Systèmes dynamiques discrets

Automne 2009

S. Mousset

Université Claude Bernard Lyon I – France

Table des matières

Plan détaillé

1. Introduction
   - Différences systèmes discrets / systèmes continus
   - Des systèmes discrets pour approximer les systèmes continus : la méthode d'Euler

Modèles continus et modèles discrets

Modèles continus

- Forme $\frac{dn}{dt} = f(n)$
- Équations différentielles ordinaires
- Adaptés aux mesures continues et à l'évolution de phénomènes macroscopiques continus.
- Exemple : espèces à cycle de reproduction non synchronisé et/ou générations chevauchantes (bactéries. . .).

Modèles discrets

- Forme $n_{t+1} = f(n_t)$
- Suites
- Adaptés aux mesures ponctuelles et à l'évolution de phénomènes discontinus.
- Exemple : espèces à cycle de reproduction synchronisé et ponctuel (plantes annuelles. . .).

Modèles continus et modèles discrets

Choix d'un type de modèle

Le choix du type de modèle à utiliser devra prendre en compte :

- Le phénomène à modéliser (ex : diffusion à travers une membrane, dynamique d'une population. . .)
- Des critères biologiques (cycles de vie synchrones ou non)
- Des critères pratiques (dispositif expérimental, type de données récoltées)

Liens entre modèles discrets et modèles continus

$$\frac{dn}{dt} = f(n) \iff df = f(n)dn$$

df est la différentielle (petite variation) de f pour une différentielle dn de n donnée.

Plan détaillé

1. Introduction
   - Différences systèmes discrets / systèmes continus
   - Des systèmes discrets pour approximer les systèmes continus : la méthode d'Euler

Approximation de la solution d'un système continu : méthode d'Euler

$$\frac{dn}{dt} = f(n) = \lim_{\delta t \to 0} \frac{\delta n}{\delta t}$$

On comptant le temps en unités de δt, on obtient

$$\frac{\delta n}{\delta t} \approx f(n) \quad n_{t+1} - n_t \approx f(n)\delta t$$

Approximation de la solution d'un système continu : méthode d'Euler

La méthode d'Euler consiste à approximer la solution d'une équation différentielle par une suite, en utilisant un pas de temps δt suffisament petit.

$$n_{t+1} = n_t + f(n)\delta t$$

Application au modèle exponentiel

Modèle continu

$$\frac{dn}{dt} = \lambda n$$

$$n(t) = n_0 e^{\lambda t}$$

Approximation discrète

$$n_{t+1} = n_t + \delta t \lambda n_t$$

Application au modèle exponentiel

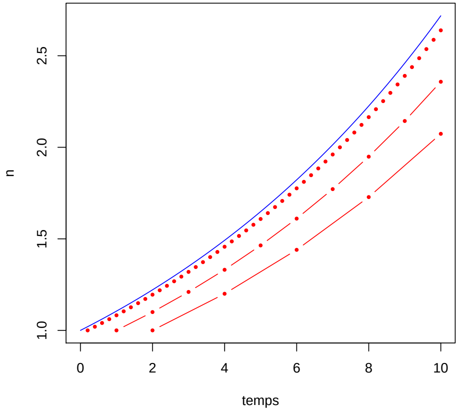


Table des matières

Plan détaillé

Un modèle historique : la suite de Fibonacci (1228)

Fibonacci modélise l'évolution de l'effectif d'une population de lapins avec les hypothèses suivantes :

- Un couple de lapin adultes produit chaque mois un couple de jeunes lapins.
- Un couple de jeunes lapins est adulte après deux mois.
- Les lapins ne meurent jamais.

Un modèle historique : la suite de Fibonacci (1228)

Chaque mois, l'effectif des lapins comprend :

- Les couples de lapins qui étaient présents le mois précédent.
- Les nouveaux-nés qui descendent des couples de lapins adultes. Les lapins adultes sont tous-ceux qui étaient présents deux mois auparavant.

