність кількості хижаків та жертв від часу

2.3. Пункт 3

Зобразимо графіки фазових кривих для вихідних кількостей жертв та хижаків $(500, 100)$, $(100, 100)$, $(100, 200)$.

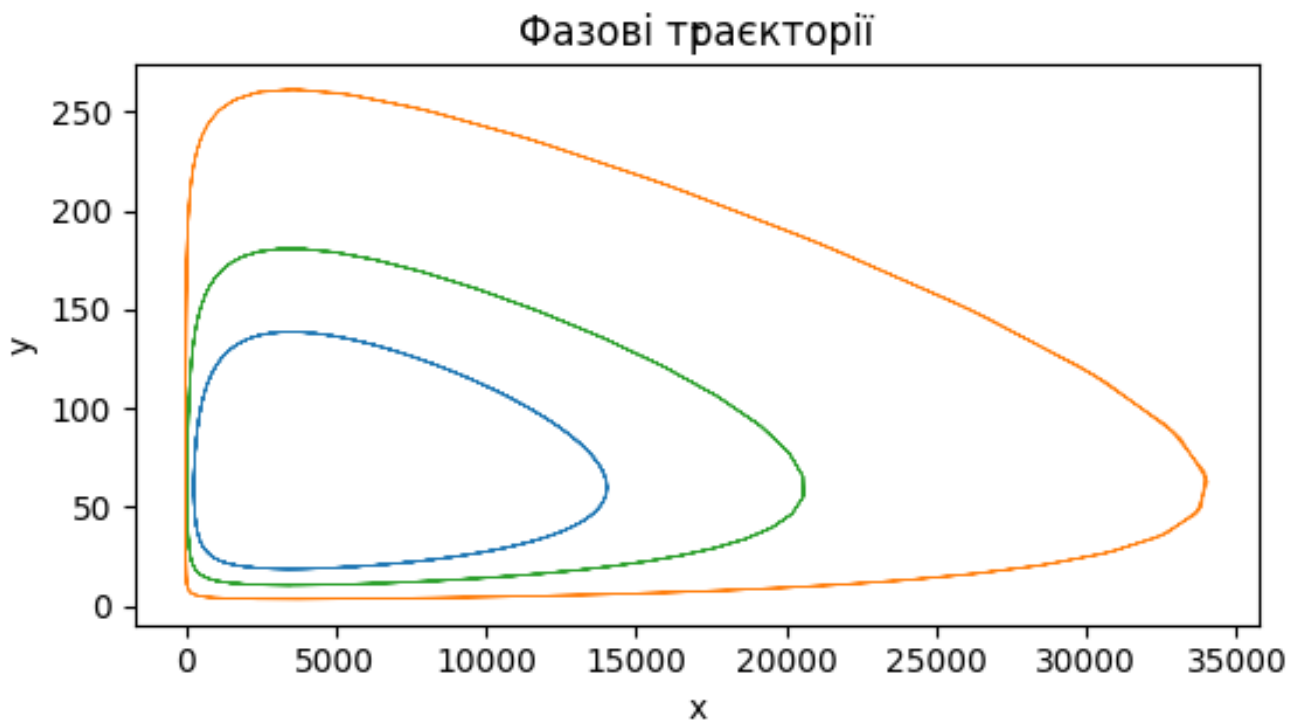


Рис. 2.2. Фазові траєкторії

2.4. Пункт 4

Знайдемо максимальну та мінімальну кількість жертв та хижаків для початкового стану $(500, 100)$.

Кількість жертв: $\min = 274.77421$; $\max = 14043.55672$

Кількість хижаків: $\min = 18.81215$; $\max = 138.66362$

2.5. Пункт 5

Знайдемо періоди коливань чисельності хижаків та жертв для початкового стану (500, 100).

Знайдемо період для жертв. Для цього порахуємо у який час кількість жертв є максимальною.

Результат обчислень:

```
i t val
1 8.5 14029.13259
2 19.9 14043.55672
3 31.3 14022.86070
4 42.8 14043.34374
5 54.2 14031.03618
6 65.7 14041.02555
7 77.1 14037.21231
8 88.6 14036.58130
9 100.0 14041.36077
10 111.5 14029.98858
11 122.9 14043.45647
```

Терпер можемо порахувати період $T_{prey} \approx 11.44$.

