

мутуализм



симбиоз



Хищник-жертва



МОДЕЛИ ВЗАИМОДЕЙСТВИЯ ВИДОВ

Доц. Татьяна Юрьевна Плюснина

<http://mathbio.ru>

plusn@yandex.ru

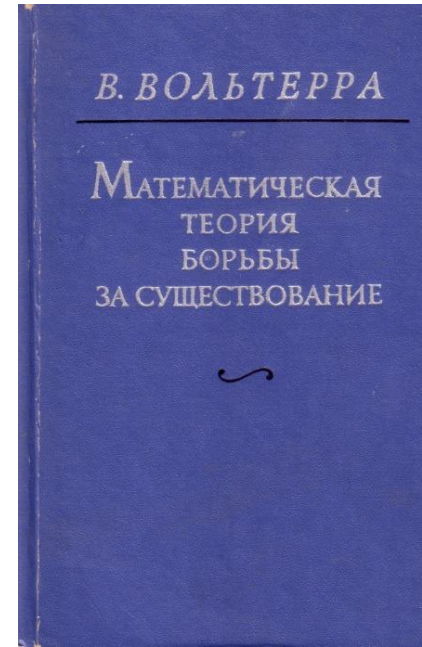
Вито Вольтерра

Вито Вольтерра, Математическая теория борьбы за существование, УФН, 1928, Т. 8, № 1, 13–34

Vito Volterra. Lecons sur la Theorie Mathematique de la Lutte pour la Vie. Paris, 1931

Русский перевод книги Вольтерры вышел в 1976 г. под названием: «Математическая теория борьбы за существование»
М., Наука, 1976 Изд. РХД, 2004,...

Послесловие Ю.М.Свирижева,
в котором рассматривается история развития математической экологии в период 1931-1976



Вито Вольтерра (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.

Борьба за существование

«Биологические ассоциации (биоценозы) образуются несколькими видами животных, живущих в одной и той же среде. Обыкновенно различные индивидуумы этих ассоциаций борются за обладание одной и той же пищей, причем иногда некоторые виды животных живут за счет других, которыми они питаются. Не исключена возможность также, что живые существа могут помогать друг другу. Все это входит в понятие общего явления, называемого **борьбой за существование...**

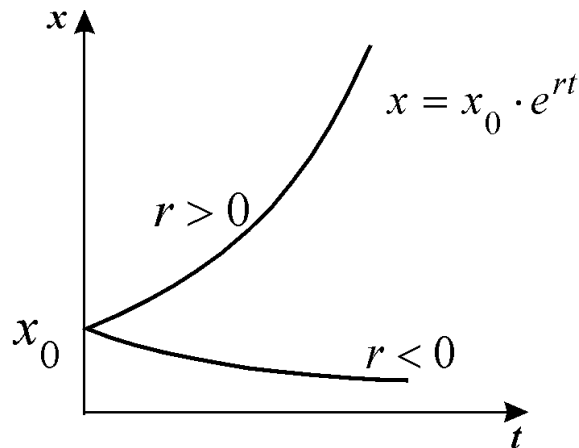
...может показаться, что вследствие крайней сложности вопроса его невозможно трактовать математически и что математические методы, благодаря своей тонкости могут открыть лишь отдельные части и детали явлений и могут оставить невыясненным самое существенное в настоящем вопросе. Чтобы избежать этой опасности, необходимо исходить **из гипотез, быть может и грубых, но простых, и нужно схематизировать явление»**

Гипотезы Вольтерры

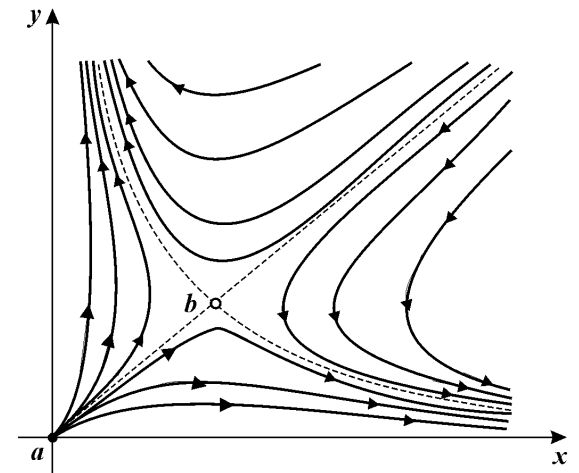
(1) Пища либо имеется в неограниченном количестве, либо ее поступление с течением времени жестко регламентировано.

(2) Если вид питается пищей, имеющейся в неограниченном количестве, прирост численности вида в единицу времени пропорционален численности вида.

$$\frac{dx}{dt} = \boxed{rx}$$



$$\begin{aligned} \frac{dx}{dt} &= \boxed{\alpha x} - \gamma xy \\ \frac{dy}{dt} &= \boxed{\alpha y} - \gamma xy \end{aligned}$$



Гипотезы Вольтерры

(3) Если вид питается пищей, имеющейся в ограниченном количестве, то его размножение регулируется скоростью потребления пищи, т.е. за единицу времени прирост пропорционален количеству съеденной пищи

(4) Особи вида отмирают так, что в единицу времени погибает постоянная доля существующих особей

$$\begin{aligned}\frac{dx}{dt} &= \alpha x - \beta xy \\ \frac{dy}{dt} &= \gamma xy - \delta y\end{aligned}$$

$$\frac{dx}{dt} = a_0 \frac{S}{K_S + S} x - \beta x,$$

Гипотезы Вольтерры

(5) Если имеется пища в ограниченном количестве и несколько видов, которые способны ее потреблять, то доля пищи, потребляемой видом в единицу времени, пропорциональна количеству особей этого вида, взятому с некоторым коэффициентом, зависящим от вида

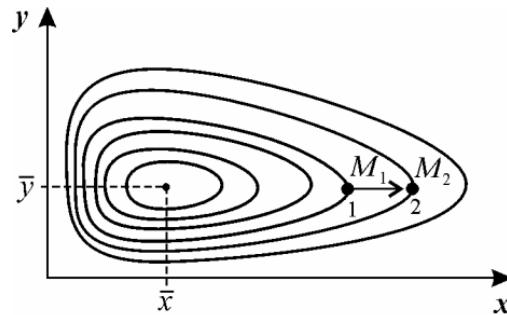
$$\begin{cases} \frac{dX}{dt} = a_0 \frac{S}{K_s + S} X - \beta X - \gamma XY, \\ \frac{dY}{dt} = a_0 \frac{S}{K_s + S} Y - \beta Y - \gamma XY, \\ \frac{dS}{dt} = V - \alpha a_0 \frac{S}{K_s + S} (X + Y). \end{cases}$$

*Конкуренция двух одинаковых видов, питающихся одним субстратом.
(Субстрат ограничен скоростью притока в систему V)*

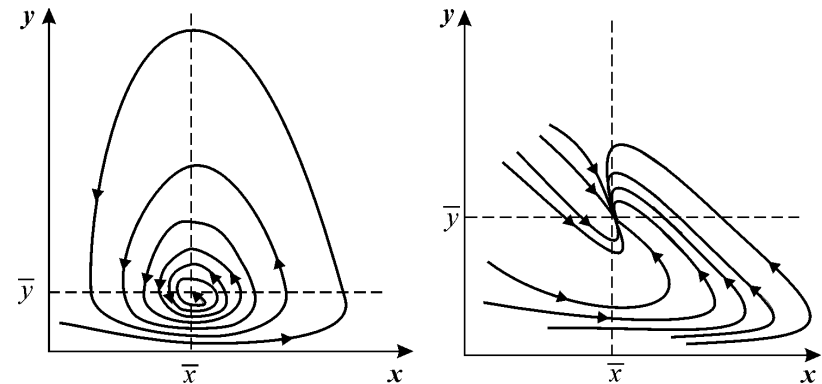
Гипотезы Вольтерры

(6) Хищные виды поедают жертв, причем в единицу времени количество съеденных жертв всегда пропорционально вероятности встречи особей этих двух видов, т.е. произведению количества хищников на количество жертв

$$\frac{dx}{dt} = \alpha x - \beta xy$$
$$\frac{dy}{dt} = \gamma xy - \delta y$$



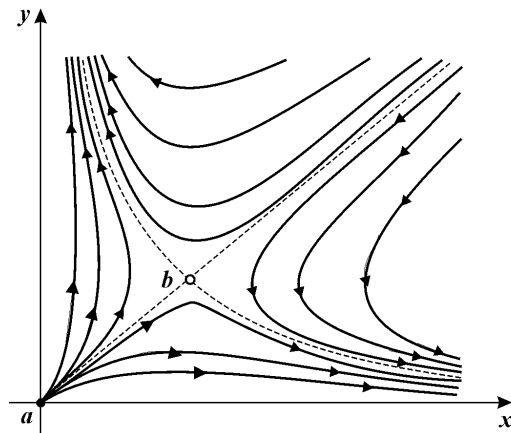
$$\frac{dx}{dt} = \varepsilon_x x - \gamma_{xy} xy - \delta_x x^2$$
$$\frac{dy}{dt} = \varepsilon_y y + \gamma_{yx} xy - \delta_y y^2$$



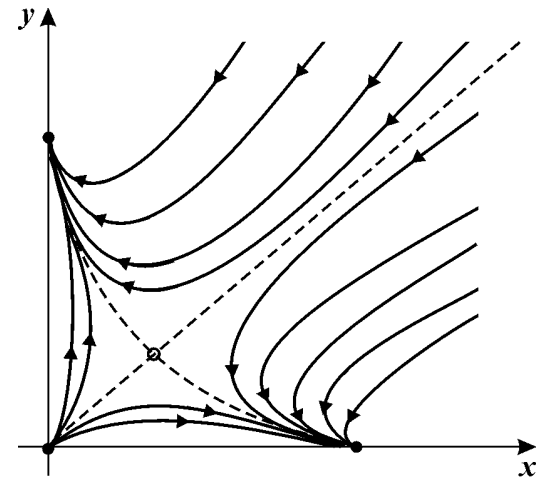
Гипотезы Вольтерры

(7) Если особи одного или разных видов конкурируют за пищу и др. ресурсы, отрицательное воздействие конкуренции пропорционально произведению числа особей конкурирующих групп

$$\frac{dx}{dt} = ax - \boxed{\gamma xy};$$
$$\frac{dy}{dt} = ay - \boxed{\gamma xy}.$$



$$\frac{dx}{dt} = x - xy - \boxed{ax^2}$$
$$\frac{dy}{dt} = y - xy - \boxed{ay^2}$$



«Вольтерровская» модель взаимодействия видов

$$\frac{dN_1}{dt} = a_1N_1 + b_{12}N_1N_2 - c_1N_1^2$$
$$\frac{dN_2}{dt} = a_2N_2 + b_{21}N_1N_2 - c_2N_2^2$$

N_1 – численность вида 1

N_2 – численность вида 2

a_i – положительные коэффициенты собственной скорости роста видов,

c_i – положительные константы самоограничения численности (внутривидовой конкуренции)

b_{ij} – константы взаимодействия видов, ($i, j=1,2$).

