



МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ
Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования
«Дальневосточный федеральный университет»
(ДВФУ)

ИНСТИТУТ МАТЕМАТИКИ И КОМПЬЮТЕРНЫХ ТЕХНОЛОГИЙ
(ШКОЛА)

Департамент математического и компьютерного моделирования

ОТЧЁТ

к лабораторной работе №2 по дисциплине
«Математическое и компьютерное моделирование»

Направление подготовки
01.03.02 «Прикладная математика и информатика»

Выполнил студент гр.

Б9121-01.03.02сп

Держапольский Ю.В.

(Ф.И.О.)

(подпись)

Профессор к.ф.-м. н.

Пермяков М. С.

(Ф.И.О.)

(подпись)

« 26 » апреля 2024 г.

г. Владивосток

2024

Содержание

1	Введение	3
2	Построение математической модели	4
3	Анализ модели	6
4	Вычислительные эксперименты	8
4.1	Алгоритм	8
4.2	Программа	8
4.3	Графики на координатной плоскости	10
4.4	Графики на фазовой плоскости	12
5	Заключение	14

1. Введение

Хищник-жертва

2. Построение математической модели

Мы будем строить модель для двух популяций и рассматривать их взаимодействие во времени. Пусть $N(t)$ – популяция жертв, $M(t)$ – популяция хищников в зависимости от времени. Единицы измерения выберем безразмерные и скажем, что это некоторый «объём» популяции за некоторый промежуток времени. Модель будет иметь физический смысл при $N(t), M(t) > 0$.

В отсутствии взаимодействия между ними, популяция жертв будет размножаться. Чем больше популяция будет, тем больше она будет расти, а значит скорость роста зависит от объёма самой популяции. Популяция хищников, наоборот, будет умирать и убывать со временем. Чем меньше будет хищников, тем реже они будут умирать, и поэтому скорость изменения будет тоже зависеть от объёма этой популяции:

$$\begin{cases} \frac{dN}{dt} = a \cdot N, \\ \frac{dM}{dt} = -b \cdot M, \end{cases}$$

где $a, b > 0$ – коэффициенты, обозначающие скорость изменения популяции.

При взаимодействии популяции будут влиять друг на друга. Скорость изменения будет зависеть уже от объёма обеих популяций, потому что чем больше хищников, тем быстрее они будут поглощать жертв, и чем больше жертв, тем больше их могут находить и поглощать хищники. Соответственно объём популяции жертв будет уменьшаться, а хищников увеличиваться пропорционально обоим популяциям.

$$\begin{cases} \frac{dN}{dt} = (a - c \cdot M)N, \\ \frac{dM}{dt} = (-b + d \cdot N)M, \end{cases}$$

где $c, d > 0$ – коэффициенты, обозначающие скорость изменения популяции в зависимости от второй популяции.

Таким образом, построили модель конкуренции, которая является системой двух обыкновенных дифференциальных уравнений. Для получения единственного решения добавим начальные условия:

$$\begin{cases} N(0) = N_0, \\ M(0) = M_0. \end{cases}$$

3. Анализ модели

Найдём точки равновесия системы.

$$\begin{cases} \frac{dN}{dt} = 0, \\ \frac{dM}{dt} = 0; \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} (a - c \cdot M)N = 0, \\ (-b + d \cdot N)M = 0; \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} M_e = \frac{a}{c}, \\ N_e = \frac{b}{d}. \end{cases}$$

Также есть тривиальное решение $(0, 0)$.

Применим метод первого приближения. Найдём матрицу Якоби, подставим точки равновесия и найдём собственные значения матрицы, после чего по ним укажем тип устойчивости. Матрица Якоби:

$$J = \begin{pmatrix} a - c \cdot M & -c \cdot N \\ d \cdot M & -b + d \cdot N \end{pmatrix}.$$

Подставим точки равновесия в матрицу и найдём собственные значения.

$$J|_{(0,0)} = \begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & -b \end{pmatrix} \Rightarrow \lambda_1 = -b < 0, \lambda_2 = a > 0.$$

Нулевая точка является седловой точкой, поскольку оба собственных значения вещественны и разных знаков.

$$J|_{(N_e, M_e)} = \begin{pmatrix} 0 & -\frac{c \cdot b}{d} \\ \frac{d \cdot a}{c} & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \lambda_{1,2} = \pm i\sqrt{ab}.$$

Точка (N_e, M_e) является неасимптотически устойчивой, поскольку собственные значения полностью мнимые. Это значит, что в самой точке не будет происходить изменения величин, но на удалении от неё будут находиться циклы.

