

УДК 639.2.081 + 639.2.081.11

НЕКОТОРЫЕ ВОПРОСЫ
ОБЩЕЙ ТЕОРИИ УЛОВИСТОСТИ ОРУДИЙ ЛОВА

В.В.Блинов

Важным направлением научно-исследовательского комплекса работ по созданию теоретической базы АСУОР является разработка математических моделей различных способов лова, применяемых в промышленном рыболовстве. Практически наиболее значимой выходной характеристикой моделей должна быть уловистость орудия лова, которая, однако, может быть определена и на основе общих теоретико-вероятностных соображений.

Определение вероятности улова орудия лова необходимо для прогнозирования и планирования уловов. В формулы уловистости орудия лова должны входить его технические параметры, подлежащие оптимизации.

Для удобства введем два масштаба времени: глобальное T , исчисляющее жизненный цикл особи и динамику популяции, и локальное t , соизмеримое со временем действия орудия лова. Пусть $f_T^{(\alpha)}$ - плотность вероятности скопления рыб вида α концентрации n , параметрически зависящая от времени T , географической широты φ и долготы λ , глубины H , длины рыбы l , пола X ($X=0$ - самка, $X=1$ - самец). Тогда

$$f_T^{(\alpha)} = f_T^{(\alpha)}(n, \varphi, \lambda, H, T, l, X). \quad (1)$$

Условие нормировки функции $f_T^{(\alpha)}$ в пространстве элементарных событий A_T

$$\int_{A_{\min}}^{A_{\max}} f_T^{(\alpha)} da = 1, \quad (2)$$

где $A_7 = n \times \varphi \times \lambda \times n \times T \times \ell \times \chi$,

$$da_7 = dn d\varphi d\lambda dn dT d\ell d\chi,$$

A_i - подпространство элементарных событий i -той размерности;

$$A_{i(\min)} = 0;$$

$$A_{7(\max)} = n_m \times \varphi_m \times \lambda_m \times n_m \times T_m \times \ell_m \times \chi_m. \quad (3)$$

Верхние пределы интеграла (2) суть максимальные величины, имеющие физический, биологический и географический смысл. Так, φ_m и λ_m - максимальные значения широты и долготы ареала обитания данного вида α ; T_m, ℓ_m - максимальное время жизни и длина особи данного вида; n_m - максимальная концентрация косяка данного вида (биомасса или количество особей в единице объема). В дальнейшем индекс α опустим, подразумевая, что все построения относятся к фиксированному промысловому виду рыб.

Семимерное пространство случайных событий A_7 достаточно для построения и изучения промыслово-биологических зависимостей облавливаемой популяции. Функцию f_T назовем фундаментальной плотностью вероятности данного промыслового вида. В задачу формализации промыслово-биологической информации по данному виду рыб входит построение функции f_T .

Для промыслового района $(\delta\varphi, \delta\lambda, \delta n)$ в интервале времени δT для орудия лова, приспособленного для лова рыбы основного расчетного размера ℓ_p , вероятность абсолютного улова

$$W_\alpha = K_{\alpha n} \int_{\delta A_7}^{\ell_m} f_T da_7 d\ell. \quad (4)$$

$K_{\alpha n}$ - общий коэффициент уловистости орудия лова ($0 < K_{\alpha n} < 1$).

Вероятность относительного улова орудия лова определяется как отношение вероятности поимки доли рыб длиной $\delta\ell = \ell_2 - \ell_1$ к вероятности абсолютного улова всего спектра длин рыб

$$W_{от} = \frac{W_{\alpha(\ell)}}{W_\alpha} = \frac{K\ell \int_{\delta A_7}^{\ell_2} \int_{\ell_1}^{\ell_2} f_T da_7 d\ell}{K_{\alpha n} \int_{\delta A_7} f_T da_7} \quad (5)$$

при условии $W_{\alpha} = 0$.

K_{ℓ} - коэффициент относительной уловистости орудия лова особой среднего размера ℓ ($\ell_1 < \ell < \ell_2$). Очевидно, $W_{\alpha(\ell)} < W_{\alpha}$, $0 < K_{\ell} < 1$.

