

## Seminario - Problema dos especies competidoras

### El problema biológico

En la naturaleza hay muchas especies que viven en un ambiente común y necesitan la misma comida. Por ejemplo los leones, los buitres y las hienas son competidores directos con respecto a la comida. Una cebrá matada de un león en la sabana, será aprovechado de los buitres y las hienas inmediatamente después del león desapareció. En caso que dos competidores se encuentran un forcejeo está preprogramado. Así intentan de asegurar la presa y a veces no espantan la confrontación directa.

### El problema en términos matemáticos

Consideramos ahora dos especies cuyas poblaciones son  $x(t)$  e  $y(t)$  en el tiempo  $t$  que compiten una con la otra por la comida disponibles en el ambiente común. Para construir un modelo del problema en términos matemáticos tan realista como sea posible, notemos que tenemos 4 casos diferentes que pueden ocurrir:

1. especie 1 sobrevive y especie 2 llega a extinguirse
2. especie 2 sobrevive y especie 1 llega a extinguirse
3. las dos especies coexisten
4. las dos especies llegan a extinguirse

Cada uno de estos resultados puede ser representado con un estado equilibrado de las poblaciones  $x$  e  $y$  de las dos especies. Las ecuaciones diferenciales para modelar la alteración de  $x$  e  $y$  tienen que tener cuatro puntos críticos aislados.

Consideramos las ecuaciones de competencia:

$$\frac{dx}{dt} = x(a - bx - \sigma y), \quad \frac{dy}{dt} = y(c - \nu x - dy). \quad (1)$$

donde todos los coeficientes  $a, b, c, d, \sigma, \nu$  son positivos.

### Puntos críticos y casos de la coexistencia de las 2 especies

Observemos que el crecimiento per cápita  $(dx/dt)/x = (a - bx - \sigma y)$  consiste en tres expresiones: la tasa de crecimiento,  $a$ , de la población aislada; el competencia interno del especie,  $-bx$ ; y el competencia con otra especie,  $-\sigma y$ . Lo mismo ocurre con las expresiones  $c$ ,  $-dy$  y  $-\nu x$  en  $(dy/dt)/y$ .

Como hemos dicho, el sistema tiene cuatro puntos críticos. Calculamos estos:

$$\begin{aligned} x(a - bx - \sigma y) &= 0 \\ y(c - \nu x - dy) &= 0 \end{aligned}$$

vemos si  $x = 0$  entonces  $y = 0$  o  $y = c/\nu$ , mientras que si  $y = 0$ , entonces  $x = 0$  o  $x = a/b$ . Estos son los tres puntos críticos  $(0,0)$ ,  $(0, c/d)$ ,  $(a/b, 0)$ . El punto  $(0,0)$  representa el caso 4, las dos especies llegan a extinguirse. El punto  $(0, c/d)$  representa el caso 2, la especie 2 sobrevive y la especie 1 llega a extinguirse. El punto  $(a/b, 0)$  representa el caso 1 donde la especie 1 sobrevive y la especie 2 llega a extinguirse. El cuarto es la intersección de las dos rectas

$$bx + \sigma y = a, \quad \nu x + dy = c \quad (2)$$

En nuestro modelo falta el caso 3 donde las dos especies sobreviven, por eso supongamos que esas dos rectas no son paralelas y que se intersectan en un punto del primer cuadrante. Entonces, la solución del sistema  $(\frac{ad-\sigma c}{bd-\nu c}, \frac{bc-a\nu}{bd-\nu\sigma})$  es el cuarto punto crítico y representa la posibilidad de coexistencia pacífica de las dos especies, con poblaciones estables

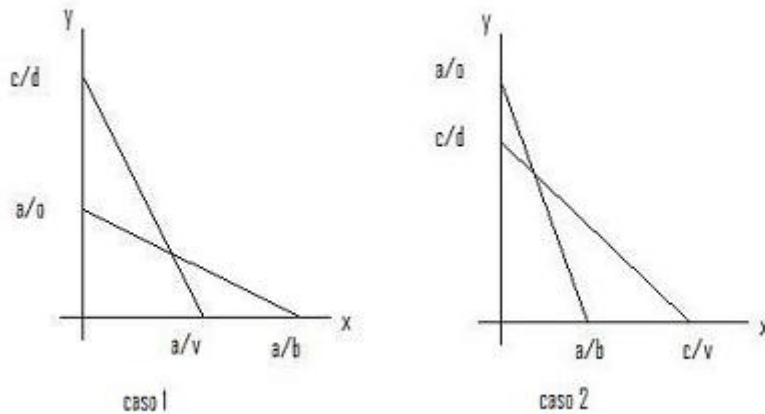
$$x(t) = \frac{ad - \sigma c}{bd - \nu c}, \quad y(t) = \frac{bc - a\nu}{bd - \nu\sigma}$$

con

Caso 1:  $bd < \nu\sigma$   $ad < \sigma c$  y  $bc < a\nu$

Caso 2:  $bd > \nu\sigma$   $ad > \sigma c$  y  $bc > a\nu$ .

