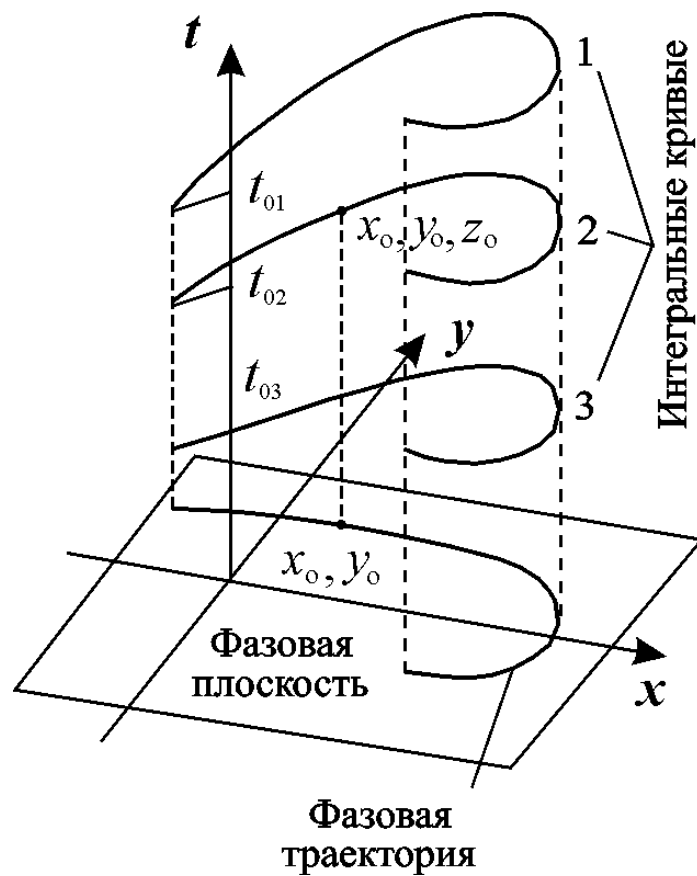


Фазовая плоскость
Качественное исследование

Анализ устойчивости
стационарного состояния
системы двух автономных
дифференциальных
уравнений

Траектории системы в пространстве (x, y, t)



Жюль Анри Пуанкаре
(Jules Henri Poincaré)
[1854-1912](#))

Типы устойчивости стационарного состояния



$$\begin{aligned}\frac{dx}{dt} &= P(x, y), \\ \frac{dy}{dt} &= Q(x, y).\end{aligned}$$

Ляпунов Александр Михайлович ([1857](#) – 1918) – выдающийся русский [математик](#), создал [теорию устойчивости](#) состояний равновесия и движения механических систем с конечным числом параметров. Работал также в области [дифференциальных уравнений](#), [гидродинамики](#), [теории вероятностей](#)

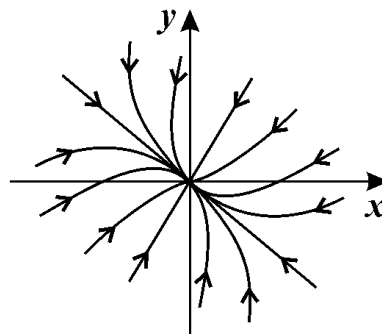
Типы поведения
фазовых траекторий в
окрестности
стационарного
состояния для
линейной системы

$$\frac{dx}{dt} = ax + by, \quad \frac{dy}{dt} = cx + dy$$

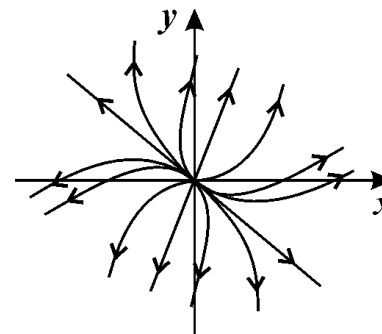
$$x = Ae^{\lambda t}, \quad y = Be^{\lambda t}$$

$$\lambda^2 - (a + d)\lambda + (ad - bc) = 0$$

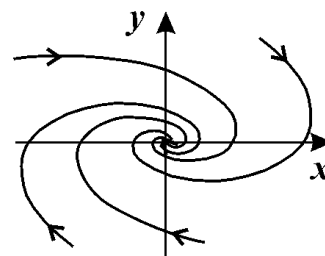
$$\lambda_{1,2} = \frac{a + d}{2} \pm \sqrt{\frac{(a + d)^2 - 4(ad - bc)}{4}}$$