Типы взаимодействий

$$\begin{cases} \frac{dN_1}{dt} = a_1N_1 + b_{12}N_1N_2 - c_1N_1^2 \\ \frac{dN_2}{dt} = a_2N_2 + b_{21}N_1N_2 - c_2N_2^2 \end{cases}$$

	b_{12}	b_{21}	
СИМБИОЗ	+	+	$b_{12}, b_{21} > 0$
КОММЕНСАЛИЗМ	+	0	$b_{12} > 0, b_{21} = 0$
ХИЩНИК-ЖЕРТВА	+	-	$b_{12} > 0, b_{21} < 0$
АМЕНСАЛИЗМ	0	-	$b_{12} = 0, b_{21} < 0$
КОНКУРЕНЦИЯ	-	-	$b_{12}, b_{21} < 0$
НЕЙТРАЛИЗМ	0	0	$b_{12}, b_{21} = 0$

Конкуренция

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = a_1x - b_{12}xy - c_1x^2 \\ \frac{dy}{dt} = a_2y - b_{21}xy - c_2y^2 \end{cases}$$

$$a_i, b_i, c_i > 0 \\ i = 1, 2$$

Стационарные состояния системы:

$$\begin{cases} \bar{x}(a_1 - b_{12}\bar{y} - c_1\bar{x}) = 0 \\ \bar{y}(a_2 - b_{21}\bar{x} - c_2\bar{y}) = 0 \end{cases}$$

I	II	III	IV
$(0,0)$	$\left(0, \frac{a_2}{c_2}\right)$	$\left(\frac{a_1}{c_1}, 0\right)$	$\left(\frac{a_1c_2 - a_2b_{12}}{c_1c_2 - b_{12}b_{21}}, \frac{a_2c_1 - a_1b_{21}}{c_1c_2 - b_{12}b_{21}}\right)$

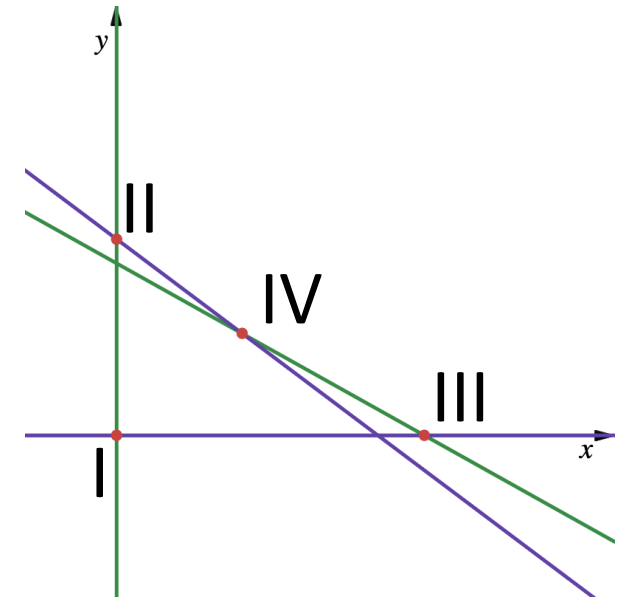
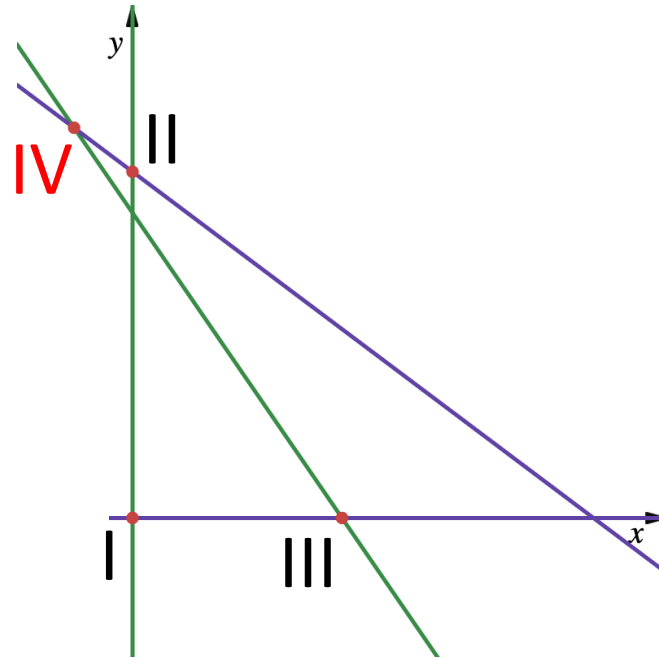
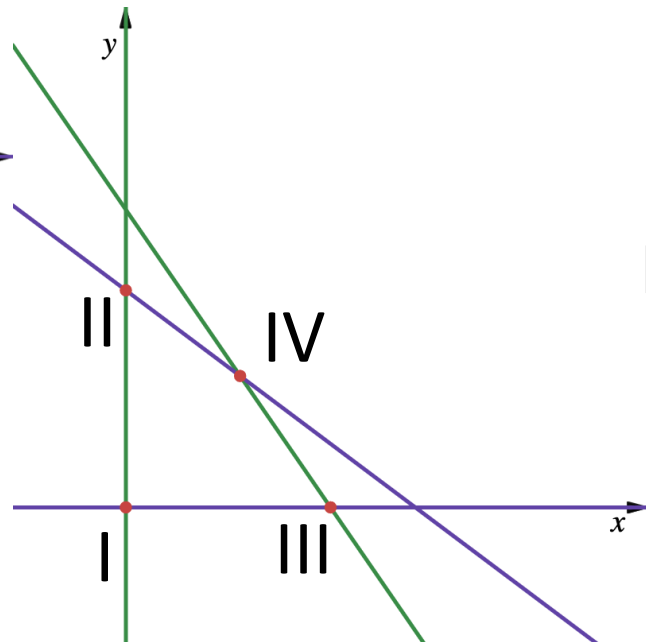
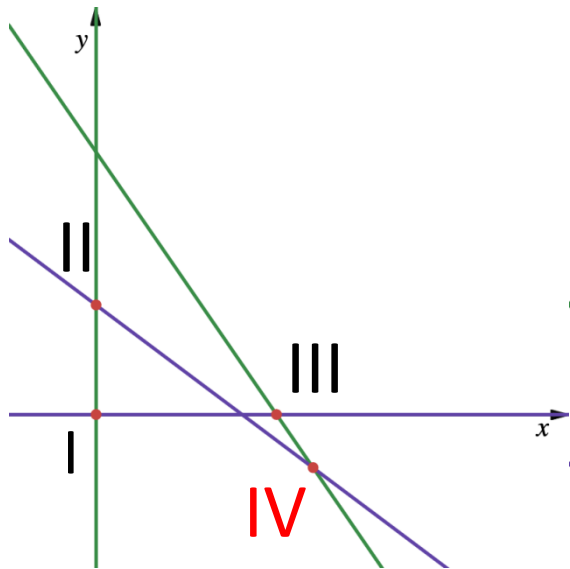
Конкуренция: главные изоклины

$$x = 0, \quad a_1 - b_{12}y - c_1x = 0$$

уравнения изоклин вертикальных касательных

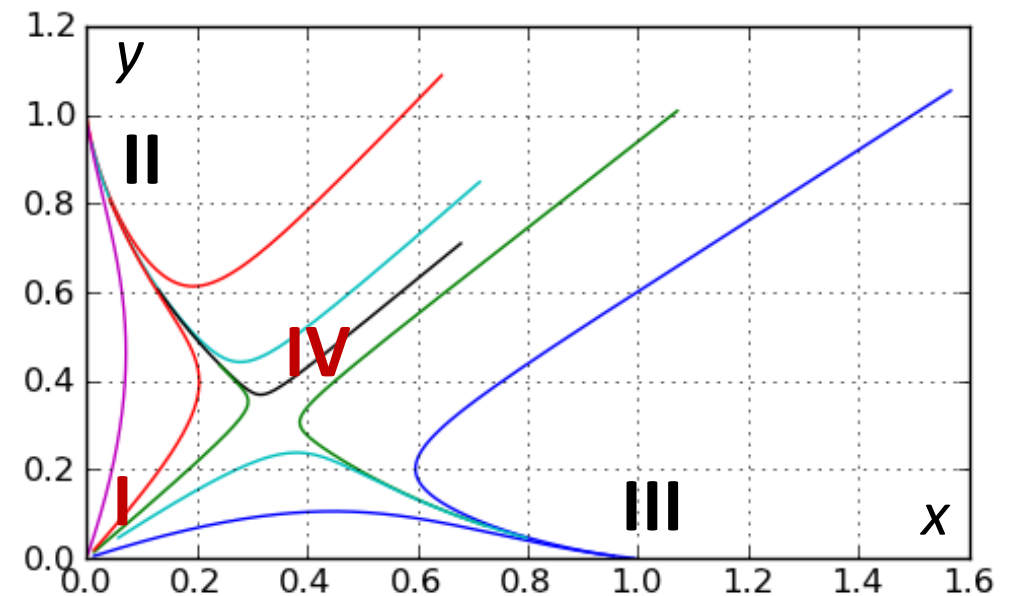
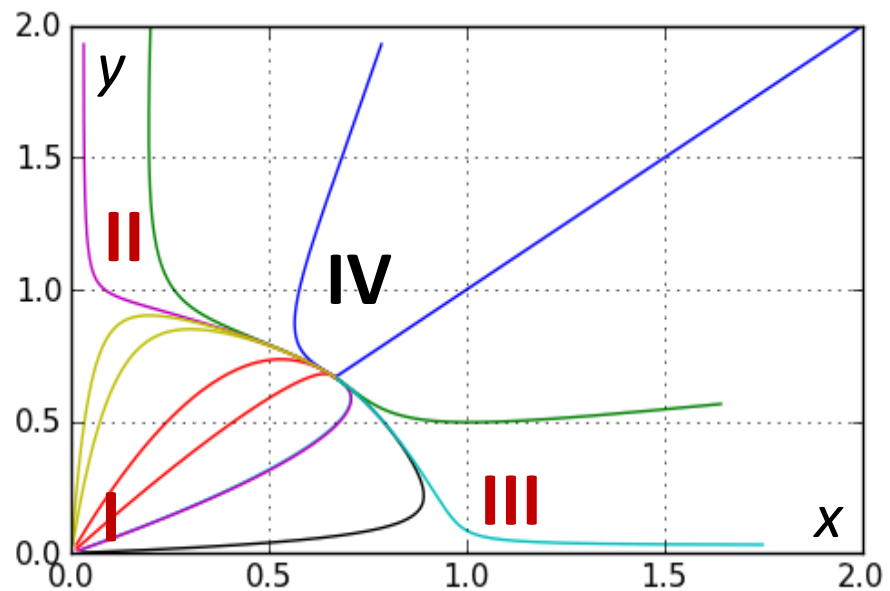
$$y = 0, \quad a_2 - b_{21}x - c_2y = 0$$

уравнения изоклин горизонтальных касательных



Конкуренция: типы стационарных состояний

I	II	III	IV
Неустойчивый узел	Устойчивый узел /седло	Устойчивый узел /седло	Седло /устойчивый узел



Конкуренция: безразмерная система

$$\begin{cases} \frac{dN_1}{dt} = a_1 N_1 + b_{12} N_1 N_2 - c_1 N_1^2 \\ \frac{dN_2}{dt} = a_2 N_2 + b_{21} N_1 N_2 - c_2 N_2^2 \end{cases}$$

$$N_1 = \frac{c_1}{a_1} x, \quad N_2 = \frac{c_2}{a_1} y, \quad \tau = a_1 t,$$

$$a = \frac{a_2}{a_1}, \quad b_1 = \frac{b_{12}}{c_2}, \quad b_2 = \frac{b_{21}}{c_1}$$

$$c_1 = c_2, \quad b_{12} = b_{21} = b$$

$$\begin{cases} \frac{dx}{d\tau} = x - bxy - x^2, \\ \frac{dy}{d\tau} = ay - bxy - y^2 \end{cases}$$

Конкуренция: безразмерная система

$$\begin{cases} \frac{dx}{d\tau} = x - bxy - x^2, \\ \frac{dy}{d\tau} = ay - bxy - y^2 \end{cases} \quad b = b_1 = \frac{b_{12}}{c_2} = b_2 = \frac{b_{21}}{c_1} \quad a = \frac{a_2}{a_1}$$

Стационарные состояния системы:

I	II	III	IV
$(0, 0)$	$(0, a)$	$(1, 0)$	$\left(\frac{1 - ab}{1 - b^2}, \frac{a - b}{1 - b^2} \right)$

