

## CURS 8

### Modelle matematice în dinamica unei populații

$x(t)$  – mărimea unei pop. la momentul  $t > 0$

$x_0$  – mărimea pop. la mom. inițial  $t_0 = 0$

$$x(0) = x_0$$

$x'(t)$  – viteza cu care se modifică mărimea pop.

#### Ipozize:

- se consid. o pop. izolată – o pop. a cărei mod de viață nu este influențat de coexistența cu alt pop.
- fenomenul de migrație este neglijat (pop. închisă).

$\frac{x'(t)}{x(t)}$  – rata de creștere „per capita” (pe cap de locuitor)

# 1) Modelul creșterii exponentiale (Malthus 1798)

- rata de creștere per capita este constantă în timp și este dată de diferența dintre rata nașterilor per capita și rata deceselor per capita.

$$\frac{x'(t)}{x(t)} = b - \mu = \text{const.} \quad b = \text{const} \quad \mu = \text{const.}$$

$b$  - rata nașterilor per capita

$\mu$  - rata deceselor per capita.

$$r = b - \mu$$

$$\Rightarrow \frac{x'}{x} = r \Rightarrow x' = rx, \underline{\underline{r \in \mathbb{R}}}$$

$$\begin{cases} x' = rx \\ x(0) = x_0 \end{cases} \quad \text{modelul lui Malthus}$$

$x_0 > 0$

$$x' = rx \Rightarrow \frac{dx}{dt} = rx \Rightarrow$$

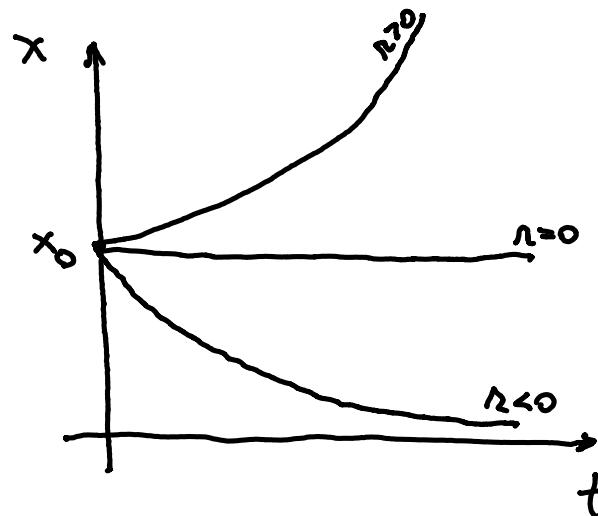
$$\Rightarrow \frac{dx}{x} = r dt \Rightarrow \int \frac{dx}{x} = \int r dt \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \ln x = rt + \ln c$$

$$\Rightarrow x(t) = c \cdot e^{rt}, c \in \mathbb{R} \quad \text{sol. gen. a ec. dif.}$$

$$x(0) = x_0 \Rightarrow c = x_0$$

$$\Rightarrow \boxed{x(t) = x_0 \cdot e^{rt}} \quad \text{sol. modelului lui J. Malthus.}$$



1. dacă  $r < 0 \Leftrightarrow b < \mu$

$$\lim_{t \rightarrow \infty} x(t) = 0$$

$\Rightarrow$  pop. dispare în timp

2. dacă  $r = 0 \Leftrightarrow b = \mu$

$$\Rightarrow x(t) \equiv x_0$$

3. dacă  $r > 0 \Leftrightarrow b > \mu$

$$\lim_{t \rightarrow \infty} x(t) = +\infty$$

pop. crește nesimărat.

## 2) Modelul logistic (Verhulst (1838))

- rata creștere per capita nu este constantă în timp, aceasta are o tendință de descreștere atunci când pop. crește. Acest fenomen se datorază competiției pt resurse între membri pop.
- se consideră rata creștere per capita e o funcție ce depinde de marimea pop. la mom. resp.

$$R = R(x).$$

$R(x)$  trebuie să satisfacă urmăř. propo.

- $R(x)$  este o fct. crescăřt.
- $K =$  constanță de suport a mediului =  
= pop. maximă pe care mediul o poate întreține  
în viață. ( $K > 0$ ).