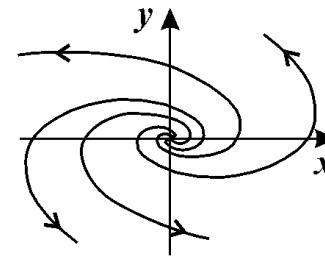
Устойчивый узел.
(λ_1, λ_2 действительны и отрицательны)



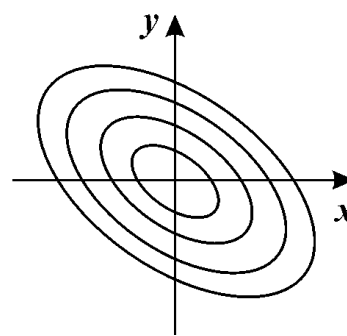
Неустойчивый узел.
(λ_1, λ_2 действительны и положительные)



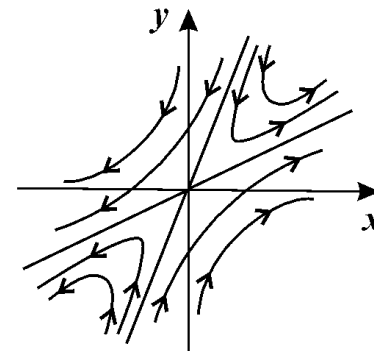
Устойчивый фокус
(λ_1, λ_2 - комплексны,
 $\text{Re } \lambda_{1,2} < 0$)



Неустойчивый фокус
(λ_1, λ_2 - комплексны,
 $\text{Re } \lambda_{1,2} > 0$)



Центр.
(λ_1, λ_2 - чисто мнимые)