Отношение $K_{\alpha(\ell)} = \frac{K_{\ell}}{K_{\alpha}}$ уместно назвать коэффициентом избирательности (селективности) орудия лова по отношению к особям данного вида α и размера ℓ .

Наконец, сравнительная уловистость двух орудий лова определяется как отношение вероятностей абсолютных уловов сравниваемых орудий лова

$$W_{cp} = \frac{K_{\alpha(2)} \int_{\delta_2 A_T} f_T da_T}{K_{\alpha(1)} \int_{\delta_1 A_T} f_T da_T} \quad (6)$$

Как видно из формулы (6), при равенстве интегралов в числителе и знаменателе сравнительная уловистость численно равна коэффициенту сравнительной уловистости $K_{cp} = \frac{K_{\alpha(2)}}{K_{\alpha(1)}}$ (первое орудие лова считается эталонным), или отношению коэффициентов уловистости сравниваемых орудий лова. Чаще всего $K_{cp} = 1 \pm \delta$, $\delta < 1$. Однако интегралы в (6) не всегда абсолютно равны вследствие различия либо интервалов концентрации рыб $\delta_1 n$ и $\delta_2 n$, либо временных интервалов работы орудия лова $d_1 t$ и $d_2 t$, либо облавливаемых объемов среды $(\delta \varphi, \delta \lambda, \delta H)_1$ и $(\delta \varphi, \delta \lambda, \delta H)_2$, либо комбинации этих факторов. Например, при сравнительных испытаниях тралов на параллельных курсах $\delta_1 t = \delta_2 t$, но могут различаться $\delta_1 n$ и $\delta_2 n$, а также протравливаемые объемы в случае различного раскрытия устья тралов. При последовательных тралениях не исключены всевозможные различия.

Из формулы (4) следует, что коэффициент K_{α} можно рассматривать как совокупную вероятность невозмущающего действия орудия лова на облавливаемую популяцию. Для каждого типа орудия лова следует строить стохастические модели взаимодействия этих орудий с рыбой, в которых должна вычисляться величина K_{α} . Мультипликативная запись (4) может пониматься как вероятность независимых событий: местонахождения скопления рыб и появления в этом месте орудия лова. Формула (4) в алгебре событий может трактоваться двояко:

$$P(Z) = P(Y)P(X) \quad (7a)$$

и

$$P(Z) = P(Y|X)P(X) . \quad (7б)$$

Формула (7а) соответствует чистой независимости событий и применима для описания процессов озерного и речного лова. Формула (7б) отражает последовательность событий: получение информации о рыбном скоплении X и действие орудия лова Y на основе полученной информации. Структура зависимости (7б), таким образом, соответствует активному морскому промыслу.

В качестве примера рассмотрим улов дрейферного порядка за дрейф при лове горизонтально мигрирующих косяков. Начиная с некоторого момента времени $t=0$, порядок сетей располагается по линии AB и перемещается со скоростью V_g (рис.1а). Относительно хода косяка порядок может быть выметан под различным углом α . Очевидно, вероятность улова рыбы не равна нулю, если рыба успеет достигнуть хотя бы конца сетной части порядка, т.е. за время t_{AB} , когда конец B порядка окажется в точке A , рыба также должна оказаться в левой ε -окрестности точки A . Аналогичные рассуждения справедливы и для промежуточных точек порядка. Таким образом, рыбы, находящиеся в пределах треугольников CAB , $C'AB$ и $C''AB$ (см.рис.1а) еще могут быть уловлены.