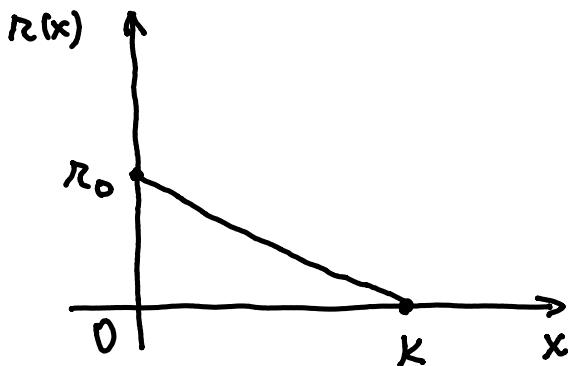
dacă  $x \rightarrow K \Rightarrow R(x) \rightarrow 0$ , adică

dacă pop. tindă către  $K$  atunci rata creștere  
tindă la 0, pop. având resurse puțină de dezv.

- dacă val.  $x$  este mică în comparație cu val.  $K$ , adică fenomenul de competiție pt resurse este mic atunci

$$R(x) \rightarrow R_0$$

$R_0$  numită rata de creștere merstrictivă  
coresp. modelului creșterii exp. decouce medii e  
asigură resurse mai mult decât sunt necesare pop. resp.



funcția  $R(x)$  lărgă punctele  $(K, 0)$  și  $(0, R_0)$   
ca mai simplă interpolare este interpolarea liniară

$$\Rightarrow R(x) = R_0 \left( 1 - \frac{x}{K} \right)$$

$$\Rightarrow \frac{x'}{x} = R(x) \rightarrow \frac{x'}{x} = R_0 \left(1 - \frac{x}{K}\right)$$

$$\Rightarrow \begin{cases} x' = R_0 x \left(1 - \frac{x}{K}\right) \\ x(0) = x_0 \end{cases} \quad x_0 > 0, K > 0 .$$

$x' = f(x)$  unde  $f(x) = R_0 x \left(1 - \frac{x}{K}\right) = -\frac{R_0}{K} \cdot x^2 + R_0 x$   
ec. autonomă.

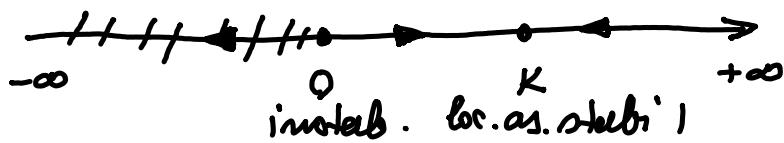
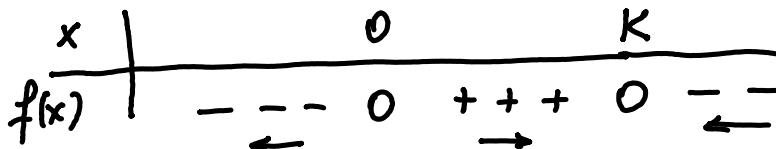
Puncte de echilibru sol. de echil:  $x(t) \equiv x^*$

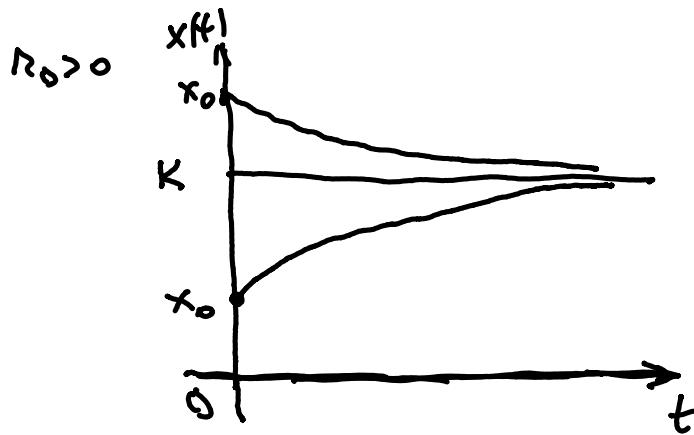
$$f(x) = 0 \rightarrow R_0 x \left(1 - \frac{x}{K}\right) = 0 \quad (\text{presup. } R_0 \neq 0).$$

$x_1^* = 0$ ,  $x_2^* = K$  puncte de echilibru.

