

# **Отчёт по лабораторной работе №6**

**Решение моделей в непрерывном и дискретном времени**

Козлов Всеволод Павлович НФИбд-02-22

# Содержание

<b>1</b>	<b>Цель работы</b>	<b>5</b>
<b>2</b>	<b>Задание</b>	<b>6</b>
<b>3</b>	<b>Выполнение лабораторной работы</b>	<b>7</b>
<b>4</b>	<b>Выводы</b>	<b>17</b>
<b>5</b>	<b>Список литературы</b>	<b>18</b>

# Список иллюстраций

3.1 Библиотеки . . . . .	7
3.2 Экспоненциальный рост . . . . .	8
3.3 Повышенная точность . . . . .	8
3.4 Система Лоренца . . . . .	9
3.5 Модель Лотки-Вольтерры . . . . .	9
3.6 Задание №2 . . . . .	10
3.7 Задание №3 . . . . .	10
3.8 Задание №4 . . . . .	11
3.9 Задание №5 . . . . .	11
3.10 Задание №5 . . . . .	12
3.11 Задание №6 . . . . .	12
3.12 График . . . . .	13
3.13 Задание №7 . . . . .	13
3.14 График . . . . .	14
3.15 Задание №8 . . . . .	14
3.16 График . . . . .	15
3.17 Задание №9 . . . . .	15
3.18 График . . . . .	16

## Список таблиц

# 1 Цель работы

Основной целью работы является освоение специализированных пакетов для решения задач в непрерывном и дискретном времени.

## 2 Задание

1. Используя Jupyter Lab, повторите примеры из раздела 6.2.
2. Выполните задания для самостоятельной работы (раздел 6.4).

### 3 Выполнение лабораторной работы

Библиотеки (рис. 3.1)

```
# Подключение необходимых пакетов
import Pkg
Pkg.add("DifferentialEquations")
Pkg.add("Plots")
Pkg.add("ParameterizedFunctions")
|
using DifferentialEquations, Plots, ParameterizedFunctions

Updating registry at `C:\Users\vsvld\.julia\registries\General.toml`
Resolving package versions...
Installed SciMLPublic _____ v1.0.0
Installed Accessors _____ v0.1.42
Installed OrdinaryDiffEqRosenbrock _____ v1.18.1
Installed LoggingExtras _____ v1.2.0
Installed OrdinaryDiffEqRKN _____ v1.5.0
```

Рис. 3.1: Библиотеки

Экспоненциальный рост (рис. 3.2)

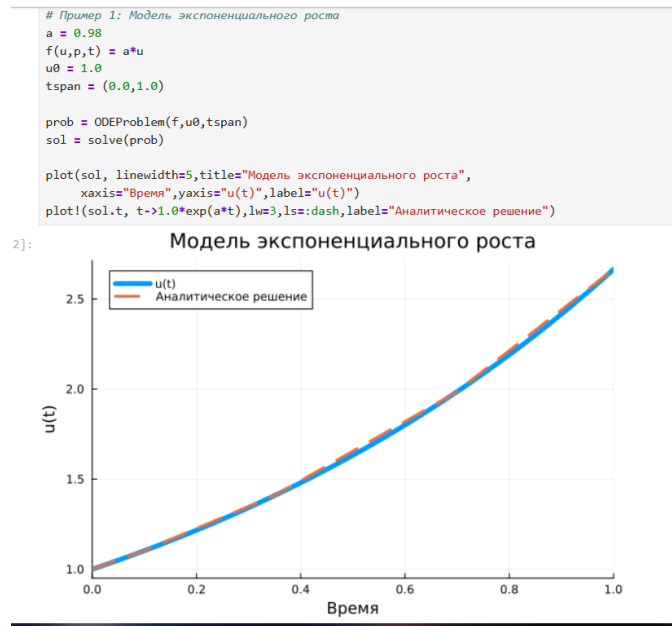


Рис. 3.2: Экспоненциальный рост

Повышенная точность (рис. 3.3)

