Компьютерное моделирование Моделирование динамических систем

Кафедра ИВТ и ПМ

2018

План

Прошлые темы

Динамическая система

Дифференциальные уравнения Формальное определение

Моделирование динамических систем

Динамические модели популяций Balance equations Модель Лотки — Вольтерры

Учёт пространства и времени

Outline

Прошлые темы

Динамическая система

Дифференциальные уравнения Формальное определение

Моделирование динамических систем

Динамические модели популяций Balance equations
Модель Лотки — Вольтерры

Прошлые темы

- Что такое динамическая система?
- ▶ Примеры?
- Динамическая система противопоставляется ... ?

Прошлые темы

- Что такое динамическая система?
- Примеры?
- Динамическая система противопоставляется ... ?
- ▶ Примеры статических систем?

Современная наука стала возможной тогда, когда было решено самое первое дифференциальное уравнение

вольный перевод цитаты Дэвида Берлински

Outline

Прошлые темы

Динамическая система

Дифференциальные уравнения Формальное определение

Моделирование динамических систем

Динамические модели популяций Balance equations
Модель Лотки — Вольтерры

Учёт пространства и времени

Outline

Прошлые темы

Динамическая система

Дифференциальные уравнения

Формальное определение

Моделирование динамических систем

Динамические модели популяций Balance equations
Модель Лотки — Вольтерры

Учёт пространства и времени

- Что такое дифференциальное уравнение?
- Что такое однородное дифференциальное уравнение (ОДУ)?

- Что такое дифференциальное уравнение?
- ▶ Что такое однородное дифференциальное уравнение (ОДУ)?
- Простой пример ДУ?

- Что такое дифференциальное уравнение?
- ▶ Что такое однородное дифференциальное уравнение (ОДУ)?
- Простой пример ДУ?

$$\frac{dv_{x}}{dt} = g$$
 или

$$\dot{V}_{x}=g$$

Что является решением дифференциального уравнения?

- Что является решением дифференциального уравнения?
- Какие решения бывают?

- Что является решением дифференциального уравнения?
- Какие решения бывают?
- Что такое общее решение?
- Что такое частное решение?
- Как получить из общего решения частное?

▶ Как представить общее решение ДУ графически?

Что такое численный метод?

- Что такое численный метод?
- Как численно определить производную известной функции в точке?

$$f'(x) \approx \frac{f(x + \Delta x) - f(x)}{\Delta x}$$

Outline

Прошлые темы

Динамическая система

Дифференциальные уравнения

Формальное определение

Моделирование динамических систем

Динамические модели популяций Balance equations

Модель Лотки — Вольтерры

Учёт пространства и времени

Динамическая система

- ▶ Изменяется с течением времени t
- ightharpoonup Состояния системы s(t)
- ightharpoonup Состояние системы может быть представлено вектором $s(t)=(s_1(t),s_2(t),...,s_n(t))$
- Примеры: маятник, популяция животных, движение автомобиля, поток людей, ...

Способы представления

Дискретная система

$$s(t + \Delta t) = f(s(t))$$

где Δt - приращение времени, f - некоторая функция определяющая состояние системы на следующем шаге

Непрерывная система

$$\dot{s} \equiv \frac{ds}{dt} = f(s(t))$$

Всегда ли первой производной достаточно?

Состояние может зависеть от второй производной: непрерывная система

Предположим, что состояние системы зависит ещё и от второй производной

$$\dot{s} + \ddot{s} = f(s)$$

Обозначим

$$y = \dot{s}$$
$$\dot{y} = f(s) - y$$

Обозначим

$$u(t) \equiv f_1[s(t), y(t)]$$

 $\dot{u} = g(u)$

Состояние может зависеть от второй производной: дискретная система

$$s(t + \Delta t) = f(s(t)) + s(t - \Delta t)$$

Аналогично непрерывной системе

$$y(t + \Delta t) = \dot{s}$$
$$s(t + \Delta t) = f(s(t)) + y(t)$$

Обозначим

$$u(t) \equiv f_1[s(t), y(t)]$$

$$u(t + \Delta t) = g(u(t))$$

Состояние может зависеть от второй производной:

непрерывная система

$$\dot{s}=f(s,t)$$

$$\dot{s} = f(s, y)$$

$$\dot{y} = 1$$

$$y = 1$$

для
$$y(0) = 0$$

$$u(t) \equiv f_1[s(t), y(t)]$$
$$\dot{u} = g(u)$$

Outline

Прошлые темы

Динамическая система

Дифференциальные уравнения Формальное определение

Моделирование динамических систем

Динамические модели популяций Balance equations Модель Лотки — Вольтерры

Учёт пространства и времени

Outline

Прошлые темы

Динамическая система

Дифференциальные уравнения Формальное определение

Моделирование динамических систем

Динамические модели популяций

Balance equations
Модель Лотки — Вольтерры

Учёт пространства и времени

Динамические модели популяций

Популяция (в биологии) - это совокупность особей одного вида, существующих в одно и занимающих определенную территорию.

В классической экологии рассматриваются взаимодействия нескольких типов:

- взаимодействие организма и окружающей среды;
- взаимодействие особей внутри популяции;
- взаимодействие между особями разных видов (между популяциями).

Динамические модели популяций

Зачем это нужно?

- описание роста количества микроорганизмов
- предсказание численности популяций промысловых животных
- предсказание численности популяций диких животных
- ▶ предсказание численности населения ¹



¹см. модель World3

Первая модель популяции 1202 г. Леонардо Пизанский

какое количество пар кроликов будет через год, кролики начинают размножаться со второго месяца и каждый месяц дают потомство в виде пары кроликов?

Первая модель популяции 1202 г. Леонардо Пизанский

какое количество пар кроликов будет через год, кролики начинают размножаться со второго месяца и каждый месяц дают потомство в виде пары кроликов?

Ряд описывающий количество пар кроликов: 1, 1, 2, 3, 5, 8, 13, 21, 34, 55, 89, ...

Динамические модели популяций

- ▶ Число 2 особей в популяции P(t)
- ▶ При этом P(0) = 0
- На размер популяции влияет только два процесса
 - ▶ рождение особей B(t)
 - ightharpoonup смерть особей D(t)
- ▶ Тогда изменение популяции:

$$\dot{P}(t) = B(t) - D(t)$$

 $^{^2}$ вместо числа особей может использоваться плотность популяции и другие связанные с количеством особей величины $\square \mapsto \langle \not \square \rangle \mapsto \langle \not \supseteq \rangle$

Динамические модели популяций Модель Мальтуса

Число родившихся особей можно задать как:

$$B(t) = r_b P(t)$$

Число умерших особей можно задать как:

$$D(t) = r_d P(t)$$

 r_b - темп воспроизводства в расчете на одну особь; r_d - темп вымирания.

Динамические модели популяций _{Модель Мальтуса}

$$\dot{P}(t) = r_b P(t) - r_d P(t)$$

обозначим $r = r_b - r_d$,

тогда

$$\dot{P} = rP(t)$$

Решение $ДУ^3$:

³похожий закон роста описывает изменение вклада (сложные проценты) см. другие примеры: en.wikipedia.org/wiki/Exponential_growth

Динамические модели популяций _{Модель Мальтуса}

$$\dot{P}(t) = r_b P(t) - r_d P(t)$$

обозначим $r = r_b - r_d$,

тогда

$$\dot{P} = rP(t)$$

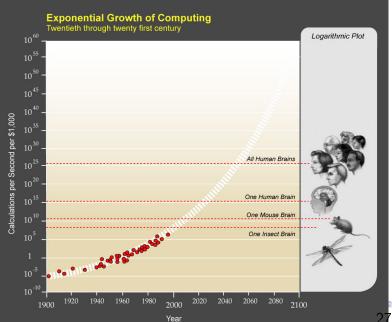
Решение ДУ 3 :

$$P(t) = P_0 e^{rt}$$

wikimedia: анимация роста бактерий согласно экспоненциальному закону

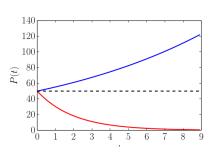
 $^{^3}$ похожий закон роста описывает изменение вклада (сложные проценты) см. другие примеры: en.wikipedia.org/wiki/Exponential_growth $_{\odot}$

Технологическая сингулярность?