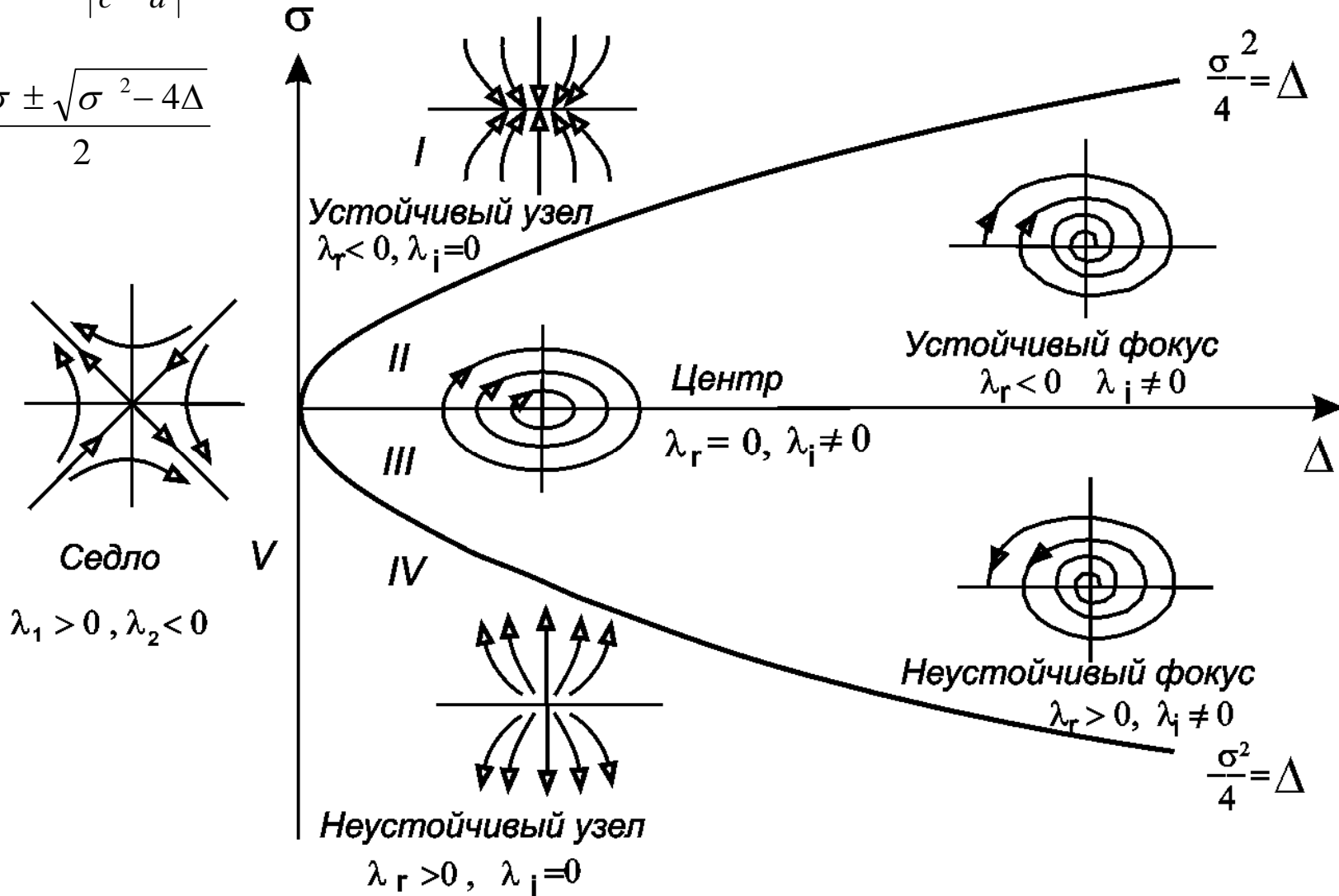


Седло.
(λ_1, λ_2 - действительны и разных знаков)

Бифуркационная диаграмма

$$\sigma = -(a+d); \Delta = \begin{vmatrix} a & b \\ c & d \end{vmatrix}$$

$$\lambda_{1,2} = \frac{-\sigma \pm \sqrt{\sigma^2 - 4\Delta}}{2}$$



Линеаризация системы общего вида

$$\frac{dx}{dt} = P(x, y),$$
$$\frac{dy}{dt} = Q(x, y).$$

$$x = \bar{x} + \xi,$$

$$y = \bar{y} + \eta.$$

Линеаризованная система

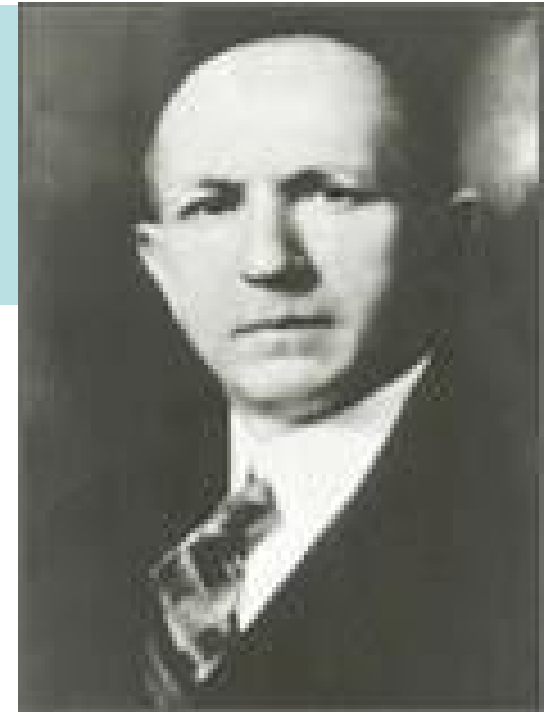
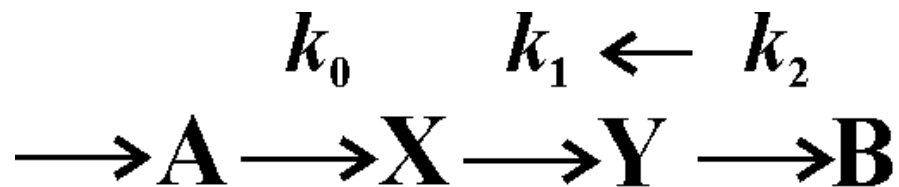
$$\frac{d\xi}{dt} = a\xi + b\eta,$$