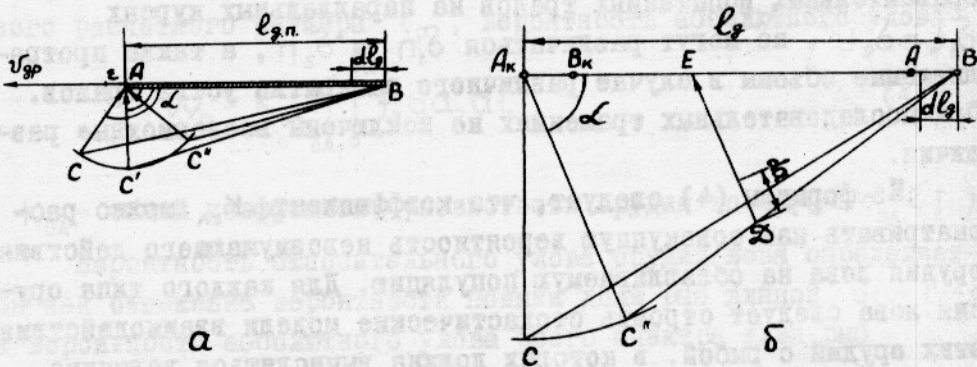


Рис.1. Схема облавливаемой дрейферным порядком площади при различных направлениях хода косяка

Такая же схема применима для всего пути дрейфа l_g (рис. 1б). A_k, B_k - крайние точки дрейферного порядка в конце дрейфа. Различим моменты времени при движении порядка t и движении косяка τ . Пусть v_p - скорость движения косяка, $da = v_p d\tau$, $dl_g = v_g dt$. Площадь треугольника DEB равна $\frac{1}{2} da dl_g \sin \alpha = \frac{1}{2} v_p v_g dt d\tau \sin \alpha$, при высоте сети H_c облавливаемый объем $dV = \frac{1}{2} H_c v_p v_g dt d\tau \sin \alpha$.

Концентрация рыбы в облавливаемом объеме описывается функцией вида $n = n(t, \tau)$. Наконец, процессы "механического" (по терминологии Ю.А. Изнанкина [1]) взаимодействия рыбы с сетью описываются некоторой функцией $f(l, a, d, \chi)$, где a - шаг ячеек, d - толщина нити. Тогда улов порядка за дрейф запишется:

$$J = \frac{1}{2} K_{gn} H_c v_p v_g \sin \alpha \int_0^{\tau_k} \int_0^{t_k} n(t, \tau) f(l, a, d, \chi) dt d\tau. \quad (8)$$

Формула (8) получена при условии постоянства скоростей v_p и v_g , а также действительной высоты сети H_c и угла α . Функция $n(t, \tau)$ описывает динамику концентрации косяка в облавливаемом объеме. Величины l и χ являются неявными функциями t и τ .

В случае косяков с разной скоростью хода формула (8) усложняется: облавливаемая площадь ABCDEEK состоит из треугольника и трапеций (рис. 2). Вместо (8) в общем виде можно записать (для $\alpha = \frac{\pi}{2}$):

$$J = \frac{1}{2} K_{gn} v_g \int_0^{\tau_k} \int_0^{t_k} v_p(t_0, t_1, t_k) n(t, \tau) f(l, d, a, \chi) dt d\tau. \quad (9)$$

Коэффициент K_{gn} в (8) и (9) отражает "психологическое" [1] воздействие сети на приближающуюся рыбу ($0 < K_{gn} < 1$).

Вероятность улова J дрейферного порядка за дрейф запишется:

$$W_{a(gn)} = \frac{1}{2} K_{gn} H_c v_p v_g \sin \alpha \int_{\Delta A_6} f_T dn dl d\chi d\tau dt d\tau. \quad (10)$$

Здесь K_{on} формулы (4) отождествлен с коэффициентом K_{gn} 189

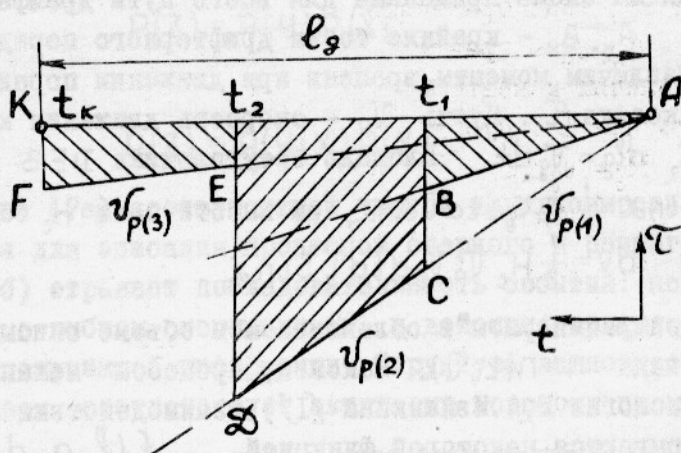


Рис.2. Схема облавливаемой дрейферным порядком площади при различных скоростях движения косяков

