ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ АВТОНОМНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ
«КАЗАНСКИЙ (ПРИВОЛЖСКИЙ) ФЕДЕРАЛЬНЫЙ УНИВЕРСИТЕТ»
ИНСТИТУТ ВЫЧИСЛИТЕЛЬНОЙ МАТЕМАТИКИ И ИНФОРМАЦИОННЫХ ТЕХНОЛОГИЙ
Кафедра прикладной математики и искусственного интеллекта
Направление подготовки - «Прикладная математика»

КУРСОВАЯ РАБОТА

по дисциплине: «Численные методы»

Система типа хищник-жертва. Модель Вольтера.

Студент 2 курса
группы 09-221
«____» ________ 2024 г. ______________ М.А. Саитов
Научный руководитель
ассистент б.с.
«____» ________ 2024 г. ______________ О.В. Глазырина

Казань, 2024 год

Содержание

1 Цель работы

Целью работы является исследование модели взаимодействия "Хищник - жертва", выявление зависимостей поведения модели в зависимости от значения параметров, описывающих систему, а так же применение метода Рунге-Кутты при решении сопутсвующих систем дифференциальных уравнений.

2 Теоретические основы выполнения работы

Модель Вольтерра используется для представления взаимодействия двух типов. При моделировании системы "Хищник — Жертва" будем учиывать следующие ограничения:

1. Жертва может найти достаточно пищи для пропитания

2. При каждой встрече с хищником последний убивает жертву

3. Норма рождаемости жертв x_b, нормы естественной смертности жертв x_d и хищников c являются постоянными, $a = x_b - x_d > 0$.

4. Число случаев, когда хищник убивает жертву, зависит от вероятности их встречи и, следовательно, пропорционально произведению xy.
   В результате встреч с жертвами число хищников увеличивается.

Обозначим количества хищников и жертв в момент времени t через $y = y(t)$ и $x = x(t)$ соответственно. Тогда с учетом сделанных допущений, модель можно записать в виде:

$$\frac{dx}{dt} = ax - bxy$$
$$\frac{dy}{dt} = -cy + dxy \tag{1}$$

где коэффициенты b, d - коэффициенты убийства жертв и воспроизводства хищников, a - описывает рождаемость жертв, c - ествестенную смерть жертв.

Произведя в системе (1) замены:

$$X = \frac{d}{a}x,\ \ Y = \frac{b}{a}y,\ \ \tau = at,\ \ \sigma = \frac{c}{a}$$

уравнение (1) преобразуется к виду:

$$\frac{dX}{d\tau} = X - XY$$
$$\frac{dY}{d\tau} = -\sigma Y + XY \tag{2}$$

с начальными условиями:

$$X(0) = X_0,\ \ Y(0) = Y_0 \tag{3}$$

описывающими количество особей каждого из вида.

3 Метод Рунге-Кутты

Для решения систем дифференциалных уравнений будем использовать метод Рунге – Кутты 4-го порядка точности:

$$\begin{aligned}
k_1 &= f(t_n, y_n),\\
k_2 &= f(t_n + \frac{h}{3}, y_n + \frac{hk_1}{3}),\\
k_3 &= f(t_n + \frac{2h}{3}, y_n - \frac{hk_1}{3} + hk_2),\\
k_4 &= f(t_n + h, y_n + h(k_1 - k_2 + k_3)),\\
y_{n+1} &= y_n + \frac{h(k_1 + 3k_2 + 3k_3 + k_4)}{8}
\end{aligned} \tag{4}$$

где $y'(t, y) = k(t, y)$. Задано начльное условие $y(0) = y_0$. Этот метод является методом с постоянным шагом h на отрезке $[a, b]$, значения решения вычисляются в $n = \frac{b-a}{h}$ точках.

Используя приведенный выше метод решить тестовую задачу:

$$y_1' = \frac{y_1}{2 + 2t} - 2ty_2, \quad y_2' = \frac{y_2}{2 + 2t} + 2ty_1, \tag{5}$$

на отрезке [0, 2].

4 Задание

В ходе выполнения работы необходимо:

1. Проверить правильность вывода исходных уравнений (1), уравнений в безразмерном виде (2) и тестового решения (5)

2. Найти стационарные решения (состояния равновесия) системы (2).

3. Написать процедуру инетгрирования задачи Коши для системы из n обыкновенных дифференциальных уравнений по формулам (4) на произвольном отрезке $[a, b]$ с постоянным шагом h.