Теперь найдём первый интеграл системы. Для этого поделим первое уравнение на второе и разделим переменные:

$$\frac{dN}{dM} = \frac{(a - c \cdot M)N}{(-b + d \cdot N)M} \Rightarrow \left(\frac{a}{M} - c \right) dM + \left(\frac{b}{N} - d \right) dN = 0.$$

Из чего интегрированием получим:

$$a \ln(M) - c \cdot M + b \ln(N) - d \cdot N = C$$

4. Вычислительные эксперименты

4.1. Алгоритм

Для компьютерного вычисления будем использовать метод Рунге-Кутты, с помощью которого получим численное решение системы дифференциальных уравнений с заданными параметрами. После чего построим графики решений на координатной и фазовой плоскостях.

4.2. Программа

Для расчётов и визуализации был использован язык Python с библиотеками numpy и matplotlib.

```
1 import numpy as np
2 import scipy as sci
3 import matplotlib.pyplot as plt
4 import math
5
6
7 def runge_kutta(function, y0: float, a: float, b: float, h: float):
8     num = math.ceil((b - a) / h)
9     x_a = np.linspace(a, b, num=num, endpoint=False)
10    y_a = [y0] * num
11
12    for i in range(num - 1):
13        k0 = function(x_a[i], y_a[i])
14        k1 = function(x_a[i] + h / 2, y_a[i] + h * k0 / 2)
15        k2 = function(x_a[i] + h / 2, y_a[i] + h * k1 / 2)
16        k3 = function(x_a[i] + h, y_a[i] + h * k2)
17        y_a[i + 1] = y_a[i] + h / 6 * (k0 + 2 * k1 + 2 * k2 + k3)
18
19    return x_a, np.array(y_a)
20
21
22 def count_time(a, b, c, d, y0):
23    plt.figure("C(t)")
```



```

24     leg = []
25     for i in range(len(y0)):
26         x, y = model(a, b, c, d, np.array(y0[i]))
27
28         plt.plot(x, y[0])
29         plt.plot(x, y[1])
30         leg.extend([f"N{i}-жертвы", f"M{i}-хищники"])
31
32     plt.xlabel('t-Время')
33     plt.ylabel('C(t)-Количество')
34     plt.legend(leg)
35
36     plt.xlim(left=0)
37     plt.ylim(bottom=0)
38
39
40 def phase(a, b, c, d, init):
41     plt.figure("Phase")
42     for i in init:
43         x, y = model(a, b, c, d, np.array(i))
44         plt.plot(y[0], y[1], marker='o', markevery=[0])
45
46     plt.plot(b/d, a/c, 'ro')
47     plt.legend(init)
48     plt.xlabel('N-жертвы')
49     plt.ylabel('M-хищники')
50
51     plt.xlim(left=0)
52     plt.ylim(bottom=0)
53
54 def model(a, b, c, d, y0):
55     def diff(t, NM):
56         return np.array([
57             (a - c * NM[1]) * NM[0],
58             (-b + d * NM[0]) * NM[1]
59         ])
60
61
62     x_ = np.linspace(t0, tn, n)
63     x_, y_ = runge_kutta(diff, y0, t0, tn, (tn-t0)/n)

```

```

64     y_ = y_.T
65
66     return x_, y_
67
68
69
70     # plt.plot(y[1], y[0])
71
72     t0, tn = 0, 10
73     n = 1000
74
75     # a, c = 2, 0.5
76     # b, d = 1, 0.5
77
78     a, c = 2, 2
79     b, d = 1, 4
80
81     ravno = [b/d, a/c]
82
83     init_val = [[4,4], [2,6], [3,2], [5, 3], [2,3], [2,1], [1/2, 1/2]]
84
85     # count_time(a,b,c,d, [[4,4], [2,6], ravno])
86
87     phase(a,b,c,d, init_val)
88
89     plt.savefig("./sem6-matmodelling/population.pdf")
90     plt.title(f"{a=}, {c=}; {b=}, {d=}")
91     print(f"{a=} {c=} {b=} {d=}")
92     plt.show()

```

4.3. Графики на координатной плоскости

Построим несколько решений системы с одинаковыми параметрами, но разными начальными условиями, в том числе и точку равновесия.