$$\frac{d\eta}{dt} = c\xi + d\eta.$$

$$a = P'_x(\bar{x}, \bar{y}), b = P'_y(\bar{x}, \bar{y}),$$

$$c = Q'_x(\bar{x}, \bar{y}), d = Q'_y(\bar{x}, \bar{y}).$$

Кинетические уравнения Лотки (А.Ж. Lotka. Elements of Physical Biology, 1925)



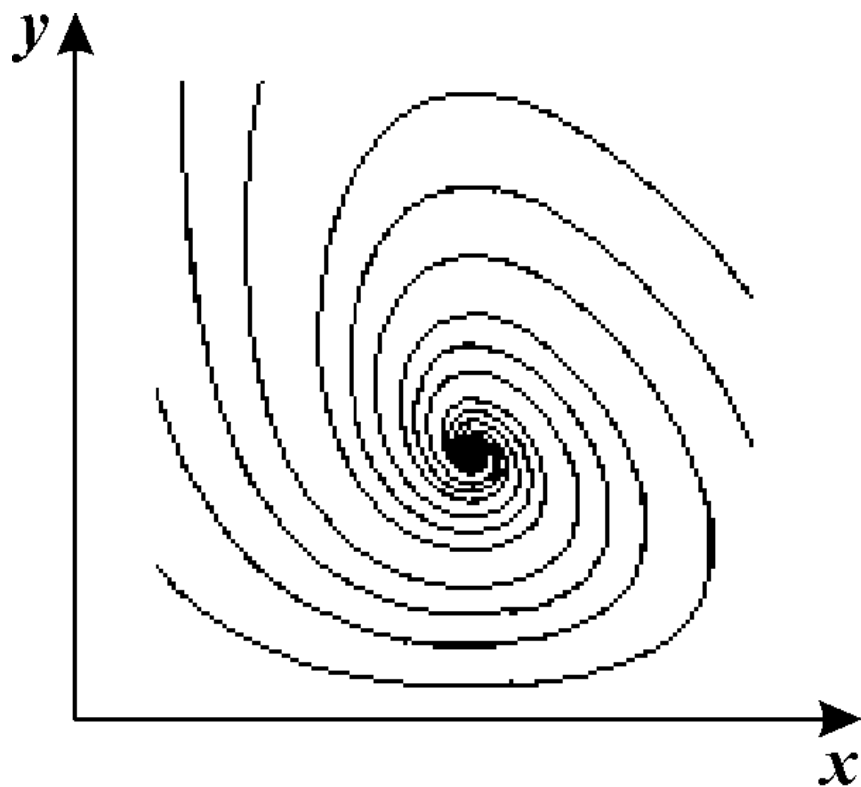
$$\begin{aligned} \frac{dx}{dt} &= k_0 - k_1 xy, \\ \frac{dy}{dt} &= k_1 xy - k_2 y, \\ \frac{dB}{dt} &= k_2 y. \end{aligned}$$

Лотка Альфред Джеймс ([англ. Alfred James Lotka](#)), [1880](#) –1949 – [американский математик](#), физик, статистик, демограф. Разработал модели простейших физико-химических реакций. Изучал процесс смены поколений, анализировал процесс демографического развития семьи, заложил основы экономической демографии

