

## Modelli Matematici Ambientali - 4 luglio 2018 seconda parte

**Esercizio 1.** In un allevamento di cavalli é stato riscontrato un tasso di mortalità annuale del 1%. Vengono immessi nell'allevamento 3 cavalli ogni anno. Si determini l'equazione differenziale che descrive il comportamento della popolazione dei cavalli e la si risolva supponendo che al tempo  $t = 0$  il livello della popolazione sia pari a 200 unità. Si determini, inoltre, la quantità di cavalli presenti nell'allevamento nel lungo periodo.

**Esercizio 2.** Si considerino due popolazioni  $X$  di prede ed  $Y$  di predatori per le quali si assumono le seguenti ipotesi (ove  $T =$  unità di tempo,  $U =$  unità di popolazione):

- La popolazione  $X$  si accresce con flusso costante  $k > 0$  [U/T] ed un tasso di natalità costante pari a  $0.1$  [1/T];
- $X$  ha un tasso di mortalità proporzionale alla presenza dei predatori  $Y$  con costante di proporzionalità pari a  $0.3$  [1/TU];
- La popolazione dei predatori  $Y$  ha un flusso di crescita proporzionale ad  $X$  con costante di proporzionalità  $\frac{1}{30}$  [1/T];
- $Y$  ha un tasso di mortalità pari a  $0.2$  [1/T].

1) Si determini il sistema di equazioni differenziali che caratterizza il comportamento delle due popolazioni.

2) Si determinino, in funzione di  $k$ , i punti di equilibrio ammissibili del sistema e se ne studi la stabilità per  $k = 6$ .

**Esercizio 3.** 1) Si consideri il modello dell'esercizio 2, e si scriva una `function [t, X] = simulazione(k)` che simula il sistema sull'intervallo temporale  $[0, 30]$ , per un dato valore del parametro  $k$ , restituendo un array contenente un numero appropriato di tempi di discretizzazione  $[t(1); t(2); \dots; t(n)]$  e uno contenente i corrispondenti valori del numero di prede  $[X(t(1)); X(t(2)); \dots; X(t(n))]$ , come negli esempi visti. Come punto di partenza, si prenda  $X(0) = Y(0) = 0$ . Si riporti il codice di questa function sul foglio.

2) Quali sono i valori finali di  $X$  al tempo 30 ottenuti per  $k = 6$  e  $k = 4$ ? Con che istruzioni Matlab potete determinarli? Coincidono con il punto di equilibrio calcolato nell'esercizio precedente?

**Soluzione esercizio 1.** Indicando con  $x(t)$  la popolazione dei cavalli, l'equazione differenziale cercata è

$$x'(t) = 3 - \frac{1}{100}x(t).$$

L'equazione differenziale è lineare e può essere risolta tramite la formula diretta, oppure osservando che  $x(t) = 300$ , per ogni  $t$ , è una soluzione particolare e risolvendo l'equazione omogenea associata. La soluzione dell'equazione è:

$$x(t) = 300 - 100e^{-\frac{1}{100}t}.$$

La numerosità della popolazione nel lungo periodo è data da:

$$\lim_{t \rightarrow \infty} x(t) = \lim_{t \rightarrow \infty} [300 - 100e^{-\frac{1}{100}t}] = 300.$$

**Soluzione esercizio 2.** Il sistema di equazioni differenziali cercato è:

$$\begin{cases} x' = k + 0.1x - 0.3xy \\ y' = \frac{1}{30}x - 0.2y \end{cases}$$

I punti di equilibrio sono soluzione del sistema:

$$\begin{cases} k + 0.1x - 0.3xy = 0 \\ \frac{1}{30}x - 0.2y = 0 \end{cases}$$

L'unico punto di equilibrio ammissibile del sistema è:

$$(\bar{x}, \bar{y}) = \left( 1 + \sqrt{1 + 20k}, \frac{1 + \sqrt{1 + 20k}}{6} \right).$$

Per quanto concerne lo studio della stabilità, la matrice Jacobiana delle derivate parziali associata al sistema è:

$$A(x, y) = \begin{pmatrix} 0.1 - 0.3y & -0.3x \\ \frac{1}{30} & -0.2 \end{pmatrix}.$$

Per  $k = 6$ , il punto di equilibrio risulta essere  $(\bar{x}, \bar{y}) = (12, 2)$ , e si ha

$$A(\bar{x}, \bar{y}) = \begin{pmatrix} -0.5 & -3.6 \\ \frac{1}{30} & -0.2 \end{pmatrix}$$

Gli autovalori della matrice  $A(\bar{x}, \bar{y})$  sono  $\lambda = \frac{-7 \pm i\sqrt{39}}{20}$ , che risultano complessi con  $Re(\lambda) < 0$ . Pertanto il punto di equilibrio  $(\bar{x}, \bar{y}) = (12, 2)$  è asintoticamente stabile.

**Soluzione esercizio 3.**

1) Utilizzando `ode45`, una soluzione possibile è

```

function [t,x] = simulazione(k)

tempo_finale = 30;

valore_iniziale = [0, 0];

f = @(t, x) [k + 0.1*x(1) - 0.3*x(1)*x(2); 1/30*x(1) - 0.2*x(2)];
[t, x] = ode45(f, [0, tempo_finale], valore_iniziale);

x = x(:, 1); %restituisce solo il numero di prede

Oppure, con il metodo di Eulero e  $n = 1000$  intervalli,

function [t, X] = simulazione(k)

tempo_finale = 30;
valore_iniziale = [0;0];
n = 1000;

X = zeros(n+1, 1);
Y = zeros(n+1, 1);
t = zeros(n+1, 1);

h = tempo_finale / n;
t(1) = 0;
X(1) = valore_iniziale(1);
Y(1) = valore_iniziale(2);

for i = 1:n
    t(i+1) = t(i) + h;
    X(i+1) = X(i) + h * (k + 0.1*X(i) - 0.3*X(i)*Y(i));
    Y(i+1) = Y(i) + h * (1/30*X(i) - 0.2*Y(i));
end

2)

>> [t1, x1] = simulazione(6);
>> x1(end)
ans =
    1.2000e+01
>> [t2, x2] = simulazione(4);
>> x2(end)
ans =
    1.0003e+01
>> plot(t1, x1, t2, x2) % se si desidera un grafico che confronta i due casi

```

I valori ottenuti sono sufficientemente vicini ai punti di equilibrio determinati teoricamente, che sono rispettivamente 12 e 10.