Stabilitatea punctelor de echilibru

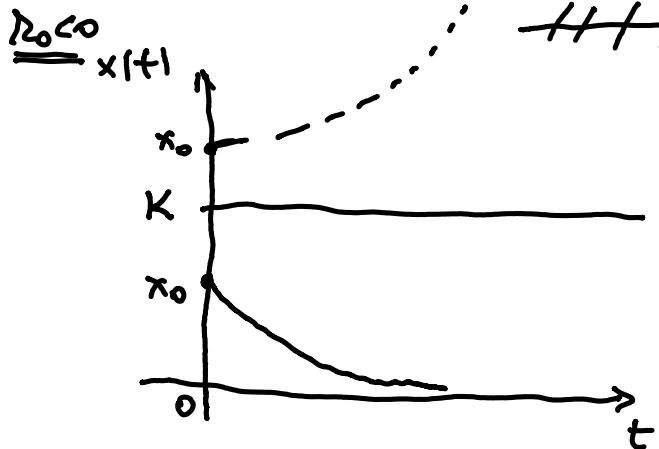
1.  $R_0 > 0$ .





dacă  $r_0 > 0 \Rightarrow x(t) \xrightarrow[t \rightarrow \infty]{} K$   
pop. tinde către const. de  
suport a mediului.

2.  $r_0 < 0$



$x(t) \xrightarrow[t \rightarrow \infty]{} 0$   
dacă  $x_0 \in (0, K)$   
 $x(t) \xrightarrow[t \rightarrow \infty]{} +\infty$   
dacă  $x_0 \in (K, +\infty)$   
situație necontrolată  
( $r_0 < 0 \Leftrightarrow b < \mu$ )

Obs. Modelul logistic se aplică pt  $x_0 \in (0, K)$ .

Soluția modelului logistic

$$x' = R_0 x \left(1 - \frac{x}{K}\right) \Rightarrow \frac{dx}{dt} = R_0 x \cdot \frac{K-x}{K} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \frac{K}{x(K-x)} dx = R_0 dt \Rightarrow \int \frac{K}{x(K-x)} dx = \int R_0 dt$$

$$\frac{K}{x(K-x)} = \frac{1}{x} + \frac{1}{K-x}$$

$$\Rightarrow \int \frac{1}{x} dx + \int \frac{1}{K-x} dx = \int R_0 dt \Rightarrow$$

$$\ln x + \ln(K-x) = R_0 t + \ln c.$$

$$\ln \frac{x}{K-x} = R_0 t + \ln c.$$

$$\frac{x}{K-x} = c \cdot e^{R_0 t}$$

$$x = c \cdot k \cdot e^{kot} - c \times e^{kot}$$

$$x(1 + c \cdot e^{kot}) = c \cdot k \cdot e^{kot}$$

$$x(t) = \frac{ck \cdot e^{kot}}{1 + c \cdot e^{kot}}, c \in \mathbb{R}$$

$$x(0) = x_0 \Rightarrow \frac{ck}{1+c} = x_0 \Rightarrow x_0 + cx_0 = ck$$

$$\Rightarrow c(k-x_0) = x_0 \Rightarrow c = \frac{x_0}{k-x_0}$$

$$\Rightarrow x(t) = \frac{\frac{x_0}{k-x_0} \cdot k \cdot e^{kot}}{1 + \frac{x_0}{k-x_0} e^{kot}}$$

$$x(t) = \frac{x_0 k \cdot e^{kot}}{k - x_0 + x_0 \cdot e^{kot}}$$

solutia modelului  
logistic.

1. dacă  $r_0 > 0 \Rightarrow x(t) \xrightarrow[t \rightarrow \infty]{} K$

2. dacă  $r_0 = 0 \Rightarrow x(t) \equiv x_0$ , pop. rămâne const. în timp

3. dacă  $r_0 < 0$ ,  $x_0 \in (0, K) \Rightarrow x(t) \xrightarrow[t \rightarrow \infty]{} 0$ , pop. dispără în timp.

3). Modulul de recoltare cu o rată constantă

D pop. se dezv. conform modului logistice

$$\begin{cases} x' = r_0 x \left(1 - \frac{x}{K}\right), & r_0, K > 0, x_0 > 0. \\ x(0) = x_0 \end{cases}$$

Din pop. resp. se face o recoltare cu o rată constantă  $h > 0$ .

$$x' = r_0 x \left(1 - \frac{x}{K}\right) - h$$

Care este efectul recolțării asupra dinamicii pop.?

