

Elementární modely v matematické biologii

Dalibor Pražák

Katedra matematické analýzy MFF UK

<http://www.karlin.mff.cuni.cz/~prazak/vyuka/>

Elementární modely:

- jednoduché odvození
- jednoduchá analýza
- možno kombinovat do složitějších modelů
- překvapivě dobrá shoda s reálnými daty
- lze na nich demonstrovat obecné principy

Základní růstový model.

$x = x(t)$ velikost populace x v čase t

$$x(t+1) = x(t) + r \cdot x(t) = (1+r) \cdot x(t)$$

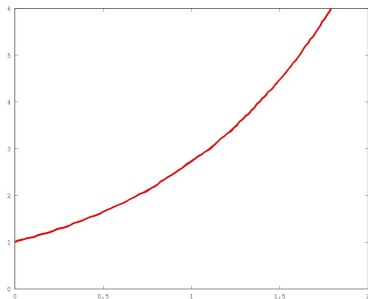
$$x(t+dt) = (1-dt) \cdot x(t) + dt(1+r) \cdot x(t)$$

$$\frac{x(t+dt) - x(t)}{dt} = r \cdot x(t) \quad \dots dt \text{ nekonečně malé}$$

$$x'(t) = r \cdot x(t)$$

parametr modelu: $r > 0$... přirozená míra růstu

Exponenciální růst.



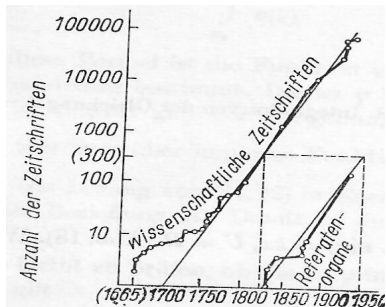
$$x'(t) = r \cdot x(t)$$

$$x(0) = x_0$$

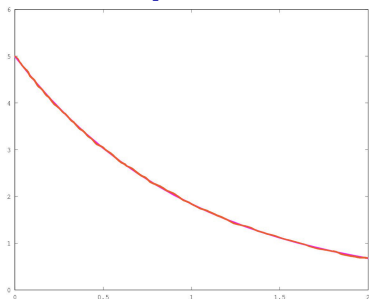
$$\implies x(t) = x_0 \exp(rt)$$

Obrázek:

růst vědeckých časopisů
na úsvitu novověku



Varianta: exponenciální pokles



$$x'(t) = -h \cdot x(t)$$

$$x(0) = x_0$$

$$\implies x(t) = x_0 \exp(-ht)$$

Pozn. Střední očekávaná délka života: $\frac{1}{h}$

v čase t až $t + dt$ uhyne $e^{-ht} - e^{h(t+dt)} = -de^{-ht}$

do průměru přičteme $-de^{-ht} \cdot t$

celkový průměr je „součet“ $\int_0^{\infty} -de^{-ht} \cdot t = \int_0^{\infty} e^{-ht} \cdot dt = \frac{1}{h}$

Základní model – shrnutí.

$$x'(t) = a \cdot x(t)$$

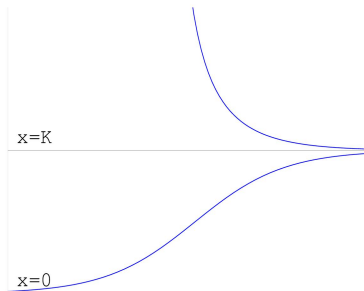
kde mohou nastat tyto situace:

$a > 0$. . . růst populace

$a < 0$. . . úbytek populace

$a = 0$. . . stacionární stav

Logistický (Verhulstův) model

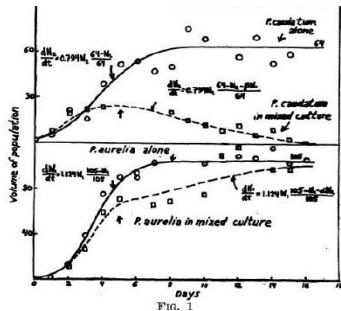


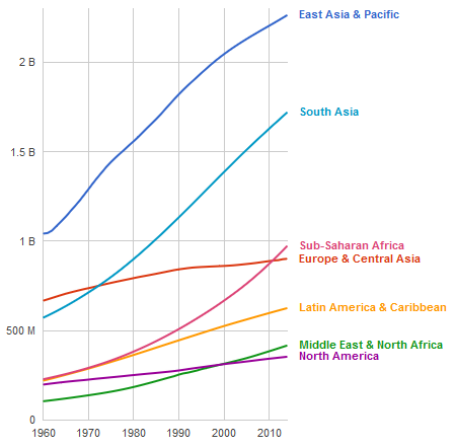
$$x'(t) = r \left(1 - \frac{x(t)}{K} \right) \cdot x(t)$$

r ... přirozená míra růstu

K ... kapacita prostředí

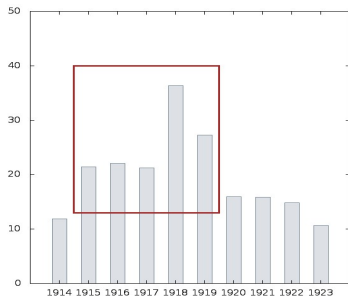
G.F. Gause:
The struggle for existence.
(1934)





