

Modelação e Simulação

Problemas - 5

P1. A Teoria do Conflito de L. F. Richardson

Bibliografia: Braun, M. (1978). *Differential Equations and Their Applications*, Springer-Verlag, 374-381.



A praça Plekszy-Gladz em Szohöd, capital da Bordúria

A Sildávia e a Bordúria são dois países dos Balcãs que, embora pouco conhecidos da generalidade dos portugueses, estão ligados a um capítulo notável da história da tecnologia. Com efeito, foi da Sildávia que partiu o primeiro foguete que levou à Lua, e trouxe sãos e salvos de regresso, os primeiros seres humanos e um cão. Embora partilhem muitos traços comuns da sua cultura, em particular na alimentação, a história nem sempre registou relações pacíficas entre estes dois estados vizinhos. São estas relações, potencialmente conflituosas, que se pretendem analisar neste problema através de uma teoria devida a L. F. Richardson (que, tal como eu, nunca conheceu pessoalmente Plekszy-Gladz).

Sejam x_1 e x_2 , respectivamente, a quantidade de armamento da Sildávia e da Bordúria. Richardson admitiu que a sua evolução no tempo se faz de acordo com o modelo:

$$\frac{dx_1}{dt} = kx_2 - \alpha x_1 + g$$

em que kx_2 é o termo que traduz o medo do adversário (quanto mais armado estiver, mais “nós” nos vamos armar para nos defendermos), αx_1 é um termo que traduz uma redução da taxa de crescimento do armamento devido ao custo e g traduz o aumento da taxa de armamento pelas “questões mal resolvidas do passado”. Analogamente, a taxa de crescimento da Bordúria satisfaz:

$$\frac{dx_2}{dt} = lx_1 - \beta x_2 + h$$

- Determine o ponto de equilíbrio do nível de armamentos;
- Considere a situação em que os termos de “defesa” predominam, tendo-se

$$\frac{dx_1}{dt} = kx_2 \quad \frac{dx_2}{dt} = lx_1$$

Determine as soluções deste sistema de equações diferenciais e conclua o que acontece a longo prazo

- Dê condições para a a instabilidade do ponto de equilíbrio no caso geral. Interprete.



P2. Os modelos de combate de Lanchester

Bibliografia: Braun, M. (1978). *Differential Equations and Their Applications*, Springer-Verlag, 381-390.

Durante as Guerras do Alecrim e Manjerona, a Brutópia enfrentou a República da Bananuela numa série de combates entre forças convencionais. A evolução do número de combatentes foi predita com notável precisão pelo modelo de Lanchester, depois aplicado na batalha de Iwo Jima, ocorrida na 2ª Guerra Mundial. Seja x_1 o número de combatentes da Brutópia e x_2 o número de combatentes da República da Bananuela. Num combate entre forças convencionais, admite-se que cada um dos elementos de cada uma das forças de combate está ao alcance da força inimiga. Quando um dos elementos é morto, o fogo é concentrado nos combatentes remanescentes. Deste modo, admite-se que a taxa de perdas de x_1 é igual a ax_2 para uma constante a . Se não houver reforços durante a batalha, o número de combatentes é então modelado por:

¹ Estes separadores foram inspirados pelos célebres bigodes de Plekszy-Gladz.

$$\begin{cases} \frac{dx_1}{dt} = -ax_2 \\ \frac{dx_2}{dt} = -bx_1 \end{cases}$$

em que a e b são constantes. Considera-se que uma força de combate vence a batalha se se atingir uma situação em que o número de combatentes da força oponente é zero e o da sua própria diferente de zero.

Mostre que

- i) Se $x_2(0) > \sqrt{\frac{b}{a}}x_1(0)$ então a força 2 ganha;
- ii) Se $x_2(0) < \sqrt{\frac{b}{a}}x_1(0)$ então a força 1 ganha;

Isto mostra que, para ganhar, uma força tem de concentrar inicialmente combatentes em número suficientemente elevado.



P3. (Construção do modelo estado linear por linearização em torno de um ponto de equilíbrio) Considere o circuito eléctrico que se representa na fig. 1.

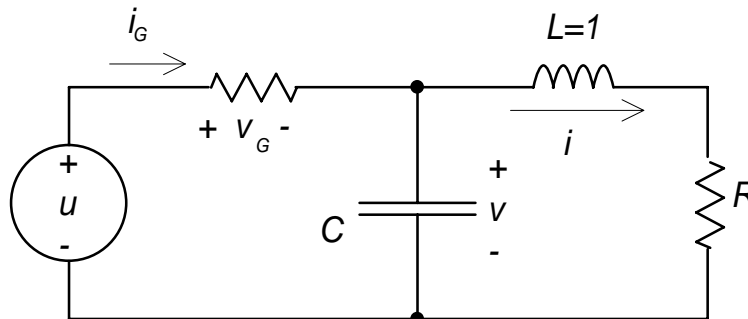


Fig. 1 – Problema P1.

A característica da condutância G é não linear, sendo definida por

$$i_G = g(v_G) = v_G(v_G - 1)(v_G - 4)$$

As equações de estado são

$$\begin{aligned} \frac{di}{dt} &= -i + v \\ \frac{dv}{dt} &= -i + g(u - v) \end{aligned}$$

em que i e v são as variáveis de estado e u é a entrada.

- a) Um dos estados de equilíbrio que ocorrem quando a entrada toma o valor constante $\bar{u} = 1$ é $\bar{i}_1 = \bar{v}_1 = 0$ (o índice refere-se ao “ponto de equilíbrio número

- 1”). Determine os outros dois pares de i e v que conduzem ao equilíbrio quando a entrada toma o mesmo valor.
- b) Obtenha os modelos linearizados em torno dos três pontos de equilíbrio que determinou.
- c) O que pode dizer sobre a estabilidade de cada um dos pontos de equilíbrio?

P4. Considere o modelo de estado não linear

$$\begin{aligned}\frac{dx_1}{dt} &= (1 - x_1 - x_2)x_1 \\ \frac{dx_2}{dt} &= \left(\frac{1}{2} - \frac{1}{4}x_1 - \frac{3}{4}x_2\right)x_2\end{aligned}$$

- a) Determine os pontos de equilíbrio (pense numa interpretação geométrica) e os sistemas linearizados em torno de cada um desses pontos.
- b) Classifique em termos de estabilidade o sistema em torno dos pontos de equilíbrio. Desenhe qualitativamente o “retrato de fase” do sistema não linear a partir dos sistemas linearizados e dos sinais das derivadas.

P5. Foi recentemente descoberta na Melanésia uma ilha habitada apenas por duas novas espécies de herbívoros, a que foram dados os lindos nomes de Necs e Plaks. Após aturados estudos de uma competente equipa de biólogos concluiu-se que estas duas espécies competem entre si pelo alimento disponível, podendo o número médio dos seus efectivos ser modelado pelo sistema de equações diferenciais não lineares:

$$\begin{cases} \frac{dN}{dt} = N(1 - N - P) \\ \frac{dP}{dt} = P\left(\frac{1}{2} - \frac{1}{4}P - \frac{3}{4}N\right) \end{cases}$$

em que N é o número de Necs e P é o número de Plaks. Estes números são normalizados pelo que, para obter os valores das populações é necessário multiplicá-los por 1000. Determine se é possível as duas espécies coexistirem a longo prazo.

Sugestão: Comece por mostrar que $N = \frac{1}{2}$, $P = \frac{1}{2}$ é um ponto de equilíbrio do sistema não linear e estude o que acontece às populações se este equilíbrio fôr ligeiramente perturbado.

P6. Considere o seguinte modelo para a competição entre duas espécies com efectivos N_1 e N_2 dado pelo sistema de equações diferenciais:

$$\begin{aligned}\frac{d}{dt}N_1(t) &= (\lambda_1 - \gamma_1)N_1(t) - \delta_1[N_1(t) + N_2(t)]N_1(t) \\ \frac{d}{dt}N_2(t) &= (\lambda_2 - \gamma_2)N_2(t) - \delta_2[N_1(t) + N_2(t)]N_2(t)\end{aligned}$$

em que

$$\lambda_1 = 3, \lambda_2 = 2, \gamma_1 = \gamma_2 = \delta_1 = \delta_2 = 1$$

- Determine os pontos de equilíbrio do sistema.
- Linearize o sistema em torno de cada um dos pontos de equilíbrio e discuta o comportamento local com base nestas linearizações.
- A partir dos resultados das alíneas anteriores e dos sinais da derivada, esboce aproximadamente o retrato de fase do sistema.

P7. Considere o sistema autónomo (isto é, sem entrada), de 2ª ordem, descrito pelo sistema de equações não lineares

$$\begin{aligned}\frac{dx_1}{dt} &= -x_2 - x_1(x_1^2 + x_2^2) \\ \frac{dx_2}{dt} &= x_1 - x_2(x_1^2 + x_2^2)\end{aligned}$$

Mostre que a origem é um ponto de equilíbrio do sistema. Obtenha as equações do sistema linearizado em torno da origem. Classifique a origem em termos dos valores próprios do sistema linearizado. Diga o que pode concluir daqui sobre o comportamento em torno da origem do sistema não linear.

P8. Considere o modelo epidemiológico simplificado em que x representa a população sã e y a população infectada, e K e L são parâmetros positivos:

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = -Kxy \\ \frac{dy}{dt} = Kxy - Ly \end{cases}$$

Recorrendo aos sinais da derivada esboce qualitativamente o retrato de fase deste sistema.

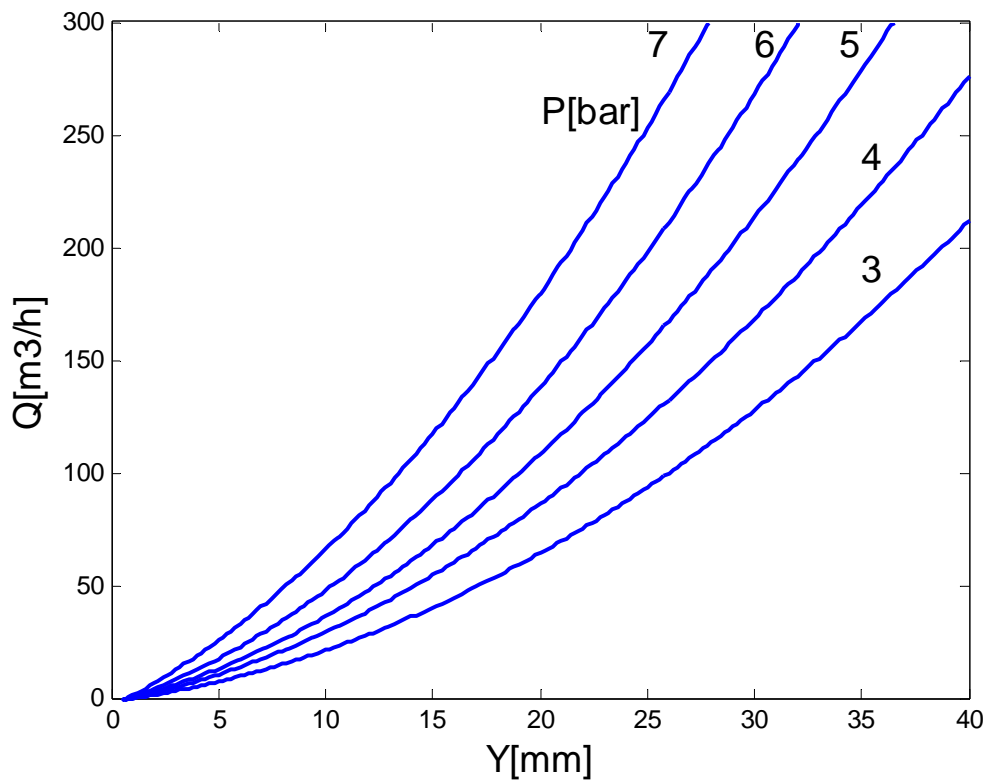


Fig. P9-1. Característica estática da válvula.

P9. A fig. P9-1 (acima) representa a característica estática de uma válvula. O comportamento estático da válvula é descrito por 3 variáveis:

- $Y [mm]$ = deslocamento do veio de abertura da válvula.
- $P [bar]$ = pressão na descarga (isto é, à saída da válvula).
- $Q [m^3 / h]$ = caudal na descarga.

Considere o ponto de trabalho definido por $Y_0 = 25 mm$ e $P_0 = 5 bar$. Por linearização da característica, obtenha graficamente os coeficientes K_Y e K_P no modelo linearizado

$$\Delta Q = K_Y \Delta Y + K_P \Delta P$$

em que ΔY e ΔP são incrementos em relação ao ponto de operação.