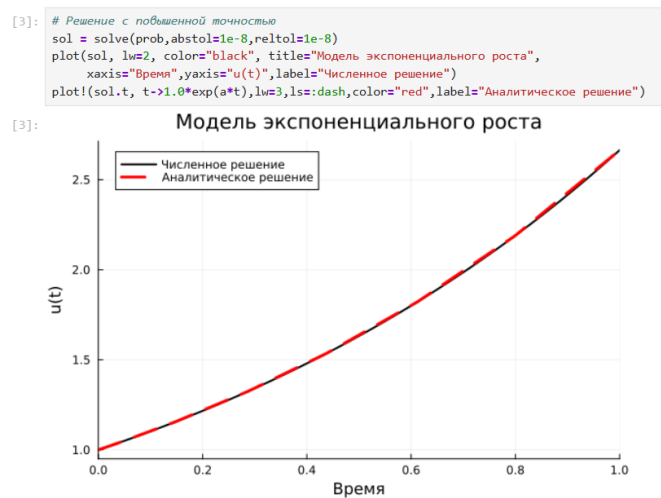


Рис. 3.3: Повышенная точность

Система Лоренца (рис. 3.4)



```

: # Пример 2: Система Лоренца
function lorenzi1(du, u, p, t)
    sigma, rho, beta = p
    du[1] = sigma*(u[2]-u[1])
    du[2] = u[1]*(rho-u[3]) - u[2]
    du[3] = u[1]*u[2] - beta*u[3]
end

u0 = [1.0,0.0,0.0]
p = (16,28,8/3)
tspan = (0.0,100.0)

prob = ODEProblem(lorenzi1,u0,tspan,p)
sol = solve(prob)

plot(sol, vars=(1,2,3), lw=2, title="Аттрактор Лоренца",
      xaxis="x",yaxis="y", zaxis="z",legend=false)

plot(sol,vars=(1,2,3),denseplot=false, lw=1, title="Аттрактор Лоренца",
      xaxis="x",yaxis="y", zaxis="z",legend=false)

```

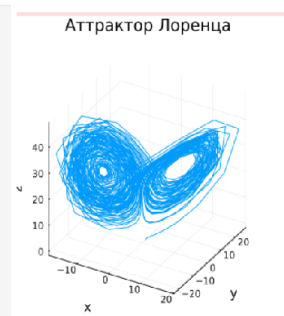


Рис. 3.4: Система Лоренца

## Модель Лотки-Вольтерры (рис. 3.5)

```

: # Пример 3: Модель Лотки-Вольтерры
lvt = @ode_def LotkaVolterra begin
    dx = a*x - b*x*y
    dy = -c*y + d*x*y
end a b c d

u0 = [1.0,1.0]
p = (1.5,1.0,3.0,1.0)
tspan = (0.0,10.0)

prob = ODEProblem(lvt,u0,tspan,p)
sol = solve(prob)

plot(sol, label = ["Жерты", "Хищники"], color="black", ls=[:solid :dash],
      title="Модель Лотки - Вольтерры", xaxis="Время", yaxis="Размер популяции")

# Фазовый портрет
plot(sol,vars=(1,2), color="black", xaxis="Жерты", yaxis="Хищники", legend=false)

```

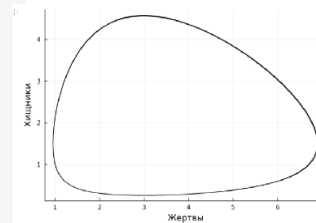


Рис. 3.5: Модель Лотки-Вольтерры

## Задание №2 (рис. 3.6)

```
[11]: # ===== ЗАДАНИЕ 2: Модель Мальтуса (экспоненциальный рост) =====
# Реализовать модель роста численности изолированной популяции
function malthus_model(du, u, p, t)
    a = p
    du[1] = a * u[1]
end

u0 = [100.0] # начальная численность популяции
a = 0.1 # коэффициент роста (рождаемость - смертность)
tspan = (0.0, 50.0)
prob = ODEProblem(malthus_model, u0, tspan, a)
sol = solve(prob)

plot(sol, label="Модель Мальтуса", xaxis="Время", yaxis="Численность популяции",
      title="Экспоненциальный рост популяции", size=(500, 300))
```