Nos interesa la estabilidad del punto crítico  $(\frac{ad-\sigma c}{bd-\nu c}, \frac{bc-a\nu}{bd-\nu\sigma})$ . Esta vuelve a depender de la orientación relativa de las dos rectas de la expresión (2). Las dos posibilidades vemos en la figura siguiente.



Las condiciones de caso 1 y caso 2 tienen una interpretación natural. En las ecuaciones (1) vemos que  $b$  y  $d$  representan el efecto inhibitorio de cada

población en su propio crecimiento. Por la otra parte,  $\sigma$  y  $\nu$  representan el efecto de la competencia entre las dos poblaciones. Así que  $b$   $d$  es una medida de la inhibición, mientras que  $\sigma$   $\nu$  es una medida de la competencia. Un análisis general del sistema (1) muestra las siguientes conclusiones:

1. Si  $\sigma\nu > bd$ , de modo que la competencia es grand comparade con la inhibición, entonces  $(\frac{ad-\sigma c}{bd-\nu c}, \frac{bc-a\nu}{bd-\nu\sigma})$  es un puno crítico inestable y ya sea  $x(t)$  o  $y(t)$  tienden a cero cuando  $t \rightarrow +\infty$ . Así que las dos especies no pueden coexistir en este caso, una sobrevive y la otra llega a extinguirse localmente.
2. Si  $\sigma\nu < bd$  la competencia es pequena comparada con la inhibición, y entonces  $(\frac{ad-\sigma c}{bd-\nu c}, \frac{bc-a\nu}{bd-\nu\sigma})$  es un punto crítico asintóticamente estable al cual se aproxima cada solución cuando  $t \rightarrow +\infty$ . Entonces, ambas especies pueden coexistir en este caso, y lo hacen.

Vamos a examinar los puntos críticos más matemático. Tenemos puntos críticos aislados ya que tenemos sólo cuatro. Vamos a estudiar la estabilidad de los puntos críticos del sistema (1) con el método de linearización.

$$\begin{aligned}\frac{dx}{dt} &= (a - bx - \sigma y)x =: f_1 \\ \frac{dy}{dt} &= (c - \nu x - dy)y =: f_2\end{aligned}$$

Entonces la matriz jacobiana de  $f$ :

$$\frac{\partial f}{\partial(x, y)}(x, y) = \begin{pmatrix} a - 2bx - \sigma y & -\sigma x \\ -\nu y & c - \nu x - 2dy \end{pmatrix}$$

Entonces tenemos las matrices siguientes de los puntos críticos diferentes:

$$\frac{\partial f}{\partial(x, y)}(0, 0) = \begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & c \end{pmatrix} \quad (3)$$

$$\frac{\partial f}{\partial(x, y)}(0, c/d) = \begin{pmatrix} a - \sigma c/d & 0 \\ \nu c/d & -c \end{pmatrix} \quad (4)$$

$$\frac{\partial f}{\partial(x, y)}(a/b, 0) = \begin{pmatrix} -a & \sigma a/b \\ 0 & c - \nu a/b \end{pmatrix} \quad (5)$$

$$\frac{\partial f}{\partial(x, y)}\left(\frac{ad - \sigma c}{bd - \nu c}, \frac{bc - a\nu}{bd - \nu\sigma}\right) = \frac{1}{bd - \nu\sigma} \begin{pmatrix} b(\sigma c - ad) & \sigma(\sigma c - ad) \\ \nu(a\nu - bc) & d(a\nu - bc) \end{pmatrix} \quad (6)$$

Los puntos críticos son aislados y su estabilidad es determinado de los valores propios de las matrices linealizados. Primero vamos a considerar la estabilidad en el CASO 1:

Recordamos que  $a, b, c, d, \sigma$  y  $\nu$  son positivos. Entonces (3) nos dice que es  $(0, 0)$  es un NODO INESTABLE.

Los valores propios de (4) son:

$$((a - \sigma c/d) - \lambda)(-c - \lambda) = -c(a - \sigma c/d) + c\lambda - (a - \sigma c/d)\lambda + \lambda^2$$

Según CASO 1  $a - \sigma c/d < 0$ . Entonces tenemos un polinomio estable y  $(0, c/d)$  es un punto crítico asintóticamente estable.