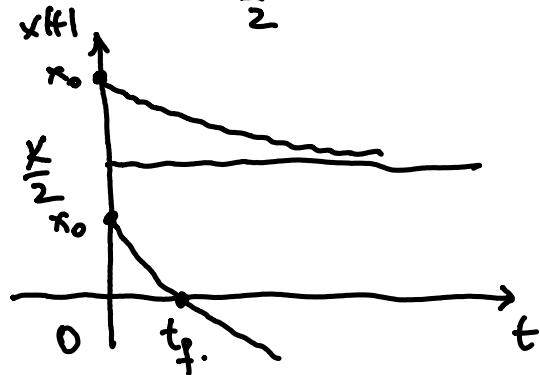
$$x' = f(x) \quad f(x) = r_0 x \left(1 - \frac{x}{K}\right) - h = -\frac{r_0}{K} \cdot x^2 + r_0 x - h.$$

$$\text{I. } \Delta = 0 \Leftrightarrow r_0 = \frac{4h}{K} \Leftrightarrow h = \frac{r_0 K}{4}.$$

$$x_1^* = x_2^* = \frac{-r_0}{-2 \frac{r_0}{K}} = \frac{K}{2}.$$

$$\boxed{f(x) = 0}$$

$$\Delta = r_0^2 - 4 \cdot \frac{r_0}{K} \cdot h = r_0 \underbrace{\left(r_0 - \frac{4h}{K}\right)}_{> 0 ?}.$$



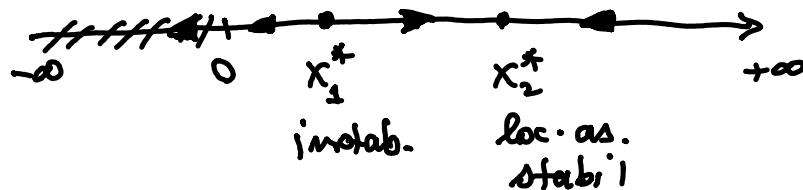
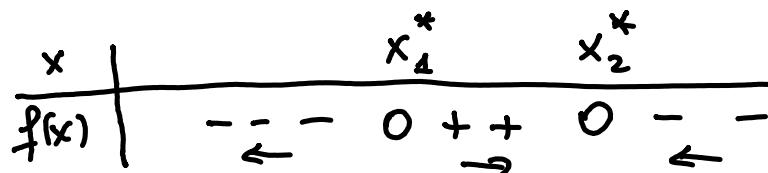
dacă  $x_0 > \frac{k}{2} \Rightarrow x(t) \rightarrow \frac{k}{2}, t \rightarrow +\infty$

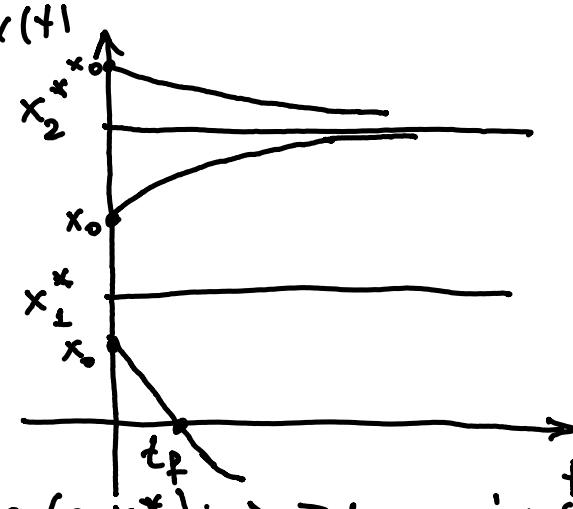
dacă  $x_0 \in (0, \frac{k}{2}) \Rightarrow \exists t_f > 0$  astfel că  $x(t_f) = 0$

$$\text{II } \Delta > 0 \Leftrightarrow r_0 > \frac{4h}{k} \Leftrightarrow h < \frac{r_0 k}{4}$$

$$x_{1,2}^* = \frac{-r_0 \pm \sqrt{r_0^2 - 4r_0 h}}{-2 \frac{r_0}{k}} = \frac{k}{2r_0} \cdot (r_0 \mp \sqrt{r_0^2 - 4r_0 h})$$

