

Análisis de Stability and Numerical Simulation of Prey-predator System with Holling Type-II Functional Responses for Adult Prey

C212

- -Pedro Álvarez
- -Amanda Cordero
- -Marlon Díaz
- -Christopher Guerra
- -Abel Llerena

Ecuaciones que ilustran el modelo utilizado

$$\frac{dx}{dt} = rx(1 - \frac{x}{k}) - \beta x - \alpha xz$$

$$\frac{dy}{dt} = \beta x - \frac{\eta yz}{y+m} - \mu y$$

$$\frac{dz}{dt} = \alpha_1 xz + \rho z^2 - \frac{\eta_1 z^2}{y+m}$$

Junio 2023