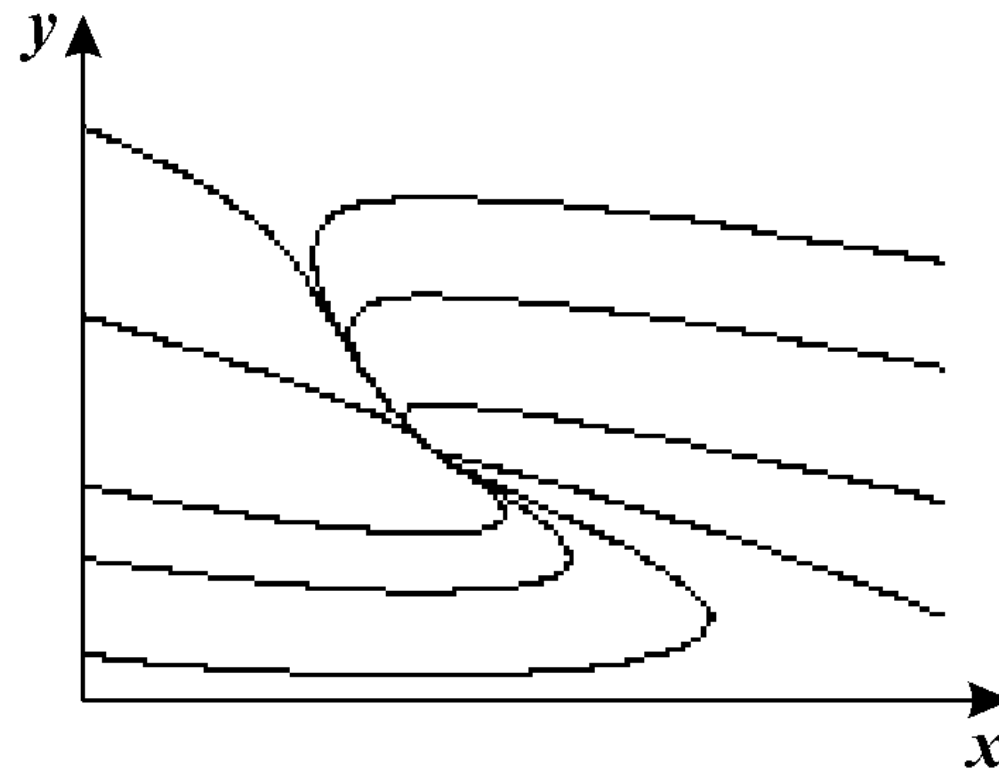
Фазовый портрет системы Лотки

a – устойчивый фокус,

б – устойчивый узел.