Se observă că  $0 < x_1^* < x_2^*$



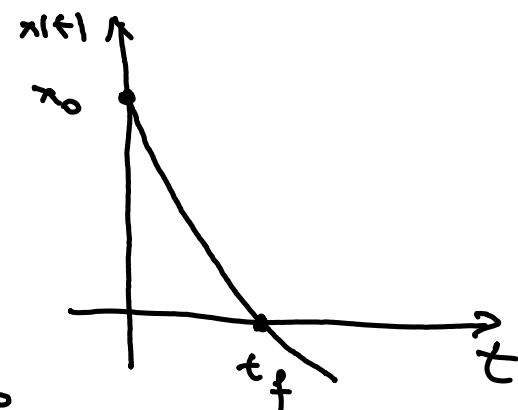
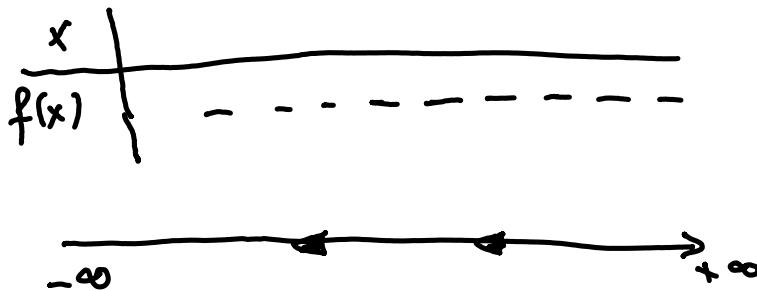


dacă  $x_0 \in (0, x_1^*) \Rightarrow \exists t_f > 0$  așa că  $x(t_f) = 0$

dacă  $x_0 \in (x_1^*, +\infty) \Rightarrow x(t) \xrightarrow[t \rightarrow \infty]{} x_2^*$ .

$$\text{III } D < 0 \Leftrightarrow h > \frac{x_0 K}{4}$$

$\Rightarrow$  ec. nu are pct. de echil.



$$\forall x_0 > 0 \quad \exists t_f > 0 \text{ ai } x(t_f) = 0.$$

### Concluzie

- dacă  $h$  satisf.  $0 < h \leq \frac{R_0 K}{4}$

atunci există o valoare prag  $x_T > 0$  și dacă

$x_0 < x_T$  atunci  $\exists t_f > 0$  ai  $x(t_f) = 0$ , adică pop.

dispare în timp finit

dacă  $x_0 > x_T$  atunci  $x(t) \rightarrow x^*$ , adică pop. tridecătre o sol. de echilibru.

$$\left( \begin{array}{l} \text{I. } x_T = \frac{K}{2}, x^* = \frac{K}{2} \\ \text{II. } x_T = x_1^*, x^* = x_2^* \end{array} \right)$$

- dacă  $h > \frac{R_0 K}{4}$

$\Rightarrow \exists t_f > 0$  ai  $x(t_f) = 0$ ,  $\forall x_0 > 0$ .

adică pop. dispare în timp finit indiferent de  
mărimea aceluiși la mom. initial (recoltare excesivă).

#### 4) Modelul cu recoltare proporțională

- recoltarea se face cu o rată prop. cu mărimea pop. la momentul respectiv, adică:

$$\begin{cases} x' = r_0 x \left(1 - \frac{x}{K}\right) - E \cdot x & r_0, K, E, x_0 > 0 \\ x(0) = x_0 \end{cases}$$

Care este efectul recoltării?

$$x' = f(x) \quad f(x) = r_0 x \left(1 - \frac{x}{K}\right) - E \cdot x$$

$$f(x) = 0 \quad \rightarrow \quad x \left(r_0 \left(1 - \frac{x}{K}\right) - E\right) = 0$$

