1 Moučný červ (Tribolium)

Aby bylo možné počítat populace moučných červů, je nutné znát jejich životní cyklus. Z fundamentáního pozorování jejich vývoje lze tento cyklus odhadnout. Prvotní fází je vajíčko (L), z nějž se po 2 týdnech vylíhne larva (P). Po dalších dvou týdnech se z larvy stává dospělý červ (A). Vývoj jednotlivých fází lze popsat vztahy

Larva:
$$L_{n+1} = bA_n$$

Kukla: $P_{n+1} = L_n(1 - \mu_l)$ (1)
Brouk: $A_{n+1} = P_n(1 - \mu_p) + A_n(1 - \mu_a)$,

kde μ_l je úmrtnost larev, μ_p úmrtnost kukel a μ_a úmrtnost brouků. Spodní indexy jsou pak ordinálním číslováním populace.

Pokud zahrneme kanibalismus, který se u těchto druhů často vyskytuje, dostaneme:

požírání larev:
$$L_{n+1} = bA_n e^{-c_{la}A_n - c_{ll}L_n}$$

požírání kukel: $P_{n+1} = L_n(1 - \mu_l)$ (2)
požírání brouků: $A_{n+1} = P_n(1 - \mu_p)e^{-c_{pa}A_n} + A_n(1 - \mu_a)$,

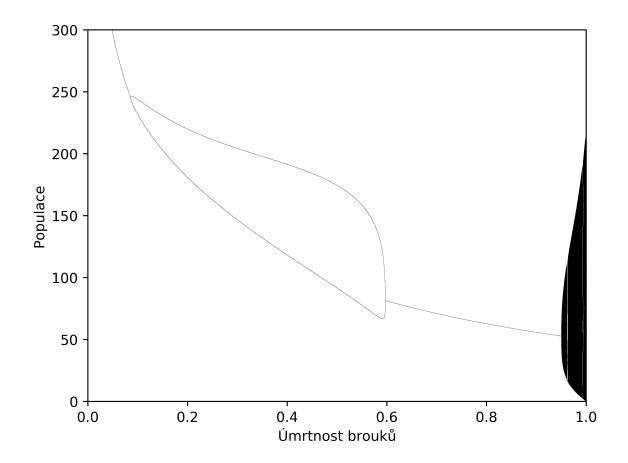
kde koeficienty byly zjištěny experimentálně jako

$$\begin{split} c_{la} &= 0.009 \text{ (A požírá L)} \\ c_{ll} &= 0.012 \text{ (L požírá L)} \\ c_{pa} &= 0.004 \text{ (A požírá P)} \\ \mu_{l} &= 0.267 \\ \mu_{p} &= 0 \\ \mu_{a} &= 0.0036 \text{ (základní úmrtnost)} \\ b &= 7.48 \text{ počet nových larev na 1 dospělého brouka za jednotku času, což je 14 dní)} \end{split}$$

Všechny tyto parametry jsou tzv. řídící parametry systému.

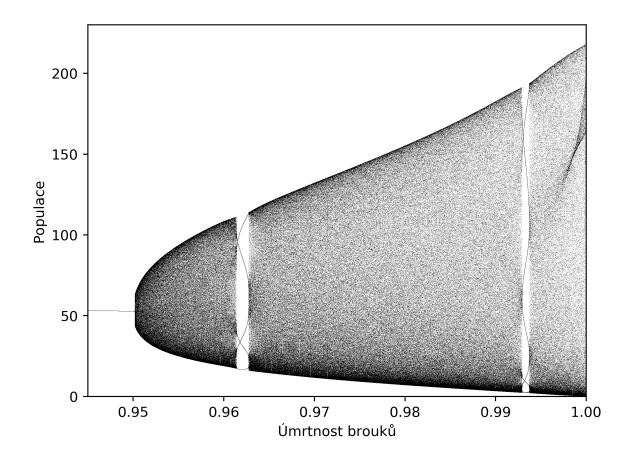
1.1 Bifurkační diagram

Systém popsaný rovnicemi 2 tvoří pro některý interval řídících parametrů chaotický systém, tzn. že malé změny v počátečních podmínkách způsobí, že po několika desítkách až stovkách cyklech může být rozdíl v počtu jedinců velký. Pro vizualizaci limitních stavů systému pro různé řídící parametry se využívá bifurkační diagram. Bifurkační diagram generujeme dostatečným počtem iterací systému (tím se dostaneme do limitního stavu) a následně uložením několika posledních hodnot pro danou hodnotu řídícího parametru (řádově desítky hodnot). Na bifurkačním diagramu pak vidíme zdvojování period (pro jednu hodnotu parametru dostáváme více limitních hodnot) a pokud systém přejde do chaotického režimu, dostáváme pro jednu hodnotu řídícího parametru velké množství limitních hodnot. V našem případě byla zvolena osa x pro úmrtnost brouků μ_a a osa y pro počet jedinců po 200-230 cyklech.