Знайдемо період для хижаків. Для цього порахуємо у який час кількість хижаків є максимальною.

Результат обчислень:

```
i t val
1 9.9 138.66362
2 21.3 138.62480
3 32.8 138.65011
4 44.2 138.64854
5 55.7 138.62792
6 67.1 138.66298
7 78.6 138.59722
8 90.0 138.66828
9 101.4 138.58739
10 112.9 138.66459
11 124.3 138.62165
```

Терпер можемо порахувати період $T_{predator} \approx 11.44$.

Можемо побачити, що періоди коливань кількості хижаків та жертв дорівнюють: $T \approx 11.44$.

2.6. Пункт 6

Приклад з параметрами $x_0 = 10000$; $y_0 = 100$; $\alpha = 0.1$

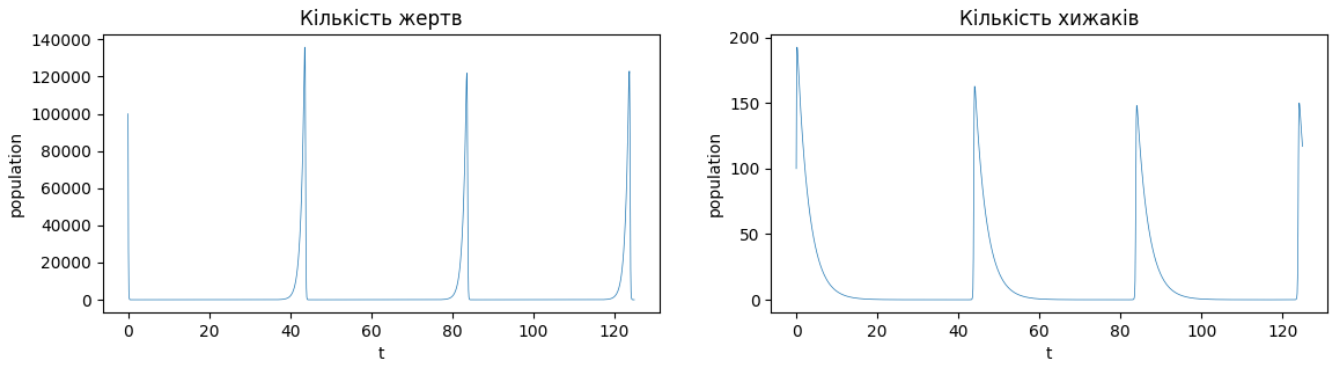


