

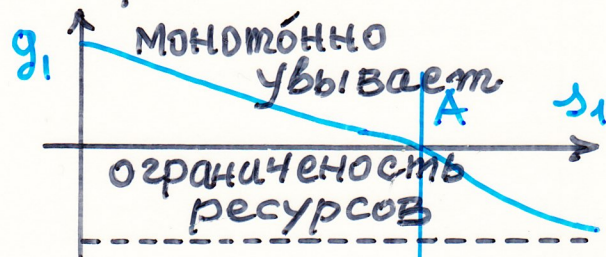
Variationi su un tema di VOLTERRA: II parte

$$\text{Sia } S_+ := \{s_1 \geq 0, s_2 \geq 0\}$$

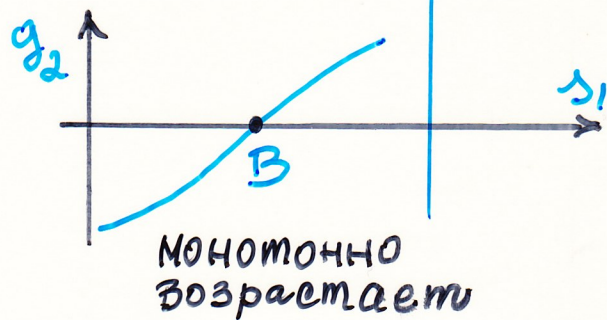
$$\text{Siano } g_1, g_2, h \in \mathcal{C}^1([0, \infty))$$

"Сформулируем еще три ограничения..."

$$(3) \begin{cases} g_1 = g_1[s_1]; \\ g_1[0] > 0 > g_1[\infty] > -\infty; \\ dg_1/ds_1 < 0; \quad g_1[A] = 0. \end{cases}$$



$$(4) \begin{cases} g_2 = g_2[s_1]; \\ g_2[0] < 0 < g_2[\infty]; \\ dg_2/ds_1 > 0; \quad g_2[B] = 0. \end{cases}$$



$$(5) \quad h[s_1] > 0 \text{ при } s_1 > 0$$

Системы (4)

$$(4,0) \begin{cases} \dot{s}_1 = g_1[s_1]s_1 - h[s_1]s_2 \\ \dot{s}_2 = g_2[s_1]s_2 \\ s_1 \geq 0; \quad s_2 \geq 0; \quad h[s_1=0] = 0 \end{cases}$$

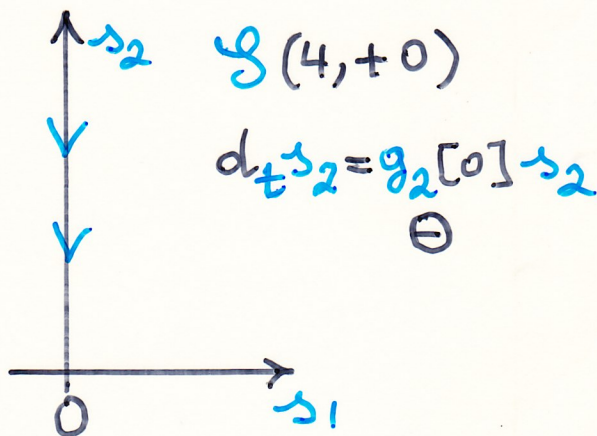
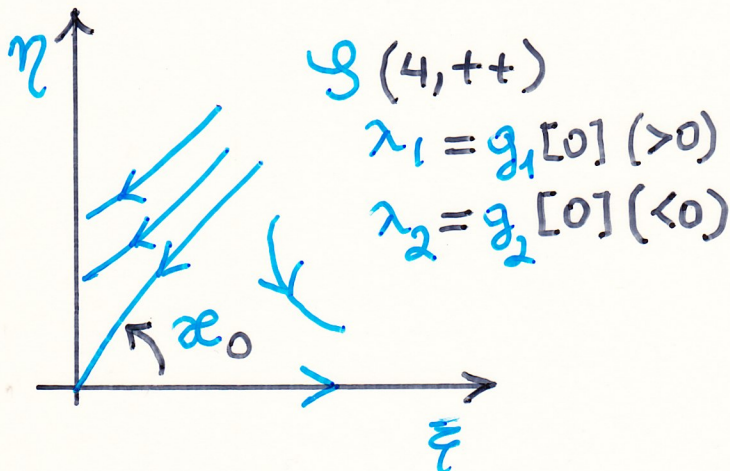
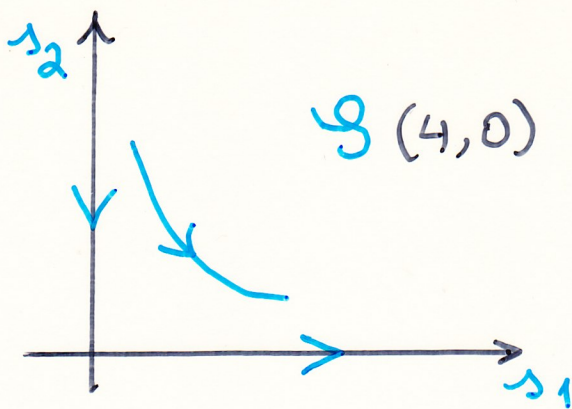
$$(4,++) \begin{cases} \dot{s}_1 = g_1[s_1]s_1 - h[s_1]s_2 \\ \dot{s}_2 = g_2[s_1]s_2 \\ s_1 > 0; \quad s_2 \geq 0 \\ h[s_1=0] > 0 \end{cases}$$