Graf 1: Bifurkační diagram

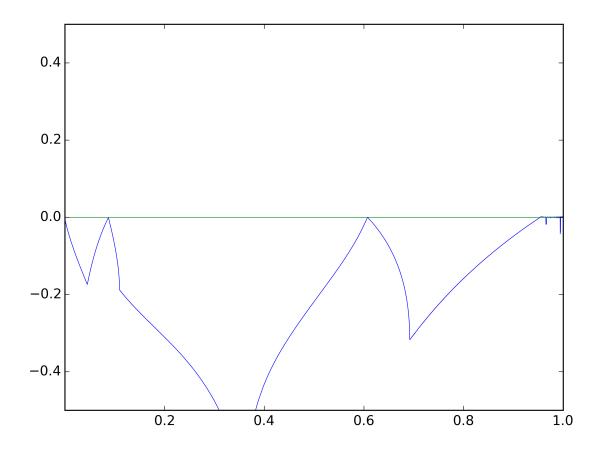
Z grafu 1 je patrné, že k první bifurkaci dochází při $\mu_a=0.1$, kde se perioda 1 mění na periodu 2. Druhá bifurkace je v bodě $\mu_a=0.6$, perioda 2 se mění na 1. ke třetí bifurkaci dochází při $\mu_a=0.954$, kde se systém začíná chovat chaoticky.



Graf 2: Bifurkační diagram - přiblížení na chaotický režim

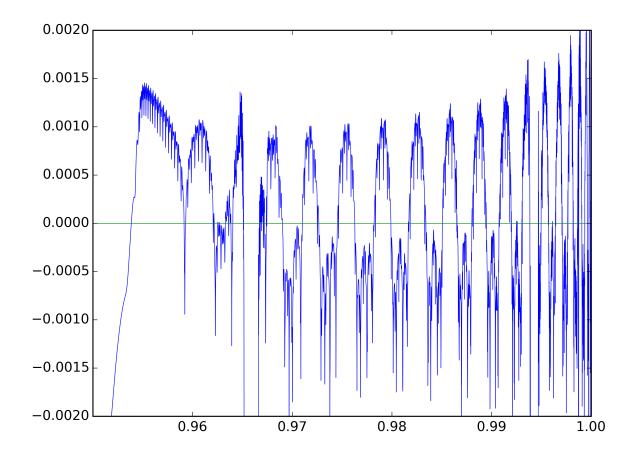
1.2 Nalezení největšího Ljapuova exponentu

Pro nalezení největšího Ljapuova exponentu pro $\mu_a \in [0,1]$ jsme nejdříve systém s počátečními podmínkami $L_0 = 100, P_0 = 100, A_0 = 100$ iterovali 400 generací aby jsme se při určování Ljapunova exponentu nacházeli na atraktoru. V konfiguračním prostoru jsme pak vytvořili druhou orbitu $\vec{x_b}$ přičtením vektoru $\vec{d_0} = (0,0,10^{-8})$ ke stavovému vektoru $\vec{x_a}$ obdrženému po 400 iteracích od počátečních podmínek. Obě orbity jsme následně iterovali 3000 generací s tím, že po každé iteraci jsme uložili hodnotu $d = \frac{|\vec{x_b} - \vec{x_a}|}{|d_0|}$ a korigovali druhou orbitu vzorcem $\vec{x_{bkor}} = \vec{x_a} + \frac{1}{d}(\vec{x_b} - \vec{x_a})$. Korigováním druhé orbity jsme zajistili, že vektor $\vec{x_{bkor}}$ je vždy ve vzdálenosti $|\vec{d_0}|$ od vektoru $\vec{x_a}$, ale ve směru $\vec{x_b} - \vec{x_a}$. Z uložených hodnot d jsme určili průměr všech log(d), který je maximálním Ljapunovým exponentem.



Graf 3: Maximální Ljapunovy exponenty pro parametr μ_a

Z hodnot Ljapunových exponentů na grafu vidíme, že v bodech kde dochází ke zdvojování periody orbity jde Ljapunův exponent do nuly, nad hodnotou $\mu_a = 0.954$ systém přechází do chaotického režimu (Ljapunův exponent je zde kladný), vidíme ale intervaly řídícího parametru v oblasti $\mu_a > 0.954$, kde dochází k dalším bifurkacím (jak je vidět na bifurkačním diagramu) a exponent je záporný.



Graf 4: Ljapunovy exponenty pro paremetr $\mu_a,$ přiblížení na chaotický režim

26. září 2019, Daniel Rod, Michal Grňo, Jan Střeleček