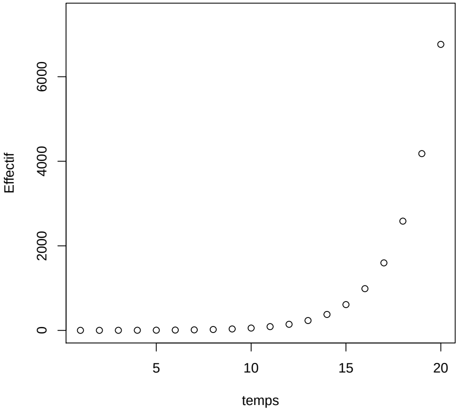
La suite de Fibonacci s'écrit donc :

$$u_n = u_{n-1} + u_{n-2}$$

Un modèle historique : la suite de Fibonacci (1228)

mois	01	02	03	04	05	06	07	08	09	10	11	12
jeunes	1	0	1	1	2	3	5	8	13	21	44	65
adultes	0	1	1	2	3	5	8	13	21	44	65	99
total	1	1	2	3	5	8	13	21	44	65	99	164

La suite de Fibonacci



La suite de Fibonacci
Taux d'accroissement

$$R_n = \frac{u_n}{u_{n-1}}$$

$$\iff \quad R_n = \frac{u_{n-1} + u_{n-2}}{u_{n-1}}$$

$$\iff \quad R_n = 1 + \frac{u_{n-2}}{u_{n-1}}$$

$$\iff \quad R_n = 1 + \frac{1}{R_{n-1}}$$

S'il existe une limite φ pour R_n, elle vérifie

$$\varphi = 1 + \frac{1}{\varphi} \quad \iff \quad \varphi^2 - \varphi - 1 = 0$$

La suite de Fibonacci
Taux d'accroissement

$$\varphi = 1 + \frac{1}{\varphi} \quad \Longleftrightarrow \quad \varphi^2 - \varphi - 1 = 0 \tag{1}$$

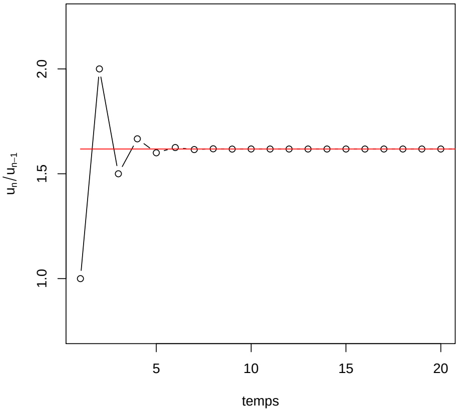
L'équation 1 admet deux racines réelles :

$$\varphi_{1,2} = \frac{1 \pm \sqrt{5}}{2}$$

Il existe une seule racine positive $\varphi = \frac{1+\sqrt{5}}{2}$

La suite de Fibonacci

Taux d'accroissement



Plan détaillé

Analyse qualitative des systèmes discrets

Points d'équilibre

Soit un modèle discret du type

$$u_{n+1} = f(u_n)$$

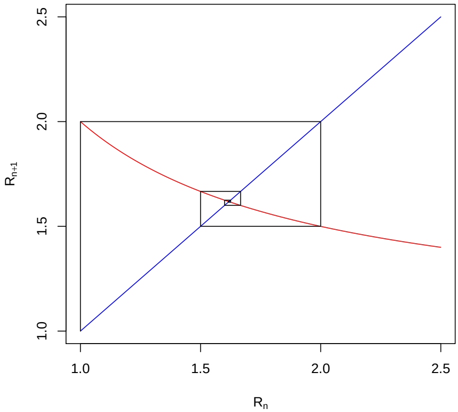
Un point d'équilibre $U^\star$ de ce système est un point qui vérifie

$$f(U^\star) = U^\star$$

Comme pour les systèmes continus, l'existence d'un point d'équilibre n'implique pas une convergence vers ce point.

Représentation en toile d'araignée (cobweb)

Application à la suite $R_{(n)}$



Stabilité des points d'équilibre

Soit une suite $u_n = f(u_{n-1})$ admettant un point d'équilibre $U^\star$.
On linéarise f au voisinage d'un point d'équilibre $U^\star$.

$$f(U^\star + x) = f(U^\star) + x \left.\frac{df}{du}\right|_{u=U^\star}$$

Si $\exists \epsilon > 0 | \forall x \in \mathbb{R}^+ < \epsilon, |f(U^\star + x) - U^\star| < |x|$, alors le point d'équilibre $U^\star$ est un point d'équilibre stable.

