### Отчёт по теме 3.3

# Грабовский А.С. группа 11916

# Вариант 1

# Модели динамики биологических популяций

# Модели динамики популяций с учетом вылова

(«жесткая» модель)

#### Словесно-смысловое описание

Модель отображает динамику популяций основываясь на нескольких параметрах, рождаемости особей, убыль популяции в виду недостаточности ресурсов, убыль ввиду вылова популяции.

Цель работы: оценить устойчивость стационарных решений при различных уровнях вылова.

#### Математическая модель:

Математическая модель имеет следующий вид:

$$\frac{dx}{dt} = (a - bx)x - h$$
$$x(0) = x_0$$

Перепишем уравнение в следующем виде:

$$\frac{dx}{dt} = ax - bx^2 - h$$

Где:

- a -рождаемость
- b смертность
- h − вылов

Для дальнейшей работы перепишем уравнение в следующем виде:

$$\frac{dx}{dt} = kx(M - x) - h$$

Где:

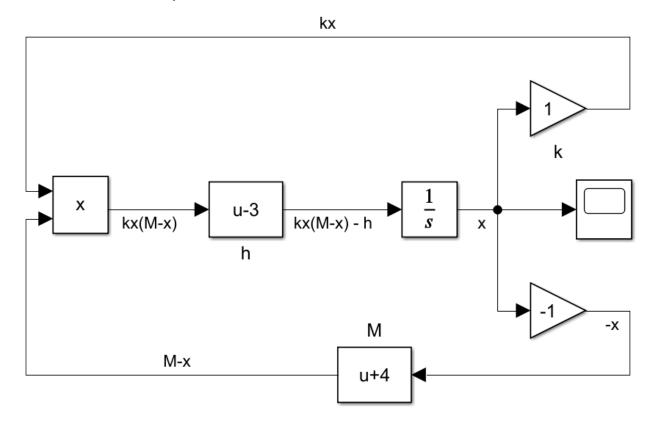
- $\bullet$  k = b
- M = a/b

Принимая теперь, что h>0, решаем квадратное уравнение  $-kx^2 + kMx - h = 0$  и находим две точки равновесия, при условии  $4h \le kM^2$ :

$$x_{1,2} = \frac{kM \pm \sqrt{(kM)^2 - 4hk}}{2k} = \frac{1}{2}(M \pm \sqrt{M^2 - 4h/k})$$
$$x_1 = \frac{1}{2} * (4 + \sqrt{16 - 4 * 3}) = 3$$
$$x_2 = \frac{1}{2} * (4 - \sqrt{16 - 4 * 3}) = 1$$

### Компьютерная модель:

Модель имеет следующий вид:



Блок интегратор генерирует интегральный сигнал (равный х), исходящий по трём путям:

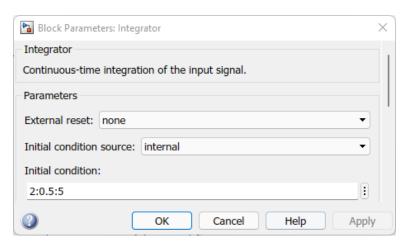
- 1. На блок Scope, с целью визуализации сигнала
- 2. Сигнал проходит через блок Gain, умножаясь на единицу (соответствует k)
- 3. Сигнал проходит через блок Gain, умножаясь на -1 (тем самым преобразуя х в -х), далее проходит через блок Bias, прибавляя к сигналу 4 (соответствует М)
- 4. Сигнал, полученный в пунктах 2 и 3, перемножается в блоке Product, после чего в блоке Bias от него вычитается 3 (соответствует h)

### Планирование эксперимента:

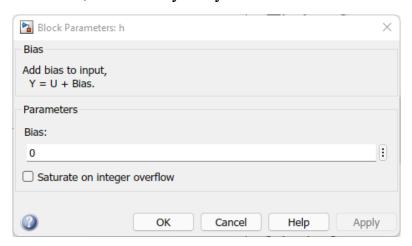
- 1. Оценка количества рыб в водоёме без вылова
- 2. Определить устойчивость стационарных решений х=3 и х=1
- 3. Определить устойчивость при максимальном уровне вылова (h = 4)
- 4. Определить устойчивость при уровне вылова h>4