Obrázek: Zalidnění kontinentů 1960-2010

d'Anconův problém



Umberto d'Ancona:
nárůst **podílu** žraloků
Středozevní moře
1915-19

⇒ problém vzájemné dynamiky „dravec-kořist“

Vito Volterra

Lotka-Volterrův model

$x = x(t)$ sledi (kořist)

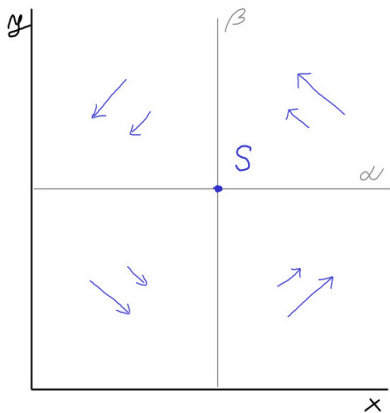
$y = y(t)$ žraloci (dravec)

$$x'(t) = a \cdot x(t) \quad \text{kde} \quad a = r - k \cdot y(t)$$

$$y'(t) = b \cdot y(t) \quad \text{kde} \quad b = -h + p \cdot x(t)$$

$$\begin{aligned} x'(t) &= (r - k \cdot y(t)) \cdot x(t) \\ y'(t) &= (-h + p \cdot x(t)) \cdot y(t) \end{aligned}$$

parametry modelu: $\dots r, h, k, p > 0$



$$x'(t) = (r - k \cdot y(t)) \cdot x(t)$$

$$y'(t) = (-h + p \cdot x(t)) \cdot y(t)$$

podmínky stacionarity:

$$(\alpha) : y = \frac{r}{k} \quad (\beta) : x = \frac{h}{p}$$

Co když se prostředí *jako celek zhorší?*

$h \dots$ roste

$r \dots$ klesá

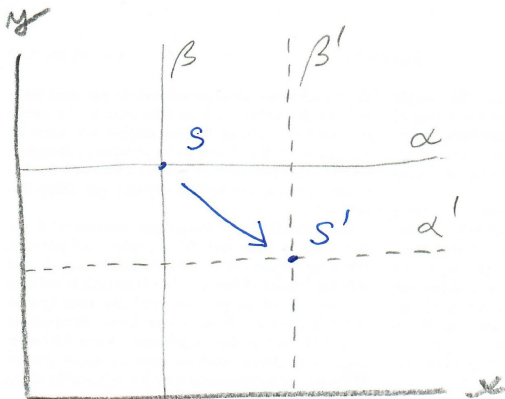
\Rightarrow

$(\alpha) : y = r/k$

\dots posun dolů

$(\beta) : x = h/p$

\dots posun vpravo



Volterrův princip

V systémech s negativní zpětnou vazbou (typu „dravec-kořist“)
vede **zhoršení prostředí** k relativnímu **poklesu počtu dravců**
a k relativnímu **nárůstu počtu kořisti**.

Lotka-Volterrův model je příliš jednoduchý . . .

Holling-Tannerův model

$$x'(t) = \left(r \left(1 - \frac{x(t)}{K} \right) - \frac{m \cdot y(t)}{A + x(t)} \right) \cdot x(t)$$

$$y'(t) = s \left(1 - \frac{P y(t)}{x(t)} \right) \cdot y(t)$$

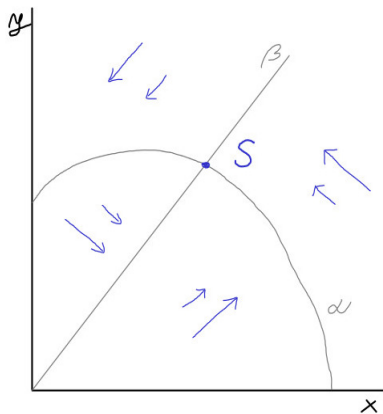
Komentář:

$r \left(1 - \frac{x(t)}{K} \right)$ logistický model

$-\frac{m \cdot y(t)}{A + x(t)}$ lov s nasycením dravce

$s \left(1 - \frac{y(t)}{x(t)/P} \right) \cdot y(t)$ „logistický model“ – kapacita $x(t)/P$
 P ... spotřeba kořisti na 1 predátora

Holling-Tannerův model – analýza



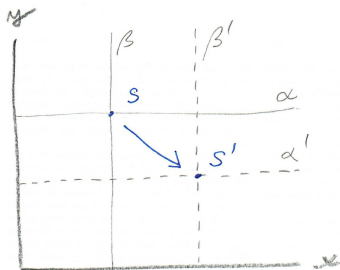
$$(\alpha) : y = \frac{r}{m} \left(1 - \frac{x}{K}\right) (A + x)$$

$$(\beta) : y = \frac{x}{P}$$

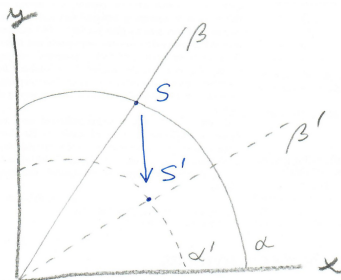
Volterrův princip ... platí i zde!

celkové zhoršení prostředí $\implies P \nearrow \implies y/x = 1/P \searrow$

Volterrův princip – obecné pochopení?



Obrázek: Lotka-Volterra



Obrázek: Holling-Tanner