Stabilité des points d'équilibre

Théorème :

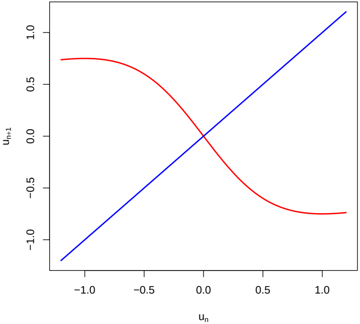
Soit une suite $u_n = f(u_{n-1})$ admettant un point d'équilibre $U^\star$.

- Si $\left|\dfrac{df}{du}(U^\star)\right| < 1$, alors $U^\star$ est un point d'équilibre stable.
- Si $\left|\dfrac{df}{du}(U^\star)\right| > 1$, alors $U^\star$ est un point d'équilibre instable.

Plan détaillé

Exemple de la suite $u_{n+1} = -\frac{\lambda u_n}{1+u_n^2}$ $(\lambda > 0)$

Points d'équilibre

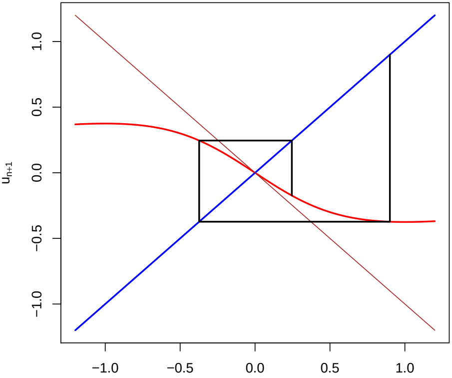


- $f(x) = -\frac{\lambda x}{1+x^2}$
- Un seul point d'équilibre $u^* = 0$
- $f'(u^*) = f'(0) = -\lambda$

Exemple de la suite $u_{n+1} = -\frac{\lambda u_n}{1+u_n^2}$ $(\lambda > 0)$

Stabilité de $u^* = 0$

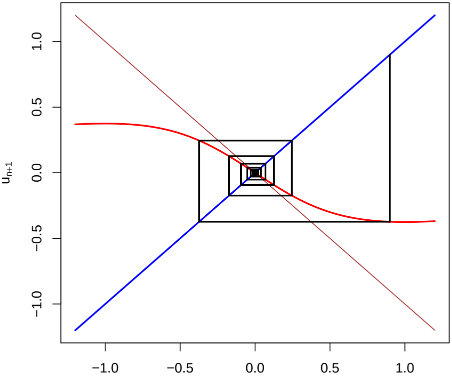
Cas $0 < \lambda < 1$, avec $u_0 = 0.9 \Rightarrow u^* = 0$ est stable.



Exemple de la suite $u_{n+1} = -\frac{\lambda u_n}{1+u_n^2}$ $(\lambda > 0)$

Stabilité de $u^* = 0$

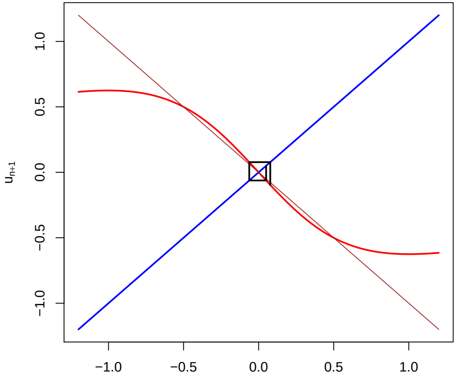
Cas $0 < \lambda < 1$, avec $u_0 = 0.9 \Rightarrow u^* = 0$ est stable.