$b > 1$ - межвидовая конкуренция преобладает над внутривидовой конкуренцией

$b < 1$ - внутривидовая конкуренция преобладает над межвидовой конкуренцией

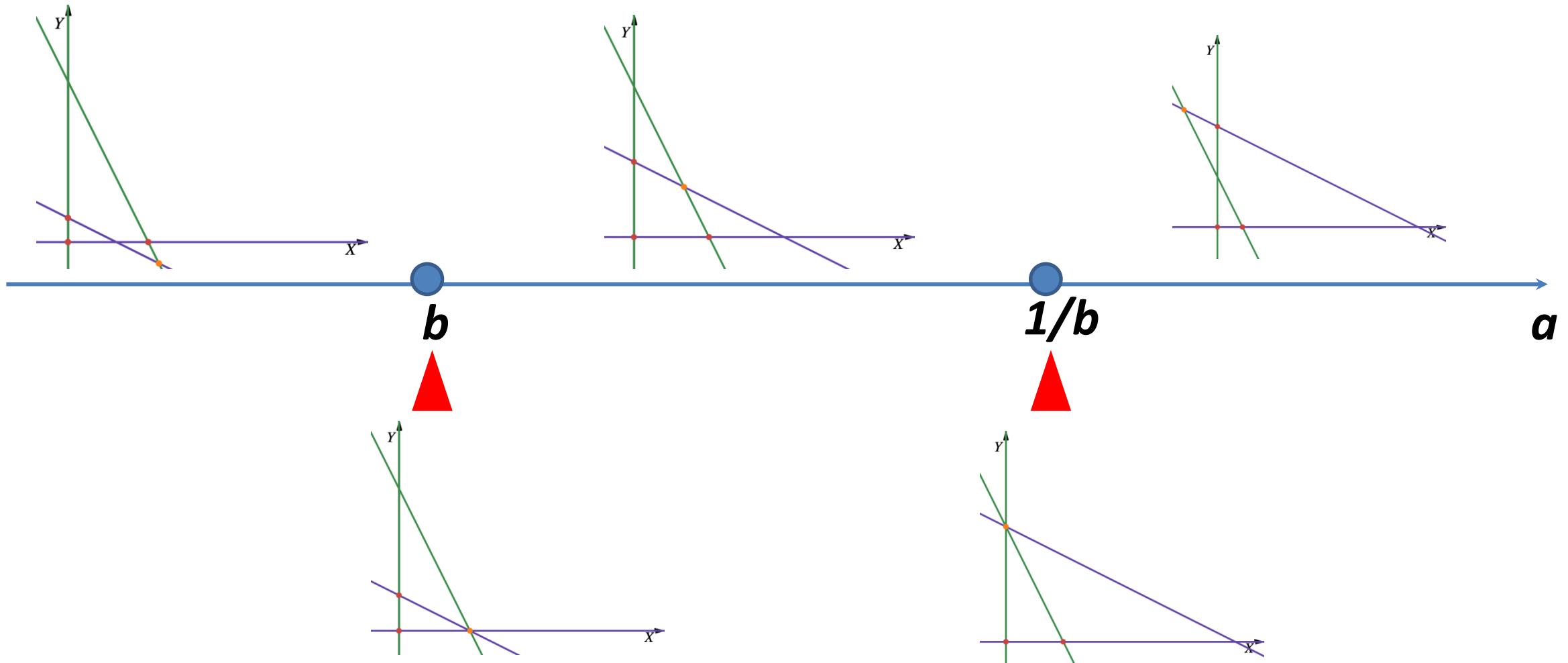
Конкуренция: безразмерная система, ТИПЫ СТАЦИОНАРНЫХ СОСТОЯНИЙ

$$\begin{aligned}
 P'_x(\bar{x}, \bar{y}) &= a - b\bar{y} - 2\bar{x} & P'_y(\bar{x}, \bar{y}) &= -b\bar{x} & \text{коэффициенты матрицы} \\
 Q'_x(\bar{x}, \bar{y}) &= -b\bar{y} & Q'_y(\bar{x}, \bar{y}) &= a - b\bar{x} - 2\bar{y} & \text{линеаризации}
 \end{aligned}$$

I (0, 0)	II (0, a)	III (1, 0)	IV		
Неустойчивый узел	Седло	Устойчивый узел	—	$a < b$	$b < 1$
Неустойчивый узел	Седло	Седло	Устойчивый узел	$b < a < 1/b$	
Неустойчивый узел	Устойчивый узел	Седло	—	$a > 1/b$	
Неустойчивый узел	Седло	Устойчивый узел	—	$a < 1/b$	$b > 1$
Неустойчивый узел	Устойчивый узел	Устойчивый узел	Седло	$1/b < a < b$	
Неустойчивый узел	Устойчивый узел	Седло	—	$a > b$	

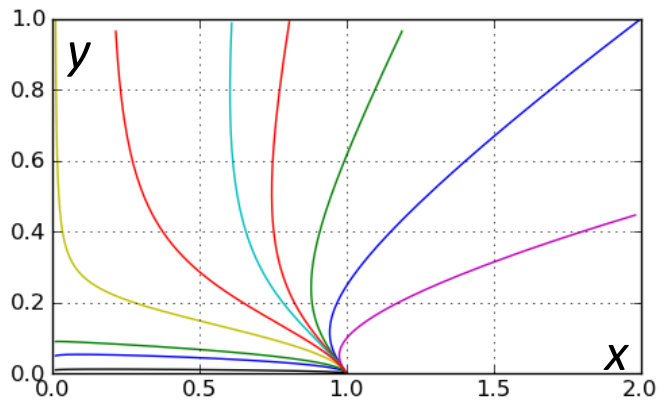
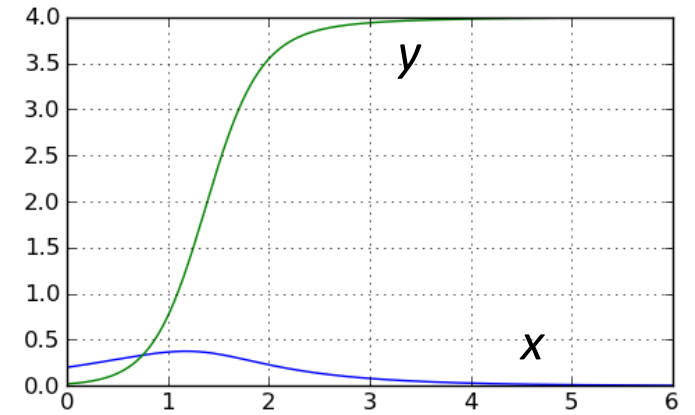
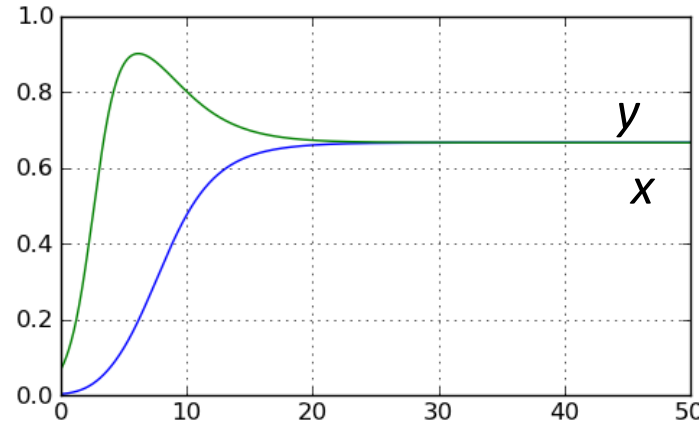
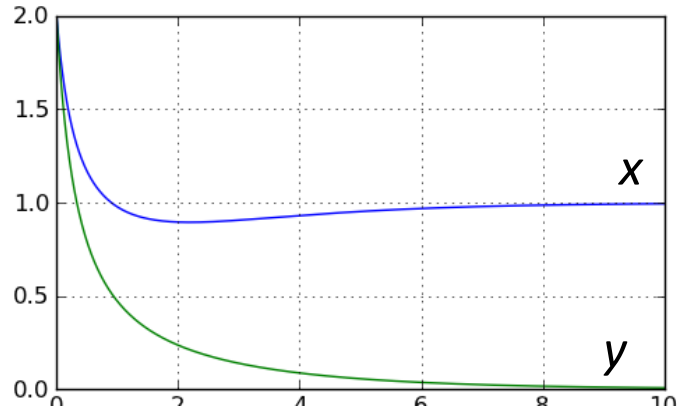
Конкуренция: безразмерная система, $b < 1$

существование

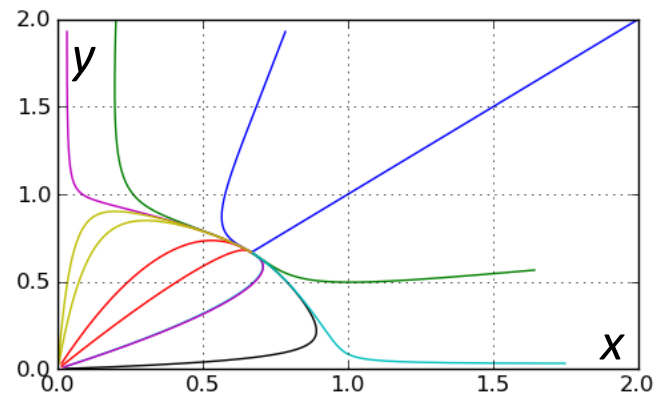


$b < 1$ - внутривидовая конкуренция преобладает над межвидовой конкуренцией

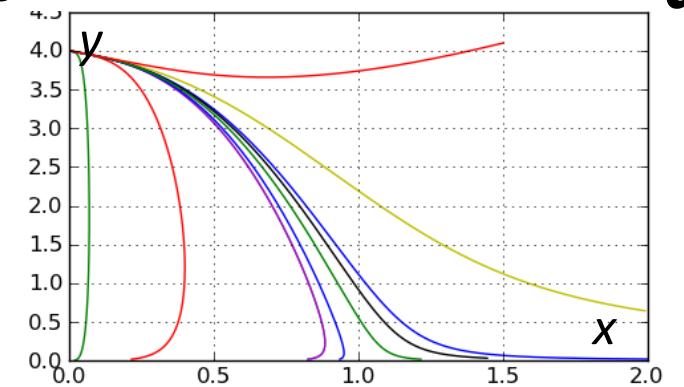
Конкуренция: безразмерная система, $b < 1$



