



МОСКОВСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ ИМЕНИ М. В. ЛОМОНОСОВА  
Факультет вычислительной математики и кибернетики  
Кафедра системного анализа

Отчёт по практикуму

# «Прикладные задачи системного анализа: задачи биоматематики»

*Студентка 515 группы*  
А. А. Наумова

*Руководитель практикума*  
аспирант Д. А. Алимов

Москва, 2020

# Содержание

<b>1</b>	<b>Постановка задачи</b>	<b>3</b>
<b>2</b>	<b>Исследование фазового портрета нераспределенной системы</b>	<b>4</b>
2.1	Замена переменных . . . . .	4
2.2	Неподвижные точки и их тип . . . . .	4
	<b>Список литературы</b>	<b>6</b>

## 1 Постановка задачи

$$\begin{cases} \dot{u} = au - \frac{bu^2v}{1+Pu} + d_1u_{xx}, \\ \dot{v} = -cv + \frac{du^2v}{1+Pu} + d_2v_{xx}. \end{cases}$$

## 2 Исследование фазового портрета нераспределенной системы

### 2.1 Замена переменных

Пусть

$$\tilde{u} = \alpha u; \tilde{v} = \beta v; \tilde{t} = \gamma t; \tilde{x} = \delta x.$$

Тогда система примет следующий вид:

$$\begin{cases} \frac{\gamma}{\alpha} \tilde{u}_{\tilde{t}} = \frac{a}{\alpha} \tilde{u} - \frac{b}{\alpha^2 \beta} \frac{\tilde{u}^2 \tilde{v}}{(1 + P\tilde{u}/\alpha)} + d_1 \frac{\delta^2}{\alpha} \tilde{u}_{\tilde{x}\tilde{x}}, \\ \frac{\gamma}{\beta} \tilde{v}_{\tilde{t}} = \frac{-c}{\beta} \tilde{v} + \frac{d}{\alpha^2 \beta} \frac{\tilde{u}^2 \tilde{v}}{(1 + P\tilde{u}/\alpha)} + d_2 \frac{\delta^2}{\beta} \tilde{v}_{\tilde{x}\tilde{x}}. \end{cases}$$

Чтобы избавиться от лишних коэффициентов, возьмем

$$\gamma = a; \beta = \frac{b}{a}; \alpha = P; \delta = \sqrt{\frac{a}{d_1}}.$$

Получим

$$\begin{cases} \dot{u} = u \left( 1 - \frac{1}{P} \frac{uv}{1+u} \right) + u_{xx}, \\ \dot{v} = \frac{-c}{a} v \left( 1 - \frac{d}{P^2 c} \frac{u^2}{1+u} \right) + \frac{d_2}{d_1} v_{xx}. \end{cases}$$

Переобозначим

$$k_1 = \frac{1}{P}; k_2 = \frac{-c}{a}; k_3 = \frac{d}{P^2 c}.$$

Предполагаем, что  $d_2 = 0$  (Или  $d_1 = 0$ ?). Тогда получаем систему размерности 3:

$$\begin{cases} \dot{u} = u \left( 1 - k_1 \frac{uv}{1+u} \right) + u_{xx}, \\ \dot{v} = k_2 v \left( 1 - k_3 \frac{u^2}{1+u} \right). \end{cases}$$

### 2.2 Неподвижные точки и их тип

Рассмотрим неподвижную точку  $T_1 = (0, 0)$ .

Якобиан в этой точке принимает вид:  $J(0,0) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & k_2 \end{pmatrix}$

Так как существует собственное значение с положительной вещественной частью ( $\lambda_1 = 1$ , то данная точка неустойчива по теореме Ляпунова о неустойчивости по первому приближению.

Далее рассмотрим систему уравнений:

$$\begin{cases} 1 - k_1 \frac{uv}{1+u} = 0, \\ 1 - k_3 \frac{u^2}{1+u} = 0. \end{cases}$$

Решение второго уравнения –  $u = \frac{1 \pm \sqrt{1 + 4k_3}}{2k_3}$ .

В область  $\mathcal{R}^+$  попадает только  $u^* = \frac{1 + \sqrt{1 + 4k_3}}{2k_3}$ .

$$v^* = \frac{1 + u^*}{k_1 u^*} = \frac{1}{k_1} \left( 1 + \frac{2k_3}{1 + \sqrt{1 + 4k_3}} \right)$$

## Список литературы

- [1] Братусь А. С., Новожилов А. С., Платонов А. П. *Динамические системы и модели биологии*, 2011 г.