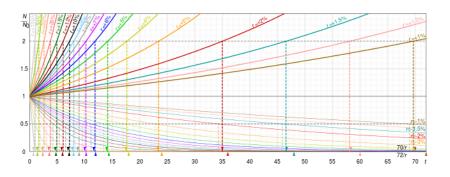


Динамические модели популяций Модель Мальтуса

- r > 0 экспоненциальный рост
- ightharpoonup r < 0 экспоненциальное сокращение
- ▶ r = 0 численность постоянна

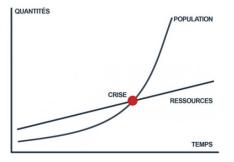


Динамические модели популяций Модель Мальтуса



Линейный рост воспроизводства и экспоненциальный рост популяции.

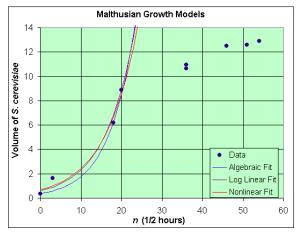
Динамические модели популяций Модель Мальтуса



Динамические модели популяций Модель Мальтуса

Недостатки модели Мальтуса?

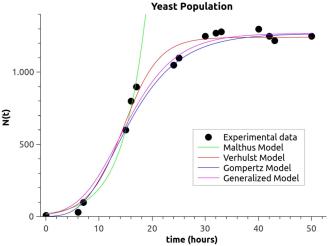
Модель Мальтуса



Рост популяции Saccharomyces cerevisiae (Пекарские дрожжи)

jmahaffy. sdsu. edu/courses/f06/math 636/lectures/competition/competition. html

Модель Мальтуса



An attempt to unify some population growth models from first principles, Fabiano L. Ribeiro,

Rev. Bras. Ensino Fís. vol.39 no.1 São Paulo 2017 Epub Nov 21, 2016

Логистическая модель

- ▶ Необходимо ограничить предельный размер популяции
- ▶ Введём дополнительный параметр С емкость среды.

Предельная нагрузка биологического вида на среду обитания (**ёмкость среды**) — максимальный размер популяции вида, который среда может безусловно стабильно поддерживать ⁴

 С - системный фактор (пища, убежища, хищничество, конкуренция с другими видами)

⁴В 2001 году в докладе ООН сообщалось, что две трети оценок ёмкости среды для человечества попадают в диапазон от 4 до 16 млрд (с неопределенным стандартным отклонением) с медианным значением в 10 млрд

Логистическая модель

коэффициент регулирующий прирост (убыль) популяции

$$r = v \left(1 - \frac{P}{C} \right)$$

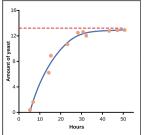
► модель (уравнение популяционной динамики Ферхюльста (Verhulst equation)⁵:

$$\dot{P} = v \left(1 - \frac{P}{C} \right) P \tag{1}$$

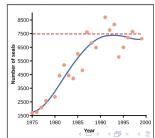
⁵логистическое уравнение

Логистическая модель









Логистическая модель

Решение ДУ, описывающего модель - логистическая функция

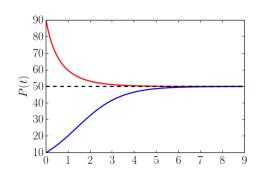
$$P(t) = \frac{C}{1 + \frac{C - P_0}{P_0} e^{-vt}}$$

Параметры модели:

$$C=50, v=1$$

Синяя кривая (логистическая кривая) $P_0 = 10$

Красная кривая
$$P_0 = 90$$



Динамические модели популяций Теория r/K-отбора

перепишем уравнение 1:

$$\dot{P} = rP - \delta P^2$$

- r -стратегия: организмы (так называемые «оппортунистические»), стремятся к максимально возможной скорости роста численности (параметр r). Потомство таких видов с большой долей вероятности не доживает до зрелого возраста.
- ► K-стратегии: организмы («равновесные»), наоборот, находятся в состоянии равновесия со своими ресурсами и воспроизводят относительно мало, однако стремятся вложить в потомство как можно больше.

Динамические модели популяций Теория r/K-отбора

- ► Теория r/K-отбора хорошо описывает рост организмов без возрастной структуры
- к ним относятся бактерии, дрожжи, микроводоросли и др.

