# Отчёт по лабораторной работе №3

### дисциплина: Математическое моделирование

#### Разважный Георгий Геннадиевич

## Содержание

Цель работы	1
Задание	1
Выполнение лабораторной работы	
Выводы	

# Цель работы

Построить график для модели «хищник-жертва».

## Задание

#### Вариант 24

Задача: Для модели «хищник-жертва»:

$$\frac{\partial x}{\partial t} = -0.29x(t) + 0.039x(t)y(t)$$
$$\frac{\partial y}{\partial t} = 0.49y(t) - 0.059x(t)y(t)$$

Постройте график зависимости численности хищников от численности жертв, а также графики изменения численности хищников и численности жертв при следующих начальных условиях:  $x_0=8$ ,  $y_0=17$ . Найдите стационарное состояние системы.

# Выполнение лабораторной работы

#### 1. Теоритические сведения

Простейшая модель взаимодействия двух видов типа «хищник — жертва» - модель Лотки-Вольтерры. Данная двувидовая модель основывается на следующих предположениях:

1. Численность популяции жертв х и хищников у зависят только от времени (модель не учитывает пространственное распределение популяции на занимаемой

территории)

- 2. В отсутствии взаимодействия численность видов изменяется по модели Мальтуса, при этом число жертв увеличивается, а число хищников падает
- 3. Естественная смертность жертвы и естественная рождаемость хищника считаются несущественными
- 4. Эффект насыщения численности обеих популяций не учитывается
- 5. Скорость роста численности жертв уменьшается пропорционально численности хищников:

$$\frac{\partial x}{\partial t} = ax(t) - bx(t)y(t)$$
$$\frac{\partial y}{\partial t} = -cy(t) + dx(t)y(t)$$

В этой модели х – число жертв, у - число хищников. Коэффициент а описывает скорость естественного прироста числа жертв в отсутствие хищников, с - естественное вымирание хищников, лишенных пищи в виде жертв. Вероятность взаимодействия жертвы и хищника считается пропорциональной как количеству жертв, так и числу самих хищников (ху). Каждый акт взаимодействия уменьшает популяцию жертв, но способствует увеличению популяции хищников (члены -bxy и dxy в правой части уравнения).

Стационарное состояние системы (1) (положение равновесия, не зависящее от времени решение) будет в точке:

$$x_0 = \frac{c}{\frac{d}{a}}$$
$$y_0 = \frac{b}{b}$$

#### 2. Построение графика

2. Написал программу на Scilab:

```
a = 0.29:
b = 0.039;
c = 0.49;
d = 0.059;
function dx=syst2(t, x)
dx(1) = -a*x(1) + c*x(1)*x(2);
dx(2) = b*x(2) - d*x(1)*x(2);
endfunction
t0 = 0;
x0=[8;17];
t = [0: 0.1: 400];
y = ode(x0, t0, t, syst2);
n = size(y, "c");
for i = 1: n
y2(i) = y(2, i);
y1(i) = y(1, i);
end
```

```
xcc=c/d;
ycc=a/b;
//plot(t,y1);
//plot(t,y2);
plot(y1,y2)
```

Получил следующиц график (см. рис. -@fig:001).

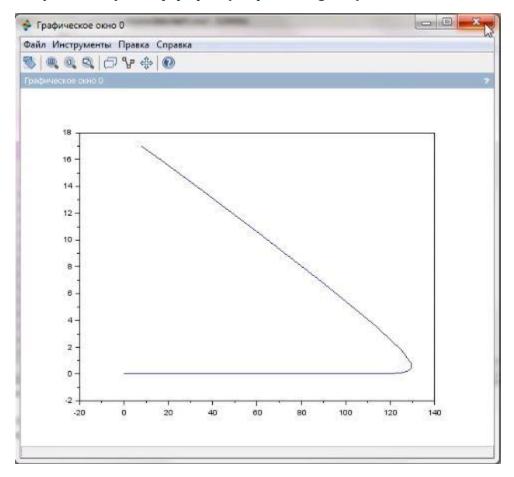


Рис. 1. График

### 3. Стационарное состояние

Стационарная точка будет иметь коориднаты

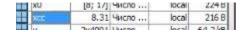


Рис. 2. коориднаты

# Выводы

Построил график для модели «хищник-жертва».