4. Для тестовой задачи (5) построить графики зависимости максимальной погрешности решения e и $\frac{e}{h^4}$ от выбранного шага h.
   Пояснить результаты расчетов.

5. Для двух наборов начальных условий (3) в окрестности состояния равновесия и нескольких значений параметра σ расчитать динамику популяции. Привести графики наиболее характерных решений в координатах (X, Z) и дать их интерпретацию.

5 Проверка правильности вывода исходных уравнений

Для перехода от уравнения системы (1) к уравнению системы (2) мы введем новые переменные и новые параметры, а затем проведем соответствующие замены и преобразования.

Введем следующие замены:

$$X = \left(\frac{d}{a}\right) x, \quad Y = \left(\frac{b}{a}\right) y, \quad \tau = at, \quad \sigma = \frac{c}{a} \tag{6}$$

Пойдем методом от обратного и выведем уравнения системы (1) через уравнения системы (2):

1. Подставим в левую часть первого уравнения (2) наши замены получим:

$$\frac{dX}{d\tau} = \frac{d\left(\frac{d}{a}\right) x}{d(at)} = \frac{d}{a^2}\frac{dx}{dt}$$

2. Подставим в правую часть наши замены получим:

$$X - XY = \left(\frac{d}{a}\right) x - \left(1 - \left(\frac{b}{a}\right) y\right)$$

3. Соединив два уравнения получим:

$$\frac{d}{a^2}\frac{dx}{dt} = \left(\frac{d}{a}\right) x - \left(1 - \left(\frac{b}{a}\right) y\right)$$

4. Разделив обе части уравнения на $\frac{d}{a^2}$ получим:

$$\frac{dx}{dt} = ax - bxy$$

Проделав те же самые шаги ко второму уравнению системы (2), мы придем ко второму уравнению системы (1).

6 Решение тестовой задачи

Тестовый вариант задачи будет решен методом Рунге - Кутты 4-го порядка точности. Дана система уравнений (6) с известным точным решением:

$$y_1 = \cos(t^2)\sqrt{1+t}, \quad y_2 = \sin(t^2)\sqrt{1+t} \tag{7}$$

Необходимо решить систему с начальными условиями $y_1(0) = 0, y_2(0) = 1$ на отрезке $[0; 2]$. Перед вычислением коэффициентов стоит заметить, что $y_1' = y_1'(y_1, y_2, t)$ и $y_2' = y_2'(y_1, y_2, t)$, тогда:

$$\begin{aligned}
&k_{11} = y_1'(t(i), y_1(i), y_2(i))\\
&k_{12} = y_2'(t(i), y_1(i), y_2(i))\\
&k_{21} = y_1'(t(i) + \frac{h}{3}, y_1(i) + \frac{h}{3}k_{11}, y_2(i) + \frac{h}{3}k_{12})\\
&k_{22} = y_2'(t(i) + \frac{h}{3}, y_1(i) + \frac{h}{3}k_{11}, y_2(i) + \frac{h}{3}k_{12})\\
&k_{31} = y_1'(t(i) + \frac{2h}{3}, y_1(i) - \frac{h}{3}k_{11} + hk_{21}, y_2(i) - \frac{h}{3}k_{12} + hk_{22})\\
&k_{32} = y_2'(t(i) + \frac{2h}{3}, y_1(i) - \frac{h}{3}k_{11} + hk_{21}, y_2(i) - \frac{h}{3}k_{12} + hk_{22})\\
&k_{41} = y_1'(t[i] + h, y_1(i) + h(k_{11} - k_{21} + k_{31}), y_2(i) + h(k_{12} - k_{22} + k_{32}))\\
&k_{42} = y_2'(t[i] + h, y_1(i) + h(k_{11} - k_{21} + k_{31}), y_2(i) + h(k_{12} - k_{22} + k_{32}))\\
&y_1(i+1) = y_1(i) + \frac{h}{8}(k_{11} + 3k_{21} + 3k_{31} + k_{41})\\
&y_2(i+1) = y_2(i) + \frac{h}{8}(k_{12} + 3k_{22} + 3k_{32} + k_{42})
\end{aligned} \tag{8}$$

где i $= 1, \ldots, \frac{b-a}{h} - 1$

Получим график данных функций:

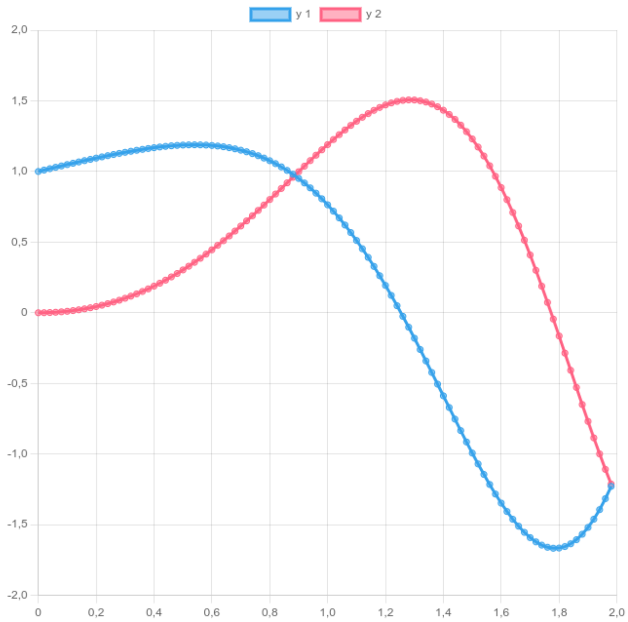

Рис.1 — График двух функций, полученных через метод Рунге - Кутты.

Решив таким образом систему, составим графики зависимости максимальной ошибки решения от шага h^4:

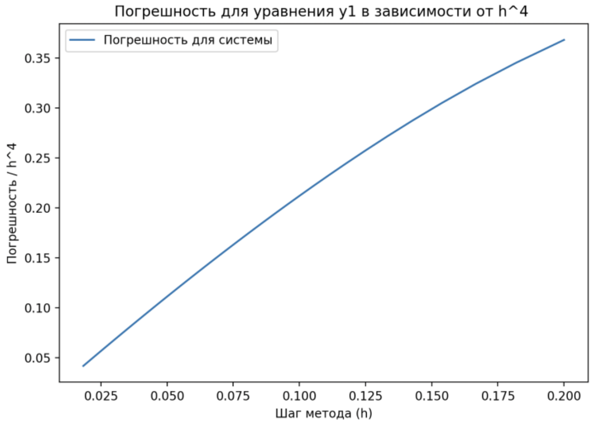

Рис.2 — Зависимость точности решения от шага h^4.

Исходя из вида графиков, описывающих зависимость точности решения, можно сделать вывод о зависимости точности решения от шага разбиения.

7 Модель Вольтерра

Теперь мы можем, используя правило (5) решить систему (3). Выберем начальные условия $X_0 = 3, Y_0 = 0.5$, начальное число жертв и хищников, соответственно. Исходя из вида системы, отметим, что динамика популяции зависит от параметра $\sigma = \frac{c}{a}$ - отношения смертности хищников к приросту жертв. Выбрав $\sigma = 1$, т.е. установив равное отношение прироста жертв к смертности хищников получим график описывающий размеры популяций жертв и хищников с течением времени (Рис.3). Размер популяции жертв в начальный момент превышает размер популяции хищников, из-за чего веротность встречи представителей двух видов возрастает, хищник убивает жертву. С уменьшением количества жертв, количество встреч с хищниками убывает. Когда хищники не охотятся, их популяция начинает вымирать. Уменьшение популяции хищников уменьшает вероятность встреч с жертвами, что для последних, при наличии бесконечного числа пищи является причиной резкого увеличения числа представителей вида. Резкое увеличение числа жертв предполагает возрастание числа хищников. Система приходит в циклиеское, устойчивое состояние. На графике по горизонтали – время, по вертикали – популяция.

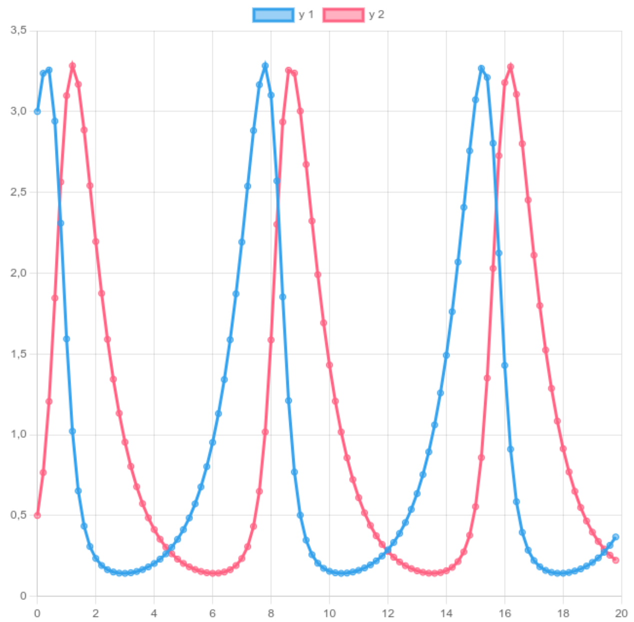

Рис.3 — Размер популяций жертв (синий) и хищников (красный) с течением времени.