Рис. 2.3. Привклад 1

Приклад з параметрами $x_0 = 500$; $y_0 = 100$; $\epsilon = 0.001$

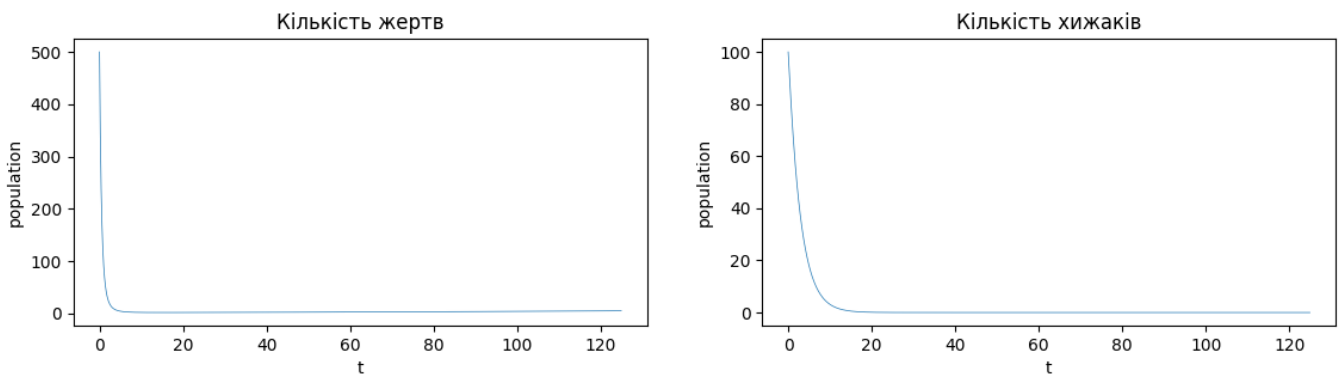


Рис. 2.4. Привклад 1

Приклад з параметрами $x_0 = 10000$; $y_0 = 100$; $\beta = 0.8$

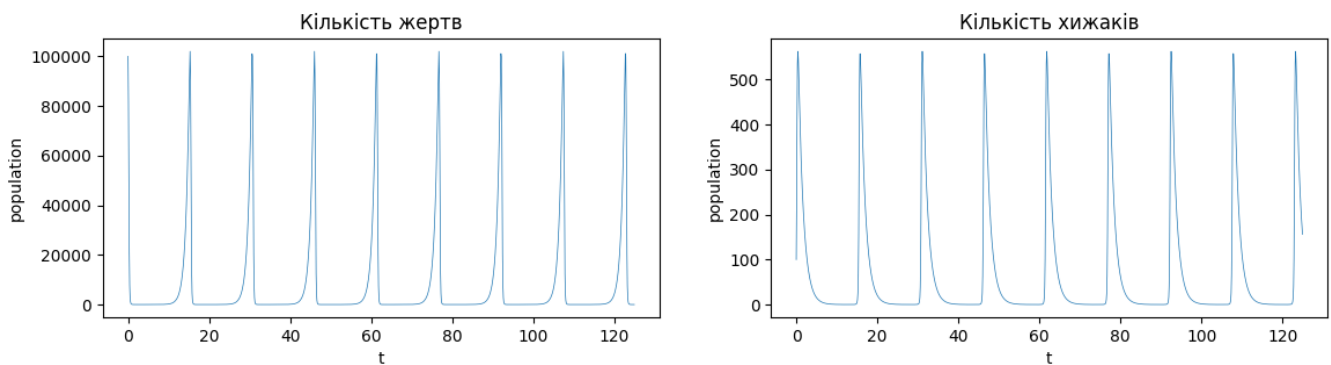


Рис. 2.5. Привклад 1

2.7. Пункт 7

Розглянемо стаціонарну точку $P_2(3500, 60)$ з П.1. Можемо побачити, що чисельність популяції є сталою.

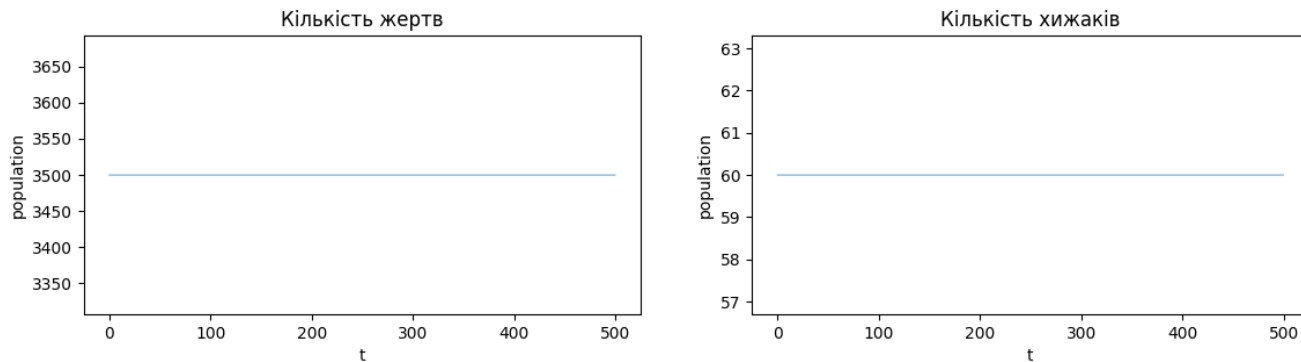


Рис. 2.6. $x_0 = 3500; y_0 = 60;$

При $x_0 \in [3000, 4000]$ та $y_0 \in [55, 65]$ фазова траєкторія має форму еліпсу. Як приклад розглянемо $x_0 = 3800; y_0 = 63;$.