b



$1/b$



a

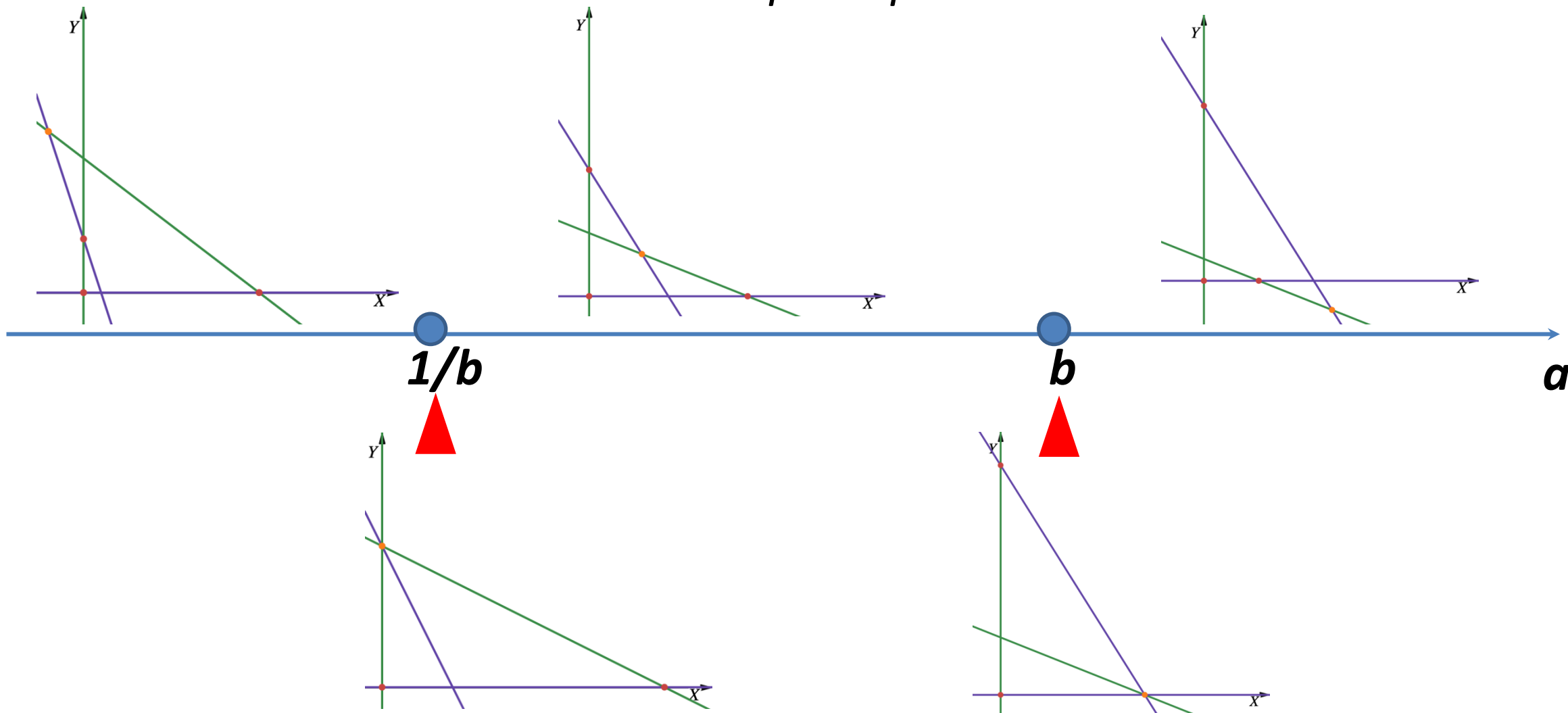
ВЫЖИВАЕТ ВИД X

ВИДЫ X И Y СОСУЩЕСТВУЮТ

ВЫЖИВАЕТ ВИД Y

Конкуренция: безразмерная система, $b > 1$

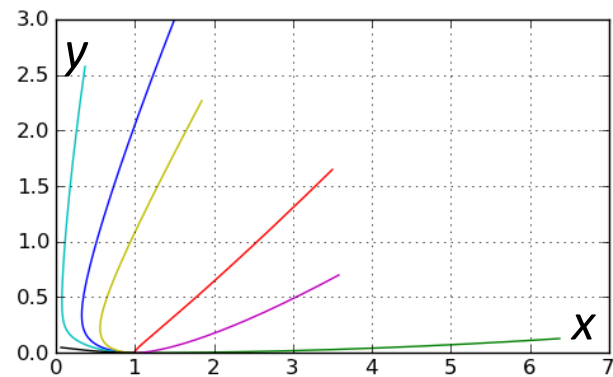
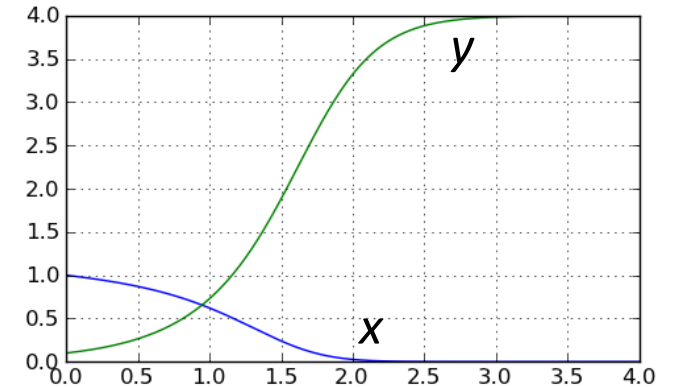
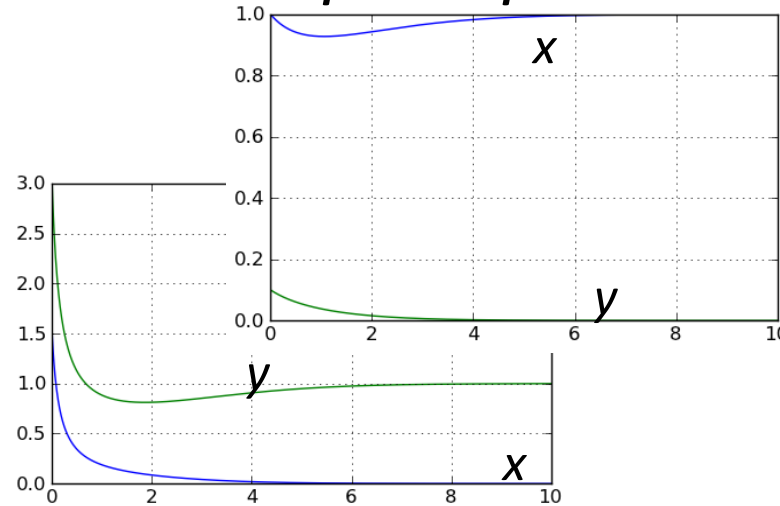
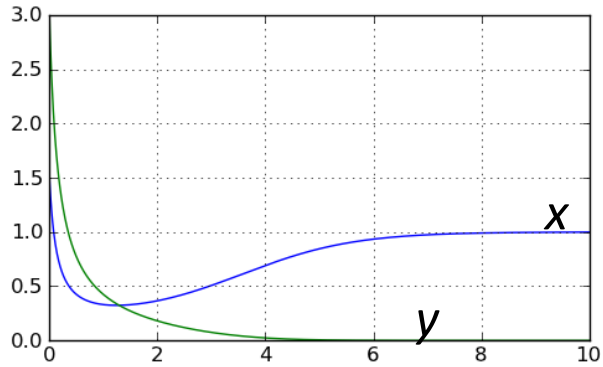
Триггер



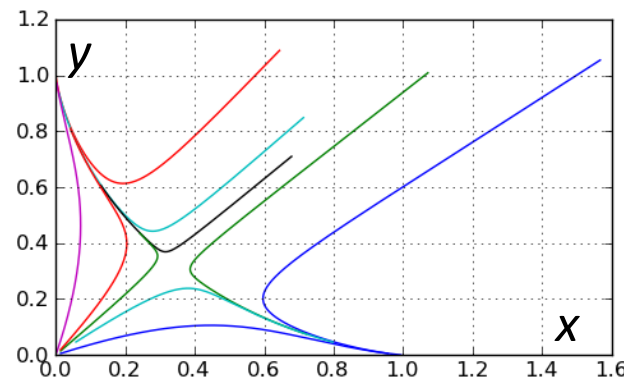
$b > 1$ - межвидовая конкуренция преобладает над внутривидовой конкуренцией

Конкуренция: безразмерная система, $b > 1$

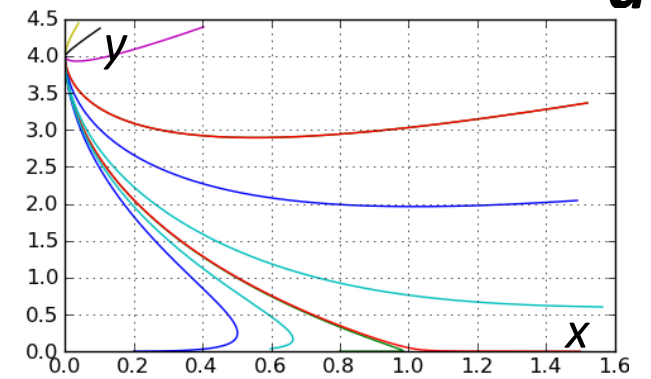
Триггер



$1/b$



b



a

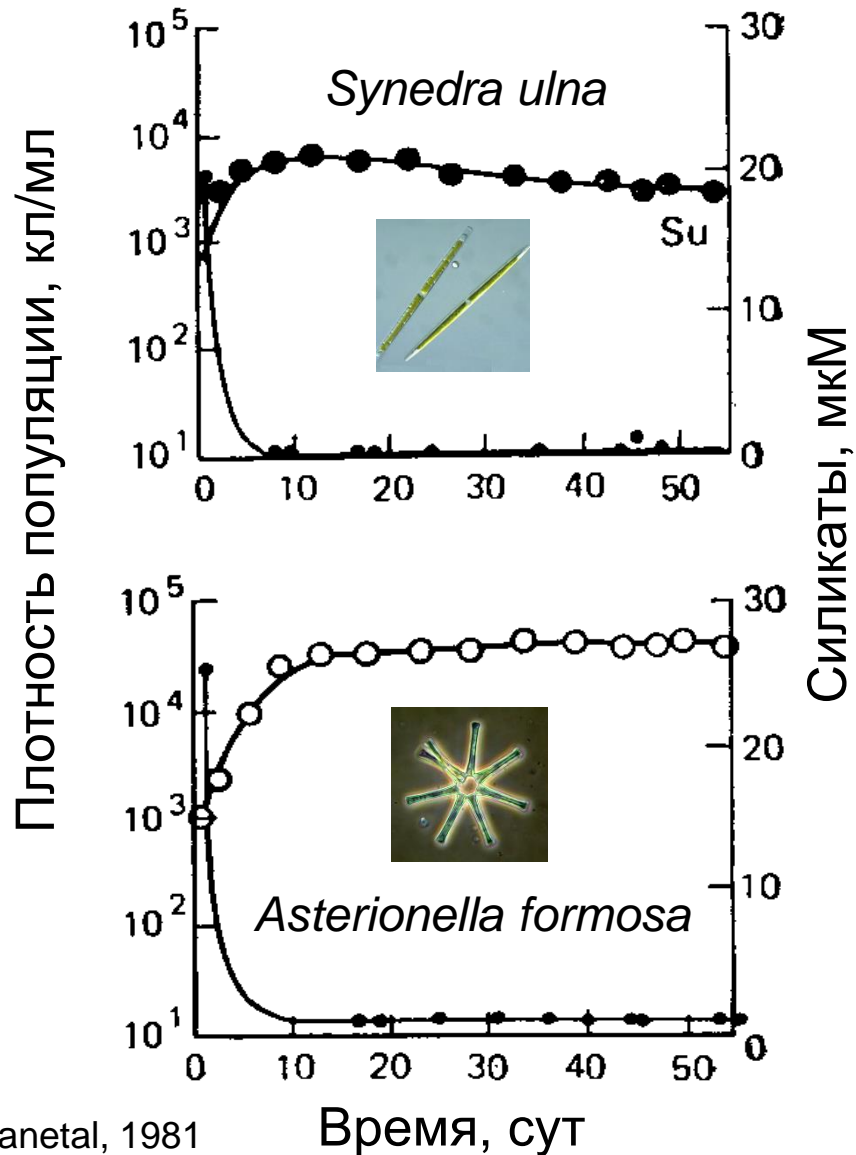
выживает вид x

выживает вид x или y

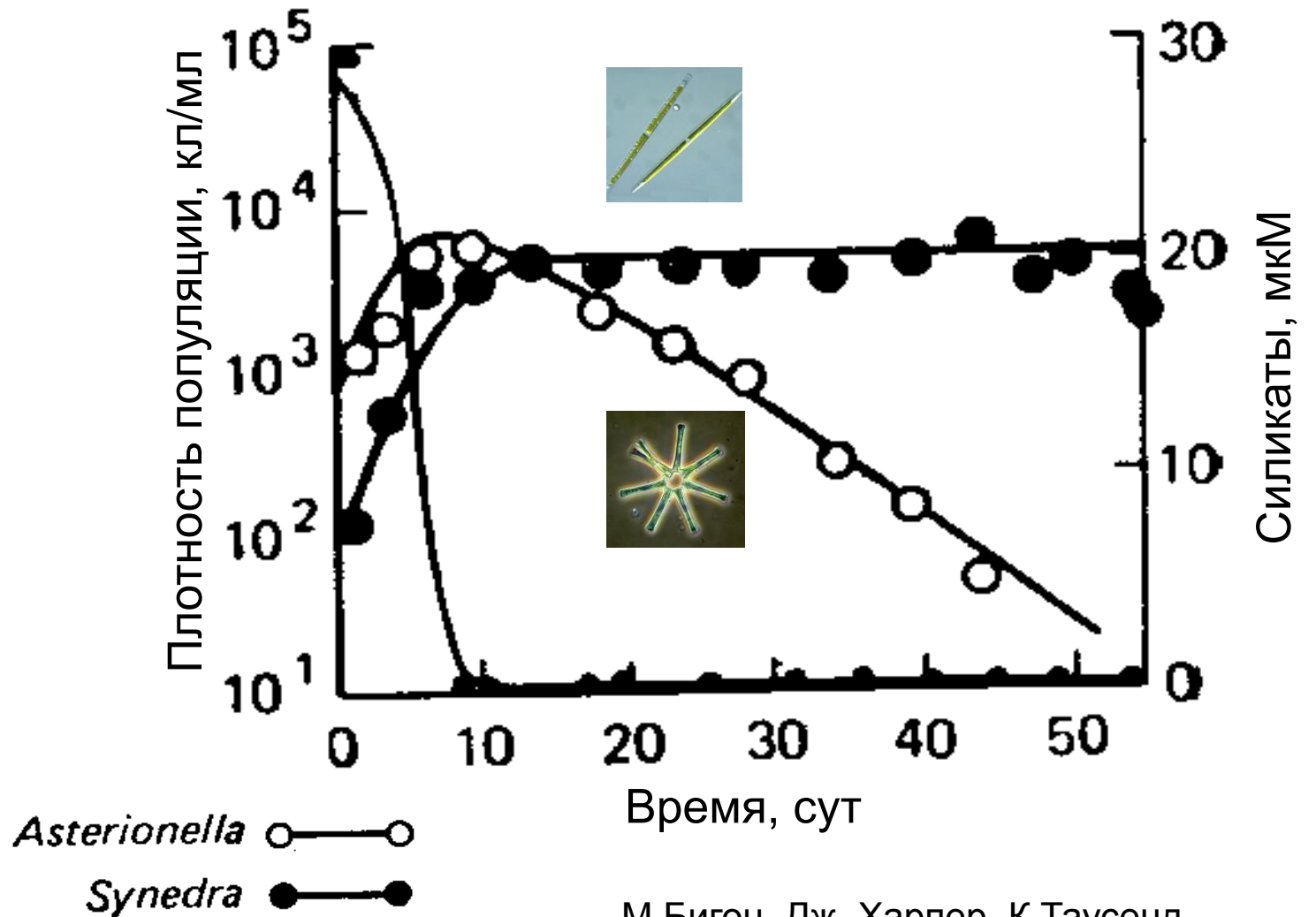
выживает вид y

$b > 1$ - межвидовая конкуренция преобладает над внутривидовой конкуренцией

Рост монокультур (Ресурс – силикаты)



Конкуренция у диатомовых водорослей



М.Бигон, Дж. Харпер, К.Таусенд
Экология. Особи, популяции и сообщества.

