# Отчёт по лабораторной работе №5

### дисциплина: Математическое моделирование

### Зорин Илья Михайлович

### Содержание

Цель работы	1
Задание	1
Выполнение лабораторной работы	1
Выводы	3

## Цель работы

Построить график для модели «хищник-жертва».

### Задание

#### Вариант 47

Задача: Для модели «хищник-жертва»:

$$\frac{\partial x}{\partial t} = -0.7x(t) + 0.044x(t)y(t)$$

$$\frac{\partial y}{\partial t} = 0.6y(t) - 0.022x(t)y(t)$$

Постройте график зависимости численности хищников от численности жертв, а также графики изменения численности хищников и численности жертв при следующих начальных условиях:  $x_0 = 6$ ,  $y_0 = 19$ . 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 x – число жертв, y - число хищников. Коэффициент а описывает скорость естественного прироста числа жертв в отсутствие хищников, c - 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:

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

#### 2. Построение графика

2. Написал программу на Modelica:

```
model lab05

parameter Real a=-0.7;

parameter Real b=-0.044;

parameter Real c=-0.6;

parameter Real d=-0.022;

parameter Real x0=6;

parameter Real y0=19;

Real x(start=x0);

Real y(start=y0);

equation

der(x)=a*x-b*x*y;

der(y)=-c*y+d*x*y;

end lab05;
```

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

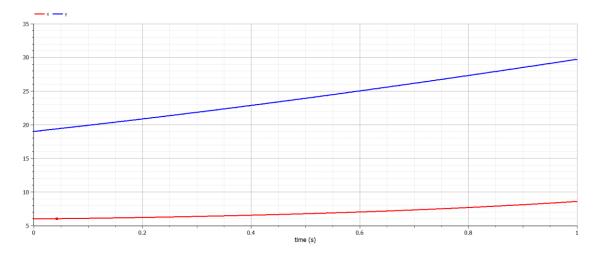


Рис. 1. График

## 3. Стационарное состояние

Стационарная точка будет иметь коориднаты  $x_0 = \frac{c}{d} = \frac{-0.6}{-0.022} = 27,27$  и  $y_0 = \frac{a}{b} = \frac{-0.7}{-0.044} = 15,9$ 

## Выводы

Построил график для модели «хищник-жертва».