Projeto de Cálculo Numérico

Lucas Baganha Galante, 182364 Marcelo Biagi Martins, 183303 Rafael Figueiredo Prudencio, 186145 Tiago Loureiro Chaves, 187690

25 de fevereiro de 2019

1 Modelo de Lotka-Volterra

Seja o modelo de dinâmica populacional do tipo presa-predador, dado pelas equações (1) e (2),

$$\frac{\mathrm{d}u_1}{\mathrm{d}t} = c_1 u_1 - d_1 u_1 u_2 \tag{1}$$

$$\frac{\mathrm{d}u_2}{\mathrm{d}t} = c_2 u_1 u_2 - d_2 u_2 \tag{2}$$

onde

- $u_1 = \text{população de presas};$
- $u_2 = \text{população de predadores};$
- $c_1 > 0 = \text{taxa}$ de crescimento da presa;
- $c_2 > 0 = \text{taxa de conversão da presa em predador};$
- $d_1 > 0 = \tan \alpha$ de predação;
- $d_2 > 0 =$ taxa de decaimento dos predadores na ausência das presas.

2 Método de Euler

Seja o problema de valor inicial (PVI) composto pelas equações (1) e (2) mais as condições iniciais $u_1(0) = u_1^0$ e $u_2(0) = u_2^0$ no intervalo [0, T]. Dividiremos o intervalo em N subintervalos de tamanho

$$\Delta t = \frac{T}{N}$$

O Método de Euler é dado pelas equações (3) e (4).

$$u_1^{n+1} = u_1^n + \Delta t (c_1 u_1^n - d_1 u_1^n u_2^n)$$
(3)

$$u_2^{n+1} = u_2^n + \Delta t (c_2 u_1^n u_2^n - d_2 u_2^n)$$
(4)

3 Simulações Numéricas

Nesta seção apresentaremos algumas simulações para o modelo, obtidas a partir do Método de Euler, com diferentes valores de N, T e dos coeficientes c_1, c_2, d_1 e d_2 .

3.1 Caso
$$c_1 = 0.08$$
; $c_2 = 0.07$; $d_1 = 0.09$; $d_2 = 0.075$

Nesta simulação adotamos as condições iniciais $u_1(0)=3$ e $u_2(0)=1$, T=200 dias e aplicamos o método com N=2000 e N=20000 subintervalos. Os resultados das simulações são dados pelas figuras 1 e 2, respectivamente.

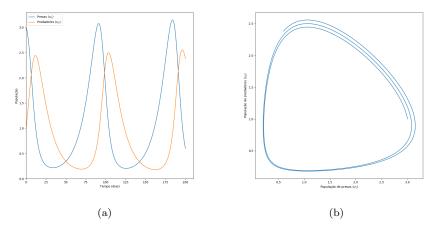
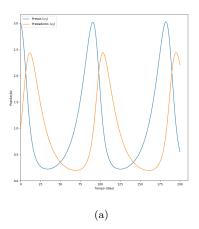


Figura 1: Gráficos das aproximações obtidas para $u_1(t)$ e $u_2(t)$ usando o método de Euler com o intervalo [0,T]=[0,200] subdividido em N=2000 subintervalos $(\Delta t=0.1)$, com constantes $c_1=0,08,\ c_2=0,07,\ d_1=0,09,\ d_2=0,075$ e valores iniciais $u_1(0)=3$ e $u_2(0)=1$. Em (a) temos o gráfico da população de presas e predadores em função do tempo, e em (b) o gráfico da população de predadores em função da de presas.



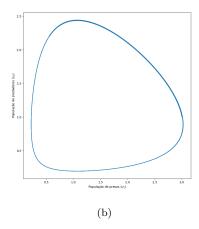
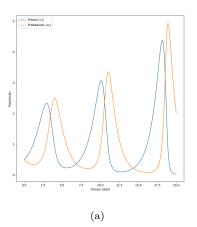


Figura 2: Gráficos das aproximações obtidas para $u_1(t)$ e $u_2(t)$ usando o método de Euler com o intervalo [0,T]=[0,200] subdividido em N=20000 subintervalos ($\Delta t=0,01$), com constantes $c_1=0,08,\,c_2=0,07,\,d_1=0,09,\,d_2=0,075$ e valores iniciais $u_1(0)=3$ e $u_2(0)=1$. Em (a) temos o gráfico da população de presas e predadores em função do tempo, e em (b) o gráfico da população de predadores em função da de presas.

3.2 Caso $c_1 = c_2 = d_1 = d_2 = 1$

Nesta simulação adotamos as condições iniciais $u_1(0)=0,5$ e $u_2(0)=0,5,$ T=20 dias e aplicamos o método com N=200 subintervalos, assim $\Delta t=0,1$. Desta forma, esperamos que o método de Euler exiba formato espiral, ao invés de cíclico, no gráfico de u_2 vs u_1 [1, p. 3]. O resultado da simulação é dado pela figura 3.



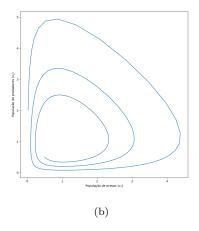


Figura 3: Gráficos das aproximações obtidas para $u_1(t)$ e $u_2(t)$ usando o método de Euler com o intervalo [0,T]=[0,20] subdividido em N=200 subintervalos $(\Delta t=0.1)$, com constantes $c_1=c_2=d_1=d_2=1$ e valores iniciais $u_1(0)=u_2(0)=0.5$. Em (a) temos o gráfico da população de presas e predadores em função do tempo, e em (b) o gráfico da população de presas em função da de predadores.

4 Conclusões

Implementamos um Método de Euler para diferentes valores do modelo de Lotka-Volterra e observamos a sensibilidade do método quando utilizados diferentes tamanhos Δt para os subintervalos analisados em [0, T].

Observamos que quanto mais distante Δt é de 0 (i.e. mais divergente do caso contínuo) mais o gráfico da população de predadores em função da de presas $(u_2 \ vs \ u_1)$ se aproxima de uma espiral do que de um ciclo, que seria a solução exata [1, p. 1].

5 Adendos

Aqui mostramos, por curiosidade, uma comparação dos gráficos u_2 vs u_1 das figuras 1b, 2b e 3b ao aplicarmos, além do método de Euler, a modificação sugerida por [1] (para evitar o caráter espiral que ele apresenta em algumas soluções) e também o método de Runge Kutta de 4^a ordem (RK4) [2].

Os valores do caso 3.1 com N=2000 e N=20000 são apresentados nas figuras 4a e 4b, respectivamente. A comparação dos métodos para o caso 3.2 é exibido na figura 5.

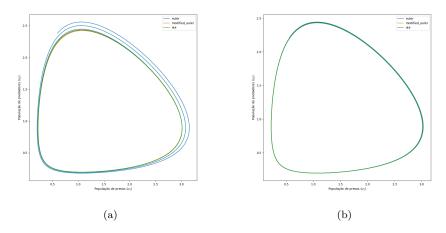


Figura 4: Gráficos comparando os métodos de Euler, modificação de Euler $^{[1]}$ e RK4 para o caso 3.1.

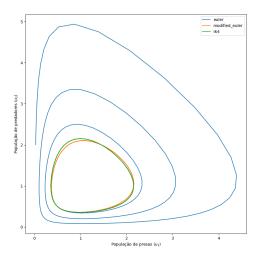


Figura 5: Gráfico comparando o métodos de Euler, modificação de Euler $^{[1]}$ e RK4 para o caso 3.2.

Referências

- [1] M. J. Gander, "A non spiraling integrator for the lotka volterra equation," 1996.