Хищник - жертва

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = a_1x - b_{12}xy - c_1x^2 \\ \frac{dy}{dt} = a_2y + b_{21}xy - c_2y^2 \end{cases}$$

$$a_i, b_i, c_i > 0 \\ i = 1, 2$$

Стационарные состояния системы:

$$\begin{cases} \bar{x}(a_1 - b_{12}\bar{y} - c_1\bar{x}) = 0, \\ \bar{y}(a_2 + b_{21}\bar{x} - c_2\bar{y}) = 0. \end{cases}$$

I	II	III	IV
$(0, 0)$	$\left(0, \frac{a_2}{c_2}\right)$	$\left(\frac{a_1}{c_1}, 0\right)$	$\left(\frac{a_1c_2 - a_2b_{12}}{c_1c_2 + b_{12}b_{21}}, \frac{a_2c_1 + a_1b_{21}}{c_1c_2 + b_{12}b_{21}}\right)$

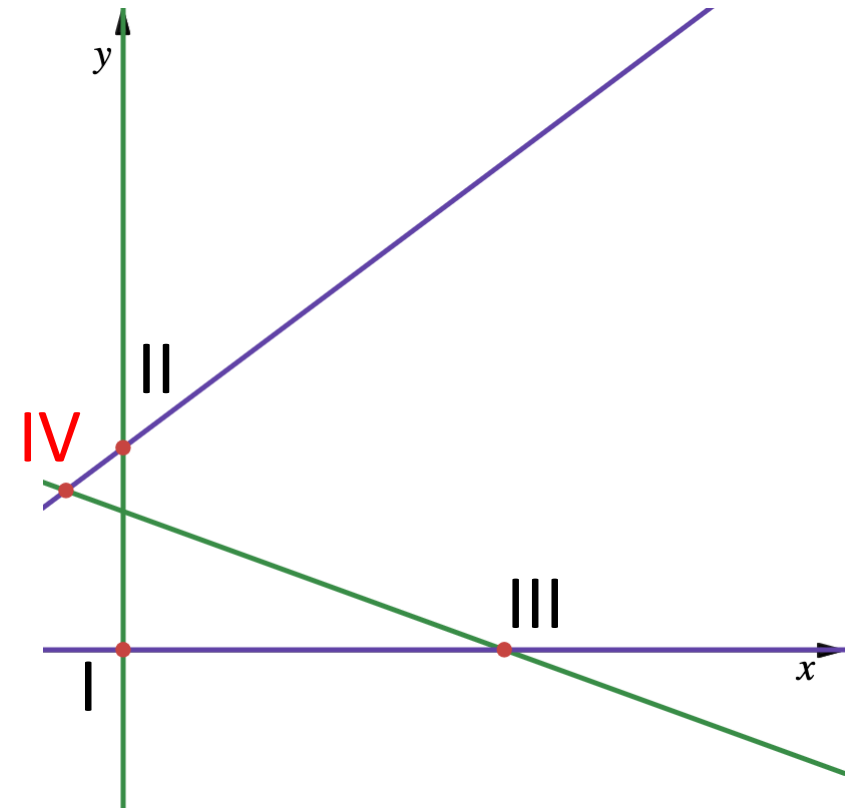
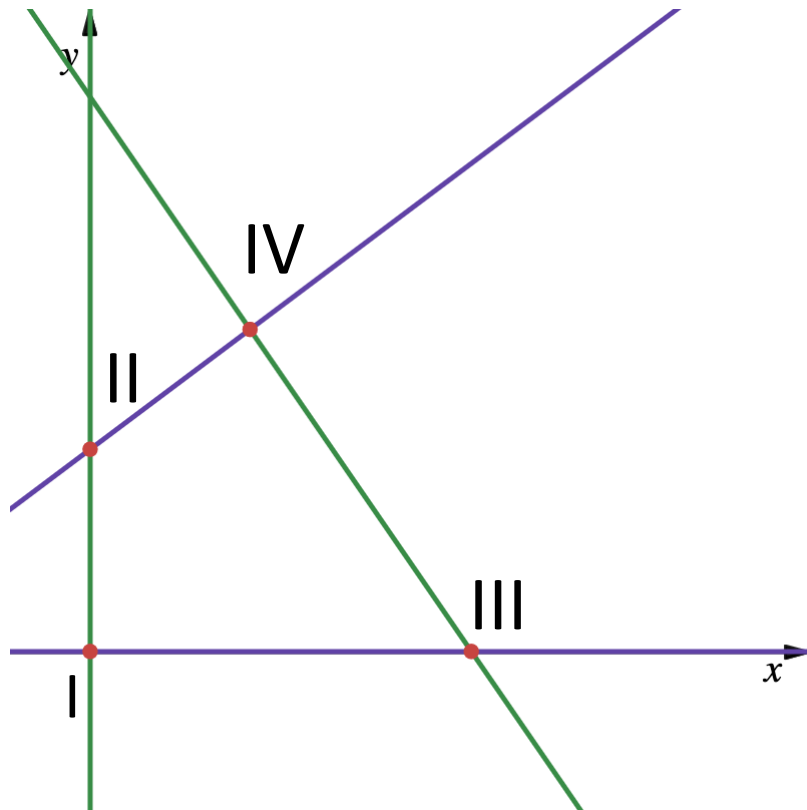
Хищник - жертва: главные изоклины

$$x = 0, \quad a_1 - b_{12}y - c_1x = 0$$

уравнения изоклин вертикальных касательных

$$y = 0, \quad a_2 + b_{21}x - c_2y = 0$$

уравнения изоклин горизонтальных касательных



Хищник - жертва: типы стационарных состояний

$$P'_x(\bar{x}, \bar{y}) = a_1 - b_{12}\bar{y} - 2c_1\bar{x}$$

$$P'_y(\bar{x}, \bar{y}) = -b_{12}\bar{x}$$

коэффициенты

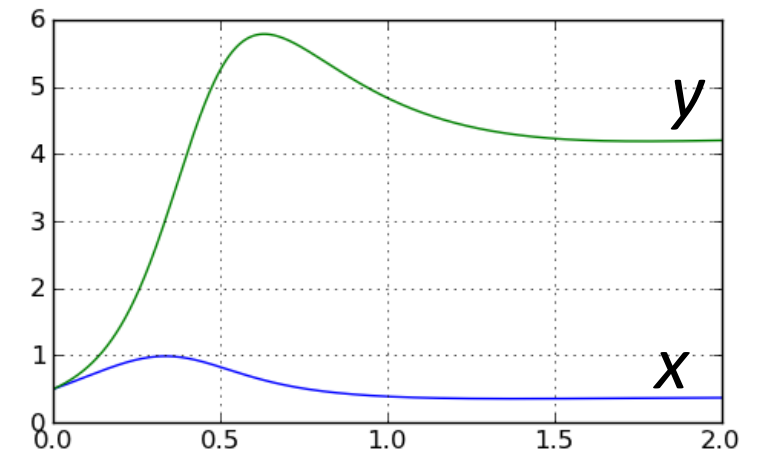
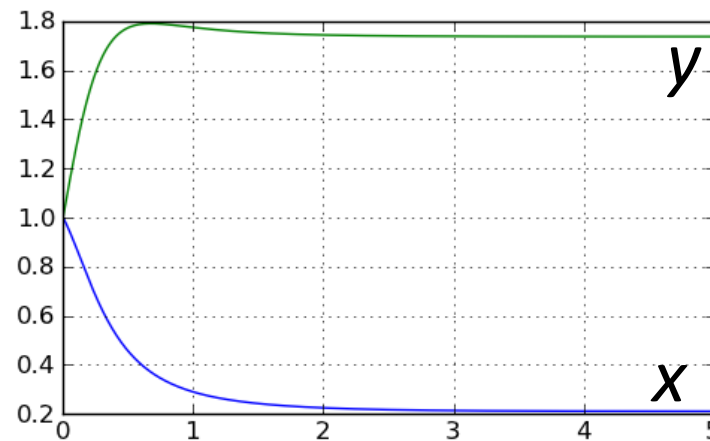
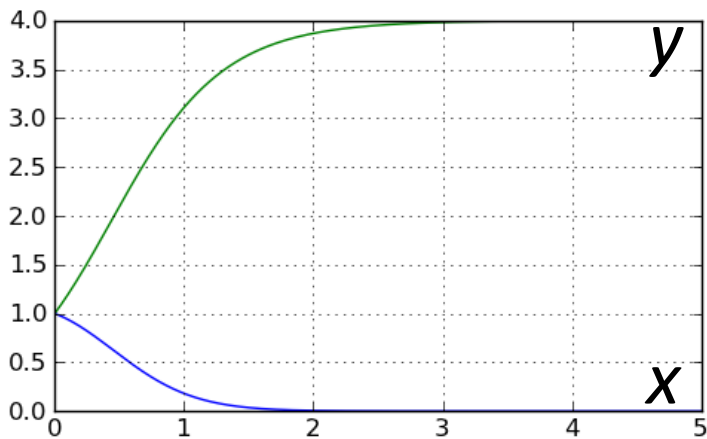
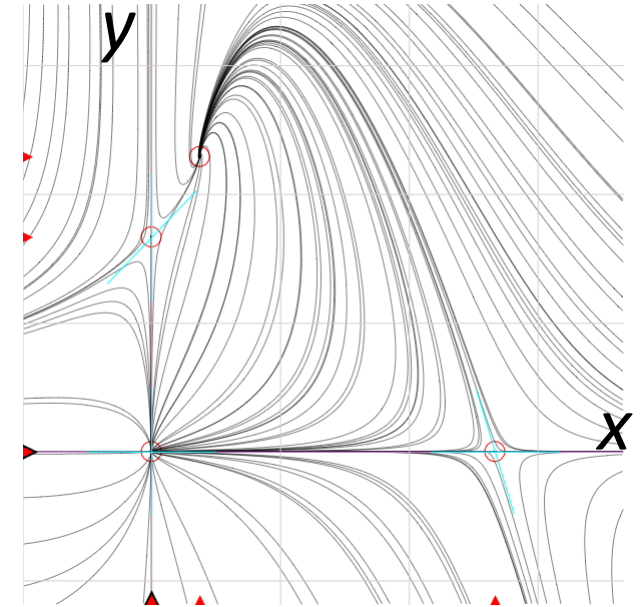
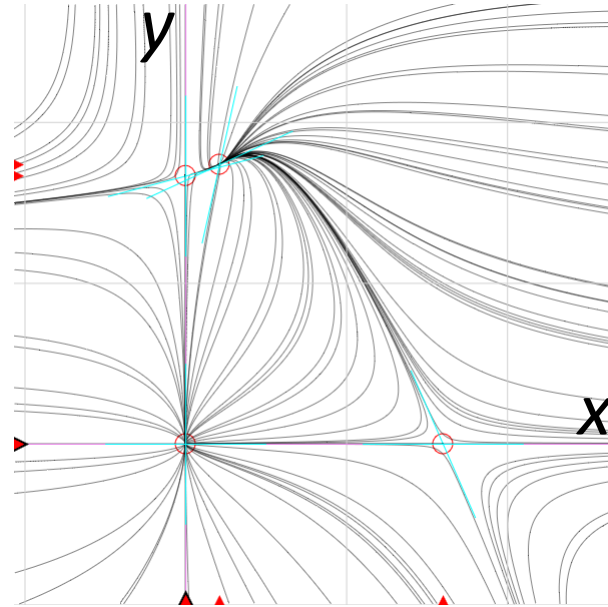
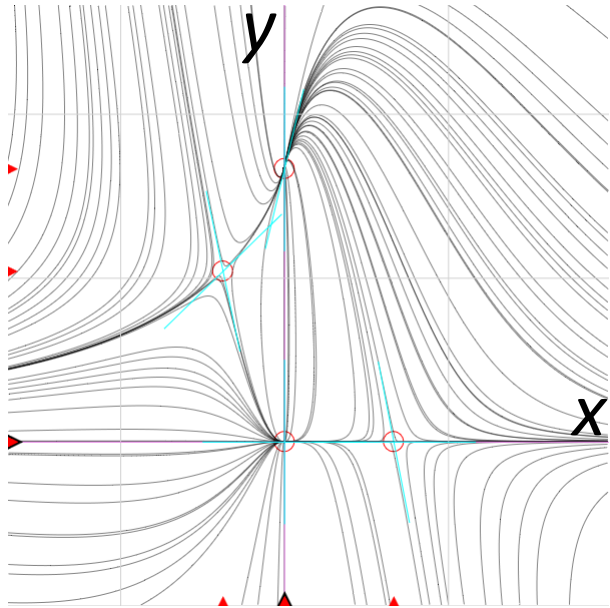
$$Q'_x(\bar{x}, \bar{y}) = b_{21}\bar{y}$$

$$Q'_y(\bar{x}, \bar{y}) = a_2 + b_{21}\bar{x} - 2c_2\bar{y}$$

матрицы линеаризации

I	II	III	IV	
Неустойчивый узел	Седло	Седло	Устойчивый узел	$a_1c_2 > a_2b_{12}$
Неустойчивый узел	Седло	Седло	Устойчивый фокус	$a_1c_2 > a_2b_{12}$
Неустойчивый узел	Устойчивый узел	Седло	—	$a_1c_2 < a_2b_{12}$

