Лабораторная работа № 5

Математическое моделирование

Королёв И.А.

Российский университет дружбы народов, Москва, Россия

Информация

Докладчик

- Королёв И.А.
- Студент
- Российский университет дружбы народов

Цель работы

Цель работы

Необходимо построить модель "Хищник-жертва"

Задание

Задание

Построить модель "Хищник-жертва" и найти стационарное состояние системы

```
[3]: # используемые библиомеки
     using DifferentialEquations, Plots
     # определяем систему ВУ для барилита 12
     function LV12(u, p, t)
         x, y = u
         a, b, c, d = p
         dx = a*x - b*x*y
         dv = -c*v + d*x*v
         return [dx, dy]
[3]: LV12 (generic function with 1 method)
[5]: # параметры системы: a = 0.24, b = 0.044, c = 0.44, d = 0.024
     p = [0.24, 0.044, 0.44, 0.024]
[5]: 4-element Vector(Float64):
      0.24
      0.044
      0.44
      0.024
```

Рис. 1: Определение системы ДУ

```
[7]: # начальные условил
     u\theta = [4.0, 10.0]
     tspan = (0.0, 50.0)
[7]: (0.0, 50.0)
[9]: # решаем систему
     prob = ODEProblem(LV12, uθ, tspan, p)
     sol = solve(prob. Tsit5())
[9]: retcode: Success
     Interpolation: specialized 4th order "free" interpolation
     t: 33-element Vector(Float64):
      0.0
      0.12887153711298897
       0.5760477462865251
       1.2412938314964186
      2.0733859849264342
      3.1893449193923216
       4.489924371054637
       6.005181170338087
      7.818765787830233
      9.96420618583122
      11.99340417853992
      14.752187556671865
      17.034756234849503
```

Рис. 2: Решение системы ДУ

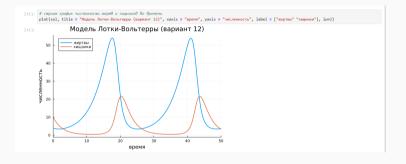


Рис. 3: График численности жертв и хищников во времени

```
[13]: # находим стационарное состояние
      x = p[3] / p[4] \# x c = c / d
      y_c = p[1] / p[2] # y_c = a / b
      println("стационарная точка: x = \$(x_c), y = \$(y_c)")
      стационарная точка: x = 18.3333333333333, y = 5.4545454545454545
[25]: # решаем систему из стационарной точки
      uθ c = [x c, y c]
      prob2 = ODEProblem(LV12, u0_c, tspan, p)
      sol2 = solve(prob2, Tsit5())
[25]: retcode: Success
      Interpolation: specialized 4th order "free" interpolation
      t: 8-element Vector(Float64):
        0.0
        9.9999999999999e-5
        6.66169999999999999
        8 811899999999999997
        0.1110999999999999
        1,111099999999999
       11.11109999999999
```

Рис. 4: Нахождение стационарного состояния

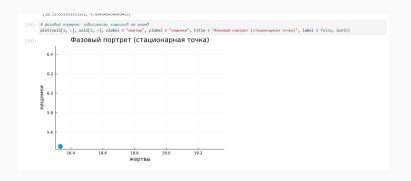


Рис. 5: Стационарная точка

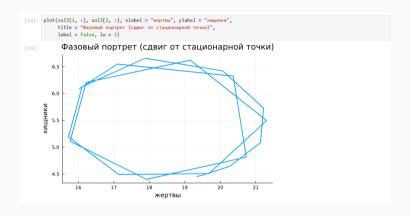


Рис. 6: Фазовый портрет

Выводы

Выводы

Построил модель "Хищник-жертва"