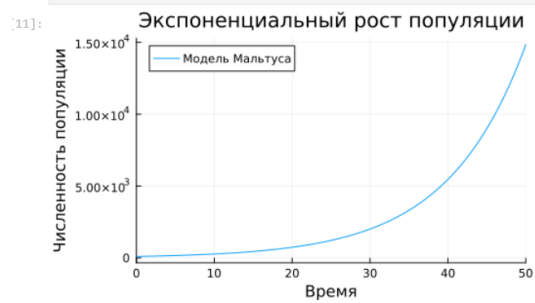


Рис. 3.6: Задание №2

### Задание №3 (рис. 3.7)

```
# ===== ЗАДАНИЕ 3: Логистическая модель роста популяции =====
# Реализовать логистическую модель роста популяции
function logistic_model(du, u, p, t)
    r, k = p
    du[1] = r * u[1] * (1 - u[1]/k)
end

u0 = [10.0] # начальная численность популяции
r = 0.2 # коэффициент роста
k = 1000.0 # емкость среды
tspan = (0.0, 100.0)
prob = ODEProblem(logistic_model, u0, tspan, (r, k))
sol = solve(prob)

plot(sol, label="Логистический рост", xaxis="Время", yaxis="Численность популяции",
      title="Логистическая модель роста популяции", size=(500, 300))
```

