Міністерство освіти та науки України Київський національний університет імені Тараса Шевченка Факультет комп'ютерних наук та кібернетики Кафедра обчислювальної математики

Звіт до лабораторної роботи №2 на тему: "Модель Лотки—Вольтерра. Внутрішньо-видова конкуренція'

> Виконав студент групи ОМ-3 Скибицький Нікіта

Зміст

1 Модель Лотки—Вольтерра

1.1 Теоретичні відомості

Пригадаємо, що модель Лотки—Вольтерра описується наступною системою диференціальних рівнянь:

$$\begin{cases} \dot{x} = x \cdot (a - b \cdot y), \\ \dot{y} = y \cdot (d \cdot x - c), \end{cases}$$
 (1)

де a — коефіцієнт розмноження жертв за відсутності хижаків, c — коефіцієнт природної загибелі хижаків, b — інтенсивність зменшення жертв при взаємодії двох популяці, d — інтенсивність нарощування біомаси хижаків при цьому.

Поклавши $\dot{x} = \dot{y} = 0$ знаходимо дві стаціонарні точки:

- тривіальне сідло (x, y) = (0, 0);
- нетривіальний центр $(x,y) = \left(\frac{c}{d}, \frac{a}{b}\right)$.

Також відомо, що загальний інтеграл системи має вигляд

$$V = d \cdot x - c \cdot \ln x + b \cdot y - a \cdot \ln y, \tag{2}$$

де V — певна константа, яка визначається початковими умовами.

1.2 Чисельне моделювання

Було використано мову програмування Python і модуль matplotlib.pyplot.

1.2.1 Код для фазового портрету

```
for x_1, x_r, y_1, y_r in [(0.01, 1, 0.01, 1),
        (x_s - delta, x_s + delta, y_s - delta, y_s + delta)]:
        x_space, y_space = np.meshgrid(np.arange(x_1, x_r, (x_r - x_1) / s),
                np.arange(y_1, y_r, (y_r - y_1) / s))
        u = np.array([[dxdt(x_space[i, j], y_space[i, j]) \
                for j in range(x_space.shape[1])] for i in range(x_space.shape[0])])
        v = np.array([[dydt(x_space[i, j], y_space[i, j]) \setminus
                for j in range(x_space.shape[1])] for i in range(x_space.shape[0])])
       plt.figure(figsize=(20,20))
       plt.title(f'Phase portrait on $[{x_1:.2f}, {x_r:.2f}] '
                f'\\times [{y_1:.2f}, {y_r:.2f}]$', fontsize=20)
        plt.xlabel('$x$', fontsize=16)
        plt.ylabel('$y$', fontsize=16)
       plt.quiver(x_space, y_space, u, v, np.hypot(u, v))
       plt.scatter(x_s, y_s, s=100, c='k', label=f'Stationary point:\n'
                f'$x = {x_s:.2f}, y = {y_s:.2f}$.'
       plt.legend()
       plt.savefig(f'../tex/phase_{x_1:.2f}_{x_r:.2f}_{y_1:.2f}_{y_r:.2f}_{s}.png')
```

1.2.2 Фазовий портрет

Puc. 1: На квадраті [0, 1] × [0, 1]

Puc. 2: В околі стаціонарної точки

phase_square.png

phase_focus.png

Якщо погано видно, то можна розтягнути на весь екран, вихідні зображення гарної якості. Як бачимо, отримані результати відповідають теоретичним очікуванням.