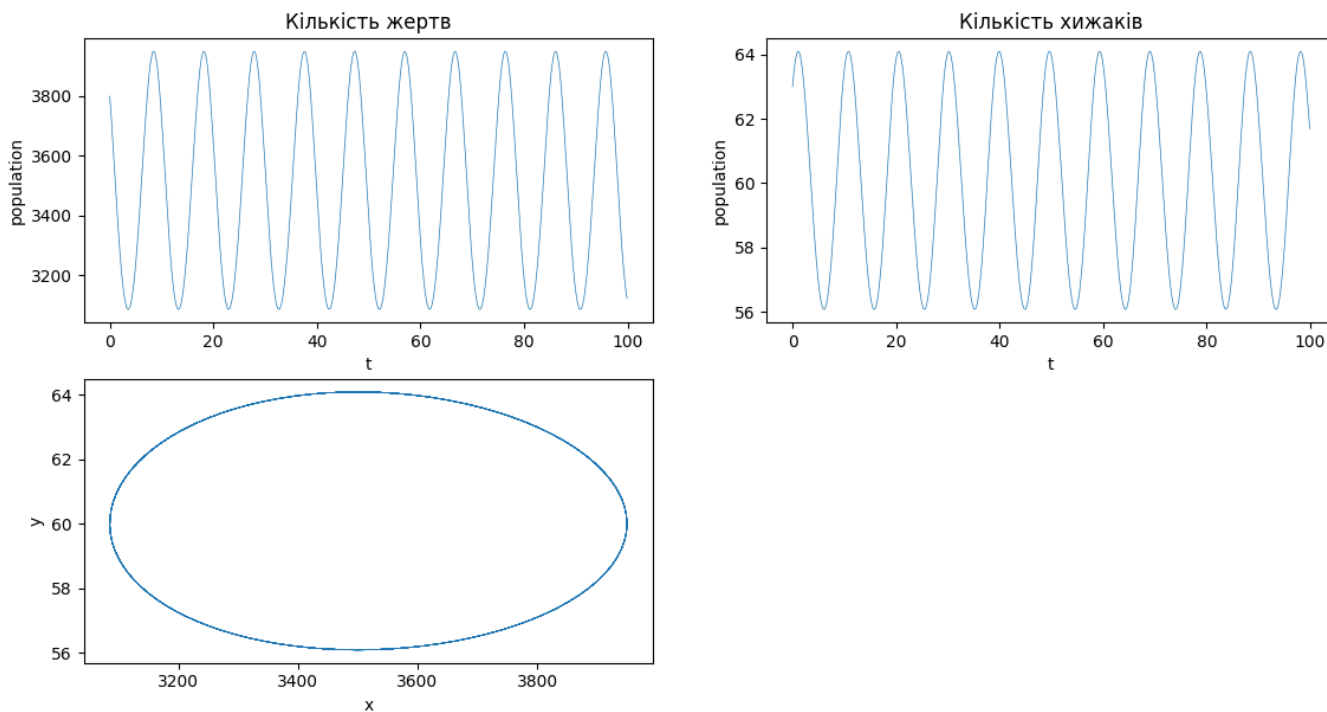


Рис. 2.7. $x_0 = 3800; y_0 = 63;$

Розглянемо стаціонарну точку $P_1(0, 0)$ з П.1. Можемо побачити, що якщо змінити тільки x_0 , то будемо мати зростання популяції жертв див. рис. 2.8. А якщо змінити тільки y_0 , то будемо мати вимирання популяції хижаків див. рис. 2.9.