Los valores propios de (5) son:

$$(-a - \lambda)((c - \nu a/b) - \lambda) = -a(c - \nu c/b) + a\lambda - (c - \nu a/b)\lambda + \lambda^2$$

Según CASO 1  $c - \nu a/b < 0$ . Entonces tenemos un polinomio estable y  $(a/b, 0)$  es un punto crítico asintóticamente estable.

Para hacer una proposición de los valores propios de (6) calculamos su determinante:

$$\left(\frac{1}{bd - \nu\sigma}\right)^2 (bd(\sigma c - ad)(a\nu - bc) - \sigma\nu(\sigma c - ad)(a\nu - bc)) = \frac{(\sigma c - ad)(a\nu - bc)}{bd - \nu\sigma}$$

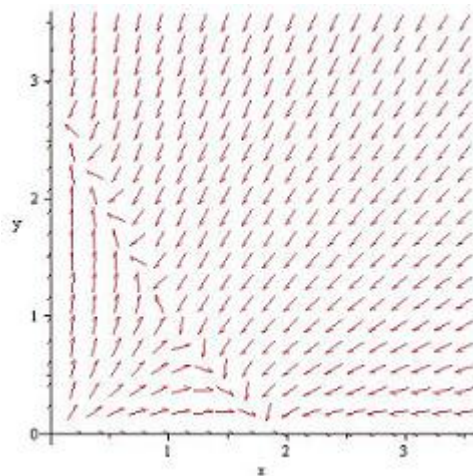
Con el CASO 1 sabemos que este determinante es negativo, porque  $\sigma c - ad$  y  $a\nu - bc$  son positivos y el denominador es negativo. Según una proposición de la Algebra Lineal que dice:

$$\det(A) = \lambda_1^{r_1} * \dots * \lambda_m^{r_m}$$

con  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  matriz y  $\lambda_i$  sus valores propios con multiplicidad  $r_i$ .

Por eso y ya que (6) tiene dos valores propio al máximo, los valores propios tienen que tener signos distintos. Entonces  $\left(\frac{ad - \sigma c}{bd - \nu\sigma}, \frac{bc - a\nu}{bd - \nu\sigma}\right)$  es un SILLA DE MONTAR y por eso inestable.

Un campo de direcciones para este caso es: Con el sistema:



$$\frac{dx}{dt} = x(t)(2 - x(t) - y(t)), \quad \frac{dy}{dt} = y(t)(3 - y(t) - 2x(t))$$

Ahora consideramos la estabilidad del CASO 2:

Aquí tenemos también que  $a, b, c, d, \sigma$  y  $\nu$  son positivos. (3) tiene como en CASO1 dos valores propios positivos, por eso  $(0, 0)$  es punto crítico INESTABLE. Por (4) tenemos lo mismo polinomio pero ahora sabemos que  $a - \sigma c/d > 0$ . Entonces el polinomio no es estable. Calculamos los valores propios:

$$\lambda_{1/2} = \frac{(-c + a - \sigma c/d) \pm \sqrt{(c - a + \sigma c/d)^2 + 4c(a - \sigma c/d)}}{2}$$

Sabemos que  $a - \sigma c/d > 0$ , entonces  $\sqrt{(c - a + \sigma c/d)^2 + 4c(a - \sigma c/d)}$  tiene un argumento positivo y es mayor que  $-c + a - \sigma c/d$ , entonces tenemos dos valores propios con signos diferentes. Por eso el punto  $(0, c/d)$  es INESTABLE.

Por (5) tenemos también lo mismo polinomio como CASO1 y sabemos que  $c - \nu a/b > 0$ . Entonces este polinomio no es estable también. Calculamos los valores propios:

$$\lambda_{1/2} = \frac{(-a + c - \nu a/b) \pm \sqrt{(a - c + \nu a/b)^2 + 4a(c - \nu a/b)}}{2}$$

Sabemos que  $c - \nu a/b > 0$ , entonces  $\sqrt{(a - c + \nu a/b)^2 + 4a(c - \nu a/b)}$  tiene un argumento positivo y es mayor que  $-a + c - \nu a/b$ , entonces tenemos dos valores propios con signos diferentes. Por eso el punto  $(a/b, 0)$  es también INESTABLE.