$$(4,+0) \begin{cases} s_1 = 0 \\ \dot{s}_2 = g_2[0]s_2 \\ s_2 \geq 0 \end{cases}$$

А. Н. Колмогоров, "Качественное изучение математических моделей динамики популяций," Проблемы Кибернетики, 25 (1972), 100-106.

Общие точки $\{0,0\}$ и $\{A,0\}$ при $B < A$.

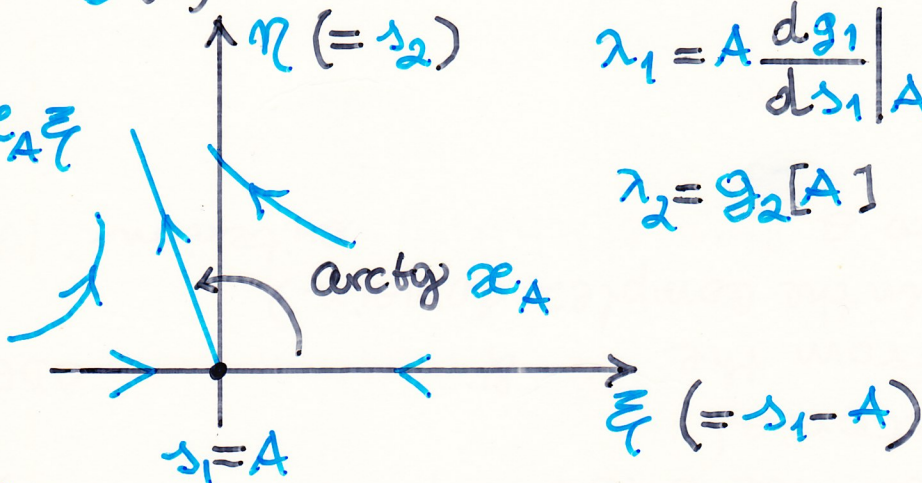
$\{0,0\}$:



$$\eta = \alpha_0 \xi, \alpha_0 = \frac{g_1[0] - g_2[0]}{h[0]} (>0)$$

$\{A,0\}$: $\mathcal{G}(4)$

$$\eta = \alpha_A \xi$$



$$\alpha_A = \frac{A \frac{dg_1}{ds_1} \Big|_A - g_2[A]}{h[A]} (<0)$$

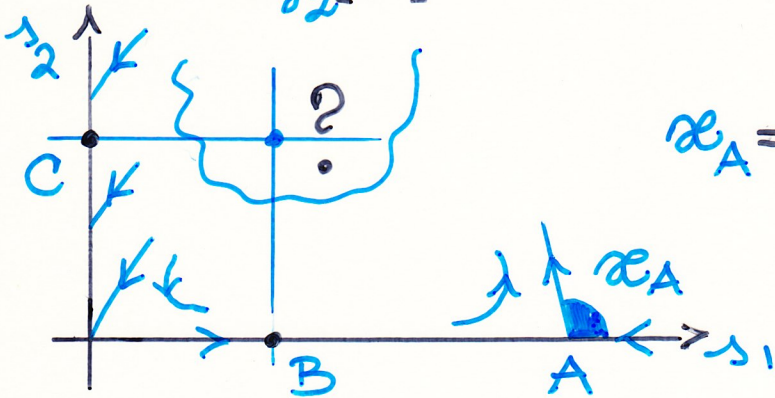
Третья особая точка $\mathcal{Y}(4,++)$, при $\{B < A, h[0] > 0\}$