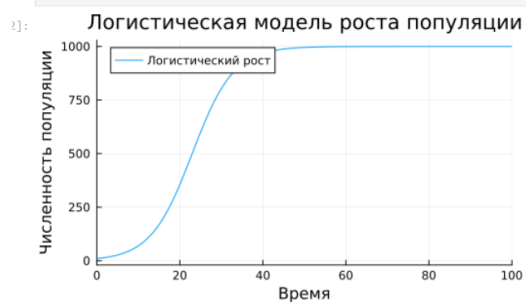


Рис. 3.7: Задание №3

### Задание №4 (рис. 3.8)

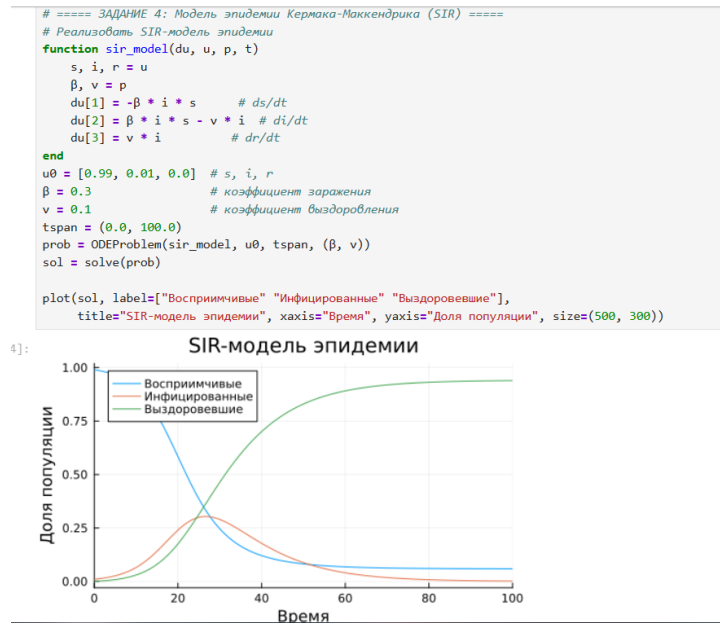


Рис. 3.8: Задание №4

### Задание №5 (рис. 3.9)

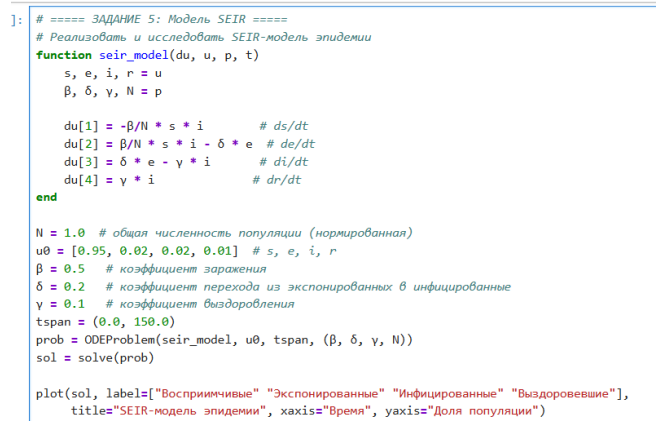


Рис. 3.9: Задание №5

### Задание №5 (рис. 3.10)

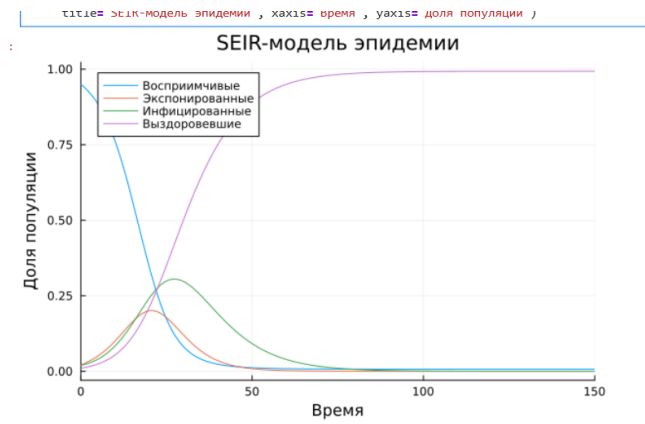


Рис. 3.10: Задание №5

### Задание №6 (рис. 3.11)

```
# ===== ЗАДАНИЕ 6: Дискретная модель Лотки-Вольтерры =====
# Фазовый портрет дискретной модели Лотки-Вольтерры

using LinearAlgebra

# Параметры модели:
a = 2.0 # коэффициент роста жертв
c = 1.0 # коэффициент смертности хищников
d = 5.0 # коэффициент превращения жертв в хищников

# Несколько начальных условий для построения фазового портрета
initial_conditions = [
    [0.1, 0.1], # мало жертв и хищников
    [0.3, 0.2], # умеренное количество
    [0.6, 0.1], # много жертв, мало хищников
    [0.2, 0.5], # мало жертв, много хищников
    [0.5, 0.4] # сбалансированно
]

# Функция дискретной модели Лотки-Вольтерры
function discrete_lotka_volterra(X, p, t)
    a, c, d = p
    x1, x2 = X

    X1_next = a * x1 * (1 - x1) - x1 * x2 # изменение популяции жертв
    X2_next = -c * x2 + d * x1 * x2      # изменение популяции хищников

    return [X1_next, X2_next]
end

# Создаем фазовый портрет
plt = plot(size=(800, 600), title="Фазовый портрет дискретной модели Лотки-Вольтерры",
    xlabel="Жертвы (x1)", ylabel="Хищники (x2)",
```