1.2.3 Код для 2D і 3D графіків розв'язків

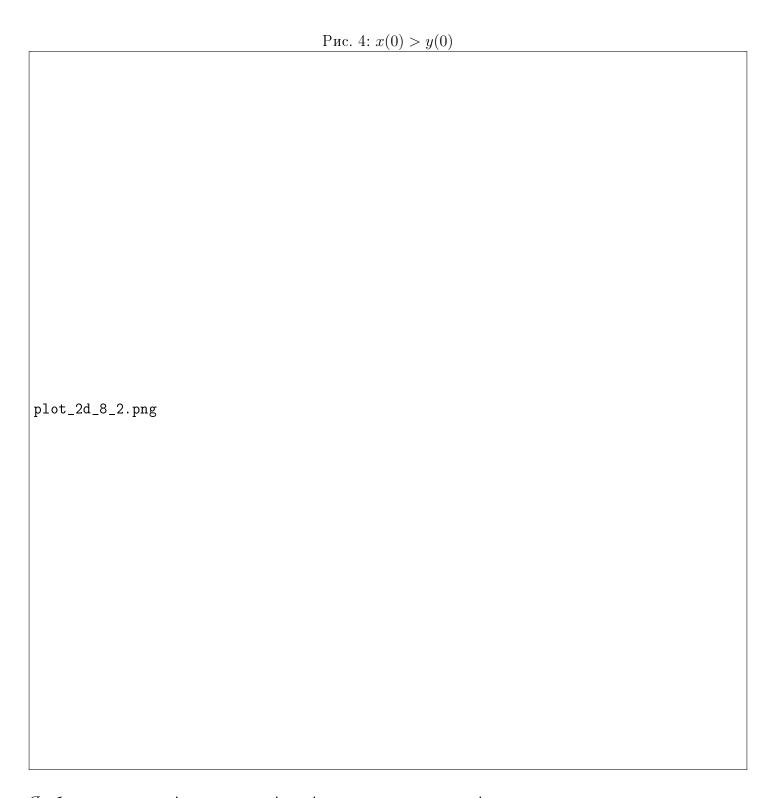
Лістинг коду програми для побудови 2D і 3D графіків розв'язків:

```
x_s, y_s = c / d, a / b
h = 0.01
t = np.arange(0, 3 + h, h)
def k1(x: float, y: float) -> Tuple[float, float]:
        return f(x, y)
def k2(x: float, y: float) -> Tuple[float, float]:
        k1x, k1y = k1(x, y)
        return f(x + (h / 2) * k1x, y + (h / 2) * k1y)
def k3(x: float, y: float) -> Tuple[float, float]:
        k2x, k2y = k2(x, y)
        return f(x + (h / 2) * k2x, y + (h / 2) * k2y)
def k4(x: float, y: float) -> Tuple[float, float]:
        k3x, k3y = k3(x, y)
        return f(x + h * k3x, y + h * k3y)
def rk(x: float, y: float) -> Tuple[float, float]:
        k1x, k1y = k1(x, y)
        k2x, k2y = k2(x, y)
        k3x, k3y = k3(x, y)
        k4x, k4y = k4(x, y)
        return x + (h / 6) * (k1x + 2 * k2x + 2 * k3x + k4x), \
                y + (h / 6) * (k1y + 2 * k2y + 2 * k3y + k4y)
def plot_2d(x0: float, y0: float) -> None:
        x, y = [x0], [y0]
        for _ in range(len(t) - 1):
                _{x}, _{y} = rk(x[-1], y[-1])
                x.append(x)
               y.append(_y)
        plt.figure(figsize=(20,10))
        plt.plot(t, x, 'b-', label=f'$x(t), x(0) = {x0:.2f}$')
        plt.plot(t, y, 'r-', label=f'y(t), y(0) = y(0).2f}$')
        plt.title(f'Solution plots with Runge-Kutta on $[{t[0]}, {t[-1]}]$\n'
```

```
f' x(0) = \{x0:.2f\}, y(0) = \{y0:.2f\} ', fontsize=20
        plt.xlabel('$t$', fontsize=16)
        plt.ylabel('$x, y$', fontsize=16)
       plt.ylim(0, 1.25)
       plt.legend()
        plt.savefig(f'../tex/plot_2d_{x0:.2f}_{y0:.2f}.png')
def plot_3d(x0: float, y0: float) -> None:
        x, y = [x0], [y0]
        for _ in range(len(t) - 1):
                _{x}, _{y} = rk(x[-1], y[-1])
                x.append(x)
                y.append(_y)
        fig = plt.figure(figsize=(10,10))
        ax = fig.gca(projection='3d')
        ax.plot(x, y, t, 'g-', label=f'$x(0) = {x0:.2f}, y(0) = {y0:.2f}$')
        ax.plot([x_s for _ in t], [y_s for _ in t], t, 'k--'
                label=f'x(0) = \{x_s: .2f\}, y(0) = \{y_s: .2f\}
        ax.set_xlim3d(0, 1.25)
        ax.set_ylim3d(0, 1.25)
        plt.title(f'Solution plot with Runge-Kutta on $[{t[0]}, {t[-1]}]$\n'
                f' x(0) = \{x0:.2f\}, y(0) = \{y0:.2f\}\}', fontsize=20
        ax.set_xlabel('$x(t)$', fontsize=16)
        ax.set_ylabel('$y(t)$', fontsize=16)
        ax.set_zlabel('$t$', fontsize=16)
        plt.savefig(f'../tex/plot_3d_{x0:.2f}_{y0:.2f}.png')
for x, y in [(.8, .2), (.5, .5), (.4, .6)]:
```

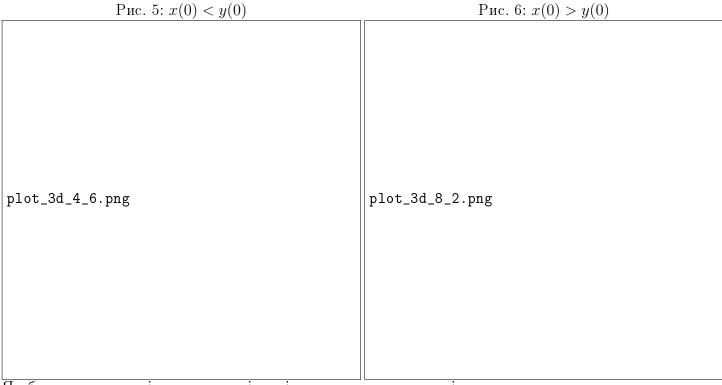
1.2.4 Розв'язок у 2D

Рис. 3: $x(0) < y(0)$		
plot_2d_4_6.png		



Як бачимо, отримані результати відповідають теоретичним очікуванням.