Теперь выберем $\sigma = 3$, что определит троекратное увеличение убыли хищников к росту популяций жертв. Поведение популяций видов изменилось, численность популяций изменяется не так сильно, однако, за тот же промежуток времени происходит большее число "колебаний" числа представителей вида (Рис.4).

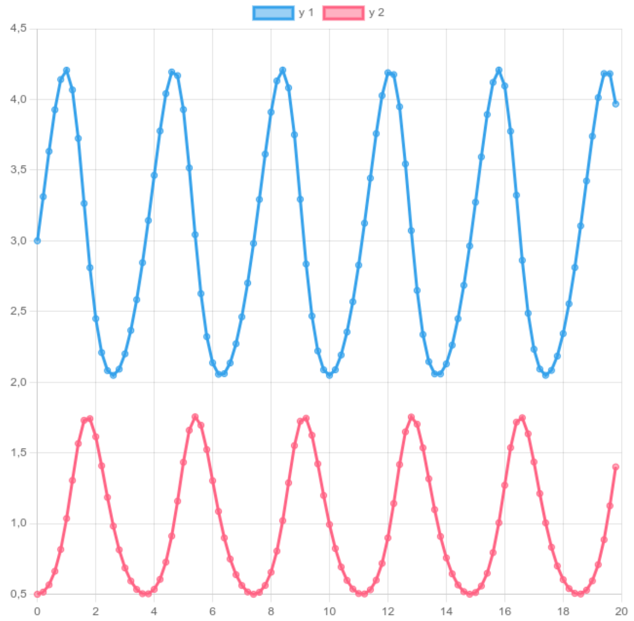

Рис.4 — Изменение популяций видов при $\sigma = 3$.

Применим те же параметры для системы с начальными условиями $X_0 = 1, Y_0 4$, что соответствует ситуации, когда в начальный момент число хищников в 4 раза превышает количество жертв. Тенденция стаблизации системы сохраняется, однако при значении $\sigma = 3$ популяция хищников убывает сильнее из-за малого количества доступной изначально пищи и значения коэффициента.

