

El asesor se responsabiliza de guiar al alumno y de que todos los recursos mencionados en la Factibilidad Técnica estarán disponibles para el alumno, de modo que el proyecto de integración se pueda concluir en tiempo y forma.



Dr. Cutberto Romero Meléndez



M. en C. Leopoldo González Santos

## Referencias

- [1] H. V. G. y A. Fonseca, "Análogo estocástico del modelo lotka-volterra," Artículo publicado por la Universidad Distrital Francisco José de Caldas, dec 2010.
- [2] W. M. Caballero, "Estudio de un modelo depredador-presa con tres especies y capacidad de carga variable," Artículo publicado en la Revista de Modelamiento Matemático de Sistemas Biológicos, 2023.
- [3] O. A. C. A., "Modelos estocásticos de depredador-presa con múltiples especies: existencia y positividad de soluciones," Master's thesis, Universidad Nacional de Colombia, Medellín, Colombia, 2022.
- [4] A. O. J., "Modelo depredador-presa de lotka-volterra," Ph.D. dissertation, Universidad de La Laguna, España, 2017.
- [5] L. A. Cedrón, "Modelo de lotka - volterra en la biomatemática solución de sistema depredador-presa," Artículo publicado por la Universidad Nacional Jorge Basadre Grohmann, 2020.
- [6] C. R. M. et al, "On the boundedness of the numerical solutions' mean value in a stochastic lotka-volterra model and the turnpike property," *Complexity*, vol. 2021, p. 14, oct 2021.
- [7] . Z. W. Q. Gu, X. D., "Stochastic optimal control of predator-prey ecosystem by using stochastic maximum principle." *Nonlinear Dynamics*, vol. 2016, pp. 1177-1184, 2016.
- [8] . Z. E. Trélat, E., "The turnpike property in finite-dimensional nonlinear optimal control." *Journal Of Differential Equations*, vol. 2015, pp. 81-114, 2015.