## Эксперимент 1:

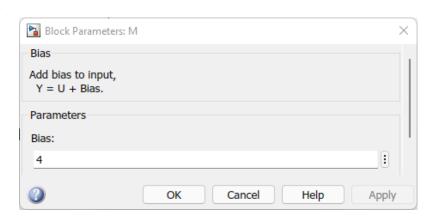
• Задаём х:



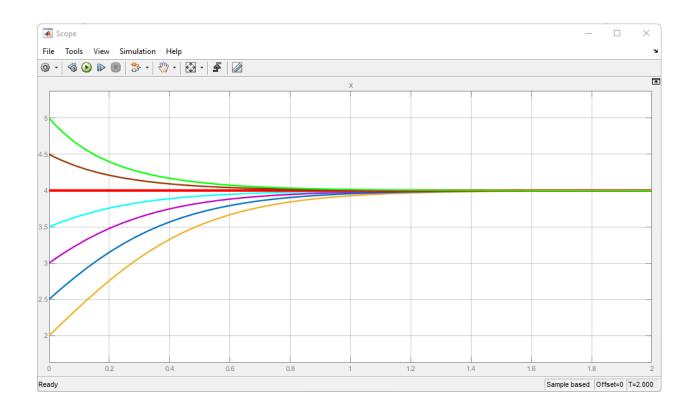
• h приравниваем 0, вылов отсутствует:



 $\bullet \quad M=4$ 



# Результат:



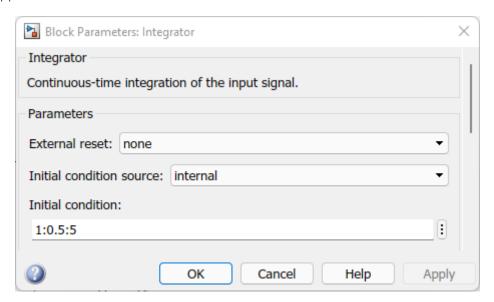
## Вывод:

x = 4 — устойчивое (с течением времени возмущения стремятся к этому значению), стационарное решение.

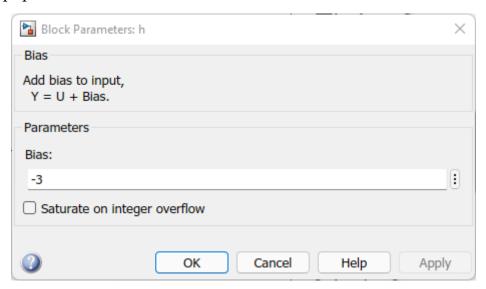
Следовательно, без вылова, популяция равняется 4, поскольку это состояние устойчиво оно не зависит от начальной популяции.

# Эксперимент 2:

• Задаём х:

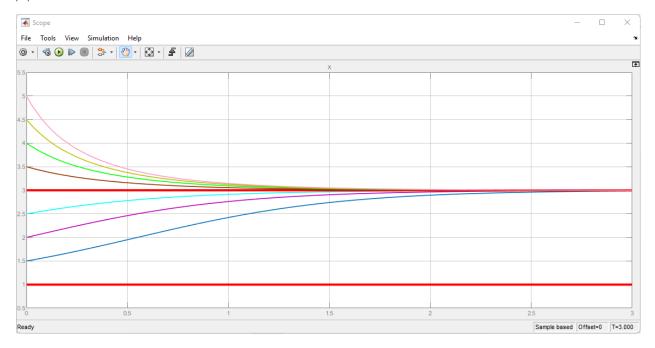


• h приравниваем 3:

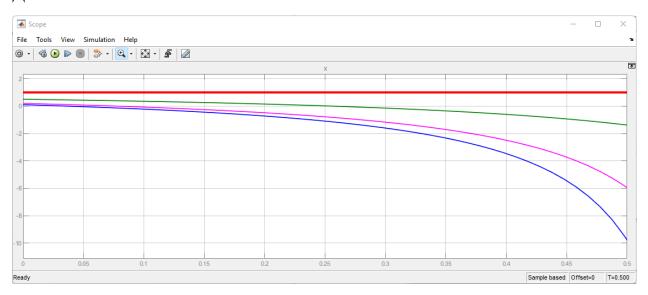


# Результат:

# Для х>1:



# Для x<1:



### Вывод:

Получаем два стационарных решения, x=3 и x=1.

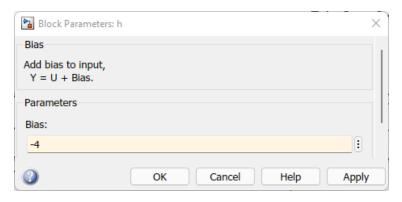
Решение x = 1 неустойчиво, x = 3 - устойчиво, численность популяции больше 3 или находящейся в диапазоне от 1 до 3 стремится к этому значению.

# Эксперимент 3:

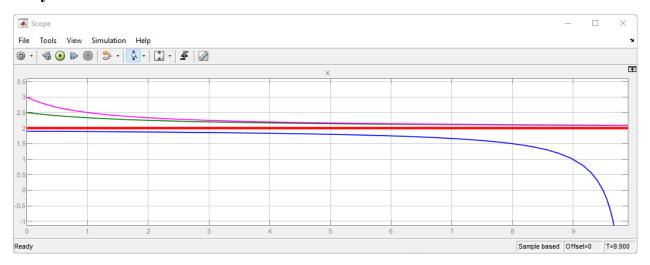
• Задаём х:

Block Parameters: Integrator
Integrator
Continuous-time integration of the input signal.
Parameters
External reset: none
Initial condition source: internal ▼
Initial condition:
1:0.5:3
OK Cancel Help Apply

• h приравниваем 4:



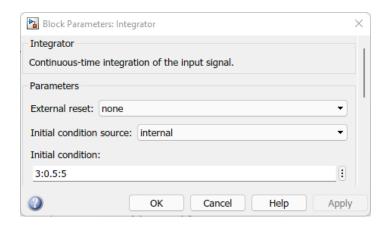
## Результат:



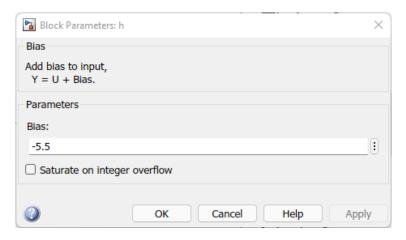
**Вывод:** существует одно стационарное решение x=2. Оно не является устойчивым и неустойчивым, так как большие значения стремятся к 2, однако при меньших значениях популяции она вымирает.

# Эксперимент 4:

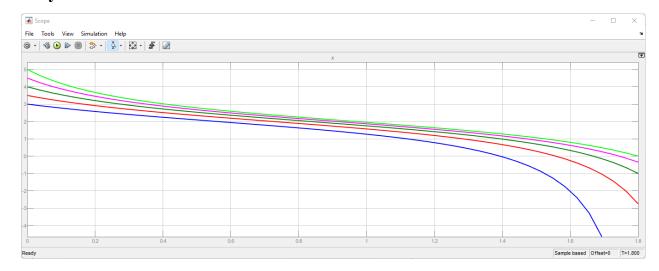
• Задаём х:



• Задаём h больше 4:



# Результат:



**Вывод:** при вылове больше нормы (в данном случае больше 4) нет стационарных решений, популяция, вне зависимости от начального количества, вымирает.

# Используема литература:

- 1. https://eluniver.ugrasu.ru/pluginfile.php/535501/mod\_resource/content/5/Te ма%203v.pdf
- 2. https://docs.exponenta.ru/matlab/index.html