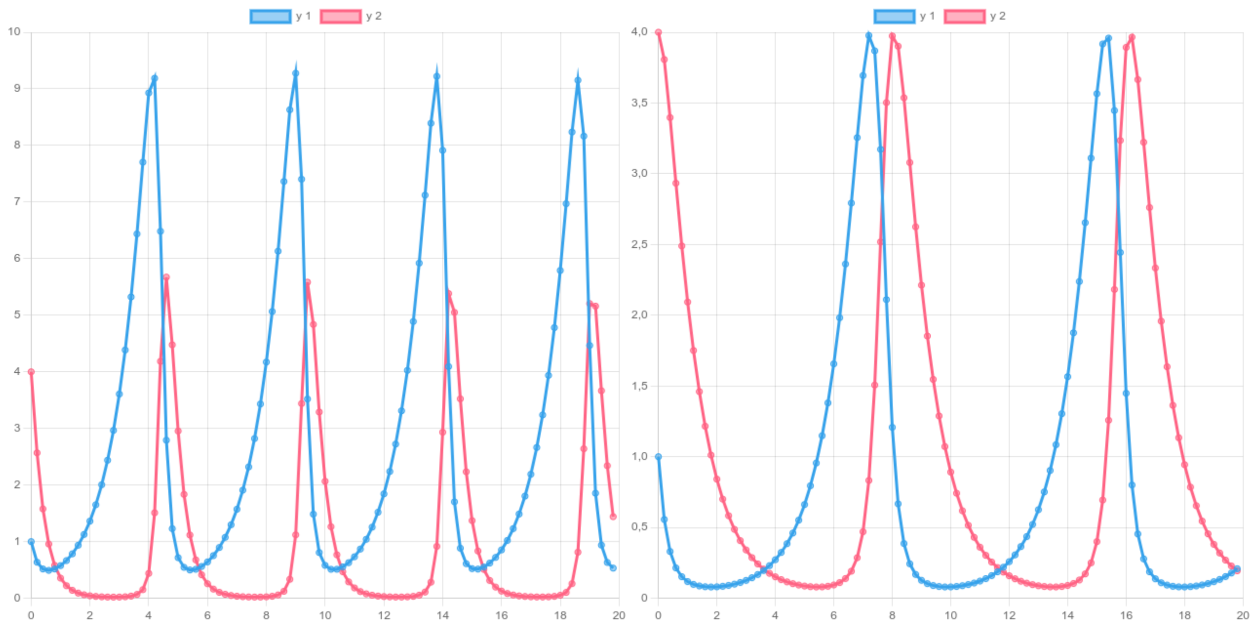

Рис.5 — Вид популяции при других начальных условиях.

Представим графики в координатах (X, Y) для двух расмотренных начальных условий (Рис. 6).

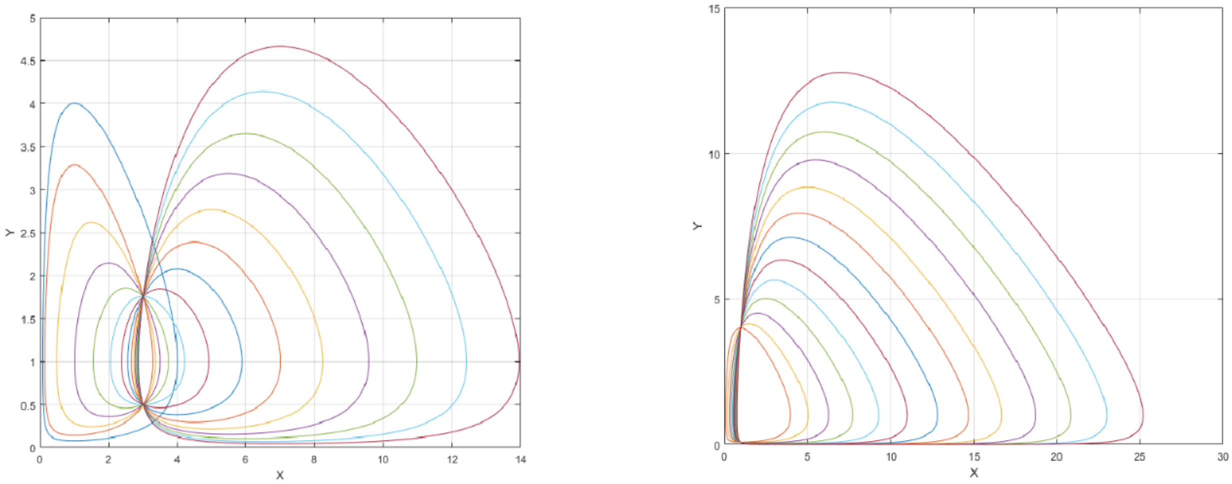

Рис.6 — Графики (X, Y) в зависимости от параметра σ.

8 Заключение

Модель Вольтерра может быть использована для моделирования системы типа "Хищник–жертва". Наблюдая за моделью можно выявить основные закономерности поведения популяций. В ходе работы были рассмотрены модели с различными значениями начального размера популяций, коэффициентов определяющих отношение убыли одного вида к приросту другого. При выполнении задачи был использован метод Рунге–Кутты для решения систем дифференциалных уравнений. Метод позволяет решать уравнения с достаточной степенью точности, достаточной для корректного моделирования системы.

9 Список литературы

1. Глазырина Л.Л., Карчевский М.М. Численные методы: учебное пособие. — Казань: Казан. ун-т, 2012. — 122

2. Глазырина Л.Л.. Практикум по курсу «Численные методы». Решение систем линейных уравнений: учеб. пособие. — Казань: Изд-во Казан. ун-та, 2017. — 52 с.

