



**МИНОБРНАУКИ РОССИИ**

**Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение  
высшего образования  
«САНКТ-ПЕТЕРБУРГСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ  
ЭКОНОМИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ»**

**Факультет информатики и прикладной математики**

**Кафедра прикладной математики и экономико-математических методов**

**ОТЧЁТ**

**по дисциплине:**

**«Математическое моделирование»**

**на тему:**

**«Качественный анализ двумерной модели конкуренции»**

Направление (специальность) \_\_\_\_\_ 01.03.02 \_\_\_\_\_  
(код, наименование)

Обучающийся \_\_\_\_\_ Бронников Егор Игоревич \_\_\_\_\_  
(Ф.И.О. полностью)

Группа \_\_\_\_\_ ПМ-1901 \_\_\_\_\_  
(номер группы)

Санкт-Петербург  
2021

Модель конкуренции даёт представление о динамике популяции видов, потребляющих один ограниченный ресурс. Пусть  $x_1$  — количество особей первого вида, а  $x_2$  — количество особей второго вида.

$$\begin{cases} \frac{dx_1}{dt} = a_1 x_1 - b_{11} x_1^2 - b_{12} x_1 x_2 \\ \frac{dx_2}{dt} = a_2 x_2 - b_{22} x_2^2 - b_{21} x_1 x_2 \end{cases}$$

$$a_{1;2} \geq 0, b_{11;12;22;21} \geq 0$$

Найдём особые точки:

$$\begin{cases} a_1 x_1 - b_{11} x_1^2 - b_{12} x_1 x_2 = 0 \\ a_2 x_2 - b_{22} x_2^2 - b_{21} x_1 x_2 = 0 \end{cases}$$

Особые точки:  $(0, 0)$ ;  $(0, \frac{a_2}{b_{22}})$ ,  $(\frac{a_1}{b_{11}}, 0)$ ,  $(\frac{a_2 b_{12} - a_1 b_{22}}{b_{21} b_{12} - b_{11} b_{22}}, \frac{a_1 b_{21} - a_2 b_{11}}{b_{21} b_{12} - b_{11} b_{22}})$

Чтобы определить состояние равновесия в точке, проводим линеаризацию:

**1 случай – точка  $(0, 0)$ :**

$$\begin{pmatrix} a_1 - 2b_{11}x_1 - b_{12}x_2 & -b_{12}x_1 \\ -b_{21}x_2 & a_2 - 2b_{22}x_2 - b_{21}x_1 \end{pmatrix} \text{ при } x_1 = 0, x_2 = 0$$

$$\begin{pmatrix} a_1 & 0 \\ 0 & a_2 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{vmatrix} a_1 - \lambda & 0 \\ 0 & a_2 - \lambda \end{vmatrix} = 0 \rightarrow (a_1 - 2b_{11} - \lambda)(a_2 - 2b_{22} - \lambda) = 0$$

$\lambda_1 = a_1, \lambda_2 = a_2$ , так как коэффициенты положительны, то в точке  $(0, 0)$  тип состояния равновесия – *неустойчивый узел*.

**2 случай – точка  $(0, \frac{a_2}{b_{22}})$ :**

$$\begin{pmatrix} a_1 - 2b_{11}x_1 - b_{12}x_2 & -b_{12}x_1 \\ -b_{21}x_2 & a_2 - 2b_{22}x_2 - b_{21}x_1 \end{pmatrix} \text{ при } x_1 = 0, x_2 = \frac{a_2}{b_{22}}$$

$$\begin{pmatrix} a_1 - \frac{b_{12}a_2}{b_{22}} & 0 \\ \frac{-b_{21}a_2}{b_{22}} & a_2 - 2b_{22}a_2 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{vmatrix} a_1 - \frac{b_{12}a_2}{b_{22}} - \lambda & 0 \\ \frac{-b_{21}a_2}{b_{22}} & a_2 - 2b_{22}a_2 - \lambda \end{vmatrix} = 0 \rightarrow$$

$$\left(a_1 - \frac{b_{12}a_2}{b_{22}} - \lambda\right)(a_2 - 2b_{22}a_2 - \lambda) = 0$$

$\lambda_1 = a_1 - \frac{b_{12}a_2}{b_{22}}, \lambda_2 = a_2 - 2b_{22}a_2, \lambda_2 < 0$ , с  $\lambda_1$  ситуация неоднозначна, если  $a_1 < \frac{b_{12}a_2}{b_{22}}$ , то  $\lambda_1 < 0$  и тип состояния равновесия – *устойчивый узел*, иначе,  $\lambda_1 > 0$  и тип состояния равновесия – *седло*.