Рис. 3.11: Задание №6

### График (рис. 3.12)

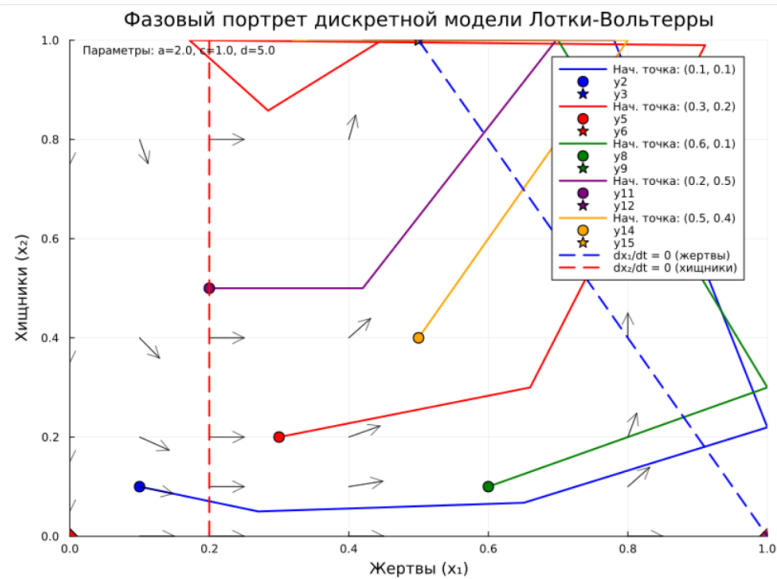


Рис. 3.12: График

### Задание №7 (рис. 3.13)

```

: # ===== ЗАДАНИЕ 7: Модель отбора на основе конкурентных отношений =====
# Реализовать модель конкурентных отношений с разными параметрами для видов

using DifferentialEquations, Plots, LinearAlgebra

# Модель конкурентных отношений с разными коэффициентами
function competition_model(du, u, p, t)
    x, y = u
    a1, a2, β = p # a1 - рост вида 1, a2 - рост вида 2, β - конкуренция

    du[1] = a1 * x - β * x * y # изменение вида 1
    du[2] = a2 * y - β * x * y # изменение вида 2
end

# Параметры модели:
# a1 = 0.15 - более высокий коэффициент роста вида 1
# a2 = 0.08 - более низкий коэффициент роста вида 2
# β = 0.005 - умеренная конкуренция
a1 = 0.15
a2 = 0.08
β = 0.005

u0 = [50.0, 30.0] # начальные численности: вид 1 = 50, вид 2 = 30
tspan = (0.0, 50.0)
prob = ODEProblem(competition_model, u0, tspan, (a1, a2, β))
sol = solve(prob)

println("Параметры модели:")
println("a1 = $a1 (коэффициент роста вида 1)")
println("a2 = $a2 (коэффициент роста вида 2)")
println("β = $β (коэффициент конкуренции)")
println("Начальные условия: вид 1 = $(u0[1]), вид 2 = $(u0[2])")

# График динамики популяций во времени

```

Рис. 3.13: Задание №7

### График (рис. 3.14)

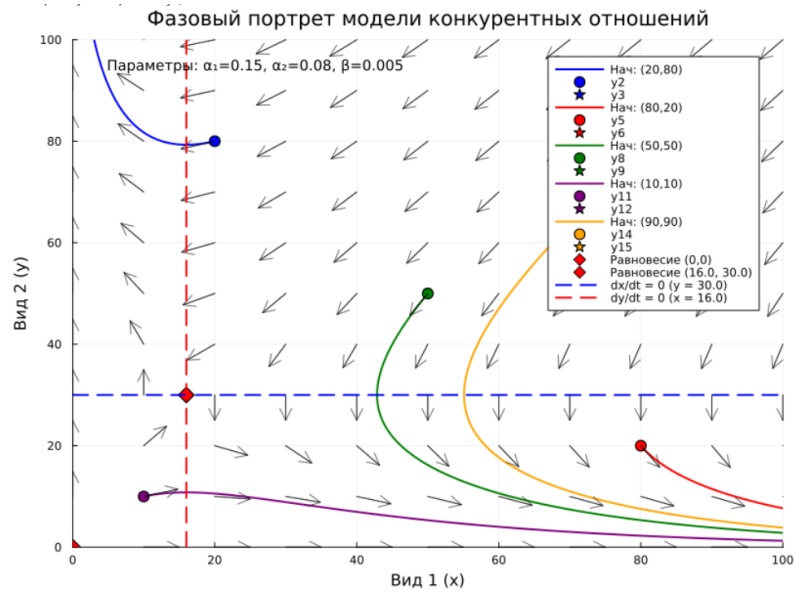


Рис. 3.14: График

### Задание №8 (рис. 3.15)

```

|: # ===== ЗАДАНИЕ 8: Модель консервативного гармонического осциллятора =====
|: # Реализовать модель гармонического осциллятора без затухания
|: function harmonic_oscillator(du, u, p, t)
|:     x, v = u
|:     ω₀ = p
|:
|:     du[1] = v           # dx/dt = v
|:     du[2] = -ω₀² * x    # dv/dt = -ω₀²x
|: end
|:
|: u0 = [1.0, 0.0]        # начальное положение и скорость
|: ω₀ = 1.0               # циклическая частота
|: tspan = (0.0, 10π)
|: prob = ODEProblem(harmonic_oscillator, u0, tspan, ω₀)
|: sol = solve(prob)
|:
|: plot(sol, label=["Положение" "Скорость"], title="Гармонический осциллятор",
|:       xaxis="Время", yaxis="Значение")
|:
|: # Фазовый портрет
|: plot(sol, vars=(1,2), label="Фазовый портрет", xaxis="Положение", yaxis="Скорость",
|:       title="Фазовый портрет гармонического осциллятора", size=(500, 300))