Хищник - жертва: типы стационарных состояний



Симбиоз

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = a_1x + b_{12}xy - c_1x^2 \\ \frac{dy}{dt} = a_2y + b_{21}xy - c_2y^2 \end{cases}$$

$$a_i, b_i, c_i > 0 \\ i = 1, 2$$

Стационарные состояния системы:

$$\begin{cases} \bar{x}(a_1 + b_{12}\bar{y} - c_1\bar{x}) = 0, \\ \bar{y}(a_2 + b_{21}\bar{x} - c_2\bar{y}) = 0. \end{cases}$$

I	II	III	IV
$(0, 0)$	$\left(0, \frac{a_2}{c_2}\right)$	$\left(\frac{a_1}{c_1}, 0\right)$	$\left(\frac{a_1c_2 + a_2b_{12}}{c_1c_2 - b_{12}b_{21}}, \frac{a_2c_1 + a_1b_{21}}{c_1c_2 - b_{12}b_{21}}\right)$

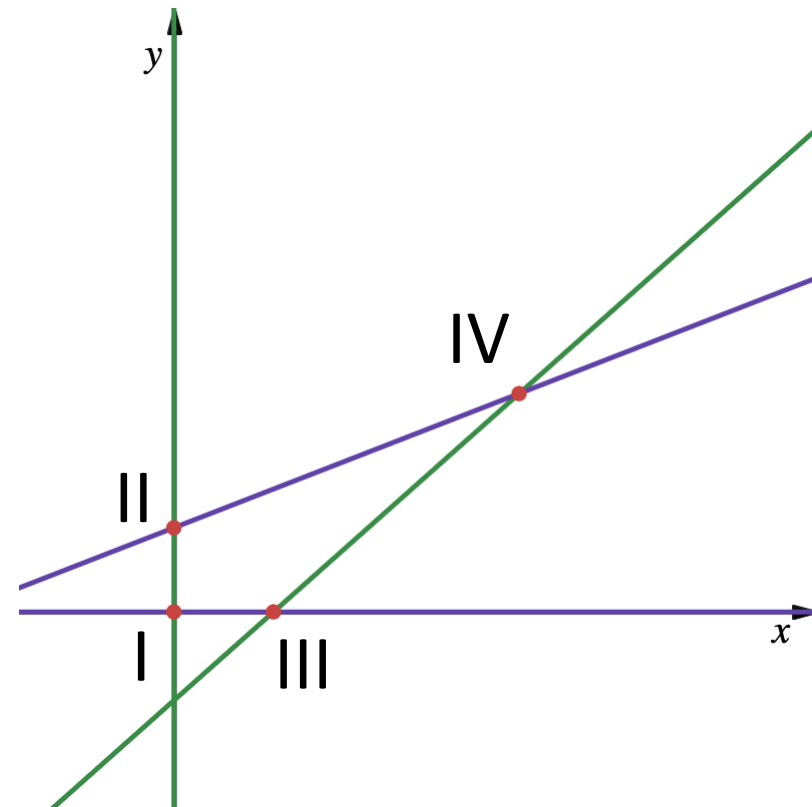
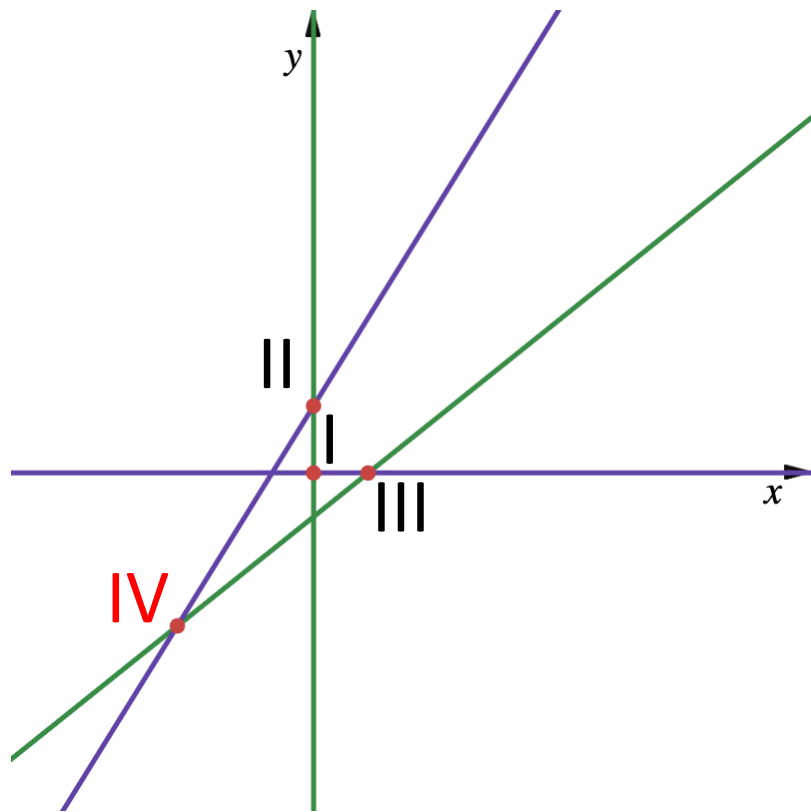
Симбиоз: главные изоклины

$$x = 0, \quad a_1 + b_{12}y - c_1x = 0$$

уравнения изоклин вертикальных касательных

$$y = 0, \quad a_2 + b_{21}x - c_2y = 0$$

уравнения изоклин горизонтальных касательных



Симбиоз: типы стационарных состояний

$$P'_x(\bar{x}, \bar{y}) = a_1 + b_{12}\bar{y} - 2c_1\bar{x}$$

$$P'_y(\bar{x}, \bar{y}) = -b_{12}\bar{x}$$

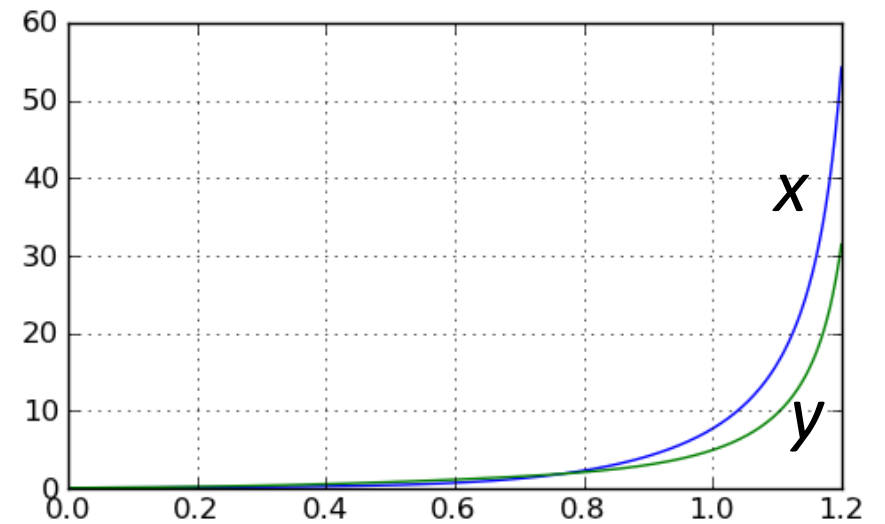
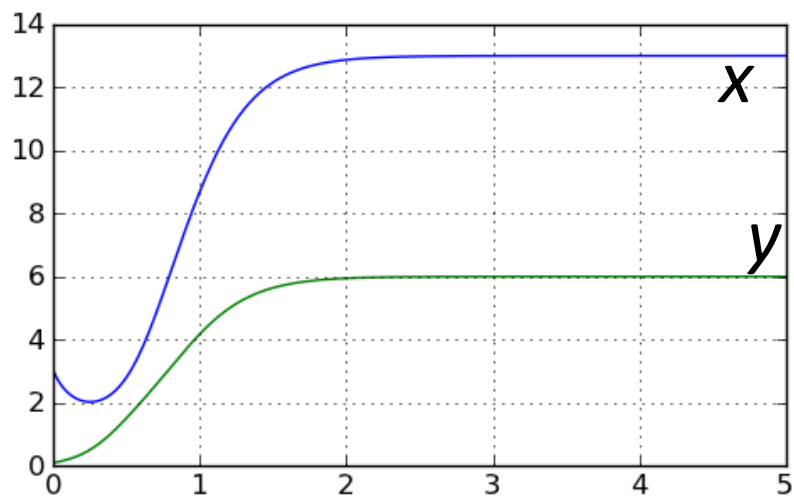
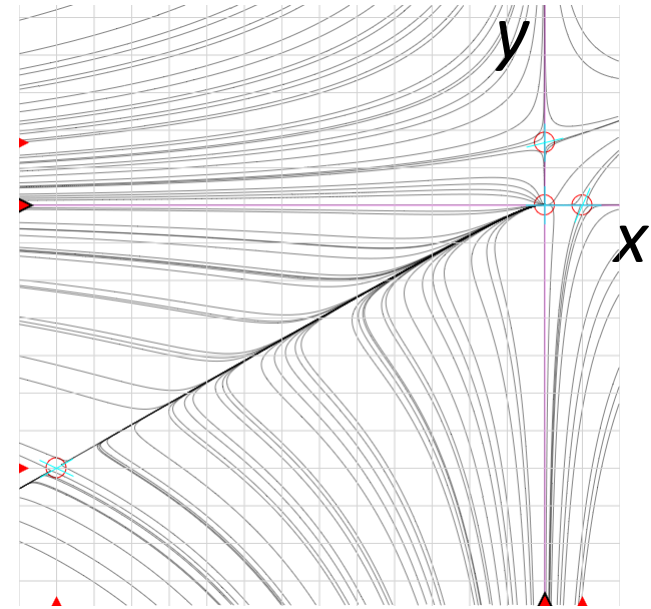
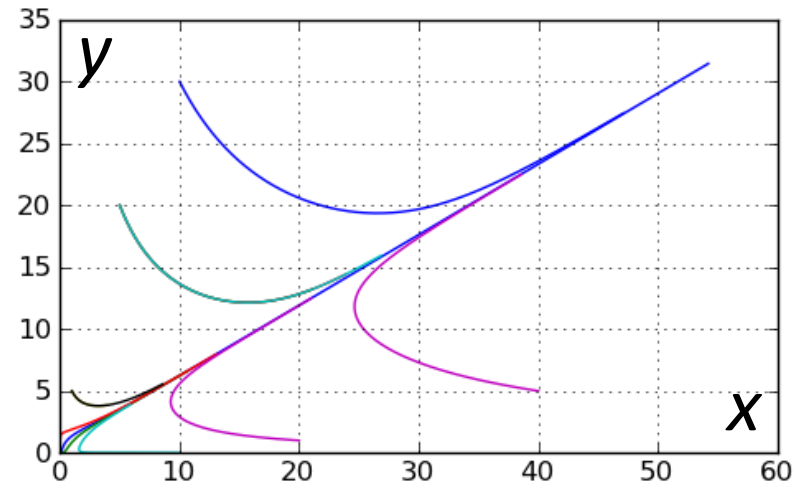
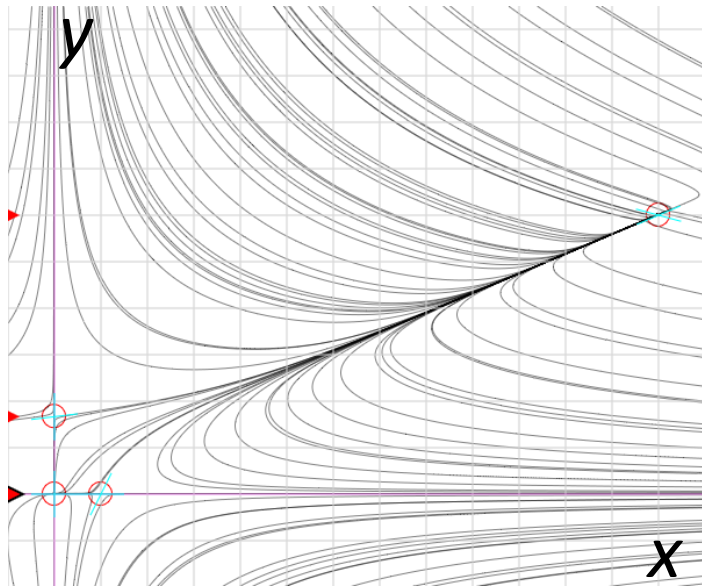
$$Q'_x(\bar{x}, \bar{y}) = b_{21}\bar{y}$$

$$Q'_y(\bar{x}, \bar{y}) = a_2 + b_{21}\bar{x} - 2c_2\bar{y}$$

коэффициенты матрицы
линеаризации

I	II	III	IV	
Неустойчивый узел	Седло	Седло	Устойчивый узел	$c_1 c_2 > b_{12} b_{21}$
Неустойчивый узел	Седло	Седло	—	$c_1 c_2 < b_{12} b_{21}$