1.2.5 Розв'язок у 3D



Як бачимо, отримані результати відповідають теоретичним очікуванням.

2 Внутрішньо-видова конкуренція

2.1 Теоретичні відомості

Пригадаємо, що модель Лотки—Вольтерра яка враховує внутрішньо-видову конкуренцію описується наступною системою диференціальних рівнянь:

$$\begin{cases} \dot{x} = x \cdot (a - b \cdot y - e \cdot x), \\ \dot{y} = y \cdot (d \cdot x - c), \end{cases}$$
(3)

де a — коефіцієнт розмноження жертв за відсутності хижаків, c — коефіцієнт природної загибелі хижаків, b — інтенсивність зменшення жертв при взаємодії двох популяці, d — інтенсивність нарощування біомаси хижаків при цьому, і, нарешті, e — коефіцієнт внутрішньо-видової взаємодії серед жертв.

Поклавши $\dot{x} = \dot{y} = 0$ знаходимо три стаціонарні точки:

- тривіальне сідло (x, y) = (0, 0);
- напів-тривіальний стік (eng. sink) $(x,y) = \left(\frac{a}{e},0\right)$;
- нетривіальний спіральний стік $(x,y) = \left(\frac{c}{d}, \frac{a \cdot d c \cdot e}{b \cdot d}\right)$.

2.2 Чисельне моделювання

Було використано мову програмування Python і модуль matplotlib.pyplot.

2.2.1 Код для фазового портрету

Ми не наводимо лістинг коду програми для побудови фазового портрету, оскільки у коді нічого окрім визначення функцій-похідних, визначення стаціонарної точки, і назв файлів у які зберігаються графіки не змінилося.

2.2.2 Фазовий портрет

Рис. 7: На квадраті $[0,1] \times [0,1]$	Рис. 8: В околі стаціонарної точки
	phase_focus_2.png

Якщо погано видно, то можна розтягнути на весь екран, вихідні зображення гарної якості.

Як бачимо, отримані результати відповідають теоретичним очікуванням.

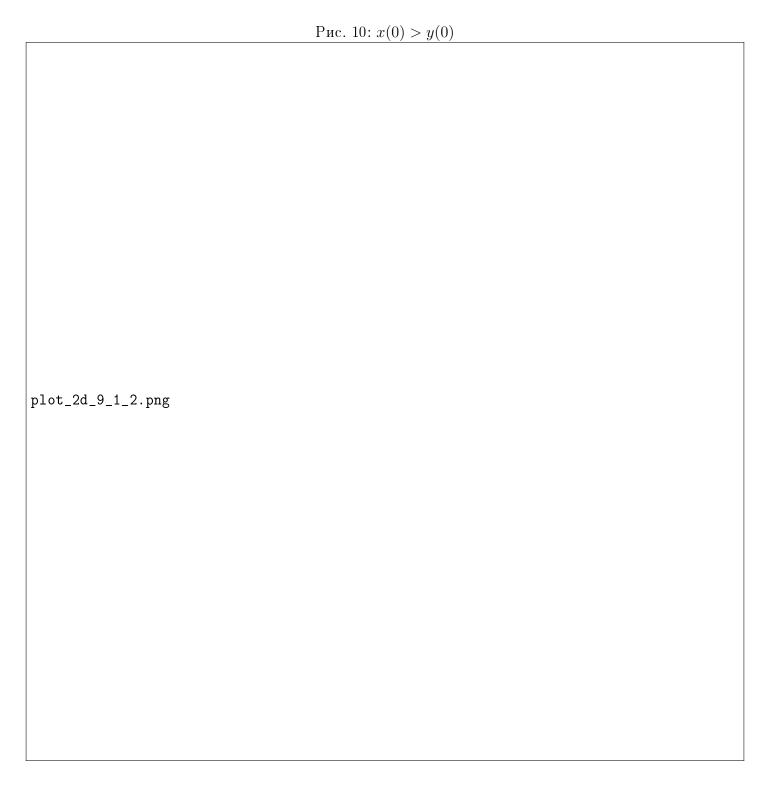
2.2.3 Код для 2D і 3D графіків розв'язків

Ми не наводимо лістинг коду програми для побудови 2D і 3D графіків, оскільки у коді нічого окрім визначення функцій-похідних, визначення стаціонарної точки, і назв файлів у які зберігаються графіки не змінилося.

Зауважимо, що для чисельного інтегрування системи диференціальних рівнянь було використано класичний метод Рунге-Кутти четвертого порядку, адже загальний інтеграл цієї системи невідомий (принаймні мені).

2.2.4 Розв'язок у 2D

Рис. 9: $x(0) < y(0)$		
plot_2d_1_9_2.png		
prot_2u_1_0_2.pmg		



Як бачимо, отримані результати відповідають теоретичним очікуванням.

2.2.5 Розв'язок у 3D

	Рис. 11: $x(0) < y(0)$	Рис. 12: $x(0) > y(0)$
plot_3d_1_9_2.png plot_3d_9_1_2.png		

Як бачимо, отримані результати відповідають теоретичним очікуванням.