Динамические модели популяций Логистическая модель

- ▶ $P_0 < C$ популяция растёт, $P \to C$
- ▶ $P_0 > C$ популяция сокращается, $P \to C$
- ▶ $P_0 = 0$ популяция не растёт P(t) = 0.
- ▶ Система имеет две фиксированных точки: С к которой популяция стремится, 0 - от которой стремится популяция.
- Использование модели затруднено из-за того, что параметр часто не известен или является объектом исследования.

- Предыдущие модели хорошо описывают бесполое размножение
- На прирост популяции при половом размножении отличается:
- ightharpoonup При малых P частота контактов b(P) пропорциональна P^2
- ▶ При больших P частота контактов b(P) пропорциональна числу самок $\alpha \frac{\beta P^2}{\beta + \gamma P}$

$$\dot{P} = \alpha \frac{\beta P^2}{\beta + \gamma P} - \tau P$$

Динамические модели популяций Учёт наименьшей критический численности

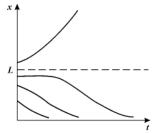
Особые точки уравнения?

Учёт наименьшей критический численности

Особые точки уравнения?

$$P = 0$$
$$P = \dots = L$$

При $P_0 > L$ популяция растёт, при $P_0 < L$ погибает.



При падении численности популяции ниже критической величины из-за неблагоприятных условий, или в результате хищнического промысла, восстановление популяции становится невозможным

Учёт наименьшей критический численности

- Величина нижней критической плотности L различна для разных видов:
- это одна пара особей на тысячу квадратных километров в случае ондатр
- сотни тысяч особей для американского странствующего голубя.
- американский странствующий голубь вымер в начале XX века
- Для голубых китов критическая граница общей численности оказалась равной десяткам – сотням. Вид находится под угрозой вымирания.



Outline

Прошлые темы

Динамическая система

Дифференциальные уравнения Формальное определение

Моделирование динамических систем

Динамические модели популяций

Balance equations

Модель Лотки — Вольтерры

Учёт пространства и времени

Balance equations

Пример с популяцией (слайд 22 и далее) показывает, что при описании динамических моделей используются уравнения вида

изменение величины = прирост – убыль

или для непрерывной системы

$$\dot{s} = f(s) = \text{creation rate} - \text{destruction rate}$$

Balance equations

Аналогично для дискретного случая:

$$s(t+\Delta t)-s(t)=$$
 (creation rate $-$ destruction rate) Δt

При $\Delta t o 0$ дискретный случай переходит в непрерывный, т.к.

$$\lim_{\Delta t o 0} rac{s(t+\Delta t)-s(t)}{\Delta t} = \dot{s}$$

Outline

Прошлые темы

Динамическая система

Дифференциальные уравнения Формальное определение

Моделирование динамических систем

Динамические модели популяций Balance equations

Модель Лотки — Вольтерры

Учёт пространства и времени

- ▶ а популяция антилоп; с популяция гепардов
- животные не иммигрируют и не эмигрируют
- Численность антилоп растёт экспоненциально (бесконечное количество еды)
- ▶ Шанс антилопы быть пойманной гепардом пропорционален вероятности их встречи
- Гепарды вымирают с голода экспоненциально
- Воспроизводство гепардов пропорционально их шансам поймать на охоте антилопу

- ▶ а популяция антилоп; с популяция гепардов
- животные не иммигрируют и не эмигрируют
- Численность антилоп растёт экспоненциально (бесконечное количество еды)
- ▶ Шанс антилопы быть пойманной гепардом пропорционален вероятности их встречи
- Гепарды вымирают с голода экспоненциально
- Воспроизводство гепардов пропорционально их шансам поймать на охоте антилопу

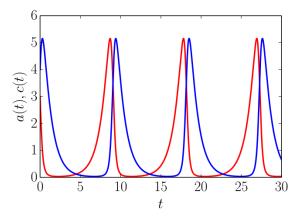
Как будут выглядеть дифференциальные уравнения описывающие такую модель?

