Детерминированная модель Хищник-Жертва

Данная система максимально может иметь 6 равновесий:

- 1. тривиальное равновесие M0(0, 0), соответствующее отсутствию обеих популяций,
- 2. тривиальное равновесие M1(100, 0), соответствующее существованию только жертв,
- 3. равновесие $M5(0, -1/\delta)$ при $\delta > 0$ биологического смысла не имеет и в дальнейшем рассматриваться не будет,
- 4. нетривиальные равновесия, соответствующие сосуществованию обеих популяций:
- $-M2(\bar{x}, y)$ существует, если $\delta > 0$,
- $M3(\bar{x}, y^{-})$ существует если 0.004170193 < δ < 0.0042456957,
- $M4(\bar{x}, y)$ имеет биологический смысл, если $\delta < 0.0042456957$.

Тривиальное равновесие M0(0, 0)

```
In [1... usinPglots
usinDgifferential Equations
usinPgarameterized Functions
usinIgmplicit Equations
```

Задаем значения (из текстовким)

```
In [1.. g = 1
e = 0.01
a = 0.87
d = 0.002
x 0 = 0
y 0 = 0
```

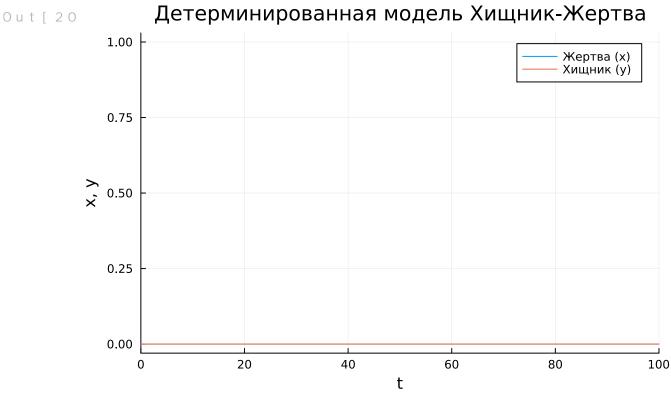
Задаем систему диф. уравнений

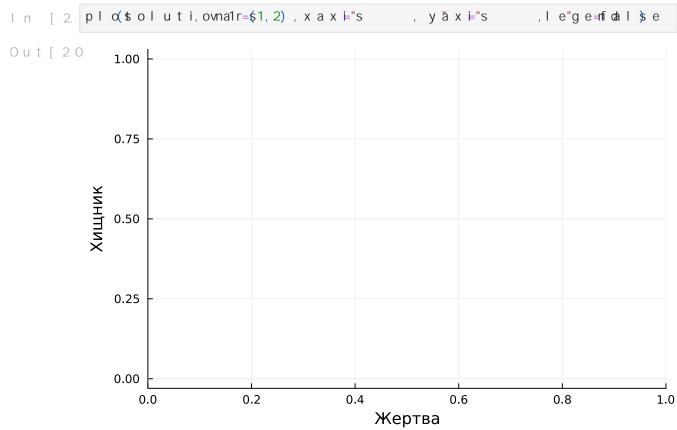
```
26.09.20
  Out[20 2-element Vector{Int64}:
           0
           0
         para[mg, e, a, d]
          4-element Vector{Float64}:
  Out [ 20
           1.0
           0.01
           0.87
           0.002
         t i mes p=a(n0.,0100) 0
  Out[20 (0.0, 100.0)
         probl ⊕ On DEPro (ppl pe; lmM, times, ppar à m
  Out[20 +: maanaa / C 20 or { I nat no d4 } t TFylpceat 6 4 n - p I at create
          timespan: (0.0, 100.0)
          uO: 2-element Vector{Int64}:
           0
           0
         solutiens1bl (perobl) em
          retcode: Success
  Out [ 20
          Interpolation: specialized 4th order "free"
          order "free" stiffness-aware interpolation
          t: 8-element Vector{Float64}:
              0.0
              9. 999999999999e - 5
              0.00109999999999998
              0.01109999999999997
              0.1110999999999996
              1.111099999999995
            11.111099999999993
           100.0
          u: 8-element Vector{Vector{Float64}}:
           [ 0. 0,
                  0.0]
           [ 0. 0,
                  0.0]
           [ 0. 0,
                  0.0]
           [ 0. 0,
                  0.0]
           [ 0. 0,
                  0.0]
                  0.01
           [ 0 . 0 ,
           [ 0. 0,
                  0.0]
```

