

**P VII** Mittwoch, d. 27.11. 2002 (Zeit : 10<sup>15</sup> – 11<sup>00</sup> Uhr; Raum : T 711)

## 2.6 Numerische Experimente mit Mehrschrittverfahren

Wir betrachten folgendes **Räuber-Beute-Modell** (erweiterte *Lotka-Volterra-Gleichungen*)

$$\frac{dx}{dt} = x(\alpha - (\gamma_{11}x + \gamma_{12}y)), \quad (8)$$

$$\frac{dy}{dt} = y(\beta - (\gamma_{21}x + \gamma_{22}y)), \quad (9)$$

für zwei Spezies  $x$  und  $y$ .

**E05** Sei  $\alpha < 0$ ,  $\gamma_{12} < 0$ ,  $\beta > 0$ ,  $\gamma_{21} > 0$  und  $\gamma_{11} = \gamma_{22} = 0$  (klassische *Lotka-Volterra-Gleichungen*).

1. Erklären Sie die Bedeutung der Konstanten. Wer ist Räuber, wer Beute?
2. Sei  $\alpha = -1$ ,  $\gamma_{12} = -0.01$ ,  $\beta = 0.25$ ,  $\gamma_{21} = 0.01$ . Führen Sie für jede der vier Startwertkombinationen  $x(0) = 30 \pm 1$ ,  $y(0) = 80 \pm 1$  die folgenden Verfahren mit (jeweils mind. 3) unterschiedlichen Schrittweiten durch.
  - (a) 2-Schritt, 3-Schritt Adams-Bashforth Formeln
  - (b) 2-Schritt, 3-Schritt Adams-Moulton Formeln
  - (c) 2-Schritt, 3-Schritt BDF Verfahren

Visualisieren Sie die Resultate sowohl in einem  $(t, x(t))$  bzw.  $(t, y(t))$  Diagramm als auch in einem Phasendiagramm, d.h. durch die Kurve  $\{(x(t), y(t)) : t \in [0, T]\}$  ( $T$  hinreichend groß).

**E06** Sei jetzt  $\alpha < 0$ ,  $\gamma_{12} < 0$ ,  $\beta > 0$ ,  $\gamma_{21} > 0$ ,  $\gamma_{22} > 0$  und  $\gamma_{11} = 0$ .

1. Sei die Population  $y$  sich alleine überlassen ( $\gamma_{21} = 0$ ). Berechnen Sie die analytische Lösung für  $y(t)$ . Welche Schranke ergibt sich für das Wachstum der Population?
2. Sei  $\alpha = -1$ ,  $\gamma_{12} = -0.01$ ,  $\beta = 0.25$ ,  $\gamma_{21} = 0.01$ ,  $\gamma_{22} = 0.003125$ . Führen Sie für jede der vier Startwertkombinationen  $x(0) = 30$ ,  $y(0) = 10, 40, 80, 100$  ein 3-Schrittverfahren Ihrer Wahl mit unterschiedlichen Schrittweiten durch.
 

Visualisieren Sie die Resultate wie zuvor sowohl in einem  $(t, x(t))$  bzw.  $(t, y(t))$  Diagramm als auch in einem Phasendiagramm.
3. Wird ein stabiler Zustand ( $\neq (0, \bar{y})$ ) erreicht? Falls nicht, durch welche Parameterwahl kann ein solcher erreicht werden?