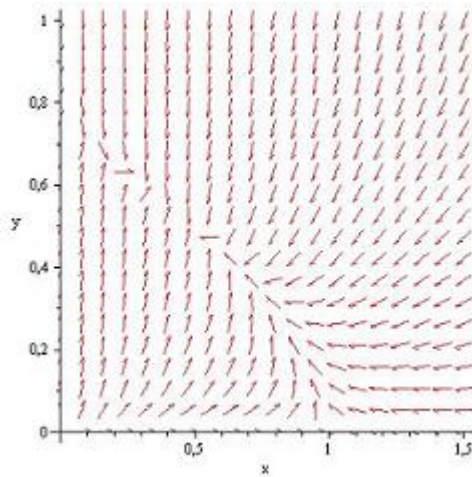
Por (6) tenemos lo mismo determinante pero ahora  $\sigma c - ad$  y  $a\nu - bc$  son negativos, entonces el producto es positivo y el denominador es positivo también. Por eso sabemos que los valores propios tienen el mismo signo. Calculamos el polinomio característico:

$$(b(\sigma c - ad) - \lambda)(d(a\nu - bc) - \lambda) - (\sigma(\sigma c - ad)\nu(a\nu - bc)) = (bd - \sigma\nu)(\sigma c - ad)(a\nu - bc) - (b(\sigma c - ad) + d(a\nu - bc))\lambda + \lambda^2$$

Sabemos que  $\sigma c - ad$  y  $a\nu - bc$  son negativos, entonces el producto  $(bd - \sigma\nu)(\sigma c - ad)(a\nu - bc)$  es positivo. La suma  $(\sigma c - ad) + d(a\nu - bc)$  es negativo, entonces el término lineal tiene coeficiente positivo. Entonces tenemos un polinomio estable. Por eso los valores propios son negativos y  $(\frac{ad - \sigma c}{bd - \nu\sigma}, \frac{bc - a\nu}{bd - \nu\sigma})$  es un punto crítico asintóticamente estable.

Un campo de direcciones de este caso es:

Con el sistema:



$$\frac{dx}{dt} = x(t)(1 - x(t) - y(t)), \quad \frac{dy}{dt} = y(t)(3 - 4y(t) - 2x(t))$$

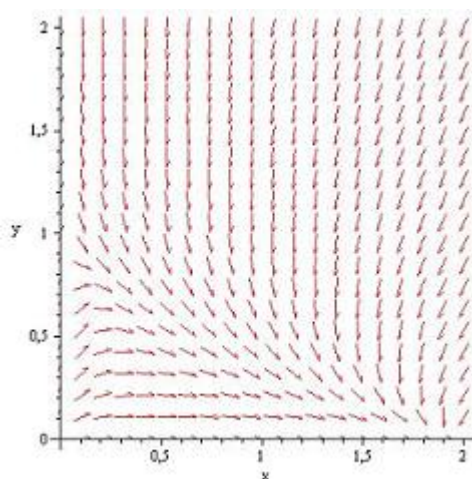
### Casos sin coexistencia de las 2 especies

Ejemplo de un campo de direcciones por el caso donde la especie 1 sobrevive y la especie 2 llega a extinguirse:

Tenemos el sistema:

$$\frac{dx}{dt} = x(t)(2 - x(t) - y(t)), \quad \frac{dy}{dt} = y(t)(1 - y(t) - 2x(t))$$

Vemos que hay solamente tres puntos críticos. Entonces las rectas de (2)



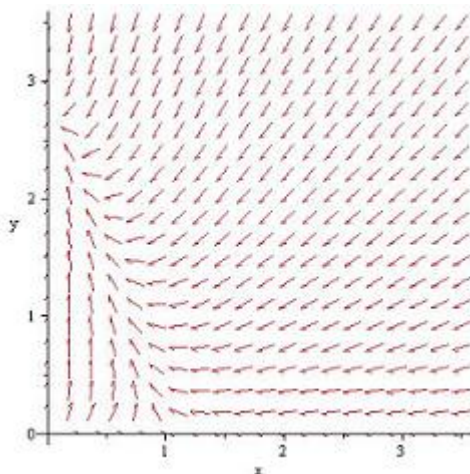
no se cortan en el primer cuadrante. El punto crítico  $(0, 0)$  es inestable,

el punto crítico  $(0, 1)$  también. El punto crítico  $(2, 0)$  es asintóticamente estable. Aquí vemos que la tasa de crecimiento de la especie 1 que es mayor que la de la especie 2 y el coeficiente de competición con otra especie que es mayor en la especie 2 causar la extinción de la especie 2 y en mismo tiempo la supervivencia de la especie 1.

Otro ejemplo de un campo de direcciones por el caso donde la especie 2 sobrevive y la especie 1 llega a extinguirse:  
Tenemos el sistema:

$$\frac{dx}{dt} = x(t)(1 - x(t) - y(t)), \quad \frac{dy}{dt} = y(t)(3 - y(t) - 2x(t))$$

Vemos que hay también solamente tres puntos críticos. Entonces las rectas de



(2) no se cortan en el primer cuadrante. El punto crítico  $(0, 0)$  es inestable, es punto crítico  $(1, 0)$  también y el punto crítico  $(0, 3)$  es asintóticamente estable. Aquí vemos que ...