**3 случай – точка  $(\frac{a_1}{b_{11}}, 0)$ :**

$$\begin{pmatrix} a_1 - 2b_{11}x_1 - b_{12}x_2 & -b_{12}x_1 \\ -b_{21}x_2 & a_2 - 2b_{22}x_2 - b_{21}x_1 \end{pmatrix} \text{ при } x_1 = \frac{a_1}{b_{11}}, x_2 = 0$$

$$\begin{pmatrix} -a_1 & \frac{-b_{12}a_1}{b_{11}} \\ 0 & a_2 - \frac{b_{21}a_1}{b_{11}} \end{pmatrix} \rightarrow \begin{vmatrix} -a_1 - \lambda & \frac{-b_{12}a_1}{b_{11}} \\ 0 & a_2 - \frac{b_{21}a_1}{b_{11}} - \lambda \end{vmatrix} = 0 \rightarrow$$

$$(-a_1 - \lambda) \left( a_2 - \frac{b_{21}a_1}{b_{11}} - \lambda \right) = 0$$

$\lambda_1 = -a_1, \lambda_2 = a_2 - \frac{b_{21}a_1}{b_{11}}, \lambda_1 < 0$ , с  $\lambda_2$  ситуация неоднозначна, если  $a_2 < \frac{b_{21}a_1}{b_{11}}$ , то  $\lambda_2 < 0$  и тип состояния равновесия – *устойчивый узел*, иначе,  $\lambda_2 > 0$  и тип состояния равновесия – *седло*.

**4 случай – точка  $(\frac{a_2b_{12}-a_1b_{22}}{b_{21}b_{12}-b_{11}b_{22}}, \frac{a_1b_{21}-a_2b_{11}}{b_{21}b_{12}-b_{11}b_{22}})$ :**

$$\begin{pmatrix} a_1 - 2b_{11}x_1 - b_{12}x_2 & -b_{12}x_1 \\ -b_{21}x_2 & a_2 - 2b_{22}x_2 - b_{21}x_1 \end{pmatrix} \text{ при } x_1 = \frac{a_2b_{12}-a_1b_{22}}{b_{21}b_{12}-b_{11}b_{22}}, x_2 = \frac{a_1b_{21}-a_2b_{11}}{b_{21}b_{12}-b_{11}b_{22}}$$

$$\begin{pmatrix} a_1 - \frac{2b_{11}a_2b_{12}-2b_{11}a_1b_{22}}{b_{21}b_{12}-b_{11}b_{22}} - \frac{b_{12}a_1b_{21}-b_{12}a_2b_{11}}{b_{21}b_{12}-b_{11}b_{22}} & \frac{-b_{12}a_2b_{12}+b_{12}a_1b_{22}}{b_{21}b_{12}-b_{11}b_{22}} \\ -\frac{b_{21}a_1b_{21}-b_{21}a_2b_{11}}{b_{21}b_{12}-b_{11}b_{22}} & a_2 - \frac{2b_{22}a_1b_{21}-2b_{22}a_2b_{11}}{b_{21}b_{12}-b_{11}b_{22}} - \frac{b_{21}a_2b_{12}-b_{21}a_1b_{22}}{b_{21}b_{12}-b_{11}b_{22}} \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} a_1 - \frac{2b_{11}a_2b_{12}-2b_{11}a_1b_{22}-b_{12}a_1b_{21}-b_{12}a_2b_{11}}{b_{21}b_{12}-b_{11}b_{22}} & \frac{-b_{12}a_2b_{12}+b_{12}a_1b_{22}}{b_{21}b_{12}-b_{11}b_{22}} \\ \frac{-b_{21}a_1b_{21}+b_{21}a_2b_{11}}{b_{21}b_{12}-b_{11}b_{22}} & a_2 - \frac{2b_{22}a_1b_{21}-2b_{22}a_2b_{11}-b_{21}a_2b_{12}-b_{21}a_1b_{22}}{b_{21}b_{12}-b_{11}b_{22}} \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} a_1 - \frac{a_2(2b_{11}b_{12} - b_{12}b_{11}) - a_1(2b_{11}b_{22} + b_{12}b_{21})}{b_{21}b_{12} - b_{11}b_{22}} & \frac{-b_{12}a_2b_{12} + b_{12}a_1b_{22}}{b_{21}b_{12} - b_{11}b_{22}} \\ \frac{-b_{21}a_1b_{21} + b_{21}a_2b_{11}}{b_{21}b_{12} - b_{11}b_{22}} & a_2 - \frac{a_1(2b_{22}b_{21} - b_{21}b_{22}) - a_2(2b_{22}b_{11} + b_{21}b_{12})}{b_{21}b_{12} - b_{11}b_{22}} \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} \frac{a_1(b_{21}b_{12} - b_{11}b_{22}) - a_2(b_{11}b_{12}) + a_1(2b_{11}b_{22} + b_{12}b_{21})}{b_{21}b_{12} - b_{11}b_{22}} & \frac{-b_{12}a_2b_{12} + b_{12}a_1b_{22}}{b_{21}b_{12} - b_{11}b_{22}} \\ \frac{-b_{21}a_1b_{21} + b_{21}a_2b_{11}}{b_{21}b_{12} - b_{11}b_{22}} & \frac{a_2(b_{21}b_{12} - b_{11}b_{22}) - a_1(b_{22}b_{21}) + a_2(2b_{22}b_{11} + b_{21}b_{12})}{b_{21}b_{12} - b_{11}b_{22}} \end{pmatrix}$$