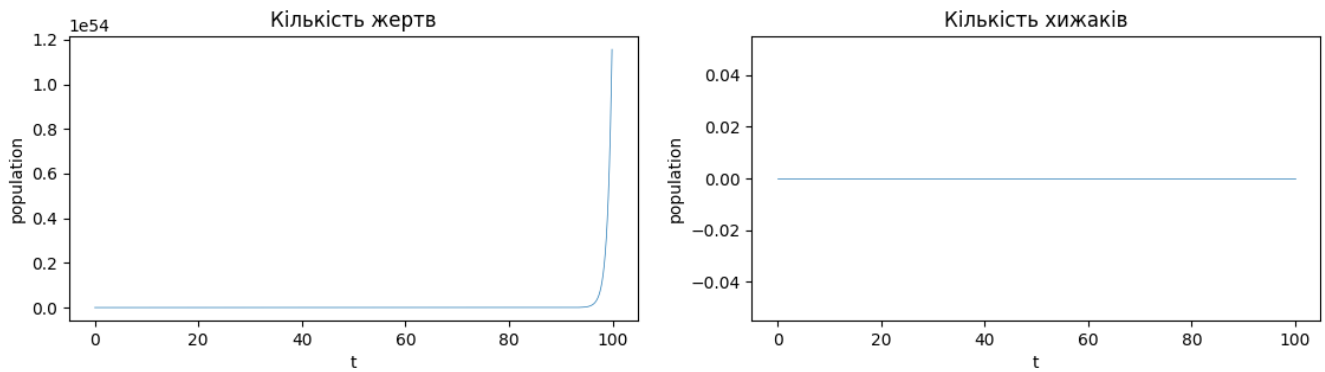


Рис. 2.8. $x_0 = 100; y_0 = 0;$

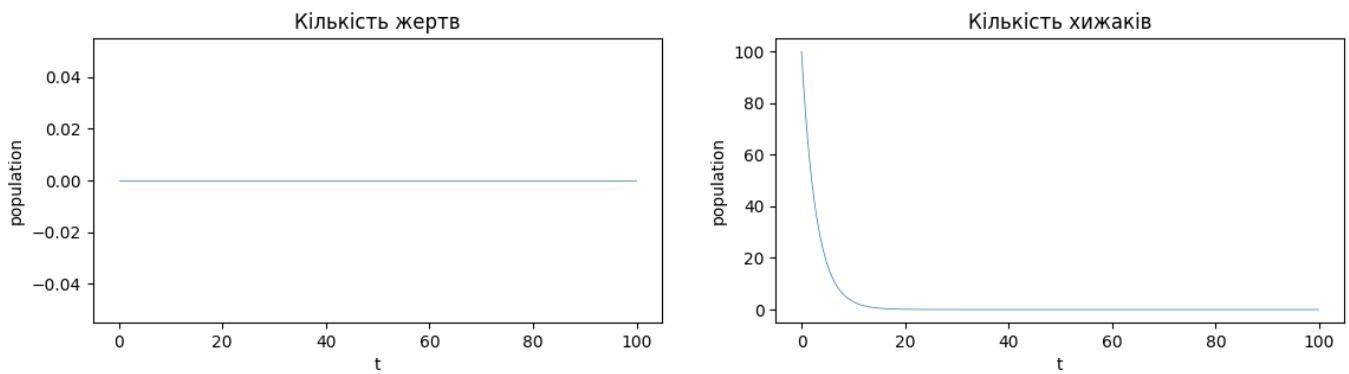


Рис. 2.9. $x_0 = 0; y_0 = 100;$

2.8. Пункт 8

Природне зростання популяції може бути тільки якщо хижаків немає. Як приклад розглянемо $x_0 = 300$; $y_0 = 0$;

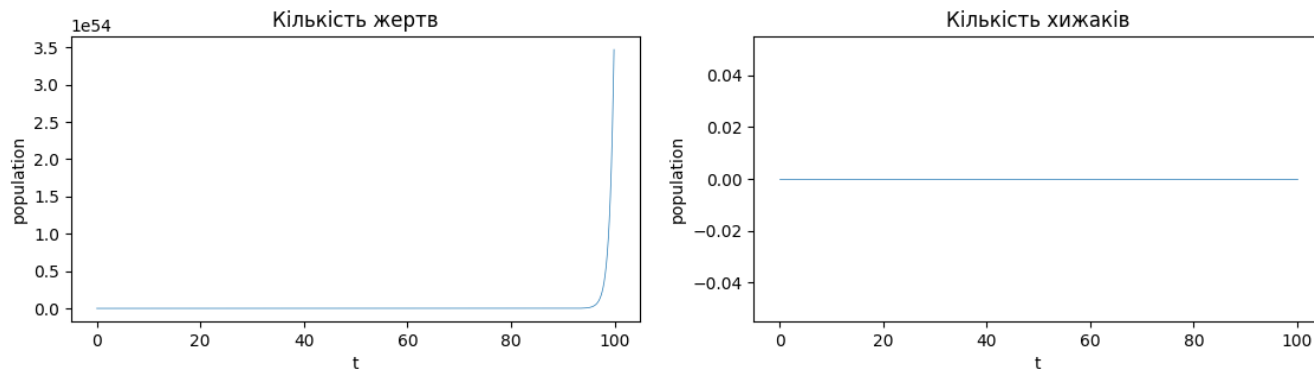


Рис. 2.10. $x_0 = 300$; $y_0 = 0$;

Глава 3

Висновок

У ході лабораторної роботи була побудована і досліджена математична модель відносин “хижак–жертва”.