Симбиоз: типы стационарных состояний



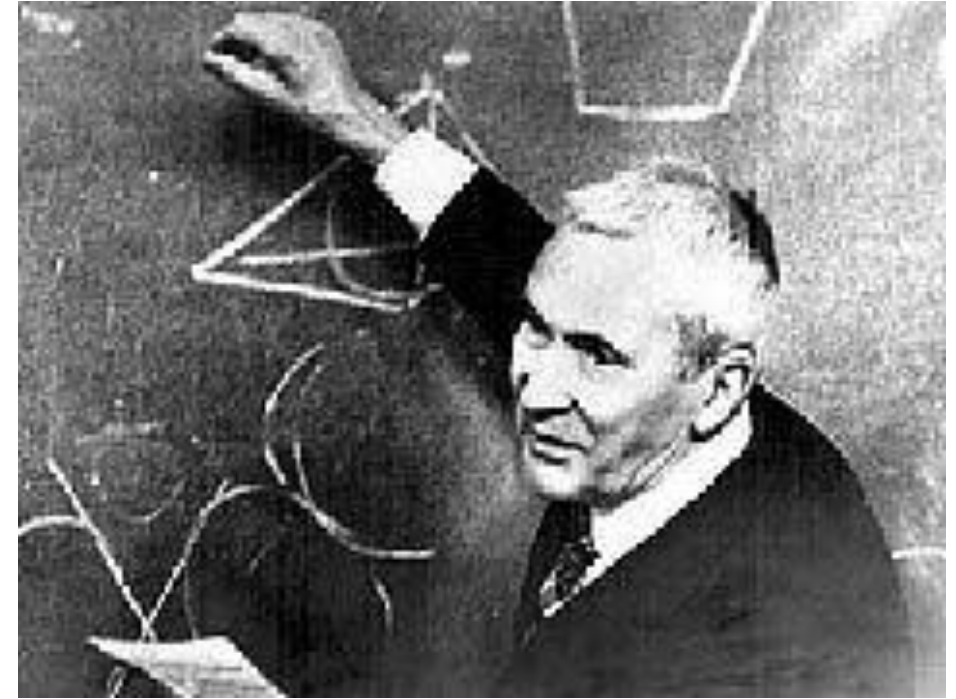
ОБОБЩЕННЫЕ МОДЕЛИ

ВЗАИМОДЕЙСТВИЯ ВИДОВ
ТИПА ХИЩНИК-ЖЕРТВА

Модель Колмогорова (1935)

Колмогоров А.Н. Качественное изучение математических моделей динамики популяций. // Проблемы кибернетики. М., 1972, Вып.5.

$$\frac{dx}{dt} = k_1(x)x - L(x)y$$
$$\frac{dy}{dt} = k_2(x)y$$



Андрей Николаевич Колмогоров
(1903-1987)

Советский математик, один из основоположников современной теории вероятностей. Фундаментальные результаты в топологии, математической логике, теории турбулентности, теории сложности алгоритмов и других областях математики и её приложений. Много сделал для математического образования и популяризации математики.

Предположения в модели Колмогорова

1) Хищники не взаимодействуют друг с другом, т.е. коэффициент размножения хищников k_2 и число жертв L , истребляемых в единицу времени одним хищником, не зависит от y .

2) Прирост числа жертв при наличии хищников равен приросту в отсутствие хищников минус число жертв, истребляемых хищниками. Функции $k_1(x)$, $k_2(x)$, $L(x)$ – непрерывны и определены на положительной полуоси $x, y \geq 0$.

$$\frac{dx}{dt} = k_1(x)x - L(x)y$$
$$\frac{dy}{dt} = k_2(x)y$$

Предположения в модели Колмогорова

3) $dk_1/dx < 0$, $k_1(+\infty) < 0 < k_1(0)$. Это означает, что коэффициент размножения жертв в отсутствие хищника монотонно убывает с возрастанием численности жертв, что отражает ограниченность пищевых и иных ресурсов.

4) $dk_2/dx > 0$, $k_2(0) < 0 < k_2(+\infty)$. С ростом численности жертв коэффициент размножения хищников монотонно возрастает, переходя от отрицательных значений, (когда нечего есть) к положительным.

5) Число жертв, истребляемых одним хищником в единицу времени $L(x) > 0$ при $x > 0$; $L(0) = 0$.

$$\begin{aligned}\frac{dx}{dt} &= k_1(x)x - L(x)y \\ \frac{dy}{dt} &= k_2(x)y\end{aligned}$$

Модель Колмогорова: стационарные состояния

$$\frac{dx}{dt} = k_1(x)x - L(x)y$$
$$\frac{dy}{dt} = k_2(x)y$$

$$k_1(x)x - L(x)y = 0$$
$$k_2(x)y = 0$$

I	II	III
$(0, 0)$	$(A, 0)$	(B, C)

$$k_1(A) = 0$$

$$k_2(B) = 0, \quad C = \frac{k_1(B)B}{L(B)}$$

Модель Колмогорова: типы стационарных состояний

$$P'_x(\bar{x}, \bar{y}) = k_1(\bar{x})\bar{x} + k_1(\bar{x}) - \bar{y}L'(\bar{x})$$

$$Q'_x(\bar{x}, \bar{y}) = \bar{y}k_2'(\bar{x})$$

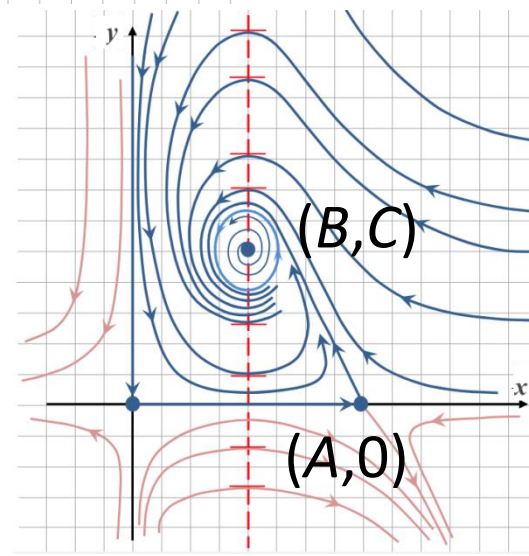
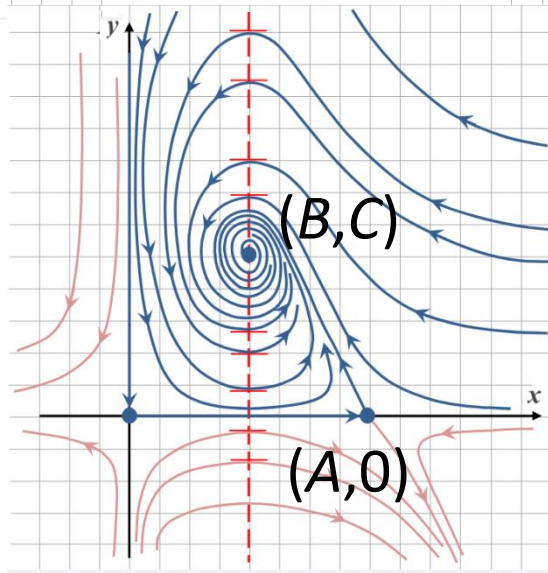
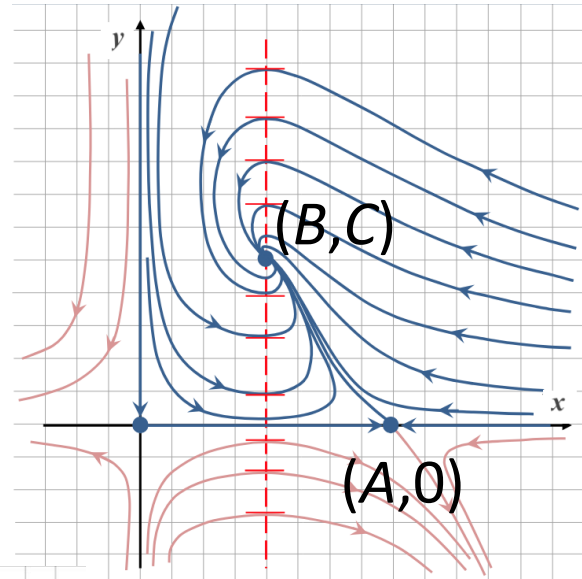
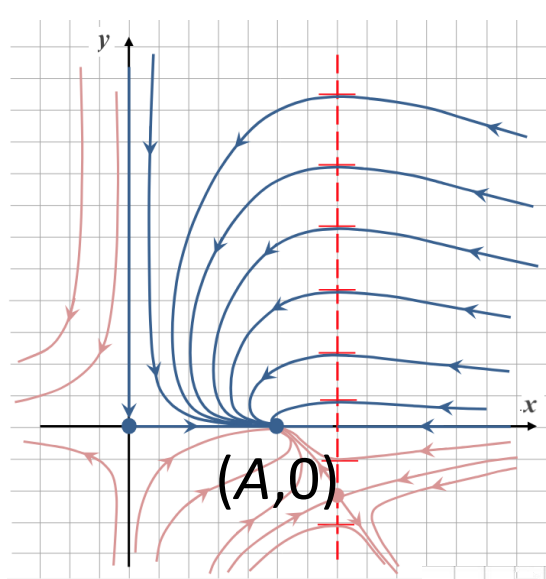
$$P'_y(\bar{x}, \bar{y}) = -L(\bar{x})$$

$$Q'_y(\bar{x}, \bar{y}) = k_2(\bar{x})$$

коэффициенты матрицы
линеаризации

I (0,0)	II (A,0)	III (B,C)		
Седло	Устойчивый узел	—		$B > A$
Седло	Седло-узел			$B = A$
Седло	Седло	Устойчивый узел	Устойчивый фокус	$B < A$
		Неустойчивый узел	Неустойчивый фокус	

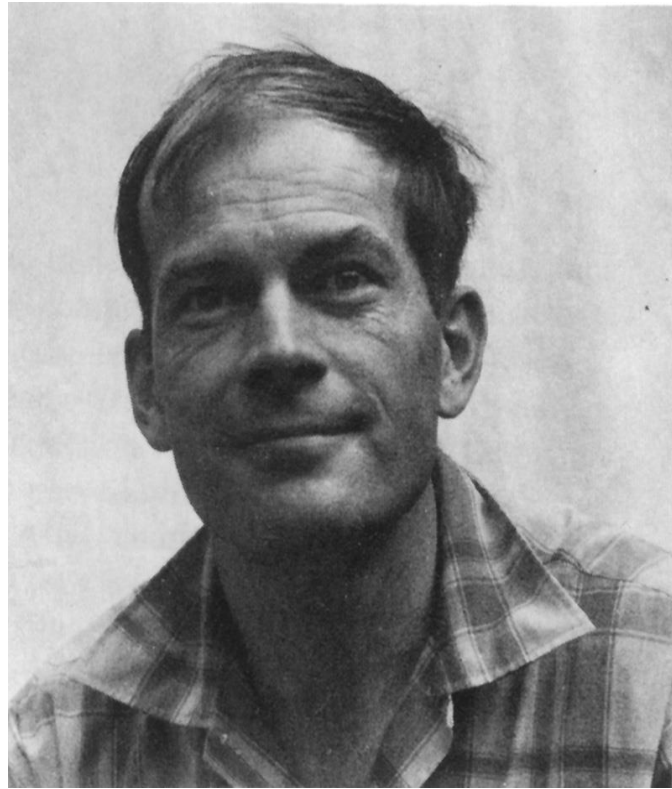
Фазовые портреты в модели Колмогорова



$$\frac{dx}{dt} = k_1(x)x - L(x)y,$$

$$\frac{dy}{dt} = k_2(x)y.$$

- (1) $\bar{x}=0, \bar{y}=0$
- (2) $\bar{x}=A, \bar{y}=0$
- (3) $\bar{x}=B, \bar{y}=C$



