

ライフゲームによる食物連鎖のシミュレーション

班員 入口 崇紀、川上 拓海、小林 嵩門、高村 晃拓
担当教員 福光 英徳

キーワード：食物連鎖、ライフゲーム、シミュレーション

While the food chain is too complicated to simulate, we made a model limiting the number of species to 3. We compared the result of the simulation on the model with that of the equation we made based on the Lotka-Volterra equation.

1 はじめに

ライフゲームとは、決められたルールによって生物の誕生、淘汰などを簡易的に行えるシミュレーションである。本研究では3種類に限定した生物のシミュレーションを行うためにライフゲームのルールの拡張を試みた。

2 方法

(1) ライフゲームのルールの拡張

ライフゲームに被食者・一次捕食者・二次捕食者とエネルギーのルールを定義した「Life_Plus」というシミュレーションを作成し、実行するためにGollyというソフトを用いた。

《Life_Plusのルール》

〈被食者のルール〉

- ・エネルギー値は常に1。
 - ・周りの8セル中の生存セルの個体数が0～1, 4～8体なら死亡する。
 - ・周りの8セル中に一次捕食者が1つでもあると死亡する。
- ◎周りの8セル中に二次捕食者が1つでもあると死亡する。

〈一次捕食者のルール〉

- ・エネルギー値は0～3。
- ・周りの8セル中の4～8セルが一次捕食者

なら死亡する。

- ◎周りの8セル中に二次捕食者が1つでもあると死亡する。
- ・エネルギー値が1世代ごとに1減る。
- ・エネルギー値が0になると死亡する。
- ・周りの8セル中の被食者の個体数だけエネルギー値が増加する。

〈二次捕食者のルール〉

- ◎エネルギー値は0～5。
- ◎周りの8セル中の4～8セルが二次捕食者なら死亡する。
- ◎エネルギー値が1世代ごとに1減る。
- ◎エネルギー値が0になると死亡する。
- ◎周りの8セル中の被食者と一次捕食者の合計エネルギー値の分だけエネルギー値が増加する。

〈死亡セルのルール〉

- ・エネルギー値は常に0。
- ・周りの8セル中3セルが被食者なら被食者になる。最優先される。
- ・周りの8セル中3セルが一次捕食者ならエネルギー値が2の一次捕食者になる。優先される。
- ◎周りの8セル中3セルが二次捕食者ならエネルギー値が2の二次捕食者になる。

(2)Life_Plusの2種での有効性の検証

3種は複雑であることから、最初に被食者と一次捕食者の2種でのシミュレーションを行った。2種のシミュレーションについて、以下のとおり2つの条件で行った(表1)。なお、このシミュレーションではルール①の部分は使用しない。

表1: シミュレーションの条件

	実行範囲	死亡	被食者	一次捕食者
1	60×60	4	4	1
2	60×60	4	1	4

エクセルで、Life_Plusのランダムなパターンを生成するプログラムと、Life_Plusを実行するプログラムを作成し、データ収集をできるようにした。それを用いて被食者と一次捕食者だけのパターンのシミュレーション結果を収集した。

次にロジスティック方程式(式1)とロトカ・ヴォルテラ方程式(式2)を混合した方程式(式3)での計算結果を求めた。

式1: ロジスティック方程式

$$N(t) = \frac{N_0 K e^{rt}}{K - N_0 + N_0 e^{rt}}$$

式2: ロトカ・ヴォルテラ方程式

$$\begin{cases} \frac{dN_1}{dt} = C_1 N_1 - C_1 N_1 N_2 \\ \frac{dN_2}{dt} = C_3 N_1 N_2 - C_4 N_2 \end{cases}$$

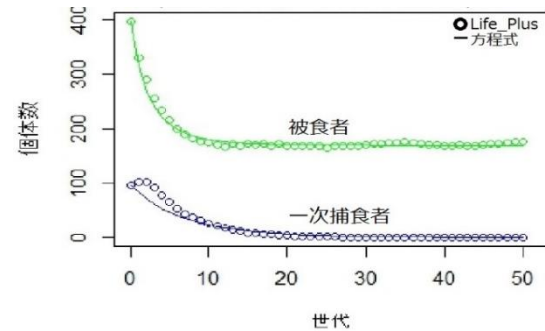
式3: 混合方程式

$$\begin{cases} \frac{dN_1}{dt} = C_1 N_1 \left(1 - \frac{N_1}{K}\right) - \frac{C_2 N_1 N_2}{1 + h_1 N_1} \\ \frac{dN_2}{dt} = \frac{c_3 N_1 N_2}{1 + h_1 N_1} - c_4 N_2 \end{cases}$$

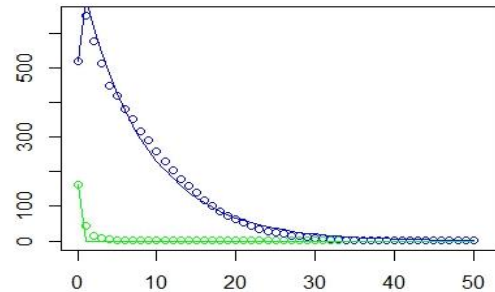
シミュレーションと計算の結果が一致すれば、2種での有効性が示せると考えられる。そのため、結果が一致する式3の係数があるかどうかR-studioで勾配法(ソースコード1)を用いて調べた。