a
 $k_0 = 2, \quad k_1 = 2, \quad k_2 = 2.$



б
 $k_0 = 2, \quad k_1 = 10, \quad k_2 = 4.$

Vito Volterra

Модель Вольтерра

$$\frac{dx}{dt} = x(\alpha - \beta y),$$

$$\frac{dy}{dt} = -y(\gamma - \delta x).$$

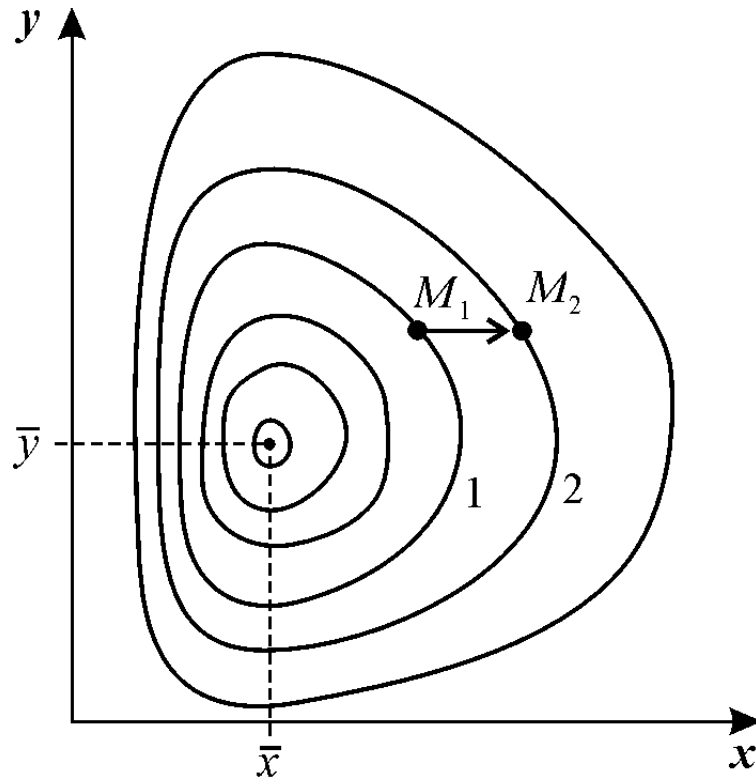
X – численность жертв

Y – численность хищников



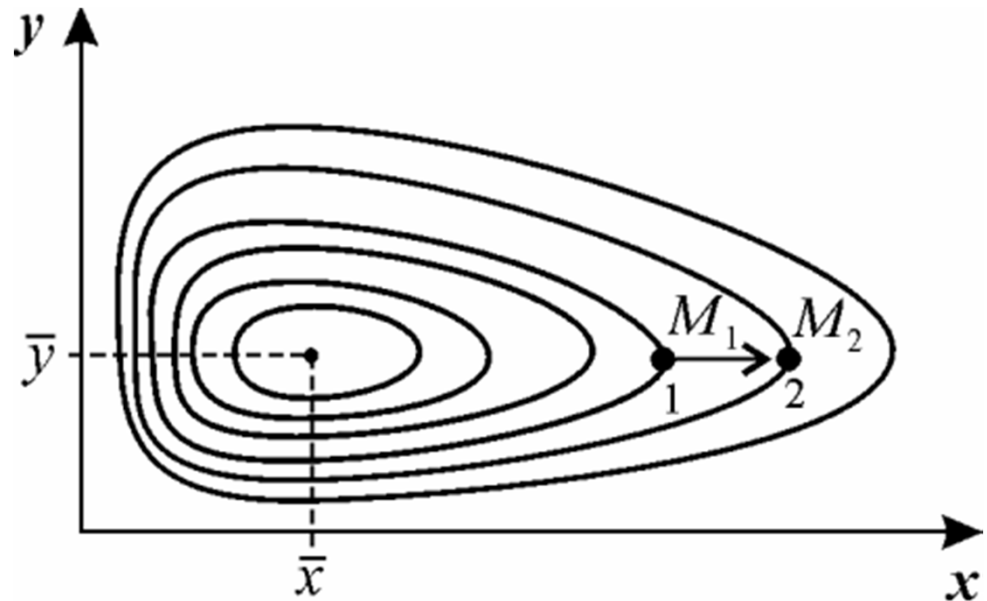
Вольтерра Вито ([1860](#) — [1940](#)) — выдающийся итальянский математик и физик. Работал в области дифференциальных уравнений с частными производными, теории упругости, интегральных и интегро-дифференциальных уравнений, функционального анализа. Основатель математической теории популяций.