[0. 0,

0.0]

, xlabel'





Тривиальное равновесие M1(100, 0)

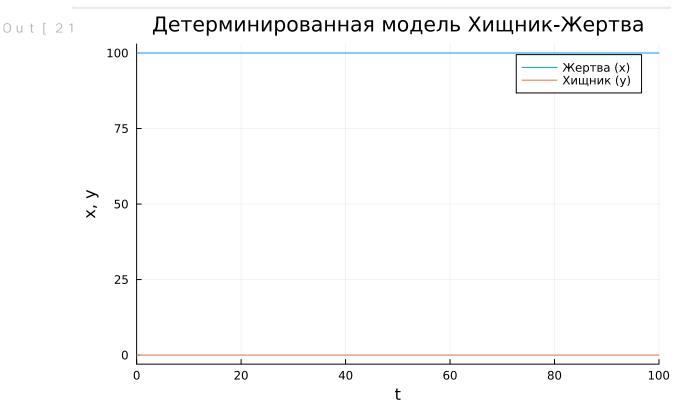
Задаем значения (из текстовки)

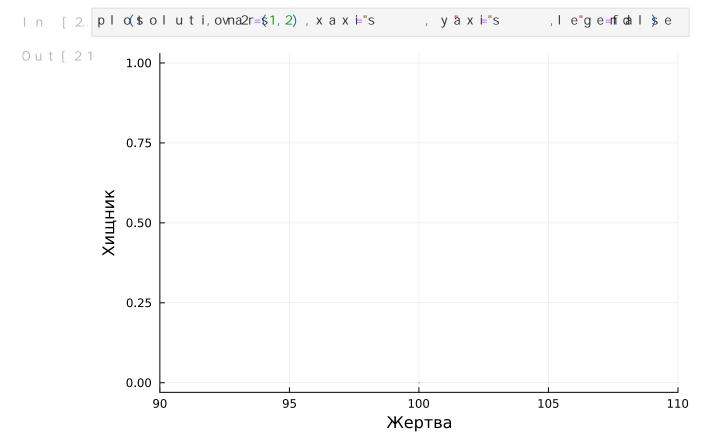
v k r

```
Out [ 20 0
```

Задаем систему диф. уравнений

```
| n | [2] pp! = @ode_dPePfbegin
          d x = x - ((x^*y)/(1+a^*x)) - e^*x^2
          dy = -g^*y + ((x^*y)/(1+a^*x)) - d^*y^2
       endge a d
Out[20 (:: PP{var" ###ParameterizedDiffEqFunction#481
        ction#482", var"###ParameterizedJacobianFuncti
ESystem}) (generic function with 1 method)
       M = [x Qy Q]
        2-element Vector{Int64}:
Out [21
         100
           0
       para[ng, e, a, d]
        4-element Vector {Float 64}:
Out [21
         1.0
         0.01
         0.87
         0.002
       t i mes p=a(n0.,0100)
Out[21 (0.0, 100.0)
       proble On DEPro (pd pe,! mM) times,ppar am
In [ 2...
        ODEProbwietnh u Typocetor { I natrod # } t TFylpceat 6 # n - p I accei:e
Out [ 21
       timespan: (0.0, 100.0)
        uO: 2-element Vector{Int64}:
         100
           0
       solutiens201 (perobl) em
In [2.
       retcode: Success
Out [ 21
        Interpolation: specialized 4th order "free"
        order "free" stiffness-aware interpolation
           8-element Vector {Float 64}:
           0.0
            9. 999999999999e - 5
           0.00109999999999998
           0.01109999999999997
           0.1110999999999996
           1.1110999999999995
          11.111099999999993
         100.0
        u: 8-element Vector{Vector{Float64}}:
         [100.0, 0.0]
                  0.01
         [100.0,
         [100.0,
                  0.0]
                  0.0]
         [100.0,
         [100.0,
                  0.0]
         [100.0,
                  0.0]
         [100.0,
                   0.0]
         [100.0,
                  0.0]
p = 2...plo(soluti, otni2t l=e"
                                                        , xlabel'
```