```

Рис. 3.15: Задание №8

### График (рис. 3.16)

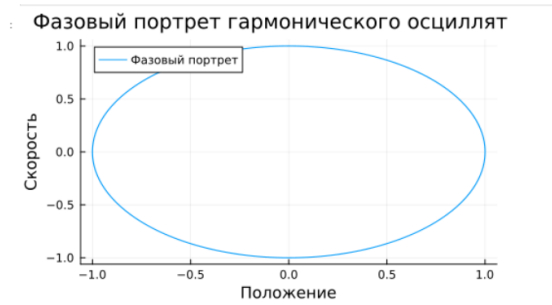


Рис. 3.16: График

### Задание №9 (рис. 3.17)

```
# ===== ЗАДАНИЕ 9: Модель свободных колебаний гармонического осциллятора =====
# Реализовать модель гармонического осциллятора с затуханием
function damped_oscillator(du, u, p, t)
    x, v = u
    ω₀, γ = p

    du[1] = v                # dx/dt = v
    du[2] = -2γ*v - ω₀^2 * x # dv/dt = -2γv - ω₀^2x
end

u0 = [1.0, 0.0] # начальное положение и скорость
ω₀ = 1.0        # циклическая частота
γ = 0.1         # коэффициент затухания
tspan = (0.0, 20.0)
prob = ODEProblem(damped_oscillator, u0, tspan, (ω₀, γ))
sol = solve(prob)

plot(sol, label=["Положение" "Скорость"], title="Затухающий гармонический осциллятор",
      xaxis="Время", yaxis="Значение")

# Фазовый портрет
plot(sol, vars=(1,2), label="Фазовый портрет", xaxis="Положение", yaxis="Скорость",
      title="Фазовый портрет затухающего осциллятора")
```

Рис. 3.17: Задание №9

### График (рис. 3.18)

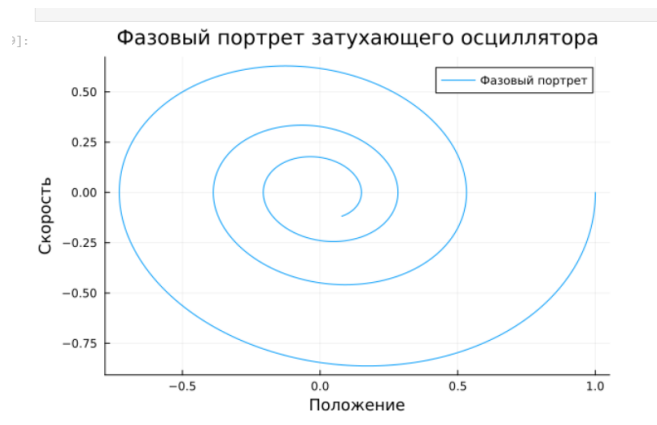


Рис. 3.18: График



## 4 Выводы

Освоил специализированные пакеты для решения задач в непрерывном и дискретном времени.

## 5 Список литературы

1. Julia 1.5 Documentation. — 2020. — URL: <https://docs.julialang.org/en/v1/>.
2. Klok H.,Nazarathy Y. Statistics with Julia: Fundamentals for Data Science,Machine Learning and Artificial Intelligence. — 2020. — URL: <https://statisticswithjulia.org/>.
3. Ökten G. First Semester in Numerical Analysis with Julia. — Florida State University, 2019. — DOI: 10.33009/jul.
4. Антонюк В. А. Язык Julia как инструмент исследователя. — М. : Физический факультет МГУ им. М. В. Ломоносова, 2019.
5. Шиндин А. В. Язык программирования математических вычислений Julia. Базовое руководство. — Нижний Новгород : Нижегородский госуниверситет, 2016.