$$\left| \frac{a_1(b_{21}b_{12} - b_{11}b_{22}) - a_2(b_{11}b_{12}) + a_1(2b_{11}b_{22} + b_{12}b_{21})}{b_{21}b_{12} - b_{11}b_{22}} - \lambda \right. \left. \frac{-b_{12}a_2b_{12} + b_{12}a_1b_{22}}{b_{21}b_{12} - b_{11}b_{22}} \right.$$

$$\left. \frac{-b_{21}a_1b_{21} + b_{21}a_2b_{11}}{b_{21}b_{12} - b_{11}b_{22}} \frac{a_2(b_{21}b_{12} - b_{11}b_{22}) - a_1(b_{22}b_{21}) + a_2(2b_{22}b_{11} + b_{21}b_{12})}{b_{21}b_{12} - b_{11}b_{22}} - \lambda \right|$$

$$= 0$$

$$\left( \frac{a_1(b_{21}b_{12} - b_{11}b_{22}) - a_2(b_{11}b_{12}) + a_1(2b_{11}b_{22} + b_{12}b_{21})}{b_{21}b_{12} - b_{11}b_{22}} - \lambda \right) \left( \frac{a_2(b_{21}b_{12} - b_{11}b_{22}) - a_1(b_{22}b_{21}) + a_2(2b_{22}b_{11} + b_{21}b_{12})}{b_{21}b_{12} - b_{11}b_{22}} - \lambda \right) -$$

$$-\left( \frac{-b_{12}a_2b_{12} + b_{12}a_1b_{22}}{b_{21}b_{12} - b_{11}b_{22}} \right) \left( \frac{-b_{21}a_1b_{21} + b_{21}a_2b_{11}}{b_{21}b_{12} - b_{11}b_{22}} \right) = 0$$

Отсюда следует, что если  $\frac{a_1b_{12}}{b_{22}} < a_1 < \frac{a_2b_{11}}{b_{21}}$  – *устойчивый узел*.

Таким образом, мы можем встретить следующие ситуации:

Особая точка	Фазовые портреты	
(0, 0)	неустойчивый узел	
$(0, \frac{a_2}{b_{22}})$	устойчивый узел при $a_1 < \frac{b_{12}a_2}{b_{22}}$	седло
$(\frac{a_1}{b_{11}}, 0)$	устойчивый узел при $a_2 < \frac{b_{21}a_1}{b_{11}}$	седло
$(\frac{a_2b_{12} - a_1b_{22}}{b_{21}b_{12} - b_{11}b_{22}}, \frac{a_1b_{21} - a_2b_{11}}{b_{21}b_{12} - b_{11}b_{22}})$	устойчивый узел при $\frac{a_1b_{12}}{b_{22}} < a_1 < \frac{a_2b_{11}}{b_{21}}$	