Exemple de la suite $u_{n+1} = -\frac{\lambda u_n}{1+u_n^2}$ $(\lambda > 0)$

Stabilité de $u^* = 0$

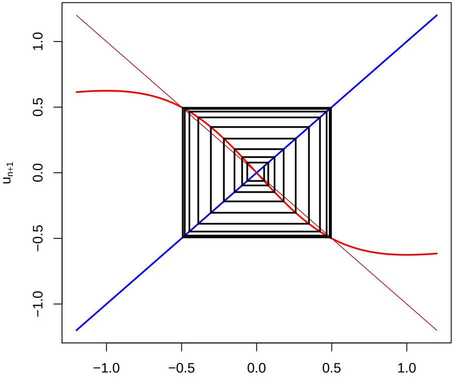
Cas $1 < \lambda$, avec $u_0 = 0.05 \Rightarrow u^* = 0$ est instable.



Exemple de la suite $u_{n+1} = -\frac{\lambda u_n}{1+u_n^2}$ $(\lambda > 0)$

Stabilité de $u^* = 0$

Cas $1 < \lambda$, avec $u_0 = 0.05 \Rightarrow u^* = 0$ est instable.



Plan détaillé

Le modèle logistique discret

Équations du modèle

$$n_{t+1} = n_t + rn_t\left(1 - \frac{n_t}{K}\right)$$

Le modèle logistique discret

Stabilité des points d'équilibre

$$n^\star = n^\star + rn^\star \left(1 - \frac{n^\star}{K}\right)$$

Il existe deux points d'équilibre :

$$n^\star = 0 \qquad\qquad n^\star = K$$

Le modèle logistique discret

Points d'équilibre

$$n_{t+1} = n_t + rn_t \left(1 - \frac{n_t}{K}\right)$$

$$\frac{df}{dn} = 1 + r - \frac{2rn}{K}$$

$n^\star = 0$

$\dfrac{df}{dn}(0) = 1 + r > 1$ donc $n^\star = 0$ est un point d'équilibre instable.

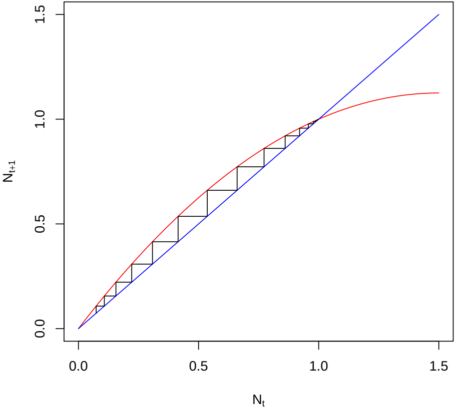
$n^\star = K$

$$\frac{df}{dn}(K) = 1 - r$$

- Si $r < 2$ alors $n^\star = K$ est un point d'équilibre stable.
- Si $r > 2$ alors $n^\star = K$ est un point d'équilibre instable.