Нетривиальные равновесия

Задаем значения (из текстовки)

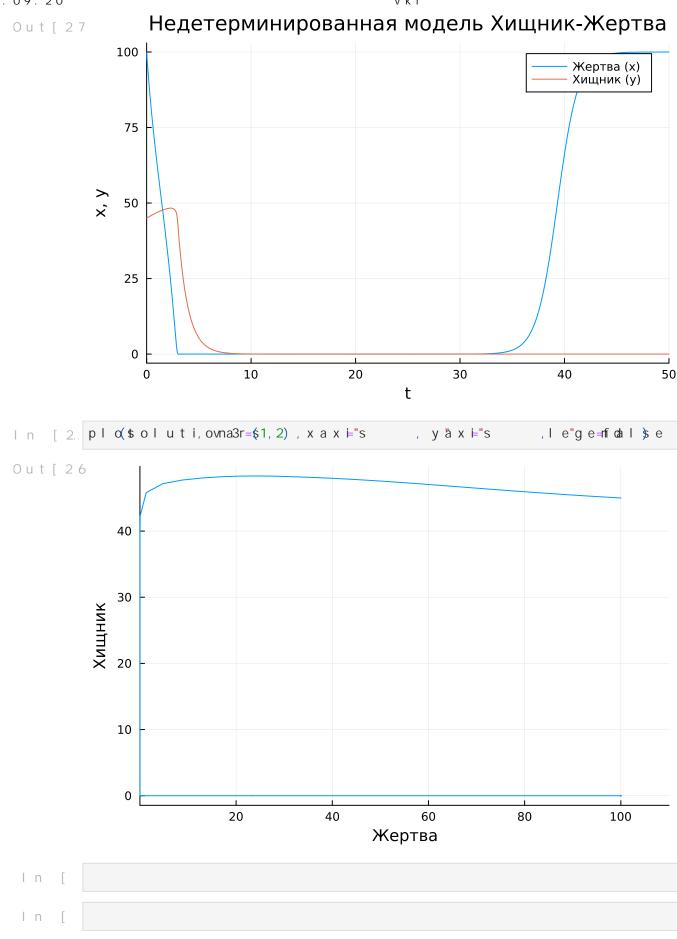
```
In [2. g = 1
e = 0.01
a = 0.87
d 1 = 0.002
x 2 = 100
y 2 = 45
```

```
Out[25 45
```