10 Листинг программы

```cpp
#include <iostream>
#include <vector>
#include <cmath>
#include <fstream>
#include <iomanip>

#define a 0.0
#define b 20.0
#define sigma 1.0

double y1_test(double t, double y1, double y2) {
    return (y1 / (2 + 2 * t)) - 2 * t * y2;
}

double y2_test(double t, double y1, double y2) {
    return (y2 / (2 + 2 * t)) + 2 * t * y1;
}

double y1_dynamic(double y1, double y2) {
    return y1 - y1*y2;
}

double y2_dynamic(double y1, double y2) {
    return -sigma*y2 + y1*y2;
}
void solve_test(double h, double x0, double y0, std::vector<double>& t, std::vector<double>& y1, std::vector<double>& y2) {
    int n = static_cast<int>((b - a) / h + 1);
    t = std::vector<double>(n);
    y1 = std::vector<double>(n);
    y2 = std::vector<double>(n);
    t[0] = double(a);
    y1[0] = x0;
    y2[0] = y0;

    for (int i = 0; i < n - 1; i++) {
        t[i + 1] = t[i] + h;
        double k11 = y1_test(t[i], y1[i], y2[i]);
        double k12 = y2_test(t[i], y1[i], y2[i]);

        double k21 = y1_test(t[i] + h / 3.0, y1[i] + h * k11 / 3, y2[i] + h * k12 / 3.0);
        double k22 = y2_test(t[i] + h / 3.0, y1[i] + h * k11 / 3, y2[i] + h * k12 / 3.0);

        double k31 = y1_test(t[i] + 2.0 * h / 3.0, y1[i] - h * k11 / 3.0 + h * k21, y2[i] - h * k12 / 3.0 + h * k22);
        double k32 = y2_test(t[i] + 2.0 * h / 3.0, y1[i] - h * k11 / 3.0 + h * k21, y2[i] - h * k12 / 3.0 + h * k22);

        double k41 = y1_test(t[i] + h, y1[i] + h * (k11 - k21 + k31), y2[i] + h * (k12 - k22 + k32));
```

```cpp
        double k42 = y2_test(t[i] + h, y1[i] + h * (k11 - k21 + k31), y2[i] + h * (k12 - k22 + k32));

        y1[i + 1] = y1[i] + h * (k11 + 3.0 * k21 + 3.0 * k31 + k41) / 8.0;
        y2[i + 1] = y2[i] + h * (k12 + 3.0 * k22 + 3.0 * k32 + k42) / 8.0;
    }
}

void solve_dynamic(double h, double x0, double y0, std::vector<double>& t, std::vector<double>& y1, std::vector<double>& y2) {
    int n = static_cast<int>((b - a) / h + 1);
    t = std::vector<double>(n);
    y1 = std::vector<double>(n);
    y2 = std::vector<double>(n);
    t[0] = double(a);
    y1[0] = x0;
    y2[0] = y0;

    for (int i = 0; i < n - 1; i++) {
        t[i + 1] = t[i] + h;
        double k11 = y1_dynamic(y1[i], y2[i]);
        double k12 = y2_dynamic(y1[i], y2[i]);

        double k21 = y1_dynamic(y1[i] + h * k11 / 3, y2[i] + h * k12 / 3);
        double k22 = y2_dynamic(y1[i] + h * k11 / 3, y2[i] + h * k12 / 3);

        double k31 = y1_dynamic(y1[i] - h * k11 / 3 + h * k21, y2[i] - h * k12 / 3 + h * k22);
        double k32 = y2_dynamic(y1[i] - h * k11 / 3 + h * k21, y2[i] - h * k12 / 3 + h * k22);

        double k41 = y1_dynamic(y1[i] + h * (k11 - k21 + k31), y2[i] + h * (k12 - k22 + k32));
        double k42 = y2_dynamic(y1[i] + h * (k11 - k21 + k31), y2[i] + h * (k12 - k22 + k32));

        y1[i + 1] = y1[i] + h * (k11 + 3.0 * k21 + 3.0 * k31 + k41) / 8.0;
        y2[i + 1] = y2[i] + h * (k12 + 3.0 * k22 + 3.0 * k32 + k42) / 8.0;
    }
}
void exact(double h, std::vector<double>& y1, std::vector<double>& y2) {
    int n = static_cast<int>((b - a) / h + 1);
    y1.resize(n);
    y2.resize(n);
    for (int i = 0; i < n; ++i) {
        double t = a + i * h;
```

```
        y1[i] = std::cos(t * t) * std::sqrt(1 + t);
        y2[i] = std::sin(t * t) * std::sqrt(1 + t);
    }
}

int main(){
    double x0 = 3;
    double y0 = 1;
    int n = 100;
    double h = (b - a) / n;
    std::vector<double> t;
    std::vector<double> y1;
    std::vector<double> y2;
    solve_dynamic(h, x0, y0, t, y1, y2);
    std::ofstream f("data.txt");
    for(int i = 0; i < t.size(); ++i) {
        f << y1[i] << " " << y2[i] << "\n";
    }
    f.close();

    return 0;
}
```