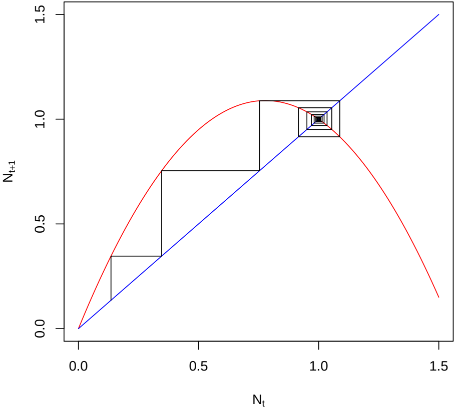
Le modèle logistique discret

$r < 1$



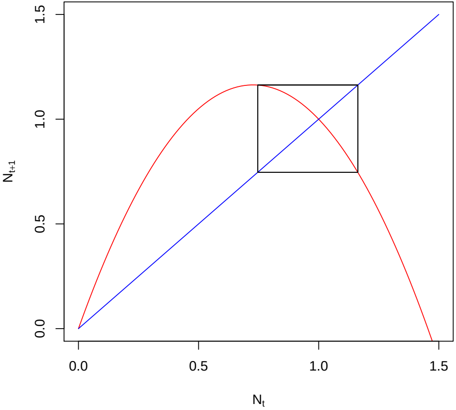
Le modèle logistique discret

$1 < r < 2$ oscillations amorties



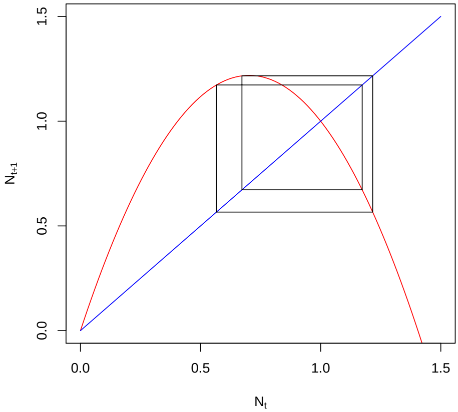
Le modèle logistique discret

$r > 2$ cycle limite à deux états



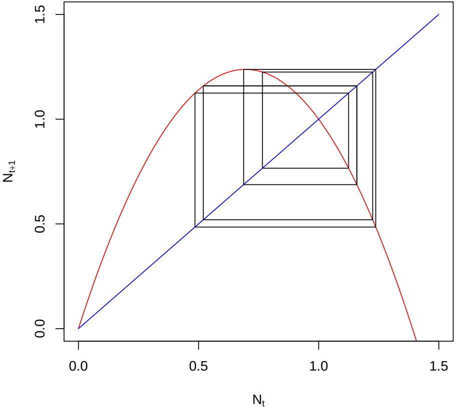
Le modèle logistique discret

$r > 2$ cycle limite à quatre états



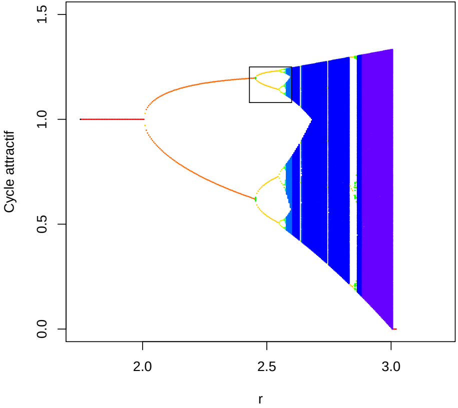
Le modèle logistique discret

$r > 2$ cycle limite à huit états



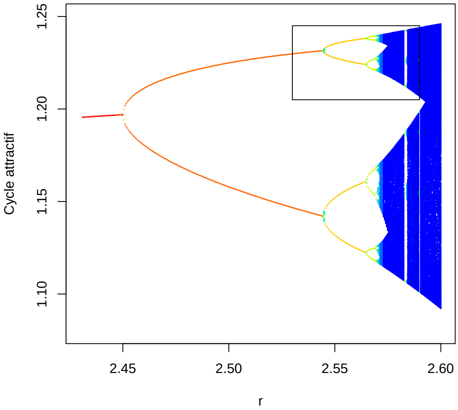
Les cycles limites

Diagramme des cycles attractifs



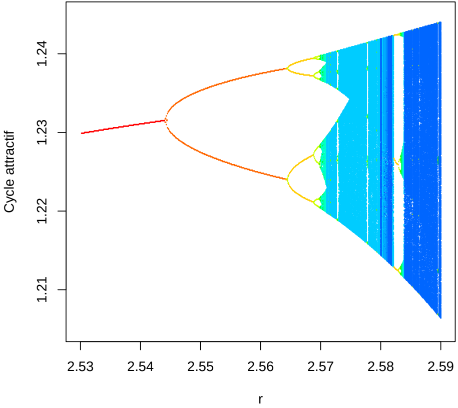
Les cycles limites

Diagramme des cycles attractifs (agrandissement 1)



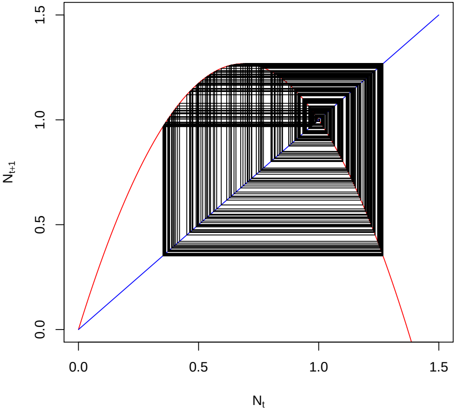
Les cycles limites

Diagramme des cycles attractifs (agrandissement 2)