Фазовый портрет модели Вольтерра



a

$$\varepsilon x = 4, \gamma xy = 0,3, \varepsilon y = \gamma yx = 0,4$$

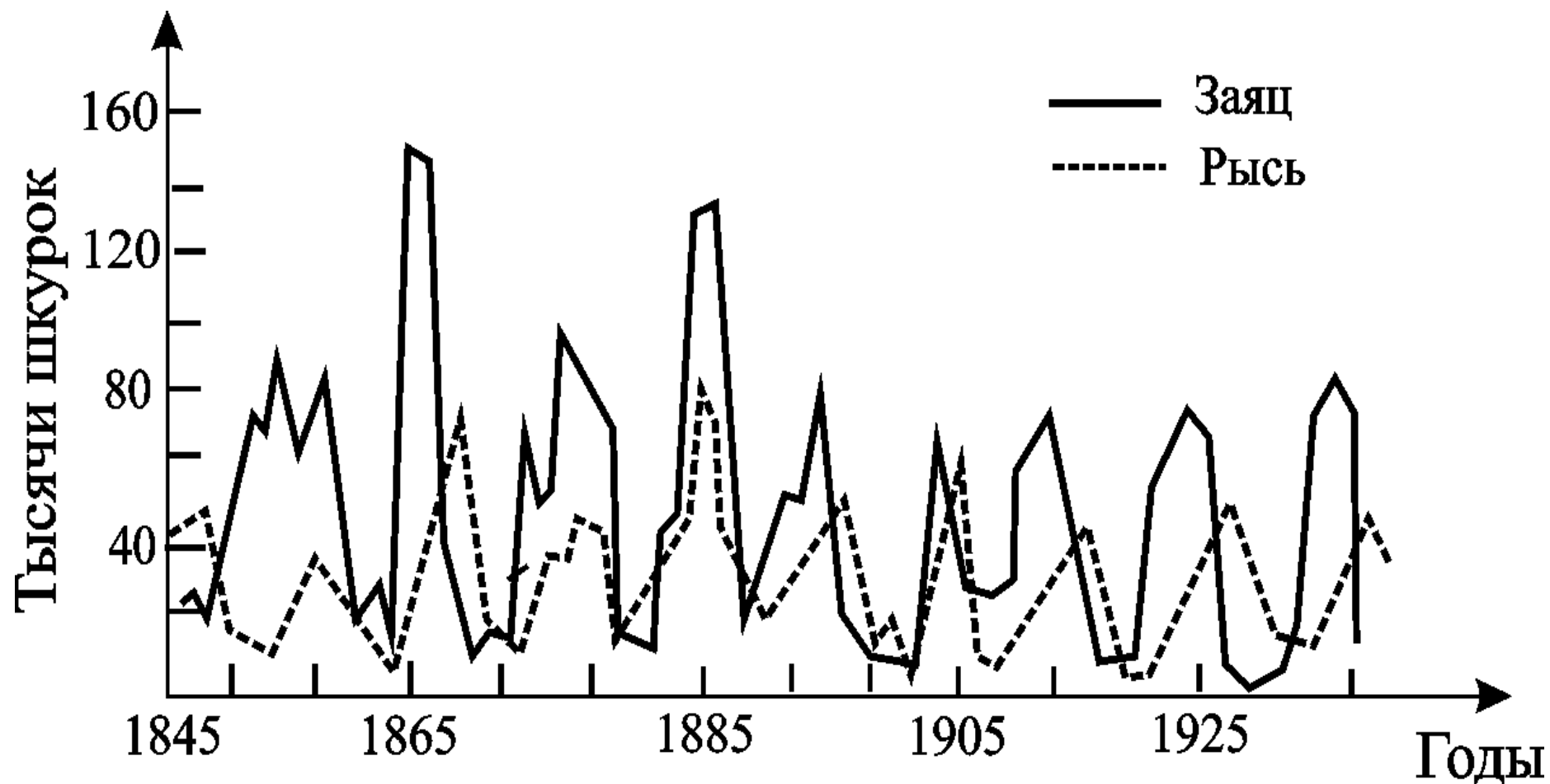


б

$$\varepsilon x = 2, \gamma xy = 0,3, \varepsilon y = \gamma yx = 0,4$$

Кривые численности зайца и рыси в Канаде

(по К. Вилли, В. Детье, 1974)



Уравнения Вольтерра с учетом самоограничения численности

$$\frac{dx}{dt} = x(\varepsilon_x - \gamma_{xy}y - \delta_x x),$$

$$\frac{dy}{dt} = y(\varepsilon_y + \gamma_{yx}x - \delta_y y).$$

$$\begin{aligned} \varepsilon_x &= 2, \\ \gamma_{xy} &= 1, \\ \delta_x &= 1, \\ \varepsilon_y &= 3, \\ \gamma_{yx} &= 1, \\ \delta_y &= 1 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \varepsilon_x &= 2, \\ \gamma_{xy} &= 18, \\ \delta_x &= 1, \\ \varepsilon_y &= 3, \\ \gamma_{yx} &= 5, \\ \delta_y &= 1 \end{aligned}$$

