

clase pasada

→ Modelos continuos

↳ Ec. Diferencial

Analitica

Numerica

Analizar numericamente

* Campo de Velocidades *
(diagrama de fase)

solucion numerica

¿ puntos criticos ?

$$\frac{dy}{dt} = F(y, t)$$

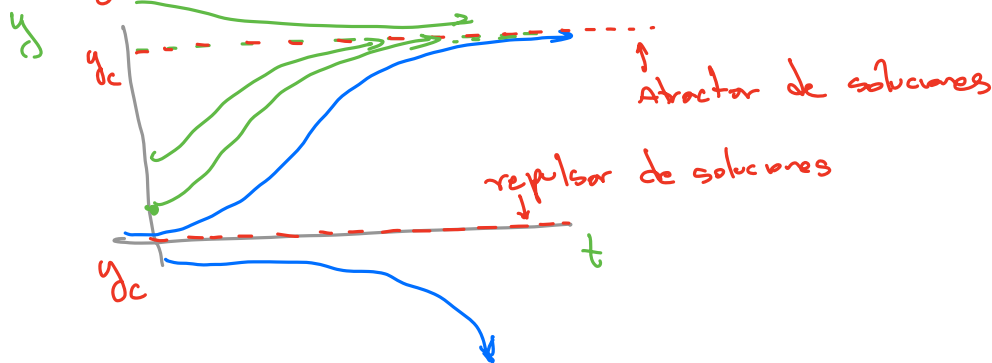
modelo continuo

pto. critico

$$\frac{dy}{dt} = 0 \Rightarrow \underline{\underline{y_c = f(t)}}$$

donde la
solucion
no cambia

modelo logistico



¿ Atractor? ¿ repulsor?

¿ Como saber la naturaleza de un punto critico de un modelo ?

↓ (Respuesta: encontrar ↓)

Campo de Velocidades • diagrama de fase.

Example : Encuentre los puntos críticos y su naturaleza, del siguiente modelo de depredador - presa que describe la dinámica de dos poblaciones que interactúan entre sí.

(Lotka-volterra)
~ 1700

presas sin interacción

Modelo
acoplado
(2x2)

$$\frac{dP}{dt} = \alpha P - \beta PD$$

interacción

$$\frac{dD}{dt} = -\gamma D + \delta PD$$

- Donde
- t es el tiempo
 - P es la población de ciertas presas (conejos)
 - D " " " " depredadores (lobos)

- parameters →
- α : Tasa de crecimiento de presas
 - β : Tasa de muertes de presas por depredador
 - γ : Tasa de crecimiento de depredadores
 - δ : Tasa de crecimiento de depredadores en función de las presas.

Sol

1) puntos críticos : $\Rightarrow \frac{dP}{dt} = 0$ y $\frac{dD}{dt} = 0$

Trato a P
y D como
variables!

$$\alpha P - \beta PD = 0$$

$$P(\alpha - \beta D) = 0$$

$$P = 0$$

$$D = \frac{\alpha}{\beta}$$

$$-\gamma D + \delta PD = 0$$

$$D(-\gamma + \delta P) = 0$$

$$D = 0$$

$$P = \frac{\gamma}{\delta}$$

puntos críticos
"parejas posibles" \Rightarrow

• $\left(\frac{\alpha}{\beta}, \frac{\gamma}{\delta} \right)$

$\begin{matrix} P & D \\ (0, 0) & \checkmark \\ (0, \frac{\alpha}{\beta}) & \times \\ (\frac{\gamma}{\delta}, 0) & \times \\ (\frac{\gamma}{\delta}, \frac{\alpha}{\beta}) & \checkmark \end{matrix}$

4 posibles puntos críticos?

↓
probarlos que si son puntos críticos

Test

$\left(\frac{0}{\beta}, \frac{0}{\delta} \right) :$
 $P \quad D$

$P(\alpha - \beta D) = 0$

$0(\alpha - \beta 0) = 0$
 $0 = 0 \quad \checkmark$

$D(-\gamma + \beta P) = 0$

$0(-\gamma + \beta 0) = 0$
 $0 = 0 \quad \checkmark$

$\left(0, \frac{\alpha}{\beta} \right) :$

$0\left(\alpha - \beta\left(\frac{\alpha}{\beta}\right)\right) = 0$
 $0 = 0 \quad \checkmark$

$\frac{\alpha}{\beta}(-\gamma + \beta 0) = 0$

$\frac{\alpha(-\gamma)}{\beta} \neq 0$

$\left(\frac{\gamma}{\delta}, 0 \right) : \rightarrow$ ejercicio: NO

$\left(\frac{\gamma}{\delta}, \frac{\alpha}{\beta} \right) :$

$\frac{\gamma}{\delta}\left(\alpha - \beta\left(\frac{\alpha}{\beta}\right)\right) = 0$
 $0 = 0 \quad \checkmark$

$\frac{\alpha}{\beta}\left(-\gamma + \beta\left(\frac{\gamma}{\delta}\right)\right) = 0$
 $0 = 0 \quad \checkmark$

Conclusion

$\left. \begin{matrix} (0, 0) \\ \left(\frac{\gamma}{\delta}, \frac{\alpha}{\beta} \right) \end{matrix} \right\}$ puntos críticos!