Глава 4

Код програми

4.1. main.py

```
1 import numpy as np
2 import matplotlib.pyplot as plt
3 from scipy.integrate import odeint, solve_ivp
4
5 e = 1.2
6 b = 0.35
7 a = 0.02
8 d = 0.0001
9
10 # e = 0.01
11
12 # a = 0.1
13
14 # b = 0.8
15
16 # x0 = 0
17 # y0 = 0
18
19 x0 = 500
20 y0 = 100
21
22 # x0 = 3500
23 # y0 = 60
24
25 # x0 = 3000
26 # x0 = 4000
27
28 # y0 = 55
29 # y0 = 65
30
31
32 # x0 = 300
33 # y0 = 0
```

```

34
35
36 t_step = 0.1
37 t_start = 0
38 t_end = 100
39 t = np.arange(t_start, t_end, t_step)
40
41 def f(t, y):
42     result = [
43         y[0] * e - a * y[0] * y[1],
44         d * y[1] * y[0] - y[1] * b,
45     ]
46     return np.array(result)
47
48
49 def main():
50     y1 = odeint(f, [x0, y0], t, tfirst=True)
51     # print(y1)
52
53     y2 = odeint(f, [100, 200], t, tfirst=True)
54     y3 = odeint(f, [100, 100], t, tfirst=True)
55
56     print('                □                :')
57     print(f'min={np.min(y1[:, □0]):.5f} □ max={np.max(y1[:, □
58         0]):.5f}')
59     print('                □                :')
60     print(f'min={np.min(y1[:, □1]):.5f} □ max={np.max(y1[:, □
61         1]):.5f}')
62
63     print('')
64
65     # y1_max0 = np.max(y1[:, 0])
66     # print(y1_max0)
67     # idx = 0
68     # last = 0
69     # lasts = []
70     # for i, item in enumerate(t):
71     #     if abs(y1[i][0] - y1_max0) < 23:
72     #         idx += 1
73     #         print(f'\\par{idx} {item:.1f} {y1[i][0]:.5f
74     #             }\\\\\\\\')

```

```

72     # print(item - last)
73     lasts.append(item - last)
74     last = item
75
76     # lasts.pop(0)
77     # print(lasts)
78     # print(f'T = {sum(lasts) / len(lasts)}')
79     # (11.4 + 11.4 + 11.5 + 11.4) / 4
80     # 11.42
81
82     # print('')
83
84     # x1_max0 = np.max(y1[:, 1])
85     # print(x1_max0)
86     # idx = 0
87     # lasts = []
88     # for i, item in enumerate(t):
89     #     if abs(y1[i][1] - x1_max0) < 0.1:
90     #         idx += 1
91     #         print(f'\\par{idx} {item:.1f} {y1[i][1]:.5f}
92     #             \\')
93     #     # print(item - last)
94     #     lasts.append(item - last)
95     #     last = item
96
97     # lasts.pop(0)
98     # print(lasts)
99     # print(f'T = {sum(lasts) / len(lasts)}')
100
101     11.4 + 11.5 + 11.4 + 11.5
102
103     ax1 = plt.subplot(2, 2, 1)
104     ax2 = plt.subplot(2, 2, 2)
105     ax3 = plt.subplot(2, 2, 3)
106
107     ax1.set_title('
108     ax1.set_xlabel('t')
109     ax1.set_ylabel('population')
110     ax2.set_title('
111     ax2.set_xlabel('t')
112     ax2.set_ylabel('population')

```

```
112 ax1.plot(t, y1[:, 0], linewidth=0.5)
113 ax2.plot(t, y1[:, 1], linewidth=0.5)
114
115 ax3.set_title('          □          ')
116 ax3.set_xlabel('x')
117 ax3.set_ylabel('y')
118 ax3.plot(y1[:, 0], y1[:, 1], label='3', linewidth=0.5)
119 ax3.plot(y2[:, 0], y2[:, 1], label='3', linewidth=0.5)
120 ax3.plot(y3[:, 0], y3[:, 1], label='3', linewidth=0.5)
121 plt.show()
122
123
124 if __name__ == '__main__':
125     main()
```