Задаем систему диф. уравнений

```
ln [2...pp!=@ode_dPePfbegin
          d x = x - ((x^*y)/(1+a^*x)) - e^*x^2
          d y = -g^*y + ((x^*y)/(1+a^*x)) - d^*y^2
       endgead
Out[25 (:: PP{var" ###ParameterizedDiffEqFunction#516"
        ction#517", var"###ParameterizedJacobianFuncti
        ESystem)) (generic function with 1 method)
In [2.] M = [x 2y 2]
        2-element Vector{Int64}:
Out [ 25
         100
           4 5
       para[mg, e, a, d]
        4-element Vector{Float 64}:
Out[25
         1.0
         0.01
         0.87
         0.002
       t i mes p=a(r0.00.050.)0
Out[27 (0.0, 50.0)
       probl ⊕ 6nDEPro (pd pe,!mM, times,ppar)am
In [2...
        ODEProbiwe to h u Type po et or { Inat no d4} t TFylp ceat 64 n - platoreu:e
Out[27
        timespan: (0.0, 50.0)
        u0: 2-element Vector{Int64}:
         100
           4 5
In [2... solutions 36 l (perobl) em
```

```
Out[27, retcode: Success
        Interpolation: specialized 4th order "free"
        order "free" stiffness-aware interpolation
        t: 66-element Vector{Float64}:
           0.0
           0.12246228497716256
           0.41464330743674244
           0\,.\,\,7\,9\,7\,1\,4\,9\,7\,1\,7\,6\,7\,0\,7\,5\,1\,2
           1. 2931244385559508
           1.919311035157056
           2.6870566923641452
           2.8418435734298124
           2. 9352585546560914
           2.9702266293860706
           2.997572588386487
           3.022457720008927
           3.0466086971615587
         32.83049817976946
         34.374868372603295
         35.877848336287016
         37.35225896769085
         38.80713805093022
         40.20342391062661
         41.813939689084314
         43.52328333626535
         44.83368090916647
         46.71699070046629
         48.60680648178594
         50.0
        u: 66-element Vector{Vector{Float64}}:
         [100.0, 45.0]
         [94.07692863826625, 45.25257520570948]
                                   45.831004797809506]
         [82.06029721610798,
         [69.10217308119152,
                                    46.53314062019565]
         [54.46717424976986,
                                    47.3340854408648]
         [\ 36.\ 319555909137875,\quad 48.\ 08851159502995]
         [9.423365513443343, 47.76390322948442]
         [\ 3.\ 2848239652804443,\ 46.\ 785513782451225]
                                    44.95207797649003]
         [0.5862251437011388]
                                     43.6778999119575961
         [ 0. 1847212483958356,
         [\ 0\ .\ 0\ 6\ 5\ 0\ 2\ 5\ 8\ 4\ 4\ 9\ 8\ 7\ 9\ 8\ 8\ 6\ 5\ ,\quad 4\ 2\ .\ 5\ 2\ 0\ 3\ 3\ 8\ 9\ 8\ 2\ 2\ 6\ 2\ 0\ 0\ 4\ ]
         [0.02433023939521848, 41.429793085620716]
         [0.009408992655354954, 40.376460875507156]
         [\ 0\ .\ 1\ 5\ 1\ 2\ 2\ 3\ 6\ 4\ 5\ 6\ 1\ 8\ 2\ 1\ 4\ 7\ 5\ , \qquad 1\ .\ 3\ 6\ 1\ 5\ 2\ 2\ 9\ 0\ 1\ 1\ 8\ 7\ 4\ 2\ 0\ 3\ e\ -\ 1\ 1\ ]
         [\ 0\ .\ 7\ 0\ 3\ 8\ 9\ 9\ 0\ 9\ 8\ 0\ 4\ 2\ 4\ 7\ 0\ 1\ ,\quad 4\ .\ 3\ 9\ 3\ 5\ 7\ 2\ 9\ 1\ 6\ 0\ 3\ 5\ 9\ 8\ 8\ e\ -\ 1\ 2\ ]
         [3.0859213512355756, 2.5738288410110306e-12]
         [\ 1\ 2\ .\ 2\ 0\ 7\ 6\ 1\ 4\ 2\ 0\ 4\ 7\ 7\ 3\ 7\ 4\ 4\ , \qquad 2\ .\ 4\ 3\ 1\ 4\ 7\ 4\ 3\ 9\ 4\ 8\ 1\ 2\ 3\ 7\ 4\ e\ -\ 1\ 2\ ]
         [ 37. 336085676457174, 2. 770644768743737e - 12]
         [70.65411560676795, 3.29817534503582e-12]
         [92.33360754617782,
                                    4. 090658301350795e-12]
           98.43607455506304,
                                    5. 159992796923929e - 12]
         [ 99. 57131474503376, 6. 168627092438756e - 12]
         [99.9273694001594, 7.974469075475288e-12]
         [\ 99.\ 98785789253341, \quad 1.\ 0318510334301896e-11]
         [99.9969603730101,
                                  1. 2477401910149575e-11]
       p \mid o(s \mid u \mid t \mid otni3t \mid = e''
                                                            , xlabe
```



l n

Ιn