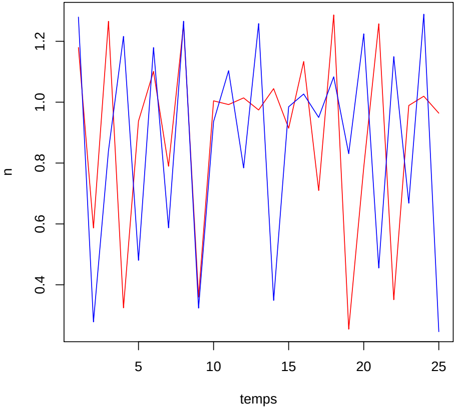
Le modèle logistique discret

$r > 2.692$ chaos déterministe



Le modèle logistique discret

$r > 2.692$ chaos déterministe



Le modèle logistique discret

$r > 3$ extinction de la population

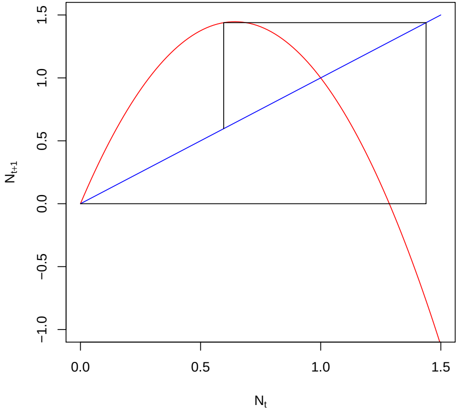


Table des matières

Analyse des systèmes dynamiques

Modèles continus

$$\frac{dn}{dt} = f(n)$$

Modèles discrets

$$n_{t+1} = f(n_t)$$

- Analyse Quantitative : recherche complète d'une solution
  $n(t) = h(t, n_0)$
  $n_t = h(t, n_0))$
- Analyse Qualitative : étude du comportement des solutions.
  Points d'équilibre
  Stabilité des points d'équilibre
  Alure des chroniques

Plan détaillé

Recherche des points d'équilibre

Les points d'équilibre n^* sont des *invariants du système*.

Modèles continus

$$\left.\frac{dn}{dt}\right|_{n=n^*} = f(n^*) = 0$$

Modèles discrets

$$n_{t+1} = f(n_t) = n^* \Leftrightarrow f(n^*) = n^*$$

Plan détaillé

3. Récapitulatifs – Systèmes dynamiques dans $\mathbb{R}$
   - Points d'équilibre
   - Stabilité des Points d'Équilibre

Stabilité des points d'équilibre

Systèmes continus

Deux méthodes alternatives pour déterminer la stabilité en x^*

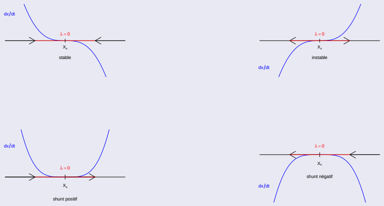
$$\dot{x} = f(x)$$

Linéarisation au voisinage de x^*

$\lambda = f'(x^*)$

- $\lambda < 0 \Rightarrow x^*$ stable
- $\lambda > 0 \Rightarrow x^*$ instable
- $\lambda = 0 \Rightarrow x^*$ on ne peut pas conclure

Signe de f

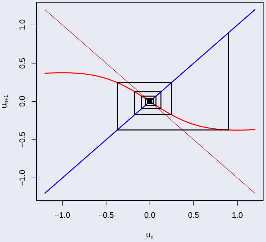


Stabilité des points d'équilibre
Systèmes discrets

Linéarisation au point d'équilibre u^*.

$$u_{n+1} = g(u_n) \quad \lambda = g'(u^*)$$

$|\lambda| = |g'(u^*)| < 1 \Rightarrow u^*$ stable



$|\lambda| = |g'(u^*)| > 1 \Rightarrow u^*$ instable