MacArthur Robert
(1930-1972)

Американский биолог, эколог.
Работы по динамике
популяций и разнообразию
экологических сообществ

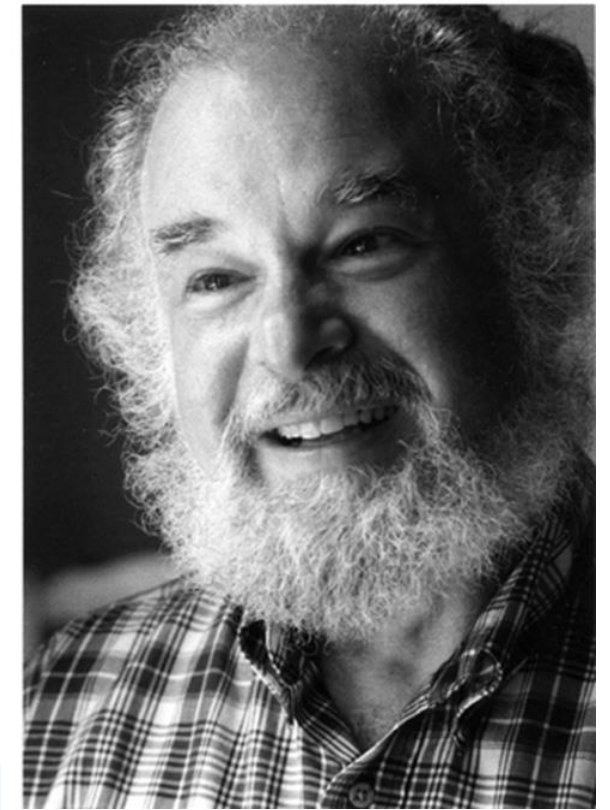
Модель Розенцвейга- МакАртура (1965)

Функция хищничества



$$\frac{dx}{dt} = f(x) - L(x)y$$

$$\frac{dy}{dt} = -ey + kL(x)y$$



Rosenzweig Michael L.
(1941)

Профессор Университета
Аризона, США, основатель и
главный редактор журнала
“Evolutionary Ecology” (с 1986).
Разработал и популяризировал
концепцию экологии
примирения

Модель

Розенцвейга-МакАртура

$$\frac{dx}{dt} = f(x) - L(x)y$$
$$\frac{dy}{dt} = -ey + kL(x)y$$

Модель

Колмогорова

$$\frac{dx}{dt} = k_1(x)x - L(x)y$$
$$\frac{dy}{dt} = k_2(x)y$$

Модель МакАртура: взаимодействие двух видов насекомых

$$\frac{dx}{dt} = x(k_1 - k_2x - x^2 + k_3y - k_4xy - y^2)$$

$$\frac{dy}{dt} = y(k_5 - k_6y - k_7x + k_8xy + k_9x^2)$$

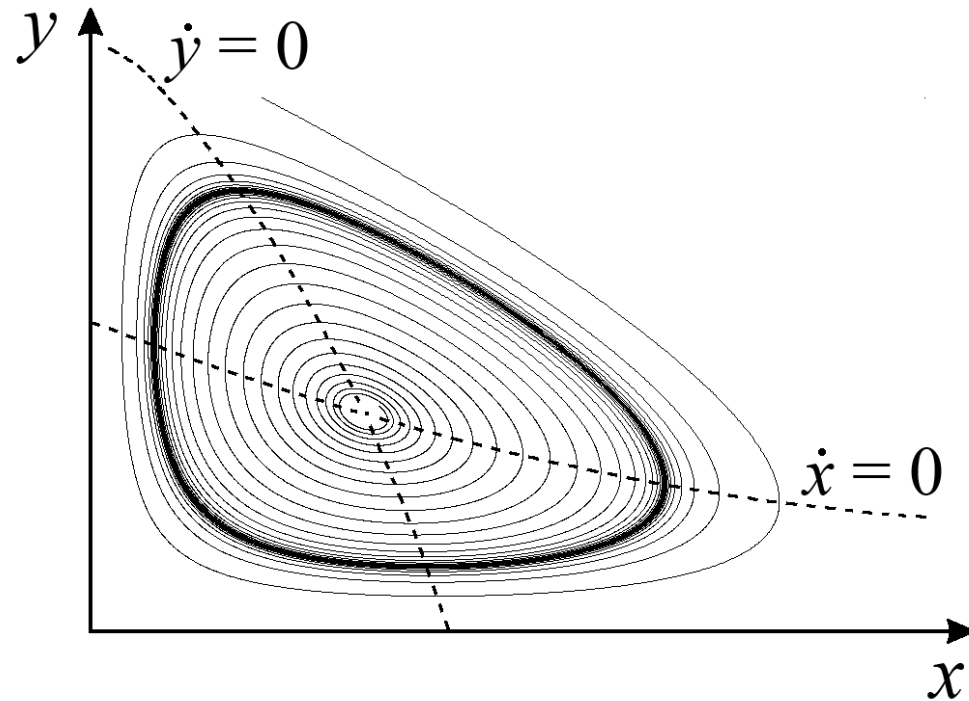


Насекомые вида x поедают личинок вида y (член $+k_3y$), но взрослые особи вида y поедают личинок вида x при условии высокой численности видов x или y или обоих видов (члены $-k_4xy$, $-y^2$). При малых x смертность вида x выше, чем его естественный прирост: $(k_1 - k_2x - x^2 < 0$ при малых x).

Член k_5 отражает естественный прирост вида y ; $-k_6y$ – самоограничение этого вида, $-k_7x$ – поедание личинок вида y насекомыми вида x , k_8xy , k_9x^2 – прирост биомассы вида y за счет поедания взрослыми насекомыми вида y личинок вида x .

Фазовый портрет модели МакАртура

$$\frac{dx}{dt} = x(k_1 - k_2x - x^2 + k_3y - k_4xy - y^2)$$
$$\frac{dy}{dt} = y(k_5 - k_6y - k_7x + k_8xy + k_9x^2)$$



Модель Базыкина: взаимодействующие популяции

$$\frac{dx}{dt} = Ax - \frac{Bxy}{1+px} - Ex^2,$$
$$\frac{dy}{dt} = -Cy + \frac{Dxy}{1+px} - My^2.$$

Российский биолог и биофизик
Работы по динамике популяций:

Биофизика взаимодействующих популяций. М., Наука, 1985;

Нелинейная динамика взаимодействующих популяций. М., ИКИ, 2003

Nonlinear dynamics of interacting populations. World Scientific, 1998



Александр Дмитриевич
Базыкин
(1940-1994)

Модель Базыкина в безразмерных переменных

$$\frac{dx}{dt} = Ax - \frac{Bxy}{1+px} - Ex^2,$$

$$\frac{dy}{dt} = -Cy + \frac{Dxy}{1+px} - My^2.$$

$x \rightarrow (A/D)x; y \rightarrow (A/D)y; t \rightarrow (1/A)t;$
 $\gamma = c/A; \alpha = PD/A; \varepsilon = E/D; \mu = M/B$

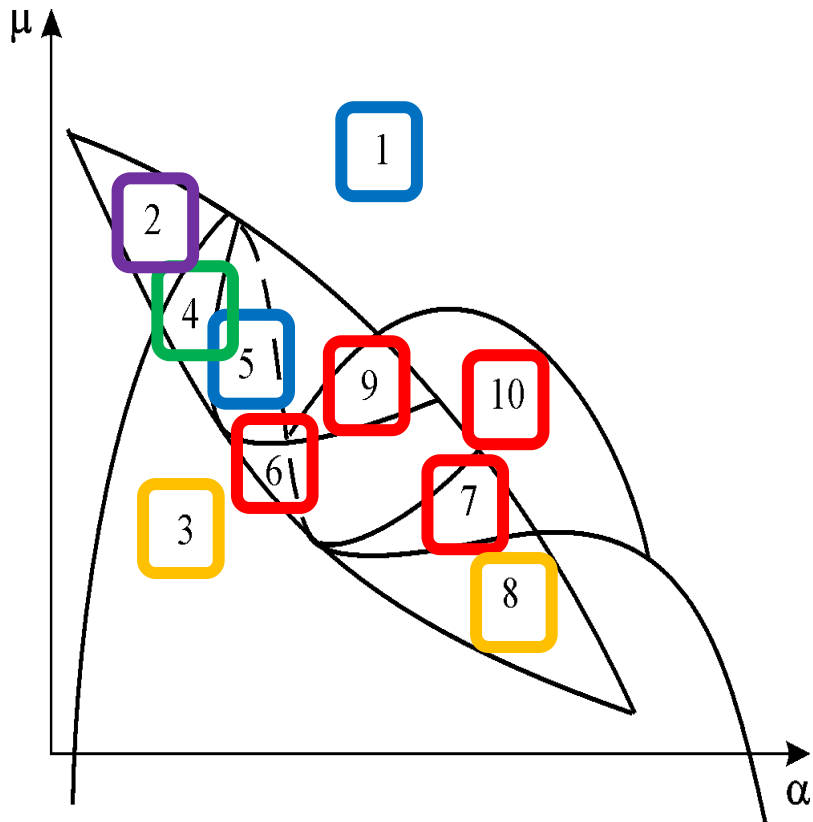
$$\frac{dx}{dt} = x - \frac{xy}{1+\alpha x} - \varepsilon x^2,$$

$$\frac{dy}{dt} = -\gamma y + \frac{xy}{1+\alpha x} - \mu y^2$$

Параметрическая диаграмма системы Базыкина при фиксированных γ и малых ε

$$\frac{dx}{dt} = x - \frac{xy}{1 + \alpha x} - \varepsilon x^2$$

$$\frac{dy}{dt} = -\gamma y + \frac{xy}{1 + \alpha x} + \mu y^2$$

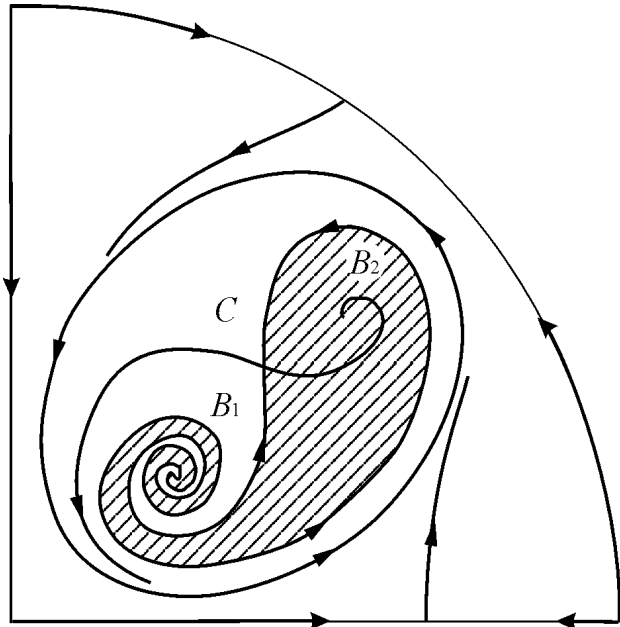


В системе возможны:

- 1) одно устойчивое равновесие (области 1 и 5);
- 2) один устойчивый предельный цикл (области 3 и 8);
- 3) два устойчивых равновесия (область 2);
- 4) устойчивый предельный цикл и неустойчивое равновесие внутри него (области 6, 7, 9, 10);
- 5) устойчивый предельный цикл и устойчивое равновесие вне его (область 4).

Модель Базыкина

$$\frac{dx}{dt} = x - \frac{xy}{1 + \alpha x} - \varepsilon x^2$$
$$\frac{dy}{dt} = -\gamma y + \frac{xy}{1 + \alpha x} + \mu y^2$$



параметрическая область 6

Модель Чернавского «Слоистая»
система: «шарик в ложбине с двумя
лунками»

$$\frac{dx}{dt} = y$$
$$\frac{dy}{dt} = -y + x - x^3$$