Формула типа (8) дает возможность постановки задач оптимизации дрейферного лова с помощью ЭЦВМ. Для этого (8) перепишем в более общем виде:

$$J = \frac{1}{2} K_{gn} \int_0^{t_k} \int_0^{t_k} v_p v_g n_c n(t, \tau) f(l, d, a, x) \sin \alpha dt d\tau. \quad (II)$$

Выражение (II) является вариационным функционалом. Так как все входящие в подинтегральное выражение функции ограничены, а пределы интегрирования конечны, то функционал (II) имеет максимум. Оптимизация дрейферного лова состоит в максимизации улова J за дрейф: $J_{opt} = J_{max}$.

Качественно рассмотрим однопараметрическую оптимизацию J по скорости дрейфа v_g . С ростом скорости v_g растет J при постоянстве всех остальных функций. Слабое влияние на уловистость сети формы ячеи в диапазоне $u_1 = 0,5-0,7$ отмечается многими авторами [1, 2, 3]. Однако для $u_1 < 0,5$ и $u_1 > 0,75$ резко растет отпугивающее действие вытянутой ячеи, т.е. K_{gn} падает. Это происходит при искажении формы сетного полотна с ростом v_g . Высота сети n_c при этом также уменьшается. Следовательно, существует максимум функции $J = J(v_{gn})$ в диапазоне оптимальных скоростей дрейфа δv_g^o (рис.3).

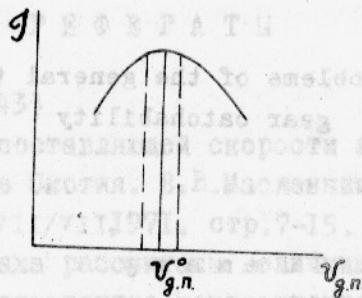


Рис.3. Схема однопараметрической оптимизации уловистости дрейферного порядка

Многопараметрическая оптимизация функционала J зависит от структуры функции $f(l, d, a, \chi)$. Например, с помощью ЭЦВМ можно оптимизировать J по $V_{g,п}$, d и a , задаваясь подходящими типами остальных функций $V_p, L, n(t, T)$.

Формула (10) вероятности улова требуется для экономических и прогностических моделей.

Таким образом, в настоящей работе обобщено понятие вероятности улова орудия лова и на примере выражения для улова дрейферного порядка за дрейф показана постановка оптимизационных задач дрейферного лова.

Л и т е р а т у р а

1. Иманкин Ю.А. Уловистость каберных сетей. Труды БалтНИРО. Вып.3, 1959.
2. Пятёрикин Н.К. Некоторые вопросы уловистости дрейферных сетей, М., изд-во "Рыбн.хоз-во", 1959.
3. Сечин Ю.Т. Изменение уловистости сетей в зависимости от диаметра нитки, натяжения и коэффициента посадки сетного полотна. Труды Саратовского отд.ГОСНИОРХ. Т.9, 1969.

Some problems of the general theory of fish gear catchability

V.V.Blinov

Summary

The multidimensional density of the population parameter distribution f_T is introduced and a formula of the probability of having a catch by a fishing vessel is suggested. The probabilities of absolute and relative catchabilities of fishing gear as well as comparative catchability of two fishing gear are presented.

The function f_T should be developed on the basis of mathematical treatment of the biologic and fisheries data.

The catchability theory of a drift net is considered as an example. The integral expression of the catchability of the drift net as a functional of the multidimensional space of biologic and technical parameters is suggested. The monoparameter and multi-parameter optimization problems are outlined to be solved.