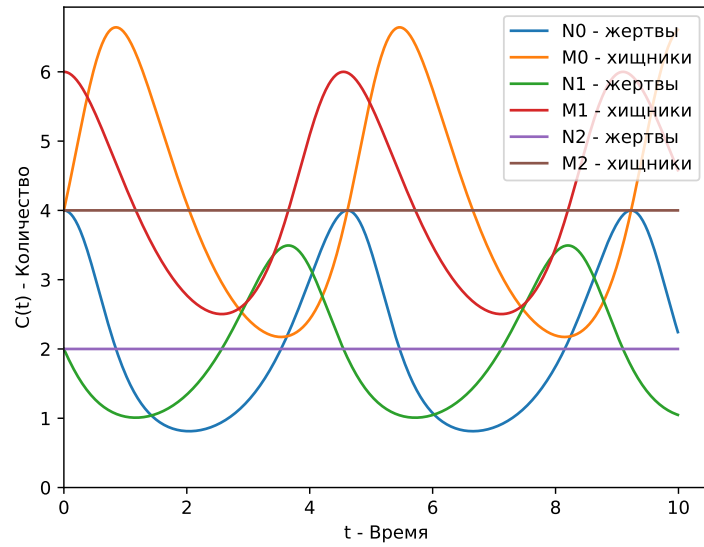


Рис. 1: Графики при $a = 2, c = 0.5, b = 1, d = 0.5$, с начальными условиями

$$x_0 = (4, 4), x_1 = (2, 6), x_2 = (N_e, M_e)$$

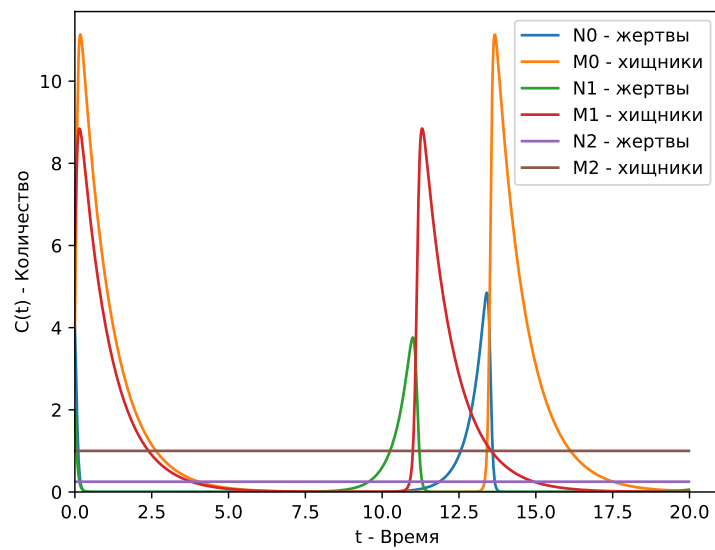


Рис. 2: Графики при $a = 2, c = 2, b = 1, d = 4$, с начальными условиями

$$x_0 = (4, 4), x_1 = (2, 6), x_2 = (N_e, M_e)$$

4.4. Графики на фазовой плоскости

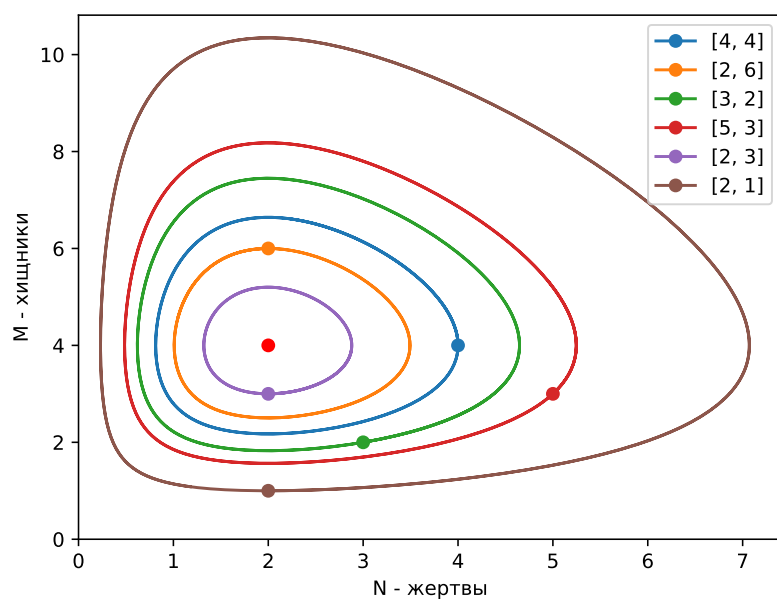


Рис. 3: Графики при $a = 2, c = 0.5, b = 1, d = 0.5$, с указанными начальными условиями на интервале времени $[0, 10]$.