2) ¿Son los punt. críticos atractores o repulsores?

↓
Usar el campo de Velocidades

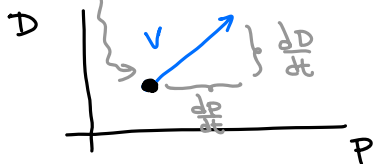
Idea clave

- 1) Definir un vector de cambio (velocidad) que de cuenta de los cambios de las cantidades del sistema
- 2) En cada punto del dominio del sistema evaluar el vector velocidad \Rightarrow Así se construye un campo.

sol

- 1) Definimos el vector de cambio como

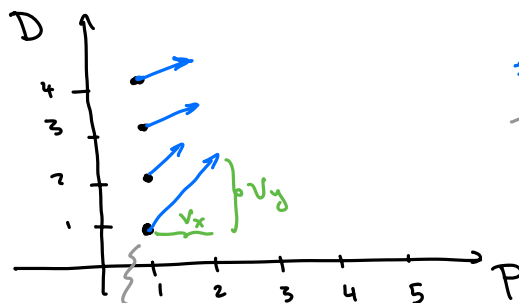
posiciones $(P, D) \rightarrow$



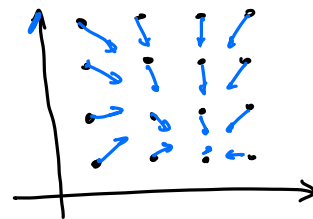
$$V = \left(\frac{dP}{dt}, \frac{dD}{dt} \right)$$

nos dirá hacia donde se mueve el punto que describe las dos poblaciones

- 2) El campo de velocidades se define como la evaluación del vector velocidad en todos los posibles puntos que toman las variables del modelo



Finalmente



$$\begin{aligned} V &= \left(\frac{dP}{dt}, \frac{dD}{dt} \right) \Big|_{(1,1)} = (P\alpha - \beta P D, -rD + \delta P D) \\ &= ((1)\alpha - \beta(1)(1), -r(1) + \delta(1)(1)) \\ &= (\underline{V_x}, \underline{V_y}) \end{aligned}$$

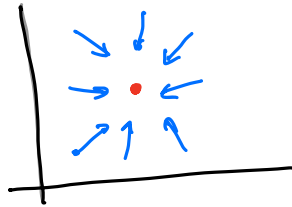
numeros!

Cuentano

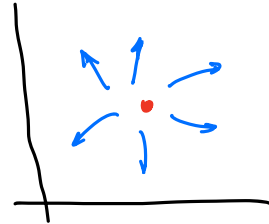
Al final después de hacer el campo de velocidades se obtendrá que:

a) los pts críticos que atraen las flechas serán atractores de soluciones

b) " " " repelen " " "
repulsores



atractores



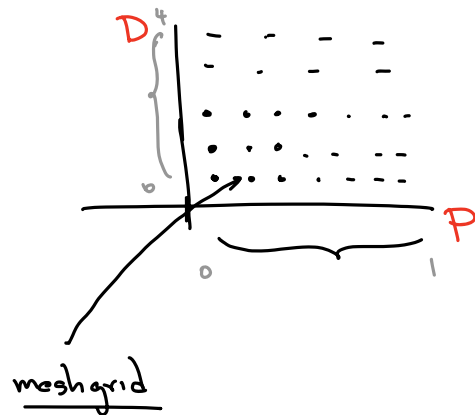
repulsores

Programa

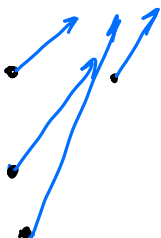
$$P = (0, 0.1, 0.2, \dots, 1)$$

$$D = (0, 0.2, \dots, 4)$$

$$P \times D = \{ (0, 0), (0, 0.2), \dots \}$$



Aclaración



$$v = (v_x, v_y) \Rightarrow \vec{u} = \frac{\vec{v}}{\|\vec{v}\|}$$

$$\|\vec{v}\| = \sqrt{v_x^2 + v_y^2}$$

$$\vec{u} = \left(\frac{v_x}{\|\vec{v}\|}, \frac{v_y}{\|\vec{v}\|} \right) \quad /$$