

Berechnen des nichttrivialen Systemgleichgewichts

$$0 = r * \left(1 - \frac{u}{U_k}\right) * u - \frac{w * u * v}{u + K_u}$$

$$0 = s * \left(1 - J * \frac{v}{u}\right) * v$$

Vorgegebene Werte: $r = 2.5$; $U_k = 300$; $w = 5$; $k_U = 50$; $s = 0.225$; $J = 2$

1. Umstellen der zweiten Gleichung auf v , es gibt zwei Lösungen ($v = 0$ und $v = \frac{u}{J}$), die nichttriviale wird genommen: $v = \frac{u}{J}$
2. Die zweite Gleichung kann in die erste eingesetzt und auf folgende Gleichung umgeformt werden:

$$0 = u^2 + u * k_U - U_k * K_u$$

$$0 = u^2 + u * 50 - 15000$$
 Es gibt zwei Lösungen: $u_1 = 100$ und $u_2 = -150$
 Da es keinen negativen Beutebestand geben kann, kommt nur u_1 in Frage, daraus ergibt sich $v = 50$

Somit ist die nichttriviale Lösung $u = 100$ und $v = 50$. Die berechneten Werte wurden anhand einer Simulation getestet und für passend befunden. Eine Grafik des Simulationsergebnisses kann aus dem Anhang entnommen werden.

Steady State Typ bei den vorgegebenen Anfangswerten

$$u^{(0)} = 50; v^{(0)} = 60$$

Periodisch oszillierender Steady State.

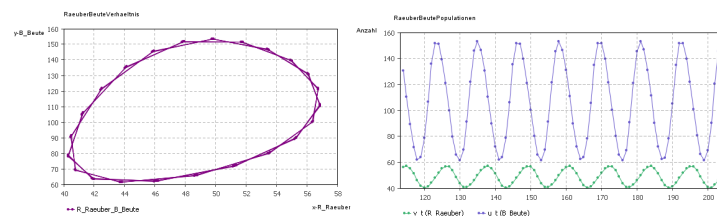


Abbildung 1: Simulation des Steady states

Untersuchung der Stabilität des Steady States

Es gibt mehrere Möglichkeiten der Parametervariation, welche anhand einer Simulation überprüft werden müssen. Dazu zählen das Erhöhen von v bzw. u , das erniedrigen der beiden Parameter sowie die beiden Parameter gleichzeitig verändern.

Der Steady State ist ein Attraktor, d.h. selbst bei Veränderungen wird wieder zum gleichen Stationärzustand zurückgekehrt. In Abbildung 1 ist der Steady State, welcher im wieder eingenommen wird, ersichtlich.