$$x_1^* = 0 \quad r_0 \left(1 - \frac{x}{K}\right) - E = 0$$

$$r_0 - r_0 \frac{x}{K} - E = 0$$

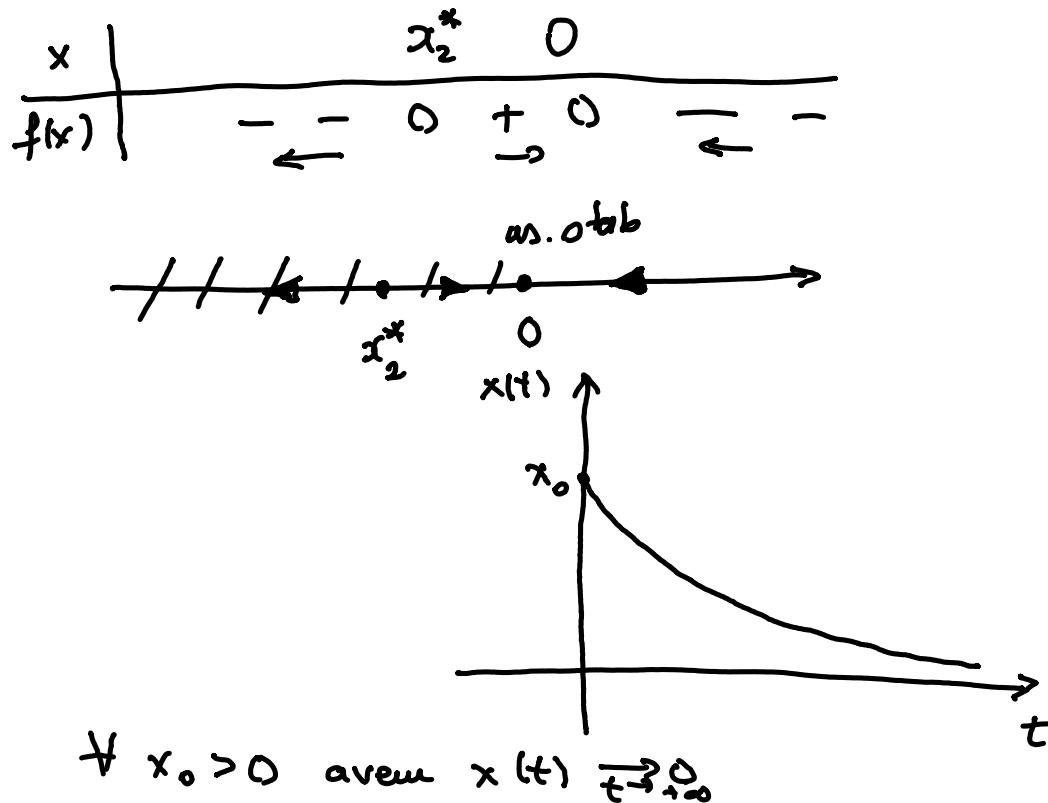
$$\frac{r_0 x}{K} = r_0 - E$$

$$x_e^* = \frac{K}{r_0} (r_0 - E)$$

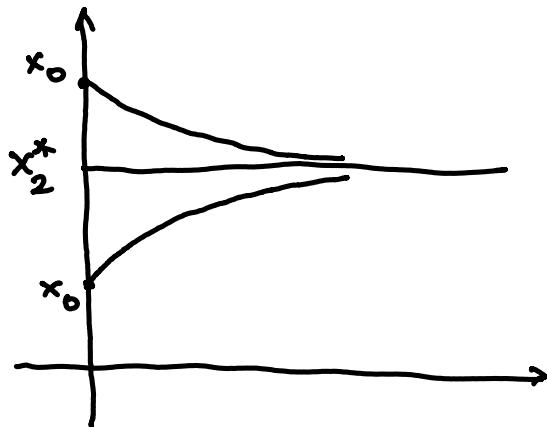
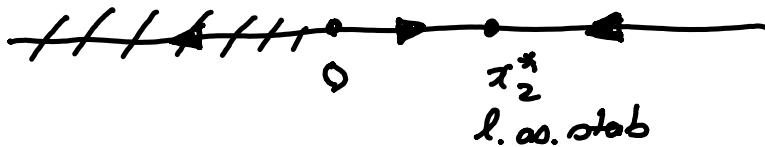
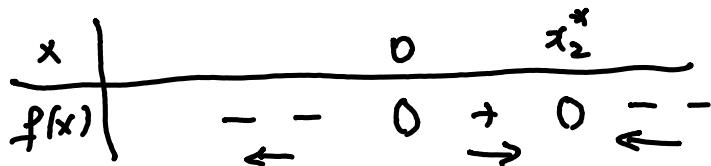
$$x_2^* \geq 0 \Leftrightarrow R_0 \geq E.$$

dacă  $R_0 < E \rightarrow x_2^* < 0$  nu are semnif. biologice.

1.  $R_0 \leq E$   $\Leftrightarrow x_2^* \leq 0$



$$2. \underline{r_0 > E} \Leftrightarrow x_2^* > 0$$



Concluzie:

- dacă  $r_0 > E$  atunci  $x(t) \rightarrow x_2^*$ ,  $\forall x_0 > 0$ , adică pop. finală către sol. de echilibrului  $x_2^* > 0$ ,  $\forall x_0 > 0$ .
- dacă  $r_0 \leq E$  atunci  $x(t) \rightarrow 0$ ,  $\forall x_0 > 0$ , adică pop. dispără în timp indiferent de mărimea la mom. initial