$$0 = g_1[B] \cdot B - h[B] C$$

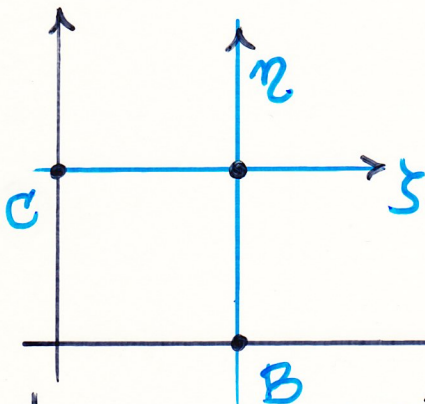
$$0 = g_2[B] \uparrow$$

$$\Rightarrow C = \frac{g_1[B]}{h[B]} \cdot B$$

$$\alpha_A = \frac{A d_1 g_1|_A - g_2[A]}{h[A]} < 0$$



Линеаризованные уравнения в точке $\{B, C\}$



$$\begin{cases} d_t z = -\sigma z - h[B] \eta \\ d_t \eta = C \cdot d_t g_2|_B \cdot z \end{cases}$$

$$\sigma := -g_1[B] - d_1 g_1|_B \cdot B + d_1 h|_B \cdot C$$

$$\Delta := \begin{vmatrix} -\sigma & -h[B] \\ d_1 g_2|_B \cdot C & 0 \end{vmatrix} > 0; \quad \lambda^2 + \sigma \lambda + \Delta = 0$$

$$\sigma^2 \begin{cases} \geq 4\Delta^2 : \text{узел} \\ < 4\Delta^2 : \text{фокус} \end{cases}$$

$$\sigma \begin{cases} > 0 : \text{устойчивость} \\ < 0 : \text{неустойчивость} \end{cases}$$

"Исследуем еще судьбу сепаратрисы, выходящей из точки $\{A, 0\}$"

"Легко видеть, что при наших допущениях, траектории не могут уходить в бесконечность."

PROP. T1) $\lim_{s_2 \rightarrow \infty} s_1[s_2] < \infty$.

T2) $\{s_2 \gg 0; \frac{ds_2}{ds_1} = 0\} \Rightarrow \{d_t s_1 < 0; \frac{d^2 s_2}{ds_1^2} < 0\}$.

sim.

T1) $d_t s_1 = g_1 s_1 - h s_2$

$\{g_1[s_1] < 0, s_1 > A; h[s_1] > 0 \forall s_1 > 0\} \Rightarrow d_t s_1 < 0, s_2 \gg 0$.

T2) $\frac{ds_2}{ds_1} = \frac{g_2[s_1]s_2}{g_1[s_1]s_1 - h[s_1]s_2} = 0 @ g_2 = 0 \doteq s_1 = B;$

$\{d_t s_1|_B = g_1[B]B - h[B]s_2; s_2 \gg 0\} \Rightarrow d_t s_1|_B < 0$

$\frac{d^2 s_2}{ds_1^2} = \frac{(g_1 s_1 - h s_2) s_2 d_1 g_2 - (d_1 g_1 s_1 + g_1 - d_1 h s_2) g_2 s_2}{(g_1 s_1 - h s_2)^2}$

@ $\begin{cases} s_1 = B: \{g_2[B] = 0; d_1 g_2 > 0; g_1[B]B - h[B]s_2 < 0\} \Rightarrow \\ s_2 \gg 0 \end{cases}$
 $\Rightarrow \frac{d^2 s_2}{ds_1^2} = \frac{(g_1[B]B - h[B]s_2) s_2 d_1 g_2[B]}{()^2} < 0$ □