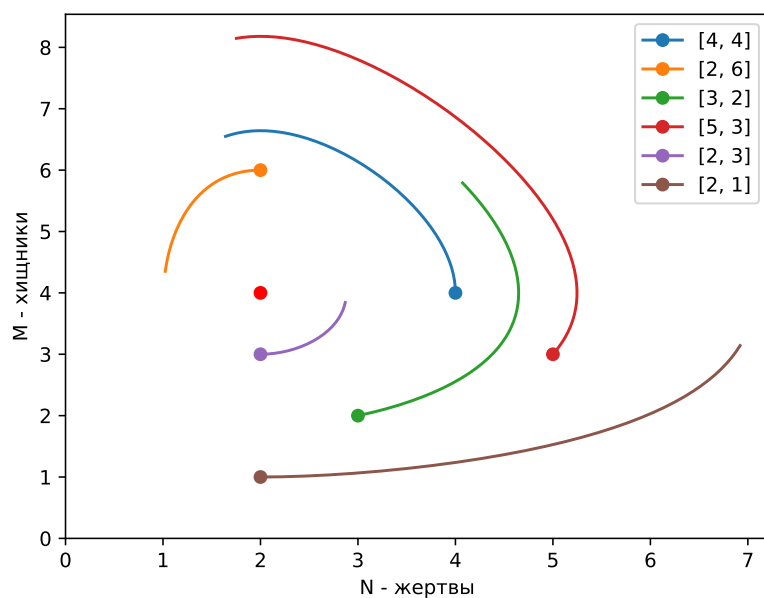


Рис. 4: Графики при $a = 2, c = 0.5, b = 1, d = 0.5$, с указанными начальными условиями на интервале времени $[0, 1]$.

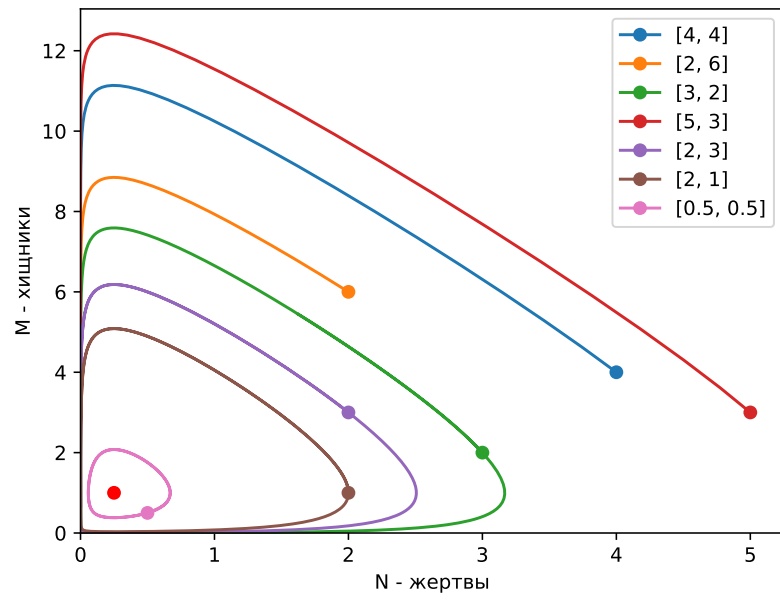


Рис. 5: Графики при $a = 2, c = 2, b = 1, d = 4$, с указанными начальными условиями на интервале времени $[0, 10]$.

5. Заключение

Таким образом, была построена математическая модель взаимодействия популяций жертв и хищников. Модель представляет из себя систему дифференциальных уравнений. Данная модель была проанализирована и были найдены точки равновесия. Написана программа для построение графиков решения системы уравнений в зависимости от параметров на координатной и фазовой плоскостях.