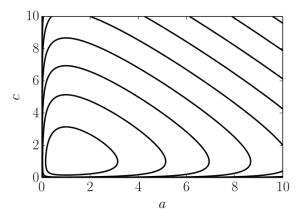
- ▶ а популяция антилоп; с популяция гепардов
- животные не иммигрируют и не эмигрируют
- Численность антилоп растёт экспоненциально (бесконечное количество еды)
- ▶ Шанс антилопы быть пойманной гепардом пропорционален вероятности их встречи
- Гепарды вымирают с голода экспоненциально
- Воспроизводство гепардов пропорционально их шансам поймать на охоте антилопу

Как будут выглядеть дифференциальные уравнения описывающие такую модель?

$$\frac{da}{dt} = k_a a(t) - k_{c,a} c(t) a(t)$$

$$\frac{dc}{dt} = -k_c c(t) + k_{a,c} c(t) a(t)$$



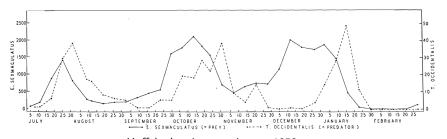


Хищные и травоядные клещи



Typhiodromus occidentalis (светлый клещ) атакует Большой клещ, не Eotetranychus sexmaculaus, это Красный плодовый клещ

Хищные и травоядные клещи: экспериментальные данные



Huffaker's mite experiment, 1958

Лабораторный эксперимент (среде обитания смоделирована) с травоядным клещём Eotetranychus sexmaculaus и нападающего на него хищным Typhiodromus occidentalis.

Канадская рысь и Американский беляк





Канадская рысь и Американский беляк

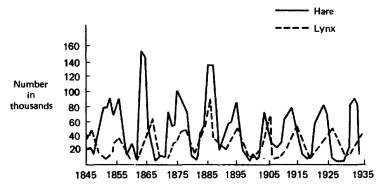


Figure 48-1 Oscillation observed in Canada of populations of lynx and hare (data from E. P. Odum, Fundamentals of Ecology, Philadelphia: W. B. Saunders, 1953).

Outline

Прошлые темы

Динамическая система

Дифференциальные уравнения Формальное определение

Моделирование динамических систем

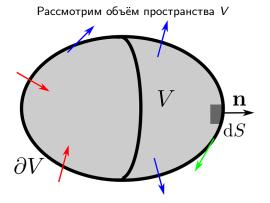
Динамические модели популяций Balance equations
Модель Лотки — Вольтерры

Учёт пространства и времени

Уравнение учитывающие пространство и время

- Предыдущие примеры не учитывали пространство, но часто это важно (распределение вещества, температуры и т.д.)
- ightharpoonup Необходимо учесть движение чего-либо из некоторого объёма V через его поверхность ∂V
- ▶ Причём отнести это движение к единице времени

Уравнение учитывающие пространство и время



входящий поток исходящий поток

(на касательной к поверхности) - поток не покидающий данный объём V dS (тёмно серый участок) - площадь поверхности ∂V с нормалью n

Уравнение учитывающие пространство и время

 $\rho(t,x)$ - плотность исследуемой величины (массы, заряда, ...)

$$s(t) = \int_{V} \rho(t, x) dV$$

Уравнение баланса:

$$\dot{s} = -$$
поток через поверхность $+$ добавление(убыль)

знак минус в формуле выше появляется из-за того, что выходящий поток считается положительным, а он должен уменьшать некоторую величину внутри объёма V.

Обозначим поток как j

$$\Sigma = \int_{V} \sigma dV$$

где σ -

$$\dot{s} + \oint_{\partial V} j \cdot n dS = \Sigma$$

Согласно теореме Остроградского-Гаусса ...

Обозначим поток как j

$$\Sigma = \int_{V} \sigma dV$$

где σ -

$$\left| \dot{s} + \oint_{\partial V} j \cdot n dS = \Sigma \right|$$

Согласно теореме Остроградского-Гаусса ...



Обозначим поток как j

$$\Sigma = \int_{V} \sigma dV$$

где σ -

$$|\dot{s} + \oint_{\partial V} j \cdot ndS = \Sigma$$

Согласно теореме Остроградского-Гаусса ...

$$\int_{V} \dot{s} dV + \int_{V} \nabla j \cdot n dV = \int_{V} \sigma dV$$
$$\dot{s} + \nabla j \cdot n = \sigma$$

Ссылки

 «Жесткие» и «мягкие» математические модели, Арнольд В. Использованы материалы курса Simulation and modeling of natural processes coursera.org/learn/modeling-simulation-natural-processes/

Ссылки

Материалы курса

github.com/ivtipm/computer-simulation