その結果をグラフで示した。

なお、グラフの○がシミュレーション結果、曲線が計算結果を示し、緑が被食者、青が一次捕食者のデータを示している。



シミュレーション1と方程式



シミュレーション2と方程式

グラフがほぼ一致することから、Life_Plusは被食・捕食関係にある2種の生物のシミュレーションとして有効であるといえる。

(3)Life_Plusの3種での有効性の検証

Life_Plusを用いた被食者と一次捕食者、二次捕食者の3種でのシミュレーションを行い、結果を収集した。

計算については、式3を3種に拡張した方程式(式4)を考案し、計算結果を求めた。

式4: 式3を3種に拡張した方程式

$$\begin{cases} \frac{dN_1}{dt} = C_1 N_1 \left(1 - \frac{N_1}{K}\right) - \frac{C_2 N_1 N_2}{1 + h_1 N_1} - \frac{C_3 N_1 N_3}{1 + h_2 N_1} \\ \frac{dN_2}{dt} = \frac{c_4 N_1 N_2}{1 + h_1 N_1} - \frac{c_5 N_2 N_3}{1 + h_2 N_2} - c_6 N_2 \\ \frac{dN_3}{dt} = \frac{c_7 N_1 N_3}{1 + h_2 N_1} + \frac{c_8 N_2 N_3}{1 + h_2 N_2} - c_9 N_3 \end{cases}$$

シミュレーションと計算の結果を比較したところ、2種のときほどの一致が見られなかった。

このことから、Life_Plusの有効性については、不明である。今後の検討が必要である。

3 結論

Life_Plusは2種でのシミュレーションについては有効であると考えられるが、3種では異なる検討が必要である。

ソースコード1：2種での検証に用いた

※使用するcsvファイルの名前は
“ファイル名m” (m = 1, 2, 3, …)
の形にすること
※ページの都合により一部改行がおかしくなっている。

```
setwd("ファイルのある場所")
#読み込むファイルの数を指定
x =
#世代数
nt =
#読み込むファイルの名前
name <- "名前を入れる"
for(i in 1:x){
  s <- paste("table", i, " ")
  read.csv(" ", name, i, ".csv"), sep = ""
  eval(parse(text = s))
}

for(i in 1:x){
  sp <- paste("p", i, " ")
  st <- paste("pp", i, " ")
  eval(parse(text = sp))
  eval(parse(text = st))
}
d1 <- p[1]
d2 <- pp[1]
for(i in 2:nt){
  sd1 <- paste("d1", " ")
  sd2 <- paste("d2", " ")
  eval(parse(text = sd1))
  eval(parse(text = sd2))
}
p <- mean(d1)
pp <- mean(d2)
for(i in 2:nt){
  se1 <- paste("d1", " ")
  se2 <- paste("d2", " ")
  eval(parse(text = se1))
  eval(parse(text = se2))
  for(ii in 2:x){
    sd1 <- paste("d1", " ")
```

4 参考文献

巖佐 備 (1998) 数理生物学入門—生物社会のダイナミクスを探る. 共立出版株式会社
Golly Game of Life Home Page (2017)
<http://golly.sourceforge.net/>
ライフゲーム—Wikipedia (2017)
<https://ja.wikipedia.org/wiki/ライフゲーム>

```
c(d1", "p", ii, "[", i, "]"), sep = ""
sd2 <- paste("d2", " ")
c(d2", "pp", ii, "[", i, "]"), sep = ""
eval(parse(text = sd1))
eval(parse(text = sd2))
}
p <- c(p, mean(d1))
pp <- c(pp, mean(d2))
}
p <- c(p, p[nt]); pp <- c(pp, pp[nt])
t <- seq(0, nt, 1)

n <- p[1]
e <- exp(1)
rp <- c(p, pp)

f <- c(a=1, b=0.6, c=1, d=0.2, k=200, h=0.2)
f1 <- f; f2 <- f

change <- c(1, 0.1, 0.01, 0.001)

for(kurikaesi in 1:6){
  for(I in 1:6){
    for(nc in change){
      library(deSolve)
      parameters <- f
      initial <- c(x= p[1], y= pp[1])
      times <- seq(0, nt, 1)
      rotoka <- function(t, state, parameters){
        with(as.list(c(state, parameters)), {
          dx <- a*x*(1-(x/k))-(b*x*y/(1+h*x))
          dy <- (c*x*y/(1+h*x))-d*y
          list(c(dx, dy))
        })
      }
      out0 <- ode(y = initial, times = times, func = rotoka, parms = parameters)
      op0 <- c(out0[, 2]); opp0 <- c(out0[, 3])
      outp0 <- abs(p - op0); outpp0 <- abs(pp - opp0)
      if(length(op0) < nt + 1){
        l0 <- length(op0) - 2
        library(deSolve)
        parameters <- f
        initial <- c(x= p[1], y= pp[1])
        times <- seq(0, l0, 1)
        rotoka <- function(t, state, parameters){
          with(as.list(c(state, parameters)), {
```

```

dx <- a*x*(1-(x/k))-(b*x*y/(1+h*x))
dy <- (c*x*y/(1+h*x))-d*y
list(c(dx, dy))
})
}
out0 <- ode(y = initial, times = times,
func = rotoka, parms = parameters)
op0 <- c(out0[,2]); opp0 <- c(out0[,3])
hp <- p[1:10]; hpp <- pp[1:10]
outp0 <- abs(hp - op0); outpp0 <- abs(hpp
- opp0)
}

g0 <- sum(outp0, outpp0)#初期値の誤差を出す
gosa1 <- -1*g0; gosa2 <- g0; gosa3 <- g0; G
<- abs(gosa3 - gosa1)

while(G > 0.0001){
f1[I] <- f1[I] + nc
library(deSolve)
parameters <- f1
initial <- c(x= p[1],y= pp[1])
times <- seq(0, nt, 1)
rotoka <- function(t, state, parameters){
with(as.list(c(state, parameters)),{
dx <- a*x*(1-(x/k))-(b*x*y/(1+h*x))
dy <- (c*x*y/(1+h*x))-d*y
list(c(dx, dy))
})
}
out1 <- ode(y = initial, times = times,
func = rotoka, parms = parameters)
op1 <- c(out1[,2]); opp1 <- c(out1[,3])
l1 <- length(op1)
if(l1 < nt + 1){
l1 <- l1 -2
library(deSolve)
parameters <- f1
initial <- c(x= p[1],y= pp[1])
times <- seq(0, l1, 1)
rotoka <- function(t, state,
parameters){
with(as.list(c(state, parameters)),{
dx <- a*x*(1-(x/k))-(b*x*y/(1+h*x))
dy <- (c*x*y/(1+h*x))-d*y
list(c(dx, dy))
})
}
out1 <- ode(y = initial, times = times,
func = rotoka, parms = parameters)
op1 <- c(out1[,2]); opp1 <- c(out1[,3])
}

f2[I] <- abs(f2[I] - nc)
library(deSolve)
parameters <- f2
initial <- c(x= p[1],y= pp[1])
times <- seq(0, nt, 1)
rotoka <- function(t, state, parameters){
with(as.list(c(state, parameters)),{
dx <- a*x*(1-(x/k))-(b*x*y/(1+h*x))
dy <- (c*x*y/(1+h*x))-d*y
list(c(dx, dy))
})
}
out2 <- ode(y = initial, times = times,
func = rotoka, parms = parameters)
op2 <- c(out2[,2]); opp2 <- c(out2[,3])

l2 <- length(op2)
if(l2 < nt + 1){
l2 <- l2 - 2
library(deSolve)
parameters <- f2
initial <- c(x= p[1],y= pp[1])
times <- seq(0, l2, 1)
rotoka <- function(t, state,
parameters){
with(as.list(c(state, parameters)),{
dx <- a*x*(1-(x/k))-(b*x*y/(1+h*x))
dy <- (c*x*y/(1+h*x))-d*y
list(c(dx, dy))
})
}
out2 <- ode(y = initial, times = times,
func = rotoka, parms = parameters)
op2 <- c(out2[,2]); opp2 <- c(out2[,3])
}

if(l1 <= l2){
hp <- p[1:l1]; hpp <- pp[1:l1]; op2 <-
op2[1:l1]; opp2 <- opp2[1:l1]
}else{
hp <- p[1:l2]; hpp <- pp[1:l2]; op1 <-
op1[1:l2]; opp1 <- opp1[1:l2]
}

outp1 <- abs(hp - op1); outpp1 <- abs(hpp
- opp1); outp2 <- abs(hp - op2); outpp2 <- abs(hpp
- opp2)
g1 <- sum(outp1, outpp1)
g2 <- sum(outp2, outpp2)

gosa3 <- gosa2
gosa2 <- gosa1

if(abs(g1 - g2) < 0.0001){
gosa1 <- g0
out <- out0
f1 <- f; f2 <- f
}else if(g1 > g2){
f <- f2; f1 <- f2
gosa1 <- g2
out <- out2
}else{
f <- f1; f2 <- f1
gosa1 <- g1
out <- out1
}
G <- abs(gosa3 - gosa1)
}
}
}

popp <- c(out[,2])
poplp <- c(out[,3])
len <- 0:length(popp)
# 散布図
plot(t, p, xlim = range(len), ylim = range(rp), lwd
= 1, xlab = "世代", ylab = "個体数", col
="green", pch = 1)
points(t, pp, xlim = range(len), ylim =
range(rp), lwd = 1, col ="blue", pch = 1)
points(times, popp, xlim = range(len), ylim =
range(rp), lwd = 1, col ="green", type = "l")
points(times, poplp, xlim = range(len), ylim =
range(